

LOWRANCE

SIMRAD®

B&G®

NAC™ -2/NAC™ -3

Manuale di messa in servizio

ITALIANO



Introduzione

Clausola di esonero da responsabilità

Navico migliora costantemente il prodotto e pertanto ci riserviamo il diritto di apportarvi modifiche in qualunque momento. Questa versione del manuale può quindi non tenerne conto. Per ulteriore assistenza contattare il distributore più vicino.

È esclusiva responsabilità del proprietario installare e utilizzare l'apparecchio in maniera tale da non causare incidenti, lesioni alle persone o danni alle cose. L'utente del prodotto è unico responsabile del rispetto delle pratiche per la sicurezza in mare.

NAVICO HOLDING AS E LE SUE CONSOCIATE, FILIALI E AFFILIATE NON SI ASSUMONO ALCUNA RESPONSABILITÀ PER QUALUNQUE UTILIZZO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O VIOLARE LA LEGGE.

Il presente manuale rappresenta il prodotto al momento della stampa. Navico Holding AS e le sue consociate, filiali e affiliate si riservano il diritto di apportare modifiche alle specifiche senza preavviso.

Lingua di riferimento

Questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). In caso di conflitto tra una qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione costituirà la versione ufficiale della Documentazione.

Copyright

Copyright © 2022 Navico Holding AS.

Garanzia

La scheda di garanzia è fornita come documento separato. Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del marchio dell'unità o del sistema:

www.simrad-yachting.com

www.bandg.com

www.lowrance.com

Dichiarazioni di conformità

Europa

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- CE ai sensi della direttiva sulla compatibilità elettromagnetica (EMC) 2014/30/UE

Le dichiarazioni di conformità pertinenti sono disponibili nella sezione del prodotto:

- www.lowrance.com
- www.simrad-yachting.com
- www.bandg.com

Regno Unito

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- UKCA ai sensi delle norme sulla compatibilità elettromagnetica del 2016.

Le dichiarazioni di conformità pertinenti sono disponibili nella sezione del prodotto:

- www.lowrance.com
- www.simrad-yachting.com
- www.bandg.com

Stati Uniti d'America

⚠ Avvertenza: Si avverte l'utente che qualsiasi cambiamento o modifica non esplicitamente approvati dalla parte responsabile per la conformità potrebbe annullare l'autorizzazione dell'utente ad utilizzare l'apparecchio.

Australia e Nuova Zelanda

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Dispositivi di livello 2 conformi allo standard per le comunicazioni radio 2017 (compatibilità elettromagnetica)

Marchi

®Reg. brevetto USA, uff. marchi commerc. e marchi TM. Visitare il sito www.navico.com/intellectual-property per i diritti di marchio globali e gli accreditati per Navico Holding AS e altre entità.

- Navico® è un marchio registrato di Navico Holding AS.
- SIMRAD® è un marchio di Kongsberg Maritime AS, concesso in licenza a Navico Holding AS.
- B&G® è un marchio di Navico Holding AS.
- Lowrance® è un marchio registrato di Navico Holding AS.
- APTM è un marchio di Navico Holding AS.
- HDS® è un marchio di Navico Holding AS.
- LiveTM è un marchio registrato di Navico Holding AS.
- NACTM è un marchio di Navico Holding AS.
-
- NMEA® e NMEA 2000® sono marchi dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).
- NMEA 0183® è un marchio registrato dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).
- PrecisionTM è un marchio registrato di Navico Holding AS.
- SteadySteerTM è un marchio di Navico Holding AS.

Informazioni su questo manuale

Le immagini utilizzate in questo manuale potrebbero non corrispondere esattamente a quelle visualizzate sull'unità.

Importanti convenzioni di testo

Parti di testo importanti alle quali il lettore deve prestare particolare attenzione vengono evidenziate in questo modo:

- **Nota:** utilizzato per attirare l'attenzione del lettore su un commento o informazioni importanti.

⚠ Avvertenza: Utilizzato quando è necessario avvertire il personale di procedere con cautela per prevenire il rischio di lesioni e/o danni all'apparecchio/alle persone.

Manuali tradotti

Le versioni tradotte disponibili di questo manuale sono reperibili sul seguente sito Web:

- www.simrad-yachting.com
- www.lowrance.com
- www.bandg.com

Indice

9 Introduzione

- 9 Computer autopilota NAC-2 e NAC-3
- 9 Interfaccia utente
- 10 Controller autopilota
- 10 Configurazione del computer autopilota

13 Configurazione banchina

- 13 Selezione sorgente dati
- 13 Funzione di input
- 14 Auto/Standby
- 14 Disinnesta
- 14 SteadySteer
- 15 Disabilita input
- 15 Caratteristiche dell'imbarcazione
- 15 Configurazione dell'attuatore
- 19 Configurazione del timone

22 Prova a Mare

- 22 Impostazione della bussola
- 23 Velocità di cambio
- 24 Impostare il timone in posizione zero
- 24 Impostare la velocità di virata
- 25 Regolazione dell'autopilota

30 Impostazioni utente

- 30 Impostazioni dei profili di governo
- 32 Parametri di navigazione a vela
- 32 Impostazioni degli schemi di virata

37 Verifica dell'installazione

- 37 Lista di controllo
- 37 Impostazioni specifiche dell'imbarcazione

41 Manutenzione

- 41 Manutenzione preventiva
- 41 Controllo dei connettori
- 41 Aggiornamento del software

41 Ripristino del computer autopilota

43 Specifiche tecniche

43 NAC-2

44 NAC-3

Introduzione

Computer autopilota NAC-2 e NAC-3

I computer autopilota NAC-2 e NAC-3 includono i componenti elettronici necessari a far funzionare una pompa di governo idraulico o un attuatore meccanico e al contempo si interfacciano con le unità di riscontro timone e con i dispositivi NMEA 2000.

NAC-2 è progettato per imbarcazioni di lunghezza fino a 10 metri (33 piedi) ed è in grado di gestire pompe a bassa corrente, attuatori meccanici o valvole solenoidi (8 A continua/16 A picco).

NAC-3 è progettato per imbarcazioni di lunghezza pari o superiore a 10 metri (33 piedi) ed è in grado di gestire pompe a corrente elevata, attuatori meccanici e valvole solenoidi (30 A continua/50 A picco).

Interfaccia utente

Le funzioni dell'autopilota vengono presentate in modo leggermente diverso a seconda del dispositivo utilizzato, ad esempio display multifunzione (MFD) e controller autopilota (AP44 o AP48).

Questo manuale mostra esempi di schermate sia da un MFD con software NOS che dall'AP48.

Display MFD con software NOS e controller del pilota automatico

Le istruzioni in questo manuale si riferiscono agli MFD con software NOS e ai display del controller dell'autopilota come l'AP48.

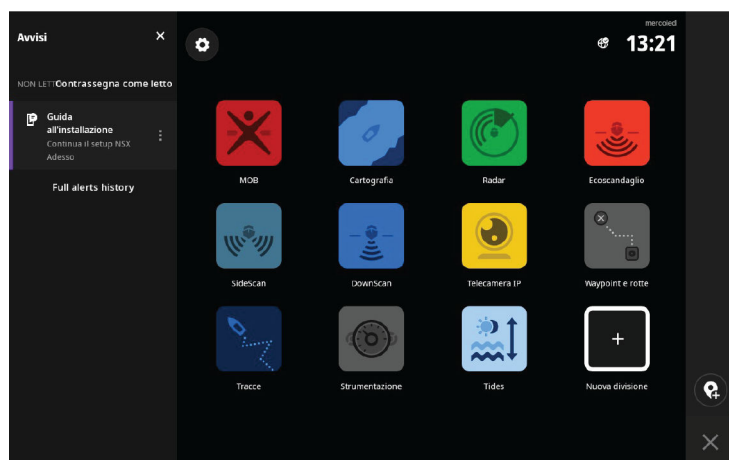
Le schermate presenti in questo manuale sono relative a un MFD con software NOS e a un AP48.

MFD basato su software NEON

Se la pagina iniziale dell'MFD è simile all'illustrazione seguente, allora si dispone di un MFD basato su software NEON.

Per attivare l'autopilota, collegato al sistema basato su software NEON, selezionare il pulsante della **Guida di configurazione** sulla schermata iniziale e seguire le istruzioni nell'app di configurazione. In alternativa, selezionare il pulsante delle impostazioni sulla pagina iniziale e accedere alla schermata di configurazione del dispositivo.

La configurazione dei dispositivi collegati è descritta nella documentazione disponibile per l'MFD basato su software NEON.



Controller autopilota

NAC può essere controllato da varie unità di controllo Navico. Possono essere controller dell'autopilota dedicati, display multifunzione (MFD) e controller remoti dell'autopilota utilizzati insieme ad altre strumentazioni o qualsiasi combinazione delle precedenti.

Funzioni dell'autopilota

NAC-2 e NAC-3 includono un'ampia gamma di funzioni, ma non tutti i controller dell'autopilota hanno accesso a tutte le opzioni. Ad es. i sistemi autopilota che includono solo un controller remoto dell'autopilota (senza unità display) non hanno accesso agli schemi di virata.

Configurazione del computer autopilota

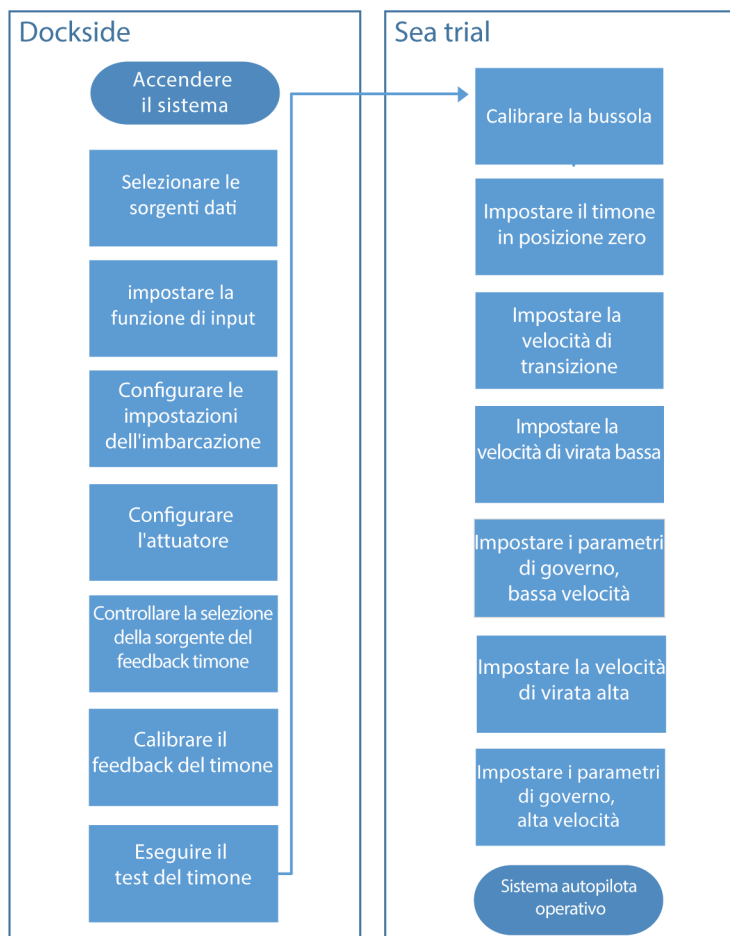
Una volta completata l'installazione dell'autopilota è necessario configurare il computer autopilota. Se non configurato adeguatamente, l'autopilota potrebbe non funzionare correttamente.

La configurazione del computer autopilota è suddivisa in due fasi principali:

- Impostazioni di installazione
 - Inclusa la messa in funzione in banchina e la prova in mare. Vedere "*Configurazione banchina*" a pagina 13 e "*Prova a Mare*" a pagina 22
 - Regolazione dell'utente delle impostazioni dell'autopilota
 - Ottimizzazione manuale per le diverse condizioni di funzionamento e preferenze dell'utente. Vedere "*Impostazioni utente*" a pagina 30
- **Nota:** Le impostazioni della banchina sono accessibili esclusivamente quando l'autopilota è in modalità Standby.
- **Nota:** Alcuni sistemi richiedono un tasto di standby fisico per eseguire le procedure di installazione. Questo tasto può essere sul controller dell'autopilota, su un controller remoto dell'autopilota oppure può essere un tasto di standby separato.

⚠ Avvertenza: Al momento dell'acquisto e dopo ogni operazione di ripristino, le impostazioni d'installazione dell'autopilota vengono riconfigurate sui valori di fabbrica (predefiniti). In tal caso viene visualizzata una notifica ed è necessario eseguire un'installazione completa. In caso contrario l'autopilota potrebbe non funzionare correttamente.

Procedura di configurazione dell'installazione



2

Configurazione banchina

Selezione sorgente dati

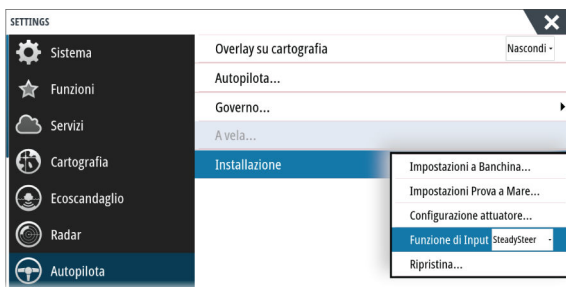
Prima di avviare l'impostazione di un computer autopilota è necessario che le sorgenti dati siano disponibili e configurate.

In caso di modifica o sostituzione di una parte della rete o se una sorgente alternativa disponibile per uno specifico tipo di dati non viene selezionata automaticamente, sarà necessario selezionare una sorgente dati all'avvio iniziale del sistema.

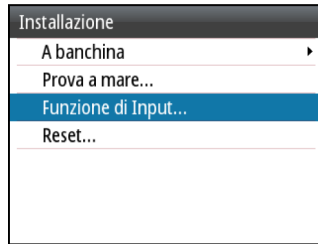
L'utente può optare per la selezione automatica delle sorgenti oppure scegliere di impostarle manualmente. Consultare la documentazione del controller autopilota o dell'unità display per conoscere la procedura dettagliata di selezione delle sorgenti dati.

Funzione di input

Determina la modalità di reazione del computer/sistema autopilota a un input esterno. L'input esterno può essere collegato al filo blu/giallo del NAC-2 e al selettore modalità/funzione del NAC-3. Per i dettagli e le opzioni di cablaggio, fare riferimento alla documentazione di installazione.



Finestra di dialogo di installazione dell'autopilota, MFD



Finestra di dialogo di installazione dell'autopilota, AP48

Auto/Standby

Selezionare questa modalità se si dispone di un pulsante di commutazione collegato al computer autopilota NAC-2. Premere il pulsante per passare dalla modalità Auto alla modalità Standby e viceversa.

Disinnesta

Selezionare questa modalità se si dispone di un interruttore di disinnesto collegato al computer Autopilota NAC-3.

- APRI: funzionamento normale, può essere controllato dal controller.
- DA CHIUDI ad APRI: attiva la modalità Auto indipendentemente dallo stato precedente.
- CHIUDI: disinserito. Non può essere controllato dal controller.

SteadySteer

Selezionare questa modalità se si dispone di uno SteadySteer collegato al NAC-2/NAC-3.

- Il governo manuale esclude la modalità attiva.
- Se la modalità Auto o NoDrift era attiva prima di impostare il governo manuale, tale modalità verrà riattivata automaticamente quando l'imbarcazione si sarà stabilizzata su una nuova rotta.
- Per qualsiasi altra modalità, l'autopilota entra in modalità Standby.
- Se la modalità NAV era attiva prima di impostare il governo manuale verrà visualizzata una finestra di dialogo.
 - Confermare il cambio di rotta per riattivare la modalità NAV.

- Annullare il cambio di rotta per attivare la modalità automatica sulla nuova prua.
- Se non viene eseguita alcuna azione, l'autopilota entra in modalità Standby.

Disabilita input

Selezionare se non è collegato alcun input esterno o per disattivare l'input collegato (predefinito).

Caratteristiche dell'imbarcazione

Tipo Barca

Influisce sui parametri di governo e sulle funzioni dell'autopilota disponibili.

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Vela
- Dislocante
- Planante

→ **Nota:** Se il tipo di imbarcazione è impostato su Vela, Virtual Rudder Feedback non è disponibile.

Lunghezza imbarcazione

Viene impiegata dal sistema autopilota per calcolare i parametri di governo.

Velocità di crociera

Utilizzata se nessuna informazione sulla velocità è disponibile. Viene impiegata dal sistema autopilota per calcolare i parametri di governo.

Configurazione dell'attuatore

La configurazione dell'attuatore determina il modo in cui il computer autopilota controlla il sistema di governo.

Per le relative specifiche, fare riferimento alla documentazione dell'attuatore.

Metodo di controllo

Utilizzato per impostare l'uscita di controllo corretta per l'unità in uso.

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Solenoide
Per attivare/disattivare il governo delle valvole idrauliche.
Fornisce una velocità fissa del timone.
- Motore reversibile
Per pompe/unità a velocità variabile.

Voltaggio dell'attuatore

Tensione nominale specificata per l'attuatore in uso.

- Opzioni: 12 V e 24 V.

→ **Nota:** L'uscita a 24 V è disponibile esclusivamente con l'alimentazione a 24 V.

L'impostazione deve corrispondere alla specifica dei solenoidi/pompa/motore.

⚠ **Avvertenza:** La selezione di una tensione errata per l'attuatore potrebbe danneggiare sia l'attuatore stesso sia il computer autopilota, anche se sono attivati dei circuiti di protezione.

Aggancio attuatore

Definisce il modo in cui l'uscita Inserimento viene utilizzata.

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Frizione
Se l'attuatore/motore/pompa necessita della frizione per attivare l'attuatore, questo deve essere collegato all'uscita "innesto". Configurare "Aggancio attuatore" come frizione. La frizione verrà attivata quando il computer autopilota controlla il timone. In standby, la frizione viene rilasciata per consentire il governo manuale. Verificare la specifica dell'attuatore per stabilire se è necessaria la frizione.
- Auto

Uscita attivata quando il computer autopilota è in modalità Auto, NoDrift o Navigazione. Per il controllo manuale del timone (Standby, NFU e FU) l'uscita non è attivata. Questa opzione viene normalmente utilizzata per passare tra due velocità di timone su una pompa a funzionamento continuo. Utilizzata nei casi in cui sono necessarie diverse velocità di timone per governo automatico e FU/NFU.

Timone: minima

Alcune imbarcazioni tendono a non rispondere ai comandi che imprimono una lieve modifica della posizione del timone per il mantenimento della rotta. Questo può essere causato dalle ridotte dimensioni del timone, da mulinelli o altre anomalie nel flusso d'acqua attraversato dal timone o dalla struttura stessa della barca, nel caso delle imbarcazioni a idropropulsione con un singolo ugello. Su alcune barche, incrementando il parametro di timone minimo è possibile ottenere una migliore tenuta della rotta. Tuttavia, ciò aumenterà l'attività del timone.

→ **Nota:** Impostare un valore per la minima del timone solo se si è certi di migliorare il mantenimento della rotta in condizioni di mare calmo. Deve essere impostato dopo che i parametri di governo dell'autopilota sono stati ottimizzati/regolati.

Morta Timone

Impedisce l'ondeggiamento continuo del timone causato dal gioco meccanico presente nel sistema di governo o nel timone.

Sono disponibili le seguenti opzioni

- Auto
(consigliato).
La banda morta timone è adattiva e non viene mai disattivata. Inoltre consente di ottimizzare la banda morta sulla pressione del timone
- Manuale
Se l'impostazione Auto non funziona correttamente a causa dell'estrema velocità del timone e/o pendolamento, l'impostazione può essere regolata manualmente. Può anche essere utilizzata per ridurre l'attività del timone. I comandi di timone più piccoli rispetto alle dimensioni della banda morta verranno ignorati

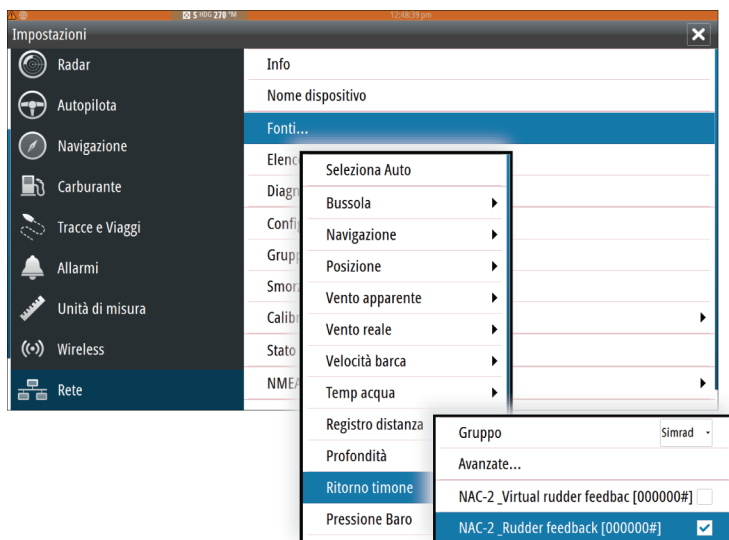
Individuare il valore minimo che consente di evitare l'ondeggiamento continuo del timone. Se la banda morta è ampia, non è possibile governare in modo preciso l'imbarcazione. Si raccomanda di verificare la stabilità del timone in modalità AUTO a velocità di crociera per rilevare la pressione sul timone (un leggero ondeggiamento osservato in banchina potrebbe scomparire a velocità di crociera).

Configurazione del timone

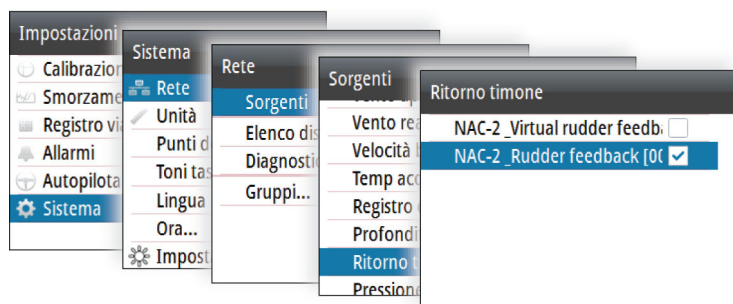
⚠ Avvertenza: Durante la calibrazione e il test del timone il computer autopilota genera una serie di comandi del timone. Tenersi a distanza dal timone e non tentare di controllarlo manualmente durante il test!

Fonte del timone

È necessario selezionare la fonte del timone corretta prima di eseguire la calibrazione del riscontro timone.



Selezione della fonte del timone, MFD



Selezione della fonte del timone, AP48

Calibrazione riscontro timone

→ **Nota:** Disponibile solo se si dispone di un'unità di riscontro timone installata e selezionata come fonte del timone.

La calibrazione del riscontro timone determina la direzione del riscontro timone.

- Seguire la procedura guidata visualizzata finché la calibrazione del timone non è completata.

Test Timone

Questo test del timone verifica la direzione di marcia. Rileva la potenza minima per il timone e ne riduce la velocità se supera la velocità massima preferita per l'uso dell'autopilota.

- **Nota:** Se la barca utilizza il governo servoassistito, è importante che il motore che lo alimenta venga avviato prima dell'esecuzione del test.
- Eseguire il test del timone come descritto nelle istruzioni visualizzate sullo schermo
 - Il timone deve effettuare un piccolo movimento entro 10 secondi, quindi deve mantenere la direzione di marcia in entrambe le direzioni

Se il test fallisce viene emesso un allarme.

Calibrazione VRF

→ **Nota:** Disponibile solo se la fonte del timone è impostata su un virtual rudder feedback.

La calibrazione VRF determina la direzione di movimento del timone, l'uscita minima richiesta per muovere il timone e la tensione in rapporto della velocità di timone.

Per eseguire la calibrazione VRF è necessario poter osservare il movimento del timone.

- Seguire la procedura visualizzata finché la calibrazione VRF non è completata.

→ **Nota:** Quando viene chiesto se il timone è stato spostato potrebbe essere necessario selezionare più volte No per assicurarsi che la pompa fornisca la potenza sufficiente per virare il motore a velocità di crociera elevate.

3

Prova a Mare

⚠ Avvertenza: Un autopilota deve essere utilizzato solo come ausilio supplementare alla navigazione. NON sostituisce un navigatore umano o una prudente navigazione. Non lasciare mai il timone incustodito.

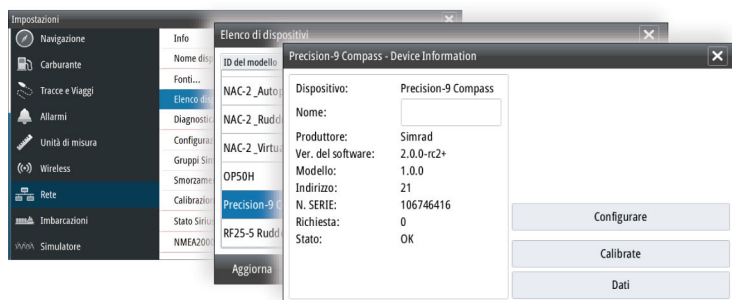
Le prove in mare possono essere eseguite solo dopo che le impostazioni di banchina sono state completate.

→ **Nota:** Le prove in mare devono essere effettuate sempre in mare aperto e calmo e a distanza di sicurezza da altro traffico.

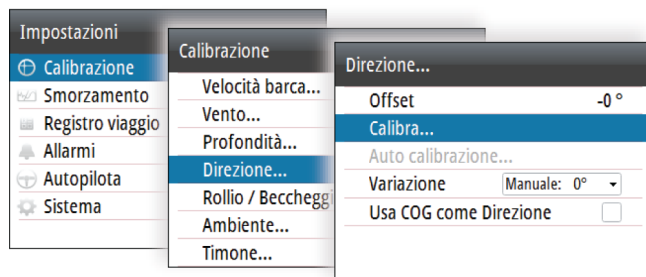
Impostazione della bussola

Per ottenere le migliori prestazioni possibili, è necessario calibrare la bussola e compensare eventuali offset.

L'installazione deve essere eseguita da un'unità display appropriata. A seconda dell'unità, l'accesso alla configurazione della bussola è disponibile dalla finestra di dialogo della bussola o da un'opzione di calibrazione dedicata nel menu Impostazioni dell'unità.



Finestra di dialogo, MFD



Opzione di calibrazione, AP48

→ **Nota:** Per ottenere buoni risultati, eseguire la configurazione della bussola in condizioni di mare calmo e con vento e correnti minime. Assicurarsi che vi sia sufficiente spazio attorno all'imbarcazione per effettuare una virata completa.

Fare riferimento alla documentazione del sensore di rotta per ulteriori dettagli relativi all'unità.

Velocità di cambio

→ **Nota:** Disponibile solo se il tipo di imbarcazione è impostato su Planante.

La velocità di transizione è la velocità alla quale il sistema passa automaticamente tra i profili di velocità **Bassa** e **Alta**.

Tali profili vengono utilizzati per assecondare la tendenza dell'imbarcazione a utilizzare caratteristiche di governo differenti a velocità differenti. È inoltre possibile impostare preferenze differenti relative alle prestazioni di governo dell'imbarcazione richieste a velocità basse e alte.

Si consiglia di impostare un valore che rappresenti la velocità alla quale cambiano le caratteristiche di governo dell'imbarcazione. Ad esempio la soglia planante (consigliata) o alla velocità in cui si desidera che l'autopilota cambi il suo comportamento.

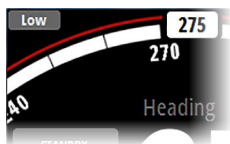
È disponibile una isteresi di 2 nodi per impedire l'oscillazione delle impostazioni alta/bassa quando l'imbarcazione naviga o si avvicina alla velocità di cambio.

Esempio

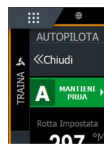
La velocità di cambio è impostata su 9 nodi.

- Il sistema passa dal profilo Bassa al profilo Alta quando la velocità aumenta a 10 nodi (= Velocità di cambio più 1 nodo)
- Il sistema passa dal profilo Alta al profilo Bassa quando la velocità diminuisce a 8 nodi (= Velocità di cambio meno 1 nodo)

Il profilo attivo ("**Bassa**" o "**Alta**") viene visualizzato nella pagina dell'autopilota (es. AP44) e nella finestra a comparsa dell'autopilota (MFD):



Pagina AP48



Barra di controllo autopilota MFD

Impostare il timone in posizione zero

Utilizzata per correggere la posizione zero impostata durante la messa in funzione in banchina qualora fosse necessario un piccolo offset del timone per la navigazione rettilinea.

→ **Nota:** L'impostazione della posizione zero deve essere effettuata in condizioni di mare calmo, in cui il governo non è influenzato dal vento e/o dalla corrente.

Portare il timone nella posizione che consente all'imbarcazione di seguire una rotta rettilinea, quindi attivare l'opzione **Impostare il timone in posizione zero** per salvare il parametro zero del timone.

→ **Nota:** Sulle imbarcazioni con doppio motore, verificare che l'RMP del motore sia uguale su entrambi i motori affinché la spinta delle due eliche sia la stessa. In caso contrario, la posizione del timone sullo zero potrebbe essere impostata in modo errato.

Impostare la velocità di virata

Utilizzata per impostare la velocità di virata preferita dell'imbarcazione.

Effettuare una virata alla velocità desiderata, quindi attivare l'opzione **Impostare la velocità di virata** per salvare i parametri della velocità di virata.

→ **Nota:** La velocità di virata acquisita verrà salvata nel profilo di governo attivo. Pertanto questa impostazione deve essere ripetuta per ciascun profilo di governo.

Regolazione dell'autopilota

→ **Nota:** La regolazione dell'autopilota deve essere eseguita separatamente per i profili di velocità bassa e alta. Entrambe le regolazioni automatica e manuale devono essere eseguite in condizioni di mare calmo o poco mosso.

Dopo aver fornito dati corretti sul tipo d'imbarcazione, sulla lunghezza dello scafo e sulla velocità di crociera, non è necessario eseguire ulteriori regolazioni automatiche o manuali.

Procedere come segue per verificare che le impostazioni di governo siano corrette:

1. Stabilizzare l'imbarcazione in modo che navighi in una direzione precisa e quindi selezionare la modalità **AUTO**
2. Osservare i comandi del timone e del mantenimento della rotta
 - In condizioni di mare calmo e vento leggero, l'autopilota dovrebbe governare l'imbarcazione nella direzione impostata con uno scostamento medio di +/-1 grado
3. Apportare modifiche di minore e maggiore entità alla direzione, sia verso babordo che verso tribordo, e osservare la modalità di assestamento della barca nella nuova direzione
 - La sovraoscillazione dovrebbe essere minima. Vedere "*Guadagno timone*" a pagina 27 e "*Contro timone*" a pagina 28.

Se l'autopilota non è in grado di mantenere la direzione o compiere virate in modo soddisfacente, l'utente può provare a utilizzare la funzione Regolazione automatica oppure passare direttamente alla regolazione manuale.

→ **Nota:** Se l'imbarcazione è di lunghezza superiore a 30 m/100 piedi circa o procede a una velocità di crociera elevata, potrebbe non essere possibile eseguire la regolazione automatica. In tal caso si consiglia di procedere con la regolazione manuale.

Regolazione automatica

Durante la regolazione automatica, l'imbarcazione esegue numerose virate a S. A seconda del comportamento rilevato,

l'autopilota configura automaticamente i parametri di governo più importanti (guadagno del timone e controtimone).

- Stabilizzare l'imbarcazione su una rotta e impostare la velocità tra 5-10 kn, quindi selezionare **Regolazione automatica**.
 - L'autopilota passerà alla modalità AUTO e prenderà il controllo dell'imbarcazione.

→ **Nota:** La regolazione automatica può essere interrotta premendo il tasto **STBY** sul controller dell'autopilota.

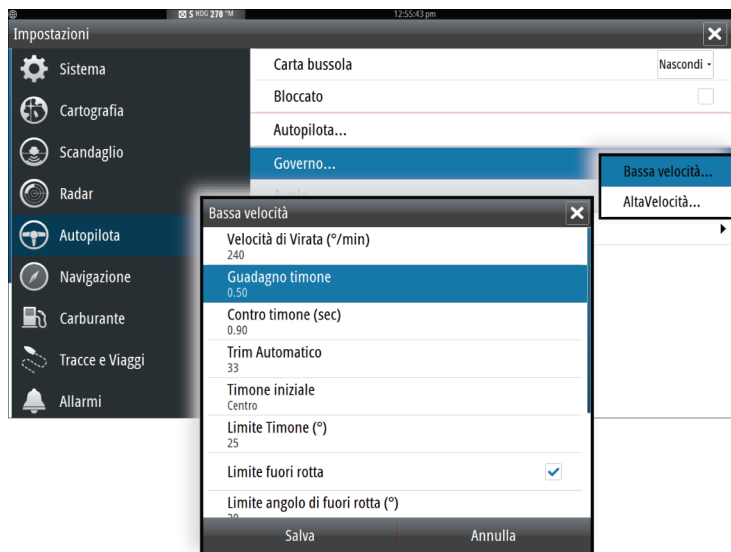
Completare la regolazione automatica richiede circa 3 minuti. Una volta completata, l'autopilota passa automaticamente in modalità Standby e il timone deve essere controllato manualmente.

→ **Nota:** È possibile regolare manualmente tutti i parametri impostati durante la regolazione automatica. Per prestazioni di governo ottimali è consigliabile regolare manualmente i parametri di governo dopo aver eseguito la regolazione automatica.

Regolazione manuale

Il guadagno del timone e il controtimone possono essere configurati manualmente.

- Stabilizzare l'imbarcazione su una rotta e impostare la velocità sul valore medio del range del profilo (distante dalla velocità di cambio) per evitare il cambio del profilo durante la regolazione. Attivare l'opzione **Guadagno timone**. Regolare il valore in base alle descrizioni riportate di seguito.
- Se necessario, regolare leggermente l'opzione **Contro timone**.



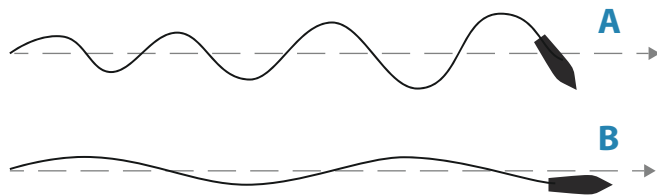
Regolazione parametri, MFD



Regolazione parametri, AP48

Guadagno timone

Questo parametro determina il rapporto tra il timone comandato e l'errore di angolo di rotta. Più elevato è il valore, maggiore è l'azione del timone. Se il valore è troppo ridotto, sarà necessario molto tempo per compensare un errore di angolo di rotta e l'autopilota non riuscirà a mantenere una rotta stabile. Se il valore è troppo elevato, il pendolamento aumenta e il governo risulterà instabile.



- A** Il valore impostato è troppo alto. Il governo dell'imbarcazione diventa instabile e spesso la sovraoscillazione aumenta
- B** Il valore impostato è troppo basso. La compensazione di un errore di angolo di rotta richiede molto tempo, durante il quale l'autopilota non riuscirà a mantenere una rotta stabile.

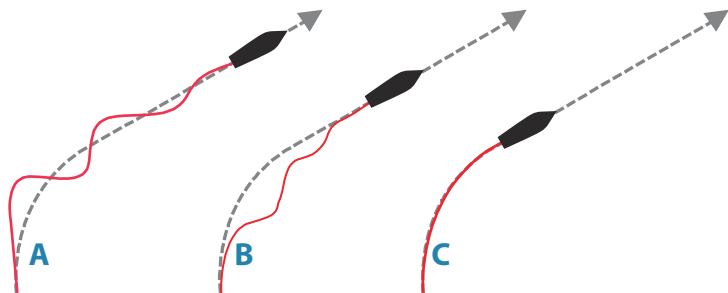
Contro timone

Il controtimone rappresenta l'azione di contrasto (contraria) del timone applicata per arrestare una virata al termine di un cambio di rotta di notevole entità. Le impostazioni dipendono dalle caratteristiche della barca, dall'inerzia, dalla forma dello scafo e dall'efficienza del timone.

- Se l'imbarcazione presenta una buona stabilità dinamica, è sufficiente impostare un valore relativamente piccolo
- Un'imbarcazione instabile richiede invece un valore elevato
- Maggiore è l'inerzia della barca, più alto sarà il valore necessario

Un valore crescente del contro timone può comportare un aumento dell'attività del timone anche nel caso di una rotta rettilinea, in particolare nelle onde alte.

Il momento migliore per verificare il valore dell'impostazione di controtimone è durante le virate. Le seguenti immagini illustrano gli effetti di varie impostazioni di Contro timone.



- A** Valore troppo basso del controtimone: reazione di sovraoscillazione
- B** Valore troppo alto del controtimone: reazione lenta e instabile
- C** Impostazione corretta del controtimone: reazione ottimale

Apportare vari cambi di rotta e osservare la modalità di assestamento della barca nella nuova direzione. Iniziare con piccole modifiche (10-20 gradi) e proseguire aumentando il valore (60-90 gradi). Modificare il valore del contro timone in modo da ottenere una reazione ottimale come in figura **C**.

→ **Nota:** Dal momento che numerose barche virano a babordo e a tribordo in modo differente (a causa del verso di rotazione delle eliche), eseguire i cambi di rotta in entrambe le direzioni. È possibile raggiungere un compromesso configurando il controtimone in modo da consentire una leggera sovraoscillazione da un lato e una risposta lenta dall'altro.

4

Impostazioni utente

Le impostazioni utente possono essere configurate in modo differente in base ai diversi profili, a seconda delle caratteristiche di governo dell'imbarcazione e delle preferenze dell'utente.

Impostazioni dei profili di governo

NAC include due profili di governo (Alta e Bassa), utilizzati per la velocità alta e bassa dell'imbarcazione.

I parametri iniziali vengono assegnati automaticamente durante la selezione del tipo di imbarcazione. Durante le prove in mare, i parametri vengono regolati per ottenere prestazioni di governo ottimizzate. Vedere *"Regolazione dell'autopilota"* a pagina 25.

Le opzioni elencate nelle prossime pagine sono disponibili per i profili di velocità Alta e bassa.

Per il guadagno del timone e il contro timone, vedere *"Guadagno timone"* a pagina 27 e *"Contro timone"* a pagina 28.

Velocità di virata

Utilizzato per impostare manualmente la velocità di virata utilizzata quando il cambio di rotta è superiore a 5°.

Auto trim

Controlla la velocità con cui l'autopilota applicherà il timone per compensare uno scostamento costante dalla direzione, ad esempio quando forze esterne come il vento o la corrente influiscono sulla direzione. Un valore più basso consentirà l'eliminazione più veloce di uno scostamento costante dalla direzione.

Timone iniziale

Consente di definire il modo in cui il sistema sposta il timone nel passaggio dal governo manuale (Standby, FU e NFU) a una modalità automatica.

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Centro
Sposta il timone in posizione zero
- Effettivo

Mantiene l'angolo del timone e presuppone che l'angolo corrente del timone sia l'assetto richiesto per mantenere una rotta costante.

Limite timone

Determina il range dinamico del timone prima che il relativo movimento venga limitato e un allarme venga attivato. Viene solitamente utilizzato per limitare l'azione del timone causata dall'imbardata.

→ **Nota:** Il limite del timone non riduce drasticamente l'azione del timone, agisce solo intorno al setpoint corrente.

Il limite del timone non influisce sul governo Non-Follow-up o Follow-Up.

Angolo limite fuori rotta

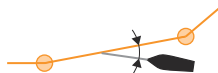
Imposta il limite per l'allarme di fuori rotta.

Quando l'opzione di allarme è attivata, un allarme si attiva quando l'imbarcazione devia dalla direzione impostata oltre il limite selezionato.

Risposta track

Definisce il livello di reattività dell'autopilota nel governare l'imbarcazione per raggiungere il tratto di rotta attivo.

Angolo di approccio Track



Questa impostazione è un limite che impedisce l'avvicinamento troppo repentino al percorso. L'avvicinamento del percorso ad angoli più bassi è consentito a seconda della distanza di spostamento laterale (XTD) e dell'impostazione della risposta traccia.

Questa impostazione viene utilizzata quando si inizia a navigare e ogni volta che viene attivato l'autopilota per raggiungere la rotta.

Angolo di conferma della variazione di rotta

Definisce il limite della variazione di rotta automatica fino al successivo waypoint quando l'autopilota è attivato (modalità NAV).

Se la variazione di rotta supera il limite impostato, il sistema chiede di verificare che la variazione imminente sia accettabile.

Parametri di navigazione a vela

→ **Nota:** Disponibile solo se il tipo di barca è impostato su VELA.

Modo Vento

Selezionare l'angolo di vento su cui impostare l'autopilota.

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Auto
Se l'angolo di vento vero (TWA) è $< 70^\circ$: la modalità Vento utilizzerà l'angolo di vento apparente (AWA)
Se il TWA è $\geq 70^\circ$: la modalità Vento utilizzerà il TWA
- Apparente
Utilizza l'AWA
- Vero
Utilizza il TWA

Tempo cambio mura

Controlla la velocità di cambio mura dell'autopilota in modalità Vento.

Angolo mura

Controlla l'angolo di cambio mura dell'imbarcazione in modalità AUTO.

Velocità manuale

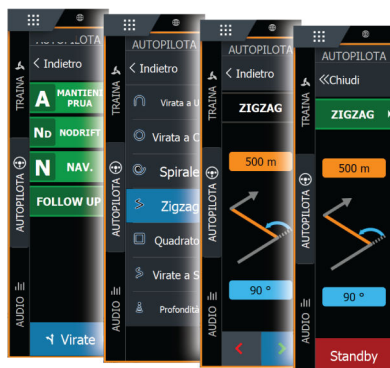
Se la velocità dell'imbarcazione o i dati SOG non sono disponibili e/o ritenuti inaffidabili è possibile inserire un valore manuale per la velocità che verrà utilizzato dall'autopilota per semplificare i calcoli di governo.

Impostazioni degli schemi di virata

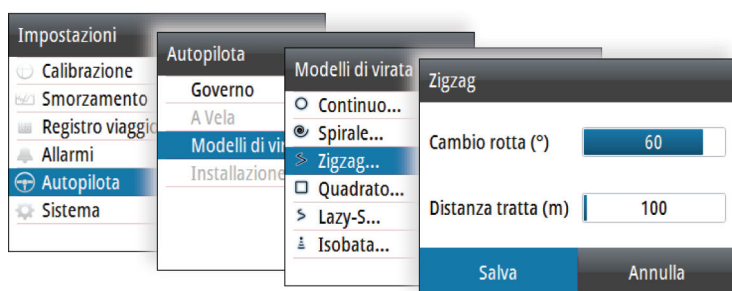
Durante il funzionamento automatico, il computer autopilota supporta una serie di funzionalità di governo con schemi di virata.

→ **Nota:** Il governo con schemi di virata non è disponibile quando come tipo di imbarcazione è impostata una barca a vela.

Tutti gli schemi di virata, tranne la virata a U, hanno impostazioni di schemi di virata associate. A seconda del controller autopilota queste impostazioni degli schemi di virata possono essere regolate prima o durante la virata.



Impostazioni schemi di virata, MFD



Impostazioni schemi di virata, AP48

→ **Nota:** Non tutti i controller dell'autopilota comprendono gli schemi di virata. Fare riferimento al controller dell'autopilota in uso per ulteriori informazioni.

Virata a C (virata continua)

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

- Variabile di virata:

- Velocità di virata. Incrementando il valore, l'imbarcazione esegue un cerchio più piccolo.

Virata a U

Cambia l'angolo di rotta impostato corrente di 180° nella direzione opposta.

Spirale

Fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente.

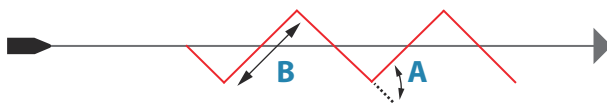
- Variabili di virata:
 - Raggio iniziale
 - Cambio/virata. Se questo valore è impostato su zero, l'imbarcazione si muoverà in cerchio. I valori negativi indicano un raggio decrescente mentre quelli positivi indicano un raggio crescente.

→ **Nota:** Questo schema di virata non è disponibile per i display multifunzione HDS Live.

Virata a zigzag

Governa l'imbarcazione con un movimento a zig-zag.

- Variabili di virata:
 - Cambio di rotta (**A**)
 - Distanza di tratta (**B**)



Virata quadrangolare

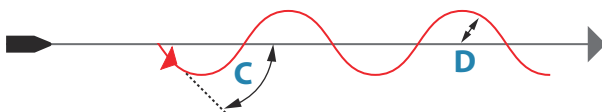
Fa in modo che l'imbarcazione viri automaticamente di 90° dopo aver completato una distanza di tratta predefinita.

- Variabile di virata:
 - Distanza di tratta

Virata a S

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale.

- Variabili di virata:
 - Cambio di rotta (**C**)
 - Raggio di virata (**D**)



Isobata (DCT)

Fa in modo che l'autopilota segua un'isobata.

→ **Nota:** Lo schema di virata DCT è disponibile solo se il sistema riceve un input di profondità valido.

⚠ **Avvertenza:** Non utilizzare la funzione dello schema di virata DCT se il fondale non è adatto. Non utilizzarla in acque in zone rocciose caratterizzate da significative variazioni di profondità in brevi spazi.

- Variabili di virata:
 - Guadagno di profondità. Questo parametro determina il rapporto tra i comandi di timone e la deviazione dall'isobata selezionata. Più elevato è il guadagno di profondità, maggiore timone viene applicato. Se il valore è troppo ridotto, sarà necessario molto tempo per compensare l'allontanamento dall'isobata e il pilota automatico non riuscirà a mantenere l'imbarcazione alla profondità selezionata. Se il valore è troppo elevato, il pendolamento aumenta e il governo risulterà instabile.
 - CCA. Il CCA è un angolo che viene aggiunto o sottratto dalla rotta impostata. Questo parametro consente di far procedere l'imbarcazione con un movimento a serpentina attorno alla profondità di riferimento. Maggiore è il CCA, più ampio sarà il movimento a serpentina. Se il CCA viene impostato su zero, la barca non procederà a serpentina.
 - Rif. profondità Profondità di riferimento per la funzione DCT. All'avvio del governo DCT, l'autopilota legge la profondità corrente e la imposta come profondità di riferimento. È possibile modificare la profondità di riferimento durante l'esecuzione della funzione.

→ **Nota:** Se i dati di profondità vengono persi durante la funzione DCT, l'autopilota passerà automaticamente alla modalità AUTO. Si consiglia di attivare l'allarme dei dati profondità AP mancanti quando si utilizza la funzione DCT. Verrà in questo modo generato un allarme nel caso in cui i dati di profondità vadano persi durante la funzione DCT.

5

Verifica dell'installazione

Quando tutte le unità nel sistema autopilota sono installate, la strumentazione esterna è collegata e il software è configurato secondo i capitoli precedenti, l'installazione deve essere verificata seguendo la lista di controllo. Le impostazioni specifiche dell'imbarcazione devono essere annotate nelle relative tabelle incluse in questo capitolo.

Lista di controllo

Descrizione	Riferimento
Unità installate e fissate in base alle istruzioni	Istruzioni di installazione per le unità
Rete alimentata e terminata in base alle istruzioni	Istruzioni di cablaggio per le unità
Sorgenti selezionate	Documentazione dell'unità di controllo dell'autopilota
Imbarcazione configurata	" <i>Caratteristiche dell'imbarcazione</i> " a pagina 15
Attuatori configurati e calibrati	" <i>Configurazione dell'attuatore</i> " a pagina 15
Bussola calibrata	" <i>Impostazione della bussola</i> " a pagina 22
Prova in mare completata (manuale o regolazione automatica)	" <i>Prova a Mare</i> " a pagina 22

Impostazioni specifiche dell'imbarcazione

Barca

Impostazioni	
Tipo Barca	
Lunghezza imbarcazione	

Impostazioni

Velocità di crociera	
Velocità di cambio	

Attuatori

Impostazioni

Tipo di attuatore	
Metodo di controllo dell'attuatore	
Tensione nominale dell'attuatore	
Aggancio attuatore	
Timone: minima	
Morta Timone	
Banda morta manuale	
Uscita Minima	
Uscita Massima	

Parametri di navigazione a vela

Impostazioni

Modo Vento	
Tempo cambio mura	
Angolo mura	
Velocità manuale	

Profili di governo

Impostazioni	Bassa velocità	Alta velocità
Velocità di virata		

Impostazioni	Bassa velocità	Alta velocità
Guadagno timone		
Contro timone		
Auto trim		
Timone iniziale		
Limite timone		
Limite fuori rotta		
Risposta track		
Angolo di approccio Track		
Angolo di conferma della variazione di rotta		

Impostazioni degli schemi di virata

Impostazioni	
Continuo	
Velocità di virata	
Spirale	
Raggio iniziale	
Cambio/virata	
Zigzag	
Cambio di rotta	
Distanza di tratta	
Quadrato	
Distanza di tratta	
Lazy-S	
Cambio di rotta	
Raggio di virata	
Linee batimetriche	

Impostazioni	
Guadagno di profondità	
CCA	

6

Manutenzione

Manutenzione preventiva

L'unità non contiene componenti che possano essere sottoposti a manutenzione sul campo, pertanto l'operatore dovrà eseguire solo un numero ridotto di interventi di manutenzione preventiva.

Controllo dei connettori

I connettori devono essere controllati solo tramite ispezione visiva. Premere gli spinotti nel connettore. Se gli spinotti sono dotati di blocco, assicurarsi che questo sia nella posizione corretta.

Aggiornamento del software

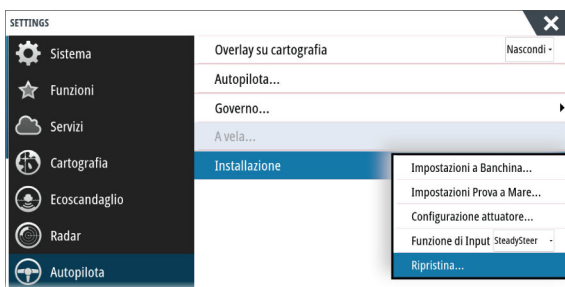
È possibile aggiornare il software del computer autopilota da un'unità display connessa alla rete.

È possibile verificare la versione software del computer autopilota dall'elenco dei dispositivi dell'unità display.

L'ultima versione del software è disponibile per il download dai siti Web del prodotto, agli indirizzi: www.simrad-yachting.com e www.bandg.com.

Ripristino del computer autopilota

È possibile ripristinare le impostazioni predefinite dell'autopilota.



Ripristino del computer autopilota, MFD



Ripristino del computer autopilota, AP48

Al primo avvio e in seguito a un ripristino, il computer autopilota esegue la procedura di installazione automatica.

→ **Nota:** Non eseguire il ripristino del computer autopilota a meno che non sia necessario cancellare tutti i valori impostati durante la procedura di installazione.

7

Specifiche tecniche

→ **Nota:** L'elenco delle specifiche più aggiornato è disponibile all'indirizzo: www.lowrance.com, www.simrad-yachting.com e www.bandg.com.

NAC-2

Approvals	
Compliance	EMC directive 2014/30/EU
Electrical	
Supply voltage	9-31.2 V DC
Power consumption - Max	500 W
Power consumption - Typical	As required to drive rudder actuator. See pump/motor power ratings
Recommended fuse rating	20 A
Environmental	
Operating temperature	-25°C to +55°C (-13°F to 131°F)
Storage temperature	-30°C to +70°C (-22°F to 158°F)
Waterproof rating	IPx5
Humidity	100%
Shock and vibration	Acc to EN60945
Connectivity	
NMEA 2000	1 Micro-C port, 1 LEN
Drive	12/24 V DC, min 10 mA, max 3 A
Rudder Feedback	Variable voltage/resistive 0-5 V
Physical	
Weight	0.6 kg (1.3 lbs)
Compass Safe Distance	500 mm (20 inches)
Warranty	2 years

NAC-3

Approvals	
Compliance	EMC directive 2014/30/EU
Electrical	
Supply voltage	12/24 V DC +/- 10-30%
Power consumption - Max	750 W
Power consumption - Typical	As required to drive rudder actuator. See pump/motor power ratings
Recommended fuse rating	30 A
Environmental	
Operating temperature	-25°C - +55°C (-13°F - 131°F)
Storage temperature	-30° - +70°C (-22°F - 158°F)
Waterproof rating	IPx5
Humidity	100%
Shock and vibration	Acc to EN60945
Connectivity	
NMEA 2000	1 Micro-C port, 1 LEN
NMEA 0183	1 port IN/OUT. 4.8, 9.6, 19.2 & 38.4 kbaud
Drive	<ul style="list-style-type: none"> Reversible motor control of rudder. Max continuous load 30 A, peak 50 A for 1s or On/off solenoid control of rudder. 12/24 V DC, common, load range 10 mA to 10 A, off current <1 mA
Engage	Output for bypass/clutch. 12/24 V DC, min 10 mA, max 3 A

Rudder	Rudder angle, frequency input. 15 V, 1.4 to 5 kHz, resol. 20 Hz/°
Remote	<ul style="list-style-type: none"> • Input: External open/close contact for remote controller • Output: High/Low mode indicator signal
Mode	External open/close or pulse contact for autopilot disengage
Alarm	External alarm output for buzzer/relay. Max 100 mA, voltage level as local supply
Physical	
Weight	0.7 kg (1.6 lbs)
Compass Safe Distance	500 mm (20 inches)
Warranty	2 years



LOWRANCE®

SIMRAD®

B&G®