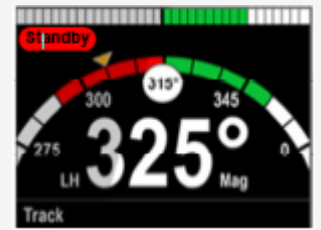
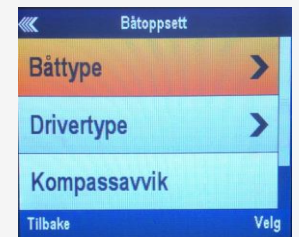


IGANGKJØRING EVOLUTION AUTOPILOT
(Med rorgiver)



STEP 1 – Valg av båttype

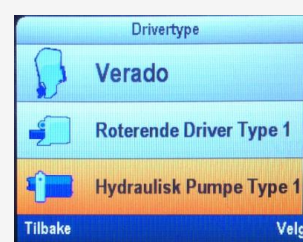
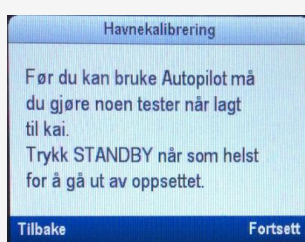


Velg meny ⇒
Oppsett ⇒ Autopilotkalibrering ⇒ Båtoppsett ⇒ Båttype

Velg type båt som passer
med type og styre karakterestikk

Trykk tilbake

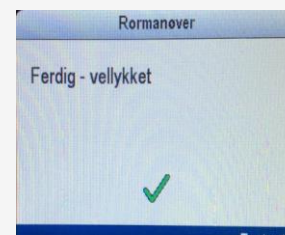
STEP 2 – Valg av drivtype



Velg igangkjøring ⇒ Havnekalibrering

Velg drivtype som passer styre systemet

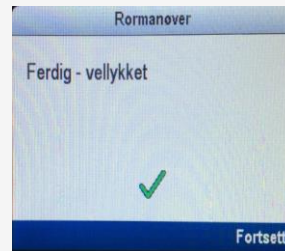
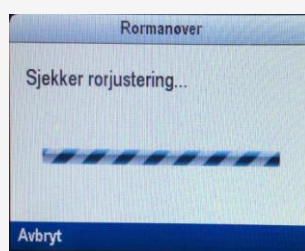
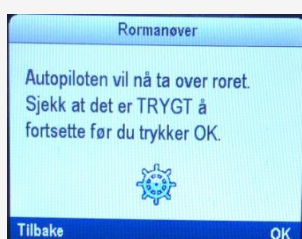
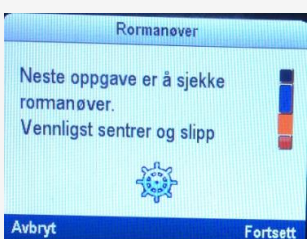
STEP 3 – Rorføler sjekk



Følg anvisninger på skjermen for hvert step for å stille inn rorgiver

Sett rorgrense innenfor mekanisk grense (oftest 2 ° lavere)

STEP 4 – Drivenhet test

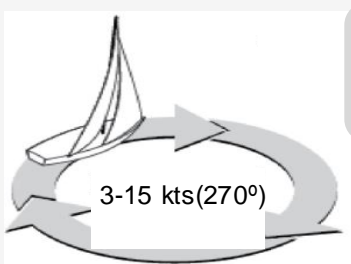


Havnekalibrering er nå fullført. Trykk fortsett og siden tilbake til normal autopilot modus

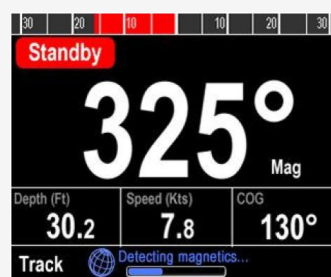
Følg anvisninger på skjermen for å teste drivenhet

Autopiloten vil nå automatisk bevege roret til babord og styrbord og sette korrekt offset på drivenhet

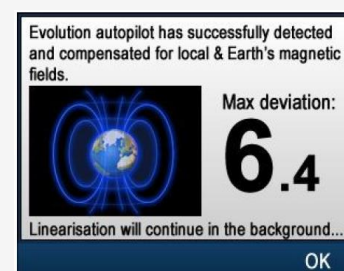
STEP 5 – Linjærising av kompass - sjøprøve



Etter installasjon behøver kompasset (EV1 Sensor) å kompensere for lokal magnetisme. Dette skjer automatisk når båten beveger seg mellom 3-15 knop.



Kjør en runde på minimum 270 ° og følg med blå horisontal bar (detecting magnetics)



Etter en runde vil man få max deviasjon alarm på under 10° hvis EV1 kompasset er riktig montert. Deviasjonsfaktor kan også sjekkes ved å velge meny ⇒ oppsett ⇒ diagnose ⇒ Om pilot ⇒ Scroll helt ned i bunn på meny