

SIMRAD

GO XSE

Installasjonshåndbok

NORSK



Innledning

Fraskrivelse

Ettersom Navico jobber kontinuerlig med å forbedre dette produktet, forbeholder vi oss retten til å gjøre endringer i produktet når som helst. Disse endringene er kanskje ikke gjenspeilt i denne versjonen av brukerhåndboken. Kontakt nærmeste leverandør hvis du trenger ytterligere hjelp.

Eieren er ene og alene ansvarlig for å installere og bruke utstyret på en måte som ikke forårsaker ulykker, personskade eller skade på eiendom. Brukeren av dette produktet er ene og alene ansvarlig for å utøve sikker båtskikk.

NAVICO HOLDING AS OG DETS DATTERSELSKAPER, AVDELINGER OG TILKNYTTETE SELSKAPER FRASKRIVER SEG ALT ANSVAR FOR ALL BRUK AV DETTE PRODUKTET SOM KAN FORÅRSAKE ULYKKER ELLER SKADE ELLER SOM KAN VÆRE LOVSTRIDIG.

Gjeldende språk: Denne erklæringen og alle instruksjoner, brukerveiledninger eller annen informasjon som er tilknyttet produktet (dokumentasjon), kan oversettes til, eller har blitt oversatt fra, et annet språk (oversettelse). Hvis det skulle oppstå uoverensstemmelser mellom en oversettelse av dokumentasjonen, er det den engelske versjonen av dokumentasjonen som er den offisielle versjonen av dokumentasjonen.

Denne brukerhåndboken representerer produktet på tidspunktet for trykking. Navico Holding AS og dets datterselskaper, avdelinger og tilknyttede selskaper forbeholder seg retten til å gjøre endringer i spesifikasjoner uten varsel.

Copyright

Copyright © 2016 Navico Holding AS.

Garanti

Garantikortet leveres som et separat dokument.

Hvis du har spørsmål, kan du gå til nettsiden til produsenten av enheten eller systemet: simrad-yachting.com.

Forskriftsmessige erklæringer

Dette utstyret er ment for bruk i internasjonalt farvann samt kystområder som er administrert av USA og land i EU og EØS.

Dette utstyret er i samsvar med:

- CE i henhold til direktivet 2014/53/EU
- kravene for enheter på nivå 2 i Radio communications (Electromagnetic Compatibility) Standard 2008
- del 15 av FCC-reglene Driften er underlagt følgende to betingelser: (1) Denne enheten skal ikke forårsake skadelig elektrisk støy, og (2) denne enheten må kunne fungere med eventuell støy som mottas, inkludert støy som kan forårsake uønsket drift.

Du finner den relevante samsvarserklæringen på følgende nettsted: simrad-yachting.com.

Industry Canada

IC RSS-GEN, del 7.1.3 Advarsel – (påkrevd for lisensfritatte enheter)

Denne enheten overholder Industry Canadas RSS-standard(er) for lisensfritak. Driften er underlagt følgende to betingelser: (1) Denne enheten skal ikke forårsake elektrisk støy, og (2) denne enheten må kunne fungere med eventuell støy som mottas, inkludert støy som kan forårsake uønsket drift.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie

Canada applicables aux appareils radio exempts de licence.

L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes: (1)

l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et (2) l'utilisateur de

l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Advarsel

Brukeren advares om at eventuelle endringer eller modifikasjoner som ikke er uttrykkelig godkjent av parten som er ansvarlig for å overholde standarder, kan ugyldiggjøre brukerens rett til å betjene utstyret.

Dette utstyret genererer, bruker og kan utstråle radiofrekvensenergi og, hvis det ikke installeres og brukes i tråd med instruksjonene, kan forårsake støy som forstyrrer radiokommunikasjon. Det kan imidlertid ikke garanteres at støy ikke vil oppstå i en gitt installasjon. Hvis dette utstyret forårsaker støy som forstyrrer radio- eller TV-sendinger, som kan bekreftes ved å slå utstyret av og på, oppfordres

brukeren til å prøve ett eller flere av følgende tiltak for å fjerne støyen:

- snu eller flytt mottaksantennen
- øk avstanden mellom utstyret og mottakeren
- koble utstyret til et uttak på en annen krets enn mottakerens
- snakk med forhandleren eller en kvalifisert tekniker for å få hjelp

Land for tiltenkt bruk i EU

AT – Østerrike

BE – Belgia

BG – Bulgaria

CY – Kypros

CZ – Tsjekkia

DK – Danmark

EE – Estland

FI – Finland

FR – Frankrike

DE – Tyskland

GR – Hellas

HU – Ungarn

IS – Island

IE – Irland

IT – Italia

LV – Latvia

LI – Liechtenstein

LT – Litauen

LU – Luxembourg

MT – Malta

NL – Nederland

NO – Norge

PL – Polen

PT – Portugal

RO – Romania

SK – Slovakia

SI – Slovenia

ES – Spania
SE – Sverige
CH – Sveits
TR – Tyrkia
UK – Storbritannia

Varemerker

Lowrance[®] og Navico[®] er registrerte varemerker for Navico.

Simrad[®] brukes på lisens fra Kongsberg.

Navionics[®] er et registrert varemerke for Navionics, Inc.

NMEA[®] og NMEA 2000[®] er registrerte varemerker for National Marine Electronics Association.

SiriusXM[®] er et registrert varemerke for Sirius XM Radio Inc.

Fishing Hot Spots[®] er et registrert varemerke for Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

FUSION-Link[™] Marine Entertainment Standard[™] er et registrert varemerke for FUSION Electronics Ltd.

C-MAP er et varemerke for Jeppesen.

Begrepene HDMI og HDMI High-Definition Multimedia Interface samt HDMI-logoen er varemerker eller registrerte varemerker for HDMI Licensing LLC i USA og andre land.

SD[™] og microSD[™] er varemerker eller registrerte varemerker for SD-3C, LLC i USA og andre land.

Wi-Fi[®] er et registrert varemerke for Wi-Fi Alliance[®].

Ytterligere kartdata: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 av Richardson's Maptech.

Bluetooth[®] er et registrert varemerke for Bluetooth SIG, Inc.

Navico-produkthenvisninger

Denne håndboka henviser til følgende Navico-produkter:

- Broadband Sounder[™] (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging[™] (DownScan)
- DownScan Overlay[™] (Overlegg)
- GoFree[™] (GoFree)
- INSIGHT GENESIS[®] (Insight Genesis)

- SonicHub® (SonicHub)

Om denne håndboken

Denne håndboken er en referanseveiledning for installasjon av GO XSE-enheter.

Viktig tekst som krever spesiell oppmerksomhet fra leseren, er understreket på følgende måte:

→ **Merk:** Brukes til å trekke leserens oppmerksomhet mot en kommentar eller viktig informasjon.

⚠ Advarsel: Brukes når det er nødvendig å advare mannskapet om at de må være forsiktige for å unngå risiko for skader på utstyr/mannskap.

Innhold

11 Sjekk innholdet

- 11 Innhold i GO5 XSE-boksen
- 12 Innhold i GO7 XSE-boksen

14 Oversikt

- 14 Kontroller foran
- 15 Tilkoblinger på baksiden
- 17 Kortleser

18 Installasjon

- 18 Monteringsplassering
- 19 Montering med brakett
- 21 Panelmontering
- 21 Svingerinstallasjon

22 Kabling

- 22 Retningslinjer
- 23 Strømtilkoblinger
- 24 Strømkontrolltilkobling
- 25 Ekstern alarm
- 26 Koble til styringsenheter
- 26 NMEA 2000-nettverksbuss
- 28 CZone-kobling til NMEA 2000
- 29 Tilkobling av svinger

30 Programvareoppsett

- 30 Oppstart første gang
- 30 Tid og dato
- 30 Datakildevalg
- 32 Oppsett av ekkolodd
- 34 StructureScan
- 34 Autopilotoppsett
- 46 Drivstoffoppsett
- 50 CZone-oppsett
- 52 Trådløst oppsett
- 55 NMEA 2000-oppsett
- 55 Programvareoppdateringer og sikkerhetskopiering av data

59 Tilbehør

60 Data som støttes

60 Liste over NMEA 2000-kompatible PGN-er

65 Spesifikasjoner

65 Mekanisk/miljømessig

65 Elektrisk

66 Grensesnitt

67 Dimensjonstegninger

67 Dimensjonstegninger for GO5 XSE

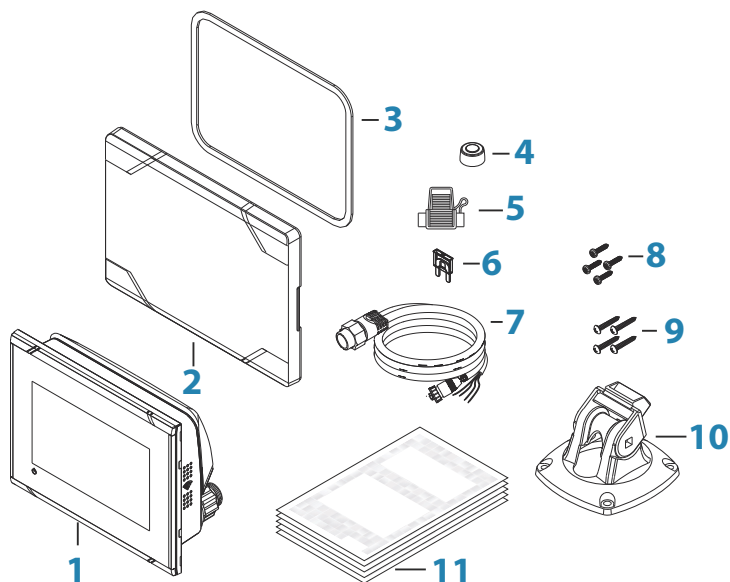
67 Dimensjonstegninger for GO7 XSE

1

Sjekk innholdet

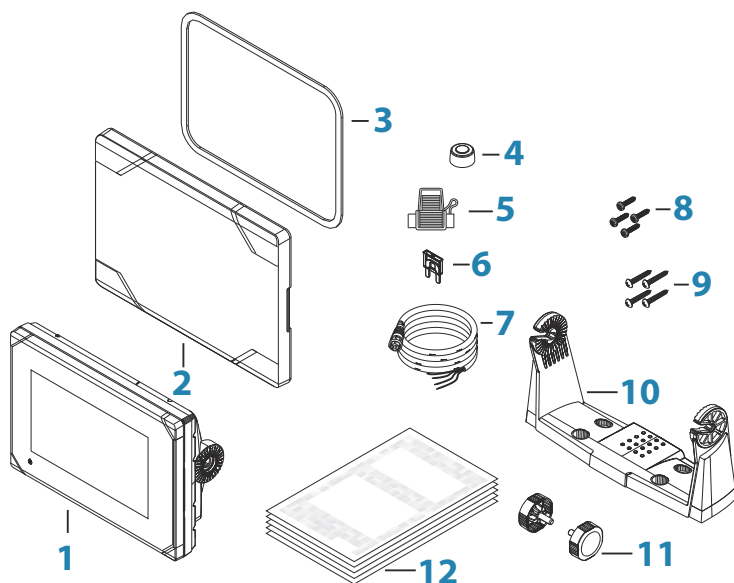
Sjekker innholdet i boksen for enheten.

Innhold i GO5 XSE-boksen



- 1 GO5 XSE
- 2 Soldeksel
- 3 Panelmonteringspakning
- 4 Hette (2 x på NMEA 2000- og ekkoloddkontaktene)
- 5 Sikringsholder (ATC-blad)
- 6 Sikring (3 amp)
- 7 Strømkabel og NMEA 2000-kabel
- 8 Panelmonteringskruer (4 x nr. 10 x 0,5 tommer PN HD SS)
- 9 Skruer til hurtigutløsningsbrakett (4 x nr. 10 x 0,75 tommer PN HD SS)
- 10 Hurtigutløsningsbrakett

Innhold i GO7 XSE-boksen



- 1 GO7 XSE
- 2 Soldeksel
- 3 Panelmonteringspakning
- 4 Hetter (2x, på NMEA 2000- og ekkoloddkoblingene)
- 5 Sikringsholder (ATC-blad)
- 6 Sikring (3 amp)
- 7 Strømledning
- 8 Panelmonteringskruer (4 x nr. 10 x 0,5 tommer PN HD SS)
- 9 Monteringskruer for U-brakett (4 x nr. 10 x 0,75 tommer PN HD SS)
- 10 U-brakett
- 11 Brakettknotter (2x)

12 Dokumentasjonspakke

2

Oversikt

Enheten har et innebygd CHIRP/Broadband- og StructureScan-ekkolodd.

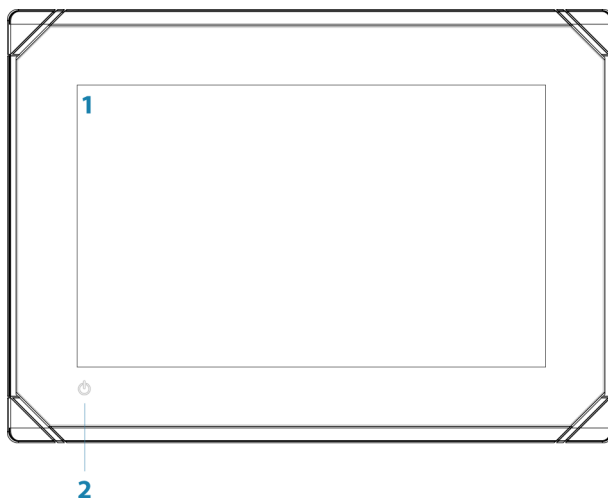
GO5 XSE og GO7 XSE kan koble til nettverk via NMEA 2000, dette gir mulighet for tilgang til sensordata.

Enheten har en innebygd høyhastighets GPS-mottaker (10 Hz) og støtter Insight-kart fra Navico inkludert Insight Genesis. Systemet støtter også kart fra Navionics og Jeppesen samt innhold som er skapt av en rekke tredjeparts kartleverandører i AT5-format. Du finner et fullstendig utvalg av tilgjengelige kart på gofreeshop.com, c-map.jeppesen.com eller navionics.com.

Enhetene kan monteres på fartøyet med den medfølgende monteringsbraketten eller monteres på instrumentpanelet.

Enheten er beregnet på 12 V likestrømsdrift og godtar de moderate svingningene man ofte ser i likestrømsystemer.

Kontroller foran



1 Berørings skjerm

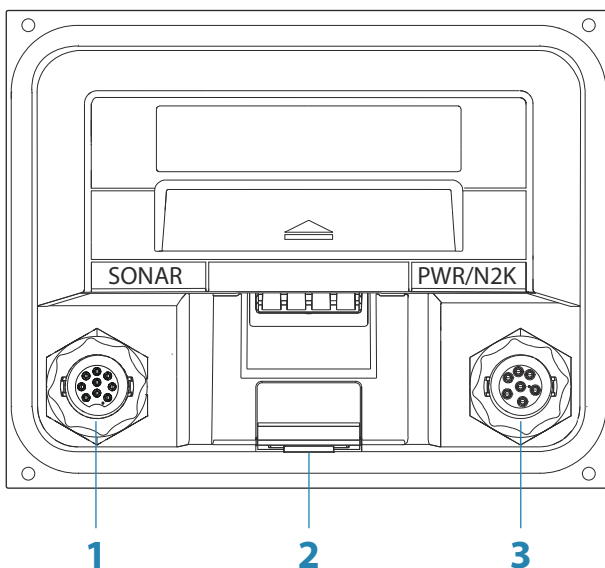
2 Av/på-knappen

Hold inne for å slå enheten PÅ/AV.

Trykk én gang for å vise dialogboksen System Controls (Systemkontroller).

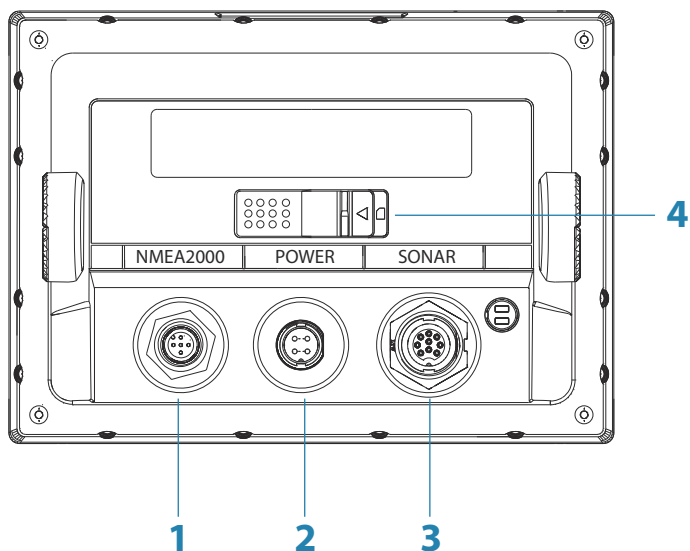
Tilkoblinger på baksiden

Tilkoblinger på baksiden av GO5 XSE



- 1 **Ekkolodd** – CHIRP, Broadband, DownScan og SideScan Imaging (avhengig av svingeren)
- 2 **Kortleser**
- 3 **Strøm** 12 V likestrømsforsyning og **NMEA 2000**

Tilkoblinger på baksiden av GO7-XSE



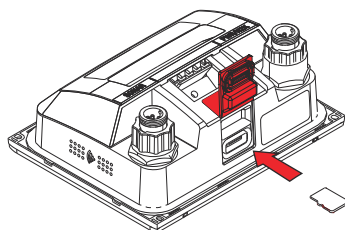
- 1 **NMEA 2000** – datainngang/-utgang
- 2 **Strøm** – 12 V likestrømforsyning
- 3 **Ekkolodd** – CHIRP, Broadband, DownScan og SideScan Imaging (avhengig av svingeren)
- 4 **Kortleser**

Kortleser

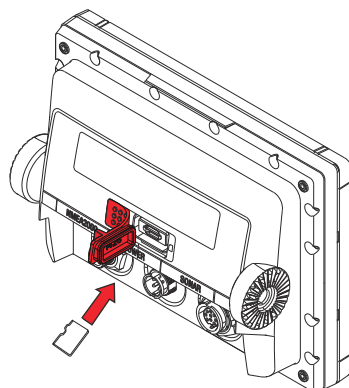
Her kan du sette inn et microSD-minnekort. Minnekortet kan brukes til detaljerte kartdata, programvareoppdateringer, overføring av brukerdata samt sikkerhetskopiering av systemet.

Døren til kortleseren åpnes ved å dra gummidekselet åpent.

Døren til kortleseren skal alltid lukkes umiddelbart etter at et kort er satt inn eller tatt ut, for å unngå mulig vanninntrengning.



Kortleser på GO5 XSE



Kortleser på GO7 XSE

3

Installasjon

Monteringsplassering

Vær nøye med å velge riktig monteringsplass før du borer eller skjærer. Enheten skal monteres slik at brukeren lett kan betjene kontrollene og tydelig se det som vises på skjermen. Sørg for en direkte bane for alle kablene. Enheten har en skjerm med høy kontrast som kan brukes i direkte sollys, men for best resultat bør enheten installeres unna direkte sollys. Den valgte plassen skal ha minst mulig gjenskinn fra vinduer eller skinnende gjenstander.

Kontroller at eventuelle hull som lages, er trygt plassert og ikke svekker båtenes struktur. Hvis du er usikker, må du rådføre deg med en kvalifisert båtbygger eller installatør av båtelektronikk.

Før du skjærer et hull i et panel, må du forsikre deg om at det ikke er skjulte elektriske ledninger eller andre deler bak panelet.

Kontroller at det er mulig å føre kabler til den tiltenkte monteringsplasseringen.

La det være nok klaring til å koble til alle relevante kabler.

Ikke monter noen del der den kan bli brukt som håndtak, komme under vann eller forstyrre driften, utsettingen eller innhenting av båten.

Monteringsplassen kan påvirke den interne GPS-mottakeren. Test enheten på stedet der den skal brukes, for å sikre godt mottak. En ekstern GPS-kilde kan brukes for å oppnå bedre resultater i områder med dårlige mottaksforhold.

Velg et område der enheten ikke vil bli utsatt for mye vibrasjon eller varme.

God ventilasjon er nødvendig.

⚠ Advarsel: Dårlig ventilasjon kan føre til at enheten overopphetes. Enheten er laget for å fungere i temperaturområdet -15 til $+55$ °C ($+5$ til $+131$ °F).

Du finner generelle bredde- og høydekrav under "*Dimensjonstegninger*" på side 67.

Velg en plassering som ikke utsetter enheten for forhold som overskrider IP-klassifiseringen. Se "*Spesifikasjoner*" på side 65.

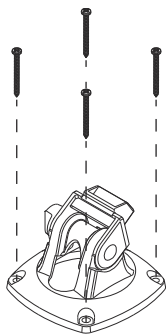
⚠ Advarsel: Ved installasjon må du sørge for at riktig verneutstyr brukes. For eksempel øreklokker, vernebriller, hansker og støvmaske. Elektroverktøy kan overskride trygge støynivåer og kan kaste fra seg farlige prosjektiler. Støv fra mange av materialene som ofte brukes ved båtkonstruksjon, kan forårsake irritasjon eller skade på øyne, hud og lunger.

Montering med brakett

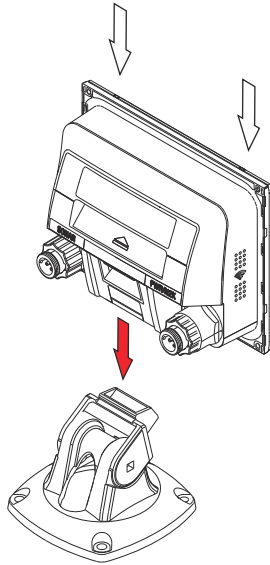
Montering av hurtigutløsningsbrakett

GO5 XSE kan monteres med hurtigutløsningsbraketten.

1. Plasser braketten på ønsket monteringssted. Kontroller at det er nok plass på den valgte plasseringen til enheten i braketten, at enheten kan vippes, og at det kan kobles til kabler bak.
- **Merk:** Kontroller at det er nok plass på den valgte plasseringen til enheten i braketten, at enheten kan vippes, og at det kan kobles til kabler bak.
2. Marker skru hullene ved å bruke braketten som mal, og bor pilothull.
- **Merk:** Bruk festeanordninger som passer til monteringsflatens materiale. Hvis materialet er for tynt for selvborende skruer, bør det forsterkes, eller monter braketten med maskinskruer og store skiver. Bruk kun festeanordninger i rustfritt stål, av typen 304 eller 316.
3. Skru fast braketten.



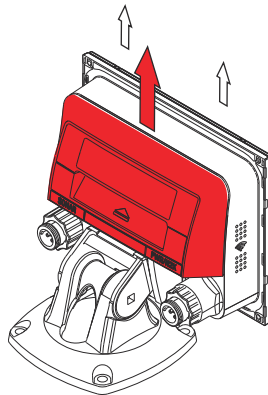
4. Klips enheten på braketten.



5. Vipp enheten til ønsket posisjonsvinkel.

Fjerne enheten fra hurtigutløsningsbraketten

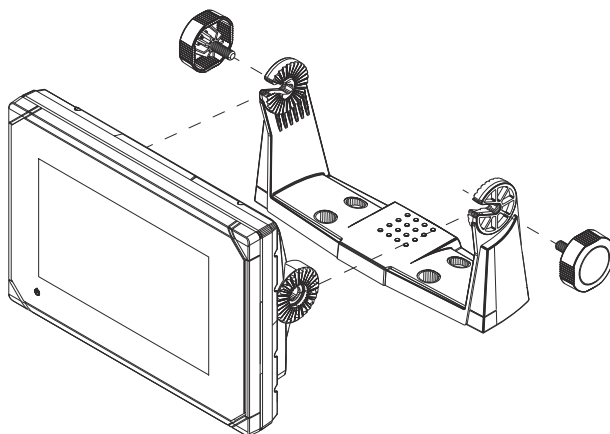
Dra og hold i utløsningshåndtaket, og dra deretter enheten ut av braketten.



Montering med U-brakett

GO7 XSE kan monteres med U-braketten.

1. Plasser braketten på ønsket monteringssted. Sørg for at den valgte plassen har nok høyderom for enheten når den er satt i braketten, og at enheten kan settes i skråstilling. Det må også være rom på begge sidene til stramming og løsning av knottene.
2. Marker skru hullene ved å bruke braketten som mal, og bor pilothull. Bruk festeanordninger som passer til monteringsflatens materiale. Hvis materialet er for tynt for selv borende skruer, bør det forsterkes, eller monter braketten med maskinskruer og store skiver. Bruk kun festeanordninger i rustfritt stål, av typen 304 eller 316.
3. Skru fast braketten.
4. Monter enheten på braketten ved hjelp av knottene. Stram kun til for hånd. Tennene på braketten og enheten sørger for et godt grep og opprettholder den ønskede vinkelen.



Panelmontering

Skruene og pakningen som brukes til panelmontering, følger med i boksen. Hvis du vil ha monteringsinstruksjoner, kan du se panelmonteringsmalen.

Svingerinstallasjon

Du finner informasjon om svingerinstallasjon i de separate installasjonsinstruksjonene som følger med svingeren.

4

Kabling

Retningslinjer

Ikke gjør dette:	Gjør dette:
Ikke lag skarpe bøyer på kablene.	Lag drypp- og servicesløyfer.
Ikke legg kablene slik at vann strømmer inn i koblingene.	Strips alle kablene for å holde dem på plass.
Ikke legg datakablene ved siden av radarkabler, senderkabler, store strømførende kabler eller høyfrekvenssignalkabler.	Lodd/krymp og isoler alle ledningsforbindelser hvis du forlenger eller forkorter strømkabler eller NMEA 2000-kabler.
	La det være plass ved siden av koblinger, slik at det er enkelt å koble kabler til og fra.

⚠ Advarsel: Før du starter installasjonen, må du sørge for å slå av den elektriske strømmen. Hvis strømmen står på eller blir slått på under installasjonen, kan det oppstå brann, elektrisk støt eller alvorlig personskade. Sørg for at spenningen til strømforsyningen er kompatibel med enheten.

⚠ Advarsel: Enheten har 12 V likestrømspenningsnivå, og kan derfor ikke benyttes i et 24 V-system.

⚠ Advarsel: Den positive forsyningsledningen (rød) skal alltid være koblet til (+) likestrøm med sikringen som følger med, eller med en effektbryter (nærmest mulig nominell verdi for sikring).

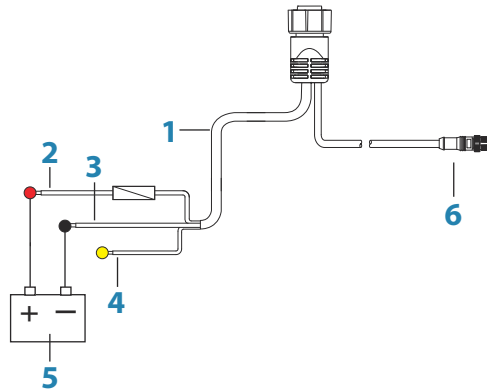
Strømtilkoblinger

Strømtilkobling for GO5 XSE

Denne enheten drives av 12 V likestrøm. Den er beskyttet mot omvendt polaritet, underspenning og overspenning (i en begrenset periode).

Pluggen på den medfølgende strømkabelen har to adskilte kabler som kommer ut av den. Den tykkeste av de to kablene sørger for følgende:

- Strøm til systemet (røde og svarte ledninger).
- Kontroll av strømstatus for enheten (gul ledning).



- 1 Strømledning
- 2 12 V likestrøm, positiv ledning (rød), vist med sikringsholder installert
- 3 12 V likestrøm, negativ ledning (svart)
- 4 Strømkontrollledning (gul)
- 5 Fartøyets 12 V likestrømforsyning
- 6 NMEA 2000-kabel og -kontakt

Koble rød til (+) likestrøm med en 3 A-sikring.

Koble svart til (-) likestrøm.

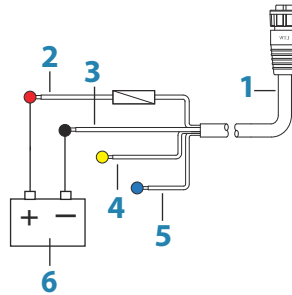
Enheden kan slås på og av ved hjelp av på/av-knappen på forsiden av huset.

Strømtilkobling for GO7 XSE

Denne enheten drives av 12 V likestrøm. Den er beskyttet mot omvendt polaritet, underspenning og overspenning (i en begrenset periode).

Strømkabelen som følger med, har fire kjerner som brukes til følgende:

- Strøm til systemet (røde og svarte ledninger).
- Kontroll av strømstatus for enheten (gul ledning).
- Tilkobling til en extern alarm (blå ledning).



- 1 Strømledning
- 2 12 V positiv ledning (rød), vist med sikringsholder installert
- 3 12 V negativ ledning (svart)
- 4 Strømkontrollledning (gul)
- 5 Alarmledning (blå)
- 6 Fartøyets 12 V likestrømforsyning

Koble rød til (+) likestrøm med en 3 A-sikring.

Koble svart til (-) likestrøm.

Enheden kan slås på og av ved hjelp av på/av-knappen på forsiden av huset.

Strømkontrolltilkobling

Den gule ledningen for strømkontroll på strømkabelen er en inngang som vil slå på enheten når strøm tilføres.

Strømkontroll frakoblet

Enheden slås på og av når på/av-knappen foran på enheten trykkes inn. La den gule strømkontrollledningen være frakoblet, og ta teip eller et plastdeksel på enden for å hindre kortslutning.

Positiv strømkontroll til forsyning (automatisk på)

Enheden slås på umiddelbart når strøm tilføres. Koble den gule ledningen til den røde ledningen etter sikringen.

→ **Merk:** Enheden kan ikke slås av med på/av-knappen, men kan settes i Standby-modus. (Bakgrunnsbelysningen på skjermen blir også slått av.)

Strømkontroll til tenning

Enheden slås på når tenningen vris om for å starte motorene. Koble den gule ledningen til tilbehørsutgangen på motorens nøkkelbryter.

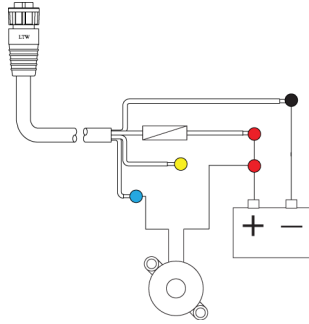
→ **Merk:** Motorstartbatterier og husbatterier bør ha en vanlig jordet tilkobling.

Ekstern alarm

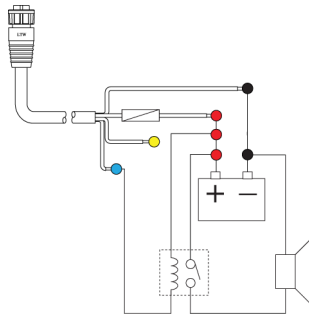
→ **Merk:** En ekstern alarm kan bare kobles til GO7 XSE.

Den eksterne alarmer kan være en liten piezosummer som er direkte tilkoblet, eller en sirene som er tilkoblet via et relé.

Alarmer konfigureres globalt i systemet. Det vil si at de kan konfigureres på hvilken som helst flerfunksjonseenhet eller hvilket som helst instrument i nettverket, og vises, høres og bekrefte fra alle enheter. Individuelle enheter kan også konfigureres til ikke å lyde på den interne summeren, men likevel vise alarminformasjon. Hvis du vil ha informasjon om konfigurering av alarmer, kan du se delen Alarmer i brukerhåndboken.



For sirener som trekker mer enn 1 A, bruker du et relé.



Koble til styringsenheter

Enheter kan kontrolleres med en OP40- eller OP50-fjernkontroll som er koblet til NMEA 2000-nettverket.

NMEA 2000-nettverksbuss

Tilkobling av NMEA 2000-enheter

Enheter er utstyrt med en NMEA 2000-dataport, som gjør at du kan motta og dele et mangfold av data fra ulike kilder.

Planlegge og installere en nettverksbuss (backbone)

Nettverksbussen må kjøre mellom plasseringene til alle produktene for å bli installert, vanligvis i et oppsett fra baug til hekk. Den kan heller ikke være mer enn 6 meter fra en enhet for å bli tilkoblet.

Velg mellom følgende komponenter som skal utgjøre nettverksbussen:

- Micro-C-kabler: 0,6 m (2 fot), 1,8 m (6 fot), 4,5 m (15 fot) og 7,6 m (25 fot) kabler.
- T-kontakt eller fireveis kontakt. Brukes til å koble en droppkabel til nettverksbussen.
- Micro-C-strømkabel. Koble til nettverksbussen på en posisjon som er sentral for nettverksbelastningen, ved hjelp av en T-kontakt eller fireveis kontakt.

→ **Merk:** Når du bruker en vindsensor, bør mastkabelen kobles til den ene enden av nettverksbussen, ettersom sensoren er utstyrt med en terminatormotstand.

→ **Merk:** De fleste NMEA 2000-enheter kan kobles direkte til en SimNet-nettverksbuss, og SimNet-enheter kan kobles til et NMEA 2000-nettverk ved hjelp av adapterkabler.

Strøm til nettverket

Nettverket krever sin egen 12 V likestrømforsyning beskyttet av en 3 A sikring eller effektbryter.

I et mindre NMEA 2000-system, kan tilkoblingen til strøm gjøres hvor som helst i systemet.

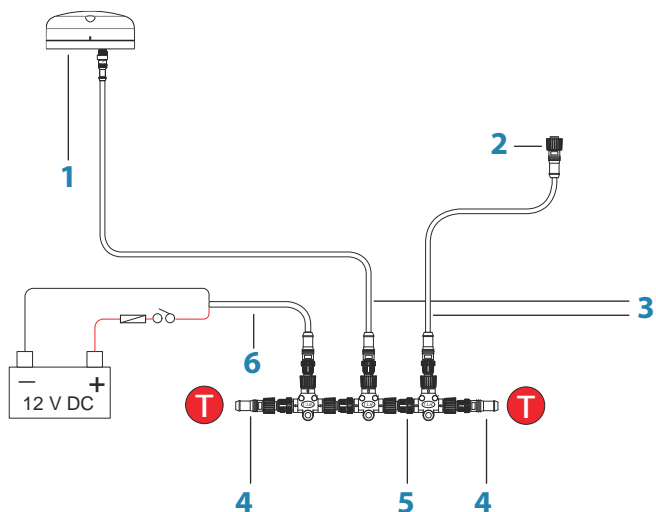
I større systemer bør tilkoblingen av spenning utføres sentralt i nettverksbussen for å utjevne spenningsfallet i nettverket. Bruk en strømkabel uten terminering.

→ **Merk:** Hvis du kobler til et eksisterende NMEA 2000-nettverk som allerede har egen strømforsyning, må du ikke foreta en annen strømtilkobling på et annet sted i nettverket. Kontroller at det eksisterende nettverket ikke forsynes av 24 V likestrøm.

→ **Merk:** Ikke koble NMEA 2000-strømkabelen til de samme terminalene som startbatteriene, autopilotdatamaskinen, baugpropellen eller andre strømkrevende enheter.

Den følgende tegningen viser et typisk lite nettverk.

Nettverksbussen består av direkte sammenkoblede T-kontakter.



- 1 NMEA 2000-enhet
- 2 Kontakt til enhet
- 3 Droppkabel, må ikke overstige 6 m (20 fot)
- 4 Terminators
- 5 Nettverksbuss
- 6 Strømledning

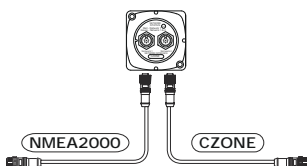
CZone-kobling til NMEA 2000

Når man kobler til et CZone-nettverk, anbefales det å bruke en BEP-nettverks-Interface-tilkobling for å sammenkoble de to nettverkens backbone.

CZone-/NMEA 2000-nettverkets Interface-tilkobling isolerer strømmen i de to nettverkene, men tillater data til fritt å deles mellom begge sider.

Interface-tilkoblingen kan også brukes til å utvide NMEA 2000-nettverket når den maksimale nodegrensen (node = enhver enhet som er koblet til nettverket) for nettverket er nådd eller den maksimale kabellengden på 150 meter vil bli overskredet. Når Interface-tilkoblingen har blitt montert, kan du legge til mer kabel og ytterligere 40 noder.

Nettverksgrensesnittet er tilgjengelig fra BEP-forhandleren. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se nettstedet for BEP på www.bepmarine.com.



Tilkobling av svinger

Enheten har internt CHIRP-, bredbånds- og StructureScan-ekkolodd. Svingere som er utstyrt med en kobling med ni pinner, kan plugges direkte inn i den 9-pinner porten på baksiden av enheten. Du finner koblingsplasseringen på den inngraverte etiketten på baksiden av enheten.

- **Merk:** Koblingen som er festet til svingerkabelen, er nøklet og kan bare settes inn én vei. Når den er satt inn, vrir du låsekragen for å feste den.
- **Merk:** Instruksjoner for installasjon av StructureScan HD-, StructureScan 3D- og TotalScan-svingerne følger med svingerne.
- **Merk:** En 7-pinner svingerkabel kan kobles til porten ved hjelp av en 7-pinner til 9-pinner adapterkabel. Men hvis svingeren har en skovlhjulhastighetssensor, vises ikke vannhastighetsdataene på enheten.

5

Programvareoppsett

Enheten må konfigureres før bruk for at du skal få mest mulig ut av produktet. De neste avsnittene fokuserer på innstillinger som vanligvis ikke trenger å endres etter konfigurering. Brukerinnstillinger og -betjening dekkes i brukerhåndboken. Hvis du velger Hjem-knappen, åpnes Hjem-skjermvinduet, som har tre adskilte områder. Kolonnen til venstre der du kan bla gjennom ikoner, er Verktøy-vinduet. Velg Innstillinger i Verktøy-vinduet for å åpne dialogboksen Innstillinger og få tilgang til elementer som krever konfigurasjon.

Oppstart første gang

Når enheten startes for første gang eller etter en gjenoppretting til fabrikkinnstillingene, viser enheten en konfigurasjonsveiviser. Svar på spørsmålene i konfigurasjonsveiviseren for å velge en del grunnleggende konfigurasjonsalternativer.

Du kan utføre ytterligere konfigurasjon ved hjelp av alternativet Systeminnstillinger og senere endre innstillinger som er utført med konfigurasjonsveiviseren.

Tid og dato

Konfigurer tidsinnstillinger som passer til fartøyets plassering, sammen med formater for tid og dato.

Datakildevalg

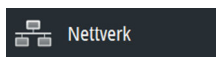
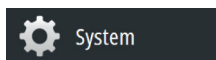
Datakilder leverer sanntidsdata til systemet.

Dataene kan komme fra interne moduler i enheten (for eksempel intern GPS eller internt ekkolodd) eller eksterne moduler som er koblet til NMEA 2000 eller via NMEA 0183 hvis det er tilgjengelig på enheten.

Når en enhet er koblet til flere enn én kilde som leverer samme data, kan brukeren velge foretrukket kilde. Før du velger kilde, må du kontrollere at alle eksterne enheter og NMEA 2000-nettverksbussen er koblet til og slått på.

Automatisk valg

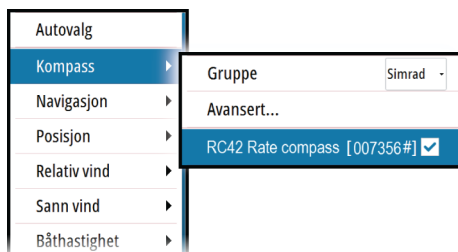
Alternativet Auto Select (Automatisk valg) ser etter alle kilder som er koblet til enheten. Hvis flere kilder er tilgjengelige for hver datatype,



gjøres valget fra en intern prioritetsliste. Dette alternativet er egnet for de fleste installasjoner.

Manuelt kildevalg

Manuelt valg er som regel bare nødvendig når det finnes flere kilder for samme data og kilden som er valgt automatisk, ikke er ønsket kilde.



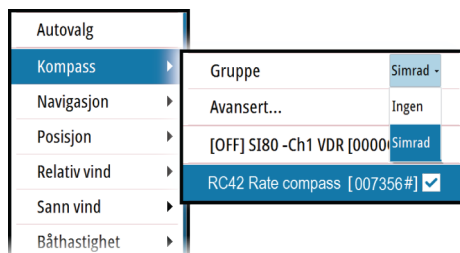
Kildevalg for gruppe

Flerfunksjonsskjermer, autopilotkontrollere og instrumenter har muligheten til følgende:

- Bruke datakilder (for eksempel posisjon, vindretning og så videre) som alle andre produkter i nettverket bruker, eller alternativt bruke en datakilde uavhengig av andre enheter.
- Globalt endre alle skjermer til en annen kilde fra hvilken som helst skjerm. (Dette omfatter bare produkter som er satt til gruppemodus.)

→ **Merk:** Skjermen må være satt til gruppen Simrad for å kunne aktivere gruppevalg.

Enheter der Group (Gruppe) er satt til None (Ingen), kan konfigureres til å bruke andre kilder enn resten av nettverksenhetene.



Avansert kildevalg

Dette gir mest fleksibel og nøyaktig manuell kontroll over hvilke enheter som leverer data. Enkelte datakilder, for eksempel kilder for drivstoffnivå eller motorturtall, kan bare endres fra menyen Advanced (Avansert). Auto Select (Automatisk valg) tilordner kanskje ikke alltid ønsket kilde, noe som kan korrigeres ved hjelp av Advanced Source Selection (Avansert kildevalg). Et eksempel på dette er når dobbeltinstallasjon med NMEA 2000-kompatible motorer ikke er programmert med unike forekomstnumre. Dette betyr at funksjonen for automatisk valg ikke kan fastsette hvilken motor som er montert på babord side og hvilken som er montert på styrbord side.

→ **Merk:** Alternativet **Advanced** (Avansert) er synlig på flere steder: nederst i listen **Sources** (Kilder) og under hver kildekategori, for eksempel Compass (Kompas). Sistnevnte viser en filtrert liste som bare er knyttet til enheter som leverer data som er relevante for kategorien.

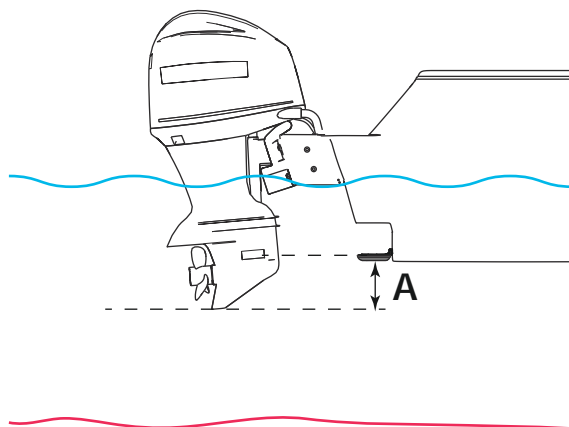
Oppsett av ekkolodd



På **Installasjon**-skjermvinduet kan du konfigurere det interne ekkoloddet.

Dybdeavvik

Alle svingere måler vanndybden fra svingeren til bunnen. Resultatet er at avlesninger av vanndybde ikke tar høyde for avstanden fra svingeren til det laveste punktet i båten (for eksempel bunnen av kjølen, roret eller propellen) i vannet eller fra eller fra svingeren til vannoverflaten.



A Kjølavvik, for eksempel: $-0,3$ m (-1 fot)

Før du stiller inn kjølavvik, må du måle avstanden fra svingeren til bunnen av motoren – se illustrasjon. Hvis avstanden for eksempel er $0,3$ meter (1 fot), skal den angis som (minus): $-0,3$ meter (-1 fot).

Vanntemperaturkalibrering

Temperaturkalibrering brukes til å justere vanntemperaturverdien fra ekkoloddsvingeren slik at den samsvarer med dataene fra den andre temperatursensoren. Det kan bli nødvendig å korrigere for lokaliserte påvirkninger av den målte temperaturen.

Kalibreringsområde: $-9,9^{\circ}$ til $+9,9^{\circ}$. Standardverdien er 0° .

→ **Merk:** Vanntemperaturkalibrering vises bare dersom svingeren har temperaturfunksjon. Kontroller typen svinger som er valgt, for å se om dette alternativet skal være tilgjengelig.

Svingertype

Svingertype brukes til å velge svingermodellen som er koblet til ekkoloddmodulen. Hvilken svinger som er valgt, avgjør hvilke frekvenser brukeren kan velge under bruk av ekkolodd. I noen svingere med innebygde temperatursensorer kan temperaturmålingen være unøyaktig eller utilgjengelig dersom feil svinger er valgt. Svingertemperatursensorer har én av to impedanser: $5k$ eller $10k$. Hvis begge alternativene finnes for samme

svingermodell, finner du riktig impedans i dokumentene som fulgte med svingeren.

StructureScan



System

Denne funksjonen aktiveres automatisk når en TotalScan-svinger kobles til før enheten er slått på.

Autopilotoppsett



Autopilot

Bekreft autopilottilkoblingen

Når en prosessor for AC12N-, AC42N-, NAC-1- eller SG05-autopiloten er koblet til enheten, oppdager systemet automatisk autopiloten, og et ikon for autopilotmenyen inkluderes på **Innstillinger**-menyen.

Hvis det ikke er noe autopilotikon på menyen, oppretter du tilkoblingen ved å kjøre prosessen for automatisk valg.

Hvis prosessoren for autopilot blir slått av uavhengig av enheten, forblir ikonet for autopilotmenyen tilgjengelig, men bare et par av menyelementene er tilgjengelige.

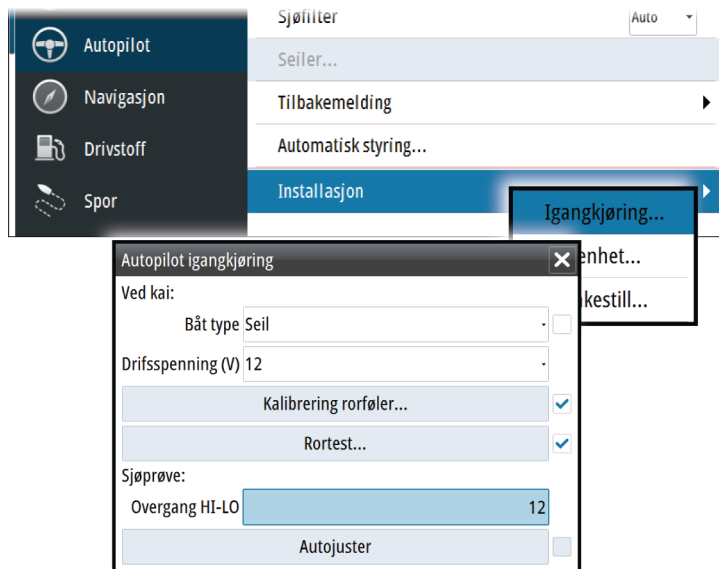
Igangkjøring av autopiloten

→ **Merk:** En dedikert fysisk STBY-tast er nødvendig for igangkjøringen. Dette kan være på kontrollhodet for autopilot, på en fjernkontroll for autopilot eller på Standby-knappen for NAC-1.

Når autopilotinstallasjonen er fullført, må klargjøringsprosedyrene utføres. Hvis ikke autopiloten konfigureres på riktig måte, kan det hende den ikke fungerer som den skal.

Oppsettet for autopilotprosessorene kan gjennomføres i sin helhet fra enheten eller fra et separat kontrollhode for autopilot.

Delene nedenfor beskriver hvordan du konfigurerer autopiloten fra enheten. Hvis du kobler enheten til et allerede klargjort autopilotsystem, trenger du bare å utføre et automatisk kildevalg som beskrevet ovenfor, før autopiloten er klar til å brukes.



Kaioppsett

Du setter i gang det nødvendige kaioppsettet fra dialogboksen Igangkjøring. Fullførte prosedyrer er avmerket. Når prosessoren for autopiloten leveres fra fabrikk og HVER GANG EN TILBAKESTILLING AV AUTOPILOTEN ER UTFØRT, må du utføre oppsettet helt på nytt.

Alle trinnene i alle klargjøringsprosedyrer er tydelig beskrevet på skjermen, og du blir veiledet gjennom prosessen trinn for trinn.

1. Trykk på tasten **STBY** for å sikre at autopiloten er i standby-modus.
 2. Velg alternativet **Commissioning** (Igangkjøring), og tøm den viste dialogboksen ved å trykke på tasten **STDBY**.
 3. Velg båttypen.
 - Innstillingen Båt type brukes til å velge passende forhåndsdefinerte styreparametre i systemet. Den har også innvirkning på tilgjengelige autopilotfunksjoner.
- **Merk:** Dette alternativet er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1.
4. Utfør rorkalibreringen.

- Brukes hvis en rorfølerenhet er installert. Denne kalibreringen brukes til å sikre at den fysiske rorbevegelsen tilsvarer rorvinkelen som vises på GO XSE -enheten.
 - Med alternativet Virtuell rorfølger (Virtual Feedback) kan autopiloten styre uten en vanlig rorfølerenhet. Denne funksjonen er bare utformet for fartøy opptil 40 fot som drives av påhengsmotorer eller hekkaggregat.
 - Alternativet Virtual Feedback (Virtuell tilbakemelding) er bare tilgjengelig når ingen rorfølerenhet er tilkoblet ved første oppsett, eller ved oppsett etter en tilbakestilling av autopiloten
- **Merk:** Montering av en rorfølerenhet vil forbedre ytelsen til autopiloten og gi en nøyaktig rorvinkelindikator på autopilotskjermvinduet. En rorfølerenhet bør installeres, med mindre det er upraktisk eller umulig.
5. Angi drivenhetsspenningen. Se dokumentasjonen for drivenheten hvis du vil ha mer informasjon.
6. Kjør rortesten som beskrevet i instruksjonene på skjermen.
- **Merk:** Hvis båten bruker servostyring, er det viktig at motoren eller den elektriske motoren som brukes til å aktivere servostyringen, er aktivert før denne testen.

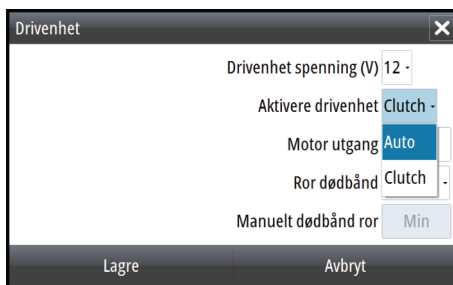
⚠ Advarsel: Hold deg UNNA rattet, og ikke prøv å ta manuell kontroll over rattet under denne testen!

- **Merk:** Når denne testen er startet, utfører autopiloten en rekke rorkommandoer og kjører roret både til styrbord og babord og verifiserer automatisk riktig rorretning. Den finner minimumskraften som kreves for å bevege roret, og reduserer rorhastigheten hvis den overstiger den maksimale foretrukne hastigheten (8°/sek.) for bruk av autopilot. Systemet finner også ut om drivenheten er en reversibel motor, eller magnetventiler som er tilkoblet.

Oppsett av rordrivenhet

- **Merk:** Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.

Oppsettet av rordrivenheten styrer hvordan prosessoren for autopiloten kontrollerer styresystemet.



Driftspenning

Spenning som er angitt for drivenheten. Innstillingen for driftspenning gjelder ikke når systemet driver solenoider på et pumpe-/styregir som kjøres kontinuerlig. Utgangsspenningen til solenoidene vil derfor være den samme som inngangsspenningen.

Se dokumentasjonen for drivenheten hvis du vil ha mer informasjon.

⚠ Advarsel: Valg av feil spenningsnivå for drivenheten kan skade både drivenheten og AC12N/AC42N selv om beskyttelseskretsene er aktivert.

Aktivere drivenheten

Clutch (Kobling)

Dette er standardinnstillingen, og den gjør at du kan styre båten med roret eller rattet når systemet er i STBY-modus (FU- og NFU-modi) samt i alle modi for automatisk styring.

Auto

Dette alternativet brukes vanligvis til å veksle mellom to rorhastigheter på en pumpe som kjøres kontinuerlig. Det brukes når ulike rorhastigheter er nødvendig for automatisk styring og styring med/uten oppfølging.

Motorytelse

Viser hvor mye strøm som er nødvendig for å oppnå den riktige rorhastigheten. Avlesningen hentes fra rortesten.

Den automatisk angitte verdien kan økes eller reduseres.

Rordødsone

Denne parameteren brukes til å roe ned aktiviteten på rorbevegelsene. Avlesningen hentes fra rortesten, som optimaliserer dødsonen til båtens hastighet og trykket på roret. Hvis den automatiske innstillingen ikke fungerer som den skal på grunn av høy treghet eller slårke, kan den justeres manuelt. Finn den lavest mulige verdien som vil forhindre at roret hele tiden beveger seg. En høy verdi på dødsone fører til unøyaktig styring.

→ **Merk:** Innstillingen for rordødsone er ikke tilgjengelig når autopiloten er konfigurert for virtuell rortilbakemelding.

Sjøprøver

Det kan bare utføres en sjøprøve hvis innstillingene for kaioppsett er fullført og bekreftet. Sjøprøven må alltid utføres i åpent farvann i trygg avstand fra annen trafikk.

→ **Merk:** Du kan sette autopiloten i Standby-modus og ta manuell kontroll over båten når som helst under sjøprøven ved å trykke på Standby-tasten på fjernkontrollen for autopiloten eller trykke på Standby-knappen for NAC-1.

Følgende sjøprøvekalibrering må utføres:

- Kompasskalibrering: Brukes til å kompensere for innebygd magnetisk interferens automatisk.
- Justering av kompassavvik: Brukes til å kompensere for et fast avvik i den endelige kursavlesningen.
- Vindhaneavvik: Brukes til å kompensere for en vindhane som ikke er montert med fronten i nøyaktig samme retning som baugen på fartøyet (rett frem).
- Kalibrering av båthastighet
- Innstillingen for høy/lav overgangshastighet (hastigheten der du vil endre settet med styreparametre). Innstillingen for høy/lav hastighet er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.

- Automatisk innstilling av styreparameterne. Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.
- Innstilling av sjøstatusfilteret. Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.
- Menyelementer for seilbåtoppsett. Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.

Kompasskalibrering

Kontroller at det er nok åpent farvann rundt fartøyet til å snu helt rundt, før kompasskalibreringen startes. Kalibreringen bør gjøres under rolige sjøforhold og med minimal vind for å oppnå gode resultater. Følg instruksjonene på skjermen, og bruk ca. 60–90 sekunder på å snu helt rundt. Under kalibreringen måler kompasset størrelsesklasse og retning på det lokale magnetiske feltet.

- Hvis det lokale magnetiske feltet er sterkere enn jordens magnetiske felt (det lokale feltet leses av til over 100 %), mislykkes kompasskalibreringen.
- Hvis det lokale feltet leses av til over 30 %, må du se etter forstyrrende magnetiske objekter og fjerne dem, eller flytte kompasset til et annet sted. Den lokale feltvinkelen fører deg til det lokale forstyrrende magnetiske objektet.

→ **Merk:** Kalibrering må foretas på kompasset som er aktivt for autopiloten. Hvis det ikke er mulig å starte kalibrering fra enhetslisten på GO XSE, kan du se instruksjonene om kalibrering som fulgte med kompasset.

→ **Merk:** I enkelte områder og på høye breddegrader blir den magnetiske forstyrrelsen mer betydelig, og kursfeil som overstiger $\pm 3^\circ$, må kanskje godtas.

Forskyvning ved kompassmontering

Etter kalibrering av kompasset må det kompenseres for (den eventuelle) forskjellen mellom kompassets styrestrek og båtens senterlinje.

1. Finn peilingen fra båtposisjonen til et synlig objekt. Bruk et kart eller en kartplotter.
2. Styr båten slik at båtens senterlinje er justert etter peilelinjen som peker mot objektet.

3. Endre forskyvningsparameteren slik at peilingen til objektet og kompassavlesningen er identisk.
- **Merk:** Kontroller at både kompassretningen og retningen til objektet har samme enhet (°M eller °T).

Angi overgangshastigheten (høy/lav)

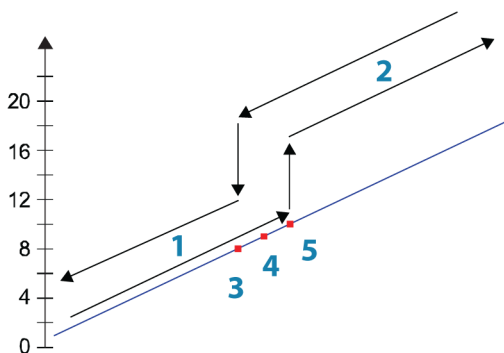
- **Merk:** Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for datamaskiner med NAC-1-autopilot. NAC-1 bruker parameteren for styrerespons til å justere roraktiviteten. Se beskrivelsen senere i denne delen.

Dette er hastigheten der systemet automatisk skifter fra styreparameteren LO (Lav) til HI (Høy).

På motorbåter anbefales det at du angir en verdi som representerer hastigheten der skroget begynner å plane ut, eller hastigheten der du bytter fra sakte til normal fart.

På seilbåter bør overgangshastigheten settes til ca. 3–4 knop for å gi best respons ved bauting.

En dødsone på 2 knop er bygget inn for å hindre svinging av innstillinger for høyt/lavt når fartøyet beveger seg med overgangshastigheten.



- 1 HI-respons
- 2 LO-respons
- 3 Overgang til HI-parametre med synkende hastighet: 8 knop
- 4 Overgangshastighet satt til 9 knop

5 Overgang til LO-parametre med økende hastighet: 10 knop

Den angitte aktive responsparameteren vises på hurtigmenyen for autopilot, og følgende forkortelser brukes:



- HI-A Parametre for respons ved høy hastighet angis automatisk
- LO-A Parametre for respons ved lav hastighet angis automatisk
- HI-M Parametre for respons ved høy hastighet angis manuelt
- LO-M Parametre for respons ved lav hastighet angis manuelt

Autojustering

→ **Merk:** Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.

Funksjonen Autojuster kjører båten gjennom flere tester og angir deretter automatisk de viktigste styreparameterne. Autojuster er ikke nødvendig for at autopiloten skal fungere, ettersom den er forhåndsdefinert med styreparametre som skal styre de fleste båter i størrelsen 30 til 50 fot. Alle parametre som angis under autojustering, kan justeres manuelt.

Sjøfilter

→ **Merk:** Denne innstillingen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopilot.

Sjøfilteret brukes til å redusere følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær.

AV

Sjøfilteret er deaktivert. Dette er standardverdien.

AUTO

Reduserer følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær gjennom en tilpasningsprosess. Innstillingen AUTO anbefales hvis du vil bruke sjøfilteret.

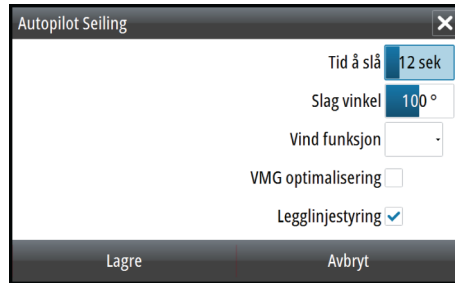
MANUELL

Koblet til styringsinnstillingene for styringsrespons, som er beskrevet tidligere. Kan brukes til manuelt å finne den optimale

kombinasjonen av en stabil kurs med lav roraktivitet under tøffe, men stabile sjøforhold.

Angi seileparametre

→ **Merk:** Innstillinger for seileparametre er bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Sail (Seil) i dialogboksen Autopilot Commissioning (Igangkjøring av autopiloten). Disse innstillingene er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopilot.



Bautetid

Når du utfører bauting i modusen WIND (Vind), kan du justere svinghastigheten (bautetiden). Dette gir seilere som er alene på sjøen, muligheten til å håndtere båten og seilene under bauting. En sving som utføres uten å bytte vindside, foretas også med en kontrollert svinghastighet.

Område: 2–50

Endring per trinn: 1

Standard: 12

Enheter: sekunder

Tack angle (Bautevinkel)

Denne verdien brukes til å forhåndsdefinere kursendringen som brukes ved bauting i AUTO-modus. Når du velger pil venstre eller høyre på hurtigmenyen for autopilot, endres kursen like mye som denne verdien.

Område: 50–150

Endring per trinn: 1

Standard: 100

Enheter: Grader

Vindfunksjon

Når vindfunksjonen er satt til Auto, velger autopiloten automatisk mellom relativ og sann vindstyring. Auto er standard og anbefales for normal fart.

Når båten kjører eller er i åpent farvann, er det også større sjanse for at den surfer på bølgene. Dette kan føre til betydelige endringer i båtens hastighet og dermed også endringer i relativ vindvinkel. Sann vindstyring brukes derfor for å forhindre uønskede korrigeringer fra autopiloten ved kjøring i medvind (eller i nærheten av dette), mens styring etter relativ vind brukes under slag eller skarp seiling.

Relativ vindstyring foretrekkes når du vil opprettholde maksimal båthastighet uten å måtte trimme seilene hele tiden.

VMG-optimalisering

Du kan optimalisere VMG etter vind. Når denne funksjonen er valgt, er den aktiv i 5–10 minutter etter at en ny vindvinkel er angitt, og bare under skarp seiling.

Legglinjestyring

Legglinjestyring er nyttig under navigasjon. Seilingsavvik (XTE) fra navigatoren holder båten på sporlinjen. Hvis XTE fra navigatoren overskrider 0,15 nautisk mil, beregner autopiloten legglinjen og sporet mot veipunktet.

Justere styreparametre manuelt

→ **Merk:** Disse innstillingene er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopilot.

Funksjonen for automatisk justering i autopiloten er så presis at de fleste båter ikke trenger ytterligere justeringer av styreparameterne. Men på enkelte båter, eller ved spesielle sjøforhold, kan finjustering av styreparameterne forbedre ytelsen til autopiloten.

Overgangshastighet

Se "*Angi overgangshastigheten (høy/lav)*" på side 40.

Ror

Denne parameteren fastsetter forholdet mellom angitt ror og retningsfeilen. Jo høyere rorverdi, jo mer ror brukes. Hvis verdien er

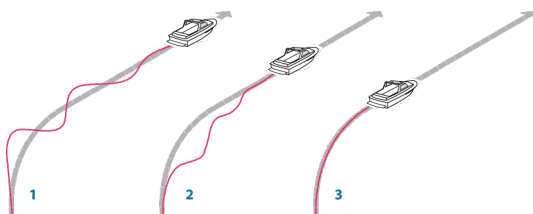
for lav, vil det ta lang tid å kompensere for en retningsfeil, og autopiloten vil ikke klare å holde stø kurs. Hvis verdien er for høy, vil overstyringen øke, og styringen vil bli ustabil.

Motror

Motror er mengden ror som brukes for å hindre at båten roterer rundt den angitte kursen. Jo høyere motrorinnstillingene er, jo mer ror brukes.

Den beste måten å kontrollere verdien for innstillingen Motror på, er når fartøyet svinger.

Figuren nedenfor illustrerer innvirkningene av ulike innstillinger for Motror:



- 1** For lite motror gir oversvingrespons.
- 2** For mye motror gir svak og treg respons.
- 3** Riktig innstilling for motror gir ideell respons.

Autotrim

Denne parameteren definerer hvor raskt autopiloten skal svare etter å ha registrert en retningsfeil.

Standardverdien er 40 sekunder, som bør fungere godt på de fleste båter. Tommelfingerregel: Sett denne parameteren til samme verdi (sekunder) som båtenes lengde i fot. På båter som opererer på VRF, bør verdien settes til 20 sekunder.

Svinghastighet

Angir maksimal tillatt svinghastighet.

Verdien bør holdes på $6,0^\circ/\text{sekund}$, med mindre det er behov for raskere respons i svinger.

Minimum ror

Denne parameteren filtrerer små rorkommandoer for å hindre høy roraktivitet.

Enkelte båter kan ha en tendens til ikke å respondere på små rorkommandoer rundt posisjonen for holdt kurs på grunn av et lite ror, en rordødsone eller virvler/forstyrrelser i vannstrømmen som passerer roret, eller fordi det er en jetbåt med én dyse.

Hvis du øker parameteren Minimum rudder (Minimum ror), kan du forbedre nøyaktigheten i kursholdingen på enkelte båter. Dette vil imidlertid øke roraktiviteten.

Minimum vindvinkel for babord og styrbord

Disse parametrene bør angis slik at de er identiske med minimum relativ vindvinkel som vil unngå at seilene stopper, og opprettholde båtens hastighet. Parametrene varierer fra båt til båt.

Innstillingene brukes for funksjonen som hindrer bauting. De brukes også når autopiloten fungerer i WindNAV-modus.

Du kan velge ulike minimum vindvinkler for babord og styrbord. Forskjellen mellom babord og styrbord blir tatt i betraktning ved beregning av avstanden til sving (DTT).

Endringsgrense for navigasjon

Denne parameteren definerer den maksimale kursendringen autopiloten kan gjennomføre når GO XSE følger en rute (NAV-styring).

Hvis den nødvendige kursendringen til neste veipunkt i en rute er over den angitte grensen, blir du bedt om å bekrefte kursendringene før autopiloten svinger fartøyet.

Styrespons

Denne parameteren brukes til å øke eller redusere styrefølsomheten. Et lavt responsnivå reduserer roraktiviteten og angir en løsere styring. Et høyt responsnivå øker roraktiviteten og angir en fastere styring. Hvis responsnivået er for høyt, begynner båten å bevege seg i "S"-form.

Drivstoffoppsett

Drivstoffverktøyet overvåker fartøyets drivstofforbruk. Denne informasjonen samles og angir drivstofforbruket per tur og sesong,



og den brukes til å beregne drivstofføkonomi for visning på instrumentskjermvinduer og informasjonssøylen.

For at dette verktøyet skal kunne brukes, må fartøyet være utstyrt med en Navico-sensor for drivstoffmengde eller en NMEA 2000-motoradapterkabel/-gateway med en Navico-lagringsenhet for drivstoffdata. Verken Navico-sensoren for drivstoffmengde eller Suzuki-motorgrensesnittet krever bruk av en separat lagringsenhet for drivstoff. Forhør deg med motorprodusenten eller -forhandleren hvis du vil ha informasjon om hvorvidt den aktuelle motoren har en datautgang eller ikke, og om hvilken adapter som kan brukes for å koble til NMEA 2000.

Når en fysisk tilkobling er opprettet, må valg av kilde fullføres. Installasjoner med flere motorer som bruker sensorer for drivstoffmengde, eller lagringsenheter for drivstoffdata, krever oppsett av tilknyttet motorplassering i utstyrslisten. Du finner generell informasjon om valg av kilde under "**Datakildevalg**" på side 30.

Fartøysoppsett

Dialogboksen **Fartøysoppsett** må brukes til å velge antallet motorer, antallet tanker og fartøyets totale drivstoffkapasitet på tvers av alle tanker.

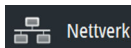


Fartøysoppsett	
Antall motorer	2
Antall drivstofftanker	1
Fartøyets totale drivstoffkapasitet (gal)	80
Lagre Avbryt	

Konfigurasjon av drivstoffmengde

Når antallet motorer er angitt, må du velge hvilken sensor for drivstoffmengde som skal være koblet til hvilken motor. Under **Utstyrsliste** på Nettverk-skjermvinduet viser du dialogboksen **Utstyrskonfigurasjon** for hver sensor og stiller inn **Plassering** i samsvar med motoren som enheten er koblet til.

Avkonfigurer –gjenoppretter enhetens fabrikkinnstillinger og fjerner alle brukerinnsstillinger.



Tilbakestill drivstoffmengde – gjenoppretter bare innstillingen Drivstoff K-verdi hvis den er angitt i Kalibrer. Bare Navico-enheter kan tilbakestilles.

EP-60R Fuel Flow - Enhetskonfigurasjon

Konfigurasjon

Enhet EP-60R Fuel Flow

Plassering Senter

Avanserte innstillinger


Instans 000

Avkonfigurer

Tilbakestill Drivstoff Mengde.

Kalibrere

Kalibrering kan være nødvendig for å finne nøyaktig samsvar mellom målt mengde og faktisk drivstoffmengde. Du får tilgang til kalibrering via dialogboksen **Tank opp**. Kalibrering er bare mulig på Navico-sensoren for drivstoffmengde.

 Drivstoff

Tank opp

Fartøy sum drivstoff

Påfyll

Sett opp

Kalibrere

Kalibrer

2:55:54 pm 11.4 ft

Kalibrere Babord motor

Virkelig forbrukt mengde (gal) 0002.50

Siden siste fylling (gal) 0

Fuel K-Value 0.000

Kalibrere Styrbord motor

Virkelig forbrukt mengde (gal) 0001.52

Siden siste fylling (gal) 0

Fuel K-Value 0.000

OK Avbryt

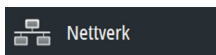
1. Start med en full tank og kjør motoren som normalt.
2. Når minst flere liter er brukt, fyller du tanken helt opp og velger alternativet **Sett opp som full**.
3. Velg alternativet **Kalibrere**.

4. Angi **Virkelig forbrukt mengde** basert på drivstoffmengden som ble fylt på i tanken.
 5. Velg **OK** for å lagre innstillingene. **Drivstoff K-verdien** skal nå vise en ny verdi.
- **Merk:** Hvis du skal kalibrere flere motorer, gjentar du trinnene ovenfor, for én motor om gangen. Alternativt kan du kjøre alle motorene samtidig og dele *Virkelig forbrukt mengde* på antallet motorer. Dette forutsetter et relativt jevnt drivstofforbruk på alle motorene.
- **Merk:** Alternativet **Kalibrere** er bare tilgjengelig når **Sett opp som full** er valgt og en sensor for drivstoffmengde er koblet til og angitt som en kilde.
- **Merk:** Maksimalt åtte motorer støttes ved bruk av sensorer for drivstoffmengde.

Drivstoffnivå

Når en Navico-væsknivåenhet er koblet til en egnet tanknivåsensor, kan du måle drivstoffmengden som er igjen i en hvilken som helst utstyrt tank. Antallet tanker må angis i dialogboksen Fartøyoppsett, som åpnes fra skjermvinduet med alternativer for drivstoffinnstillinger, slik at væsknivåenhetene kan tilordnes til tankene.

Velg **Utstysliste** på Nettverk-skjermvinduet, vis dialogboksen Utstyskonfigurasjon for hver sensor, og angi Tankplassering, Væsketype og Tankstørrelse.



EP-65R Fluid Level - Enhetskonfigurasjon ✕

Konfigurasjon

Enhet	EP-65R Fluid Level
Tank	Senter ▾
Væsketype	Drivstoff ▾
Tankstørrelse (gal)	1999.99

Avanserte innstillinger

Instans	000	<input type="button" value="Avkonfigurer"/>
---------	-----	---

Hvis du vil ha informasjon om hvordan du konfigurerer informasjonslinjen eller en måler på Instrument-skjermvinduet med data fra væsknivåenheten, kan du se i brukerhåndboken.

- **Merk:** Maksimalt fem tanker støttes ved bruk av væsknivåenheter.
- **Merk:** Tankdata som sendes ut fra en kompatibel motorgateway, kan også vises. Tankkonfigurasjon for en slik datakilde er imidlertid ikke mulig fra denne enheten.

CZone-oppsett

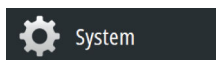
Hvis GO XSE skal kunne kommunisere med CZone-modulene som er koblet til nettverket, må det tilordnes en unik DIP-bryterinnstilling for CZone.

Funksjonene i CZone-systemet fastsettes av konfigurasjonsfilen for CZone (ZCF), som lagres på alle CZone-moduler og GO XSE. Filen opprettes ved hjelp av konfigurasjonsverktøyet for CZone, et eget PC-program som er tilgjengelig fra BEP Marine Ltd og tilknyttede CZone-distributører.

GO XSE-systemet har en funksjon for å laste inn konfigurasjonsfilen samt oppdatere modulens fastvare, slik at du slipper å ha en bærbar datamaskin om bord.

Aktivere CZone-funksjoner

Hvis CZone-enheten(e) ikke oppdages automatisk, kan CZone aktiveres manuelt.



Tilordne innstillingen for DIP-bryteren

Hvert produkt som kan styre og vise CZone-enheter, må tilordnes en virtuell innstilling for DIP-bryter. Denne innstillingen er unik for hver enhet. Vanligvis angis den når konfigurasjonsfilen allerede finnes i CZone-systemet, men den kan også være angitt på forhånd. Du gjør dette ved å gå til menyen CZone på siden Settings (Innstillinger).

Når konfigurasjonen allerede er tilgjengelig i nettverket, startes umiddelbart opplasting til GO XSE når DIP-bryteren er angitt. La opplastingen bli fullført uten avbrudd.

Angi visning av CZone ved oppstart

Når dette alternativet er valgt, vises CZone-kontrollsidene først, hver gang GO XSE slås på.

CZone backlight control (Kontroll for CZone-bakgrunnsbelysning)

Aktiver dette alternativet hvis du vil at GO XSE skal synkronisere innstillingen for bakgrunnsbelysning med innstillingen på eventuelle CZone-skjermgrensesnitt som er konfigurert for å dele innstillinger for bakgrunnsbelysning.

→ **Merk:** CZone-konfigurasjonen må også ha GO XSE valgt som en kontroller.

Importere og sikkerhetskopiere en konfigurasjonsfil

Filsiden kan brukes til å importere CZone-konfigurasjonsfiler eller eksportere en kopi til et minnekort i kortleseren. Import overskriver den eksisterende filen på GO XSE og alle tilkoblede CZone-enheter.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Sikkerhetskopiere og importere brukerdata*" på side 56.

Oppgradere modulfastvare

Filer-skjermvinduet kan også brukes til å laste inn fastvareoppdateringer for NMEA-enheter. For eksempel fastvareoppdateringer for CZone. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*NMEA 2000-enhetsoppgraderinger*" på side 58.

Trådløst oppsett

Enheten omfatter innebygd trådløs funksjonalitet som gir deg mulighet til å bruke en trådløs enhet til å vise (telefon og nettbrett) og styre systemet (bare nettbrett) eksternt. Systemet styres fra den trådløse enheten med apper som lastes ned fra den relevante appbutikken. Ulike tredjepartsapplikasjoner kan også bruke datastrømmen.

Koble til et nettbrett

1. Naviger til siden for Wi-Fi-tilkobling på nettbrettet, og finn enheten eller GoFree Wifi **xxxx** -nettverket. Hvis flere nettverk er innen rekkevidde, sjekker du siden Trådløse enheter på enheten for å bekrefte hvilken trådløs enhet som er koblet til enheten.
2. Velg en enhet på denne siden for å vise tilhørende nettverksnøkkel.
3. Skriv inn nettverksnøkkelen på åtte tegn (eller mer) på nettbrettet for å koble til nettverket.
4. Åpne GoFree-applikasjonen. Enheten skal oppdages automatisk. Navnet som vises, er enten standardnavnet eller navnet som er angitt i innstillingen Enhetsnavn. Hvis enheten ikke vises, følger du instruksjonene på skjermen for å finne enheten manuelt.
5. Velg grafikkikonet for enheten. Enheten viser en tekst som ligner på denne:



6. Velg **Ja** for en engangstilkobling, eller velg **Alltid** hvis enheten skal huskes for regelmessig tilkobling. Denne innstillingen kan endres senere om ønskelig.
- **Merk:** Den interne trådløse modulen støtter bare GoFree-tilkobling til seg selv. Andre enheter som kobles til via nettverket, er ikke synlige.

Fjernkontroller

Når en trådløs enhet er tilkoblet, skal den vises i listen **Fjernstyrt kontrollere**.

Velg **Alltid tillate** hvis du vil at enheten skal kunne kobles til automatisk uten at et passord må angis hver gang. På denne menyen kan du også koble fra enheter som ikke lenger behøver tilgang.

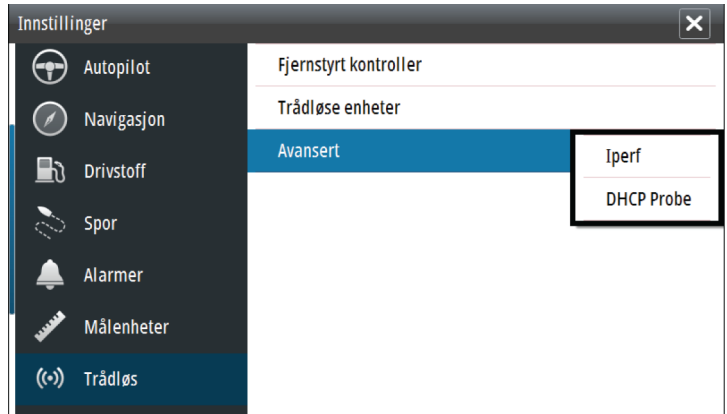
Trådløs enhet

Dette skjermvinduet viser den interne trådløse modulen samt tilhørende IP-adresse og kanalnummer.

Når du velger enheten, får du flere detaljer. Nettverksnavnet og nettverksnøkkelen kan redigeres for sikkerhet, og kanalen kan endres hvis tilkoblingen til enheten forstyrres av interferens fra en annen RF-enhet som sender på samme frekvensbånd. Gjenopprett fabrikkinnstillinger tilbakestill enheten til fabrikkinnstillingene.

Avansert

Programvaren omfatter verktøy du kan bruke til å feilsøke og konfigurere det trådløse nettverket.



Iperf

Iperf er et ofte brukt verktøy for nettverksytelse. Det kan brukes til å teste ytelsen til trådløse nettverk rundt fartøyet, slik at svake punkter eller problemområder kan identifiseres. Applikasjonen må installeres på og kjøres fra en nettbrettenhet.

Det GO XSE må kjøre Iperf-server før testen startes fra nettbrettet. Når skjermvinduet lukkes, stopper Iperf automatisk.

DHCP probe

Den trådløse modulen har en DHCP-server som tildeler IP-adresser for alle MFD-er og Echosounder i et nettverk. Ved integrering med andre enheter, f.eks. et 3G-modem eller satellittelefon, kan andre enheter i nettverket også fungere som DHCP-servere. For å gjøre det lett å finne alle DHCP-servere i et nettverk kan dhcp_probe kjøres fra GO XSE. Det kan ikke være flere enn én aktiv DHCP-enhet i nettverket samtidig. Hvis en annen enhet oppdages, må du slå av DHCP-funksjonen på den hvis det er mulig. Se enhetens egne instruksjoner for hjelp.

→ **Merk:** Iperf og DHCP probe er verktøy til diagnostikkformål for brukere som er kjent med nettverksterminologi og -

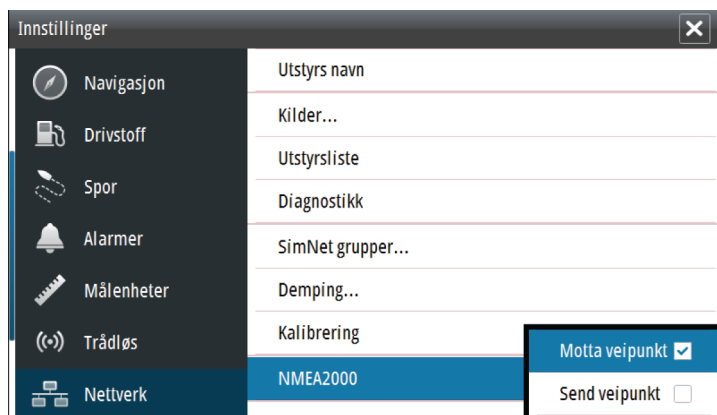
konfigurasjon. Navico er ikke opprinnelig utvikler av disse verktøyene og kan ikke gi støtte i forbindelse med bruk av dem.

Internal Wireless (Intern trådløs)

Velg dette alternativet for å aktivere eller deaktivere den interne trådløse modulen.

Du kan deaktivere den trådløse modulen når den ikke er i bruk, slik at du reduserer enhetens strømforbruk.

NMEA 2000-oppsett



Motta veipunkt

Velg dette alternativet hvis du vil at en annen enhet som kan opprette og eksportere veipunkter via NMEA 2000, skal kunne overføre direkte til denne enheten.

Send veipunkt

Velg dette alternativet hvis du vil tillate at denne enheten sender veipunkter til en annen enhet via NMEA 2000.

Programvareoppdateringer og sikkerhetskopiering av data

Fra tid til annen utgir vi programvareoppdateringer for de eksisterende produktene våre. Oppdateringer lages av en rekke

årsaker: for å legge til eller forbedre funksjoner, for å legge til støtte for nye eksterne enheter eller for å rette programvarefeil.

Du finner oppdateringer på dette nettstedet: simrad-yachting.com

Enheter kan brukes til å oppdatere seg selv og støttede nettverksenheter med filer som leses av fra et minnekort som settes inn i kortleseren.

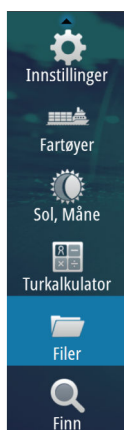
Før du starter en oppdatering av selve enheten, må du sikkerhetskopiere potensielt verdifulle brukerdata.

Sikkerhetskopiere og importere brukerdata

Følgende to filer knyttet til brukerendringer på systemet kan sikkerhetskopieres:

- Database for veipunkter, ruter og Tracks .
- Innstillingsdatabase (inkluderer preferanser som enhetsinnstillinger, egendefinerte skjermvinduer og CZone-konfigurasjonsfiler).

Sett inn et minnekort i enhetens kortleser som lagringssted for sikkerhetskopidataene.



Veipunkt, ruter og Tracks sikkerhetskopiering av database

Du kan eksportere alle veipunkter, ruter og Trackseller bare eksportere dem som finnes innenfor et bestemt område.

Hvis Eksporter region velges, vises kartskjermvinduet sentrert på fartøyets plassering. Bruk berøringsskjermen til å justere den røde grenseboksen slik at den omfatter området som skal eksporteres. Eksporten kan lagres i forskjellige filformater:

- **Brukerdatafil versjon 5:** Brukes med gjeldende enheter (NSO evo2, NSS evo2, NSS, NSO, NSE, Zeus, Zeus Touch, HDS Gen2, HDS Gen2 Touch, HDS Gen3, GO XSE-enheter, Vulcan-enheter og ELITE Ti-enheter). Gir mest detaljer.
- **Brukerdatafil versjon 4:** Brukes med gjeldende enheter (NSO evo2, NSS evo2, NSS, NSO, NSE, Zeus, Zeus Touch, HDS Gen2, HDS Gen2 Touch, HDS Gen3, GO XSE-enheter, Vulcan-enheter og ELITE Ti-enheter).
- **Brukerdatafil versjon 3 (med dybde):** Brukes med eldre GPS-kartplottere.
- **Brukerdatafil versjon 2 (uten dybde):** Brukes med eldre GPS-kartplottere.

- **GPX (GPS-utveksling, uten dybde):** Brukes med GPS-produkter fra enkelte andre produsenter samt PC-applikasjoner.

Når du har valgt filtypen, velger du Eksporter og målminnekortet. Mottakende GPS/PC må som regel være konfigurert til å tillate import av veipunkter.

Eksportere innstillingsdatabase

Velg **Innstillingsdatabase** for å eksportere innstillingsdatabasen, eller eksporter CZone-konfigurasjonen (avhengig av CZone-installasjon). Velg ønsket alternativ, og velg minnekortmålet.

Importere en database

Hvis enheten er tilbakestilt til fabrikkoppsettet eller brukerdata er slettet ved et uhell, kan du senere gå tilbake til Filer-skjermvinduet, velge den sikkerhetskopierte filen og deretter velge **Importer**. Sjekk fildetaljene for å se opprettelsesdatoen.

Programvareoppgraderinger

Oppdateringsfilen må lastes inn i rotkatalogen på minnekortet.

Oppdatering kan startes ved oppstart: Sett minnekortet inn i kortleseren før du slår på enheten, start enheten, og følg instruksjonene på skjermen.

Du kan også gå til Filer-menyen, finne frem til oppdateringsfilen på minnekortet som er satt i kortleseren, og velge **Oppgrader** etterfulgt av **Dette displayet**. Bekreft ledeteksten for å starte enheten på nytt, og vent mens den starter opp igjen. Ikke ta ut minnekortet eller slå av og på enheten igjen før prosessen er fullført (dette tar vanligvis bare noen minutter).

Programvareoppgradering av eksternt enhet

Det er mulig å kjøre en oppdatering eksternt fra én enhet og bruke den på en annen, forutsatt at de ligger i NMEA-nettverket. Dette er bare mulig for enheter uten et kortspor.

Eksternt oppdatering gjøres på lignende måte som oppdatering av en lokal enhet: Velg filen på minnekortet, og velg alternativet **Upgrade** (Oppgrader) og deretter **Remote Upgrade** (Eksternt oppgradering). Følg alternativene på skjermen.

NMEA 2000-enhetsoppgraderinger

Oppdateringsfilen må være lastet inn i rotkatalogen på et minnekort som er satt inn i kortleseren.

1. Velg verktøylinjealternativet Filer, og velg oppdateringsfilen under Minnekort.
 2. Velg oppgraderingsalternativet som vises når filen merkes. Det skal åpnes en liste som viser eventuelle kompatible enheter som oppdateringsfilen gjelder for. I de fleste tilfeller vil dette være én enkelt enhet.
- **Merk:** Hvis det ikke vises noen enhet, kontrollerer du om enheten som skal oppdateres, har strøm. Kjør eventuelle utestående oppdateringer for enheten først.
3. Velg enheten, og start oppgraderingen. Ikke avbryt oppgraderingsprosessen.

6

Tilbehør

Den mest oppdaterte listen over tilbehør er tilgjengelig på:
simrad-yachting.com

GO5 XSE-tilbehør

Delenummer	Beskrivelse
000-13168-001	Soldeksel
000-10027-001	Hurtigutløsningsbrakett
000-13171-001	Strømkabel og NMEA 2000-kabel
000-13170-001	Pyntedeksel
000-13169-001	Panelmonteringssett
000-12572-001	Svinger med 7 pinner til adapterkabel med 9 pinner

GO7 XSE-tilbehør

Delenummer	Beskrivelse
000-12366-001	Sett for innfelt montering
000-12368-001	Soldeksel for innfelt montering
000-12367-001	Soldeksel for brakett og panelmontering
000-12371-001	Panelmonteringssett
000-12372-001	U-brakett
000-00128-001	Strømledning
000-12572-001	Svinger med 7 pinner til adapterkabel med 9 pinner

7

Data som støttes

Liste over NMEA 2000-kompatible PGN-er

NMEA 2000-PGN (mottak)

59392	ISO-bekreftelse
59904	ISO-forespørsel
60928	ISO-adressekrav
61184	Parameterforespørsel/-kommando
65285	Temperatur med forekomst
65289	Trimplankonfigurasjon
65291	Kontroll av bakgrunnsbelysning
65292	Advarsel om klart væskenivå
65293	LGC-2000-konfigurasjon
65323	Forespørsel om databrukergruppe
65325	Omprogrammeringsstatus
65341	Autopilot-modus
65480	Autopilot-modus
126208	ISO-kommandogruppefunksjon
126992	Systemtid
126996	Produktinformasjon
127237	Kontroll av retning/spor
127245	Ror
127250	Fartøyets kurs
127251	Svinghastighet
127257	Høyde over havet
127258	Magnetisk variasjon
127488	Motorparametre, rask oppdatering
127489	Motorparametre, dynamisk
127493	Overføringsparametre, dynamisk
127503	Status for vekselstrøminngang

127504 Status for vekselstrømutgang
127505 Væskenivå
127506 Detaljert status for likestrøm
127507 Laderstatus
127508 Batteristatus
127509 Vekselretterstatus
128259 Fart, vannreferert
128267 Vanndybde
128275 Avstandslogg
129025 Posisjon, rask oppdatering
129026 COG og SOG, rask oppdatering
129029 GNSS-posisjonsdata
129033 Tid og dato
129038 AIS-klasse A – posisjonsrapport
129039 AIS-klasse B – posisjonsrapport
129040 AIS-klasse B – utvidet posisjonsrapport
129041 AIS-hjelpemidler for navigasjon
129283 Krysspeilingsavvik
129284 Navigasjonsdata
129539 GNSS-DOP-er
129540 AIS-klasse B – utvidet posisjonsrapport
129794 AIS-hjelpemidler for navigasjon
129801 Krysspeilingsavvik
129283 Krysspeilingsavvik
129284 Navigasjonsdata
129539 GNSS-DOP-er
129540 Synlige GNSS-satellitter
129794 AIS-klasse A – statiske og ferdrelaterte data
129801 AIS-adressert sikkerhetsrelatert melding
129802 AIS-sikkerhetsrelatert kringkastingsmelding
129808 DSC-anropsinformasjon
129809 AIS-klasse B – "CS" statistisk datarapport, del A

- 129810 AIS-klasse B – "CS" statistisk datarapport, del B
- 130074 Rute- og WP-tjeneste – WP-liste – WP-navn og -posisjon
- 130306 Vinddata
- 130310 Miljøparametre
- 130311 Miljøparametre
- 130312 Temperatur
- 130313 Fuktighet
- 130314 Faktisk trykk
- 130576 Status for små fartøy
- 130577 Retningsdata
- 130840 Konfigurasjon av databrukergruppe
- 130842 SimNet DSC-melding
- 130845 Parameterreferanse
- 130850 Hendelseskommando
- 130851 Hendessvar
- 130817 Produktinformasjon
- 130820 Omprogrammeringsstatus
- 130831 Konfigurasjon av Suzuki-motor og lagringsenhet
- 130832 Drivstoff forbrukt – høy oppløsning
- 130834 Motor- og tankkonfigurasjon
- 130835 Motor- og tankkonfigurasjon
- 130838 Advarsel om væskeniå
- 130839 Trykkonfigurasjon
- 130840 Konfigurasjon av databrukergruppe
- 130842 AIS- og VHF-meldingstransport
- 130843 Ekkoloddstatus, frekvens og DSP-spenning
- 130845 Vær- og fiskprediksjon og barometertrykkhistorikk
- 130850 Evinrude-motoradvarsler
- 130851 Parameter (RC42-kompass og IS12-vindkalibrering og -konfigurasjon)

NMEA 2000-PGN (sende)

61184	Parameterforespørsel/-kommando
65287	Konfigurer temperatur
65289	Trimplankalibrering
65290	Fartskonfigurasjon for skovlhjul
65291	Kontroll av bakgrunnsbelysning
65292	Advarsel om klart væsknivå
65293	LGC-2000-konfigurasjon
65323	Forespørsel om databrukergruppe
126208	ISO-kommandogruppefunksjon
126992	Systemtid
126996	Produktinformasjon
127237	Kontroll av retning/spor
127250	Fartøyets kurs
127258	Magnetisk variasjon
128259	Fart, vannreferert
128267	Vanndybde
128275	Avstandslogg
129025	Posisjon, rask oppdatering
129026	COG og SOG, rask oppdatering
129029	GNSS-posisjonsdata
129283	Krysspeilingsavvik
129284	Navigasjonsdata
129285	Rute-/veipunktdata
129539	GNSS-DOP-er
129540	Synlige GNSS-satellitter
130074	Rute- og WP-tjeneste – WP-liste – WP-navn og -posisjon
130306	Vinddata
130310	Miljøparametre
130311	Miljøparametre

- 130312 Temperatur
- 130577 Retningsdata
- 130840 Konfigurasjon av databrukergruppe
- 130845 Parameterreferanse
- 130850 Hendelseskommando
- 130818 Omprogrammeringsdata
- 130819 Forespørsel om omprogrammering
- 130828 Angi serienummer
- 130831 Konfigurasjon av Suzuki-motor og lagringsenhet
- 130835 Motor- og tankkonfigurasjon
- 130836 Konfigurasjon av væsknivå
- 130837 Turbinkonfigurasjon for drivstoffmengde
- 130839 Trykkonfigurasjon
- 130845 Vær- og fiskprediksjon og barometertrykkhistorikk
- 130850 Evinrude-motoradvarslar
- 130851 Parameter (RC42-kompass og IS12-vindkalibrering og -konfigurasjon)

8

Spesifikasjoner

→ **Merk:** Du finner den mest oppdaterte spesifikasjonslisten på: simrad-yachting.com

Mekanisk/miljømessig

Huset	PC/ABS
Driftstemperatur	-15 til +55 °C (5 til 131 °F)
Vanninntrengning	IPX6 og 7
Vekt (uten festeanordninger)	526 kg (1,16 pund) – GO5 XSE 907 kg (2 pund) – GO7 XSE
Lysstyrke på skjermen	1200 nits
Skjermopløsning	480 x 800 (H x B)
Visningsvinkel i grader (normalverdi ved kontrastforhold = 10)	V/H: 70, topp: 50, bunn: 60
Dimensjoner (totalt)	Se dimensjonstegninger

Elektrisk

Driftsspenning	10–17 V DC
Strømførbruk ved 13,6 V (ekkolodd av, maks. bakgrunnsbelysning)	1 A
Strømsparende standby-modus	ja
Beskyttelse	omvendt polaritet og midlertidig overspenning til 36 V
Utgangsspenning for alarm	1 A maks.
Prosesor	iMX61 én kjerne
Samsvar	CE, C-Tick

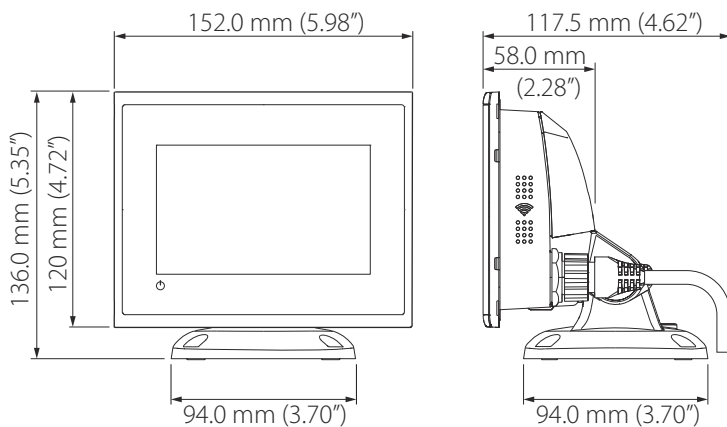
Grensesnitt

NMEA 2000 (kompatibel)	1 port (Micro-C, hann) – bare GO7 XSE, nettverksbelastning 1 LEN 1 kombinert port med strøm og NMEA 2000 (kontakt med 7 pinner) – bare GO5 XSE
Ekkolodd	1 port (kontakt med 9 pinner)
Kortleser	1 stk. microSD

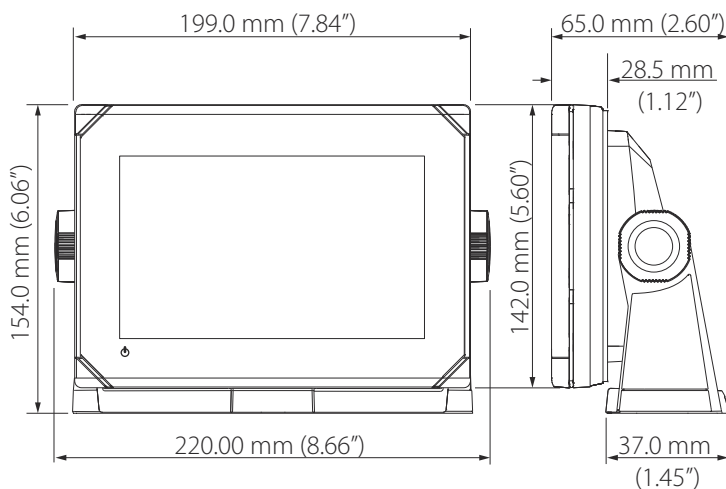
9

Dimensjonstegninger

Dimensjonstegninger for GO5 XSE



Dimensjonstegninger for GO7 XSE



Stikkordregister

A

Advarsel
 Forsiktighetsregel for bruker 4
Aktivere drivenhet for autopilot
 Innstilling for autopilot 37
Autojustering
 Autopilot 41
Automatisk valg
 kilder 30
Autopilot
 Aktivere drivenheten 37
Angi
 overgangshastigheten 40
 Angi parametre 43
 Autojustering 41
 Autotrim 45
 Bautetid 43
 Bautevinkel 43
 Bekreftede tilkobling 34
 Endringsgrense for navigasjon på en rute 46
 lgangkjøring 34
 Innstilling for båttype 35
 Innstilling for driftspenning 37
 Innstilling for drivenhetsspenning 35
 Justere styreparametre manuelt 44
 Kompasskalibrering 39
 Konfigurasjon og testing av rorkalibrering 35
 Konfigurere 34
 Legglinjestyling 44
 Minimum ror 46
 Minimum vindvinkel 46

 Motorytelse for rorhastighet 38
 Motror 45
 Oppsett 34
 Oppsett av rordrivenhet 36
 Parameter for rordødsone 38
 Rorparameter 44
 Sjøfilter 41
 Sjøprøver 38
 Styrerespons 46
 Svinghastighet 45
 Vindfunksjon 44
 VMG-optimalisering (etter vind) 44
Autotrim
 Autopilot 45
Avansert kildevalg 32
Avstand til sving 46

B

Baute
 Tid, autopilot 43
 vinkel, autopilot 43
Bekreftede
 Autopilottilkobling 34
Brakettmontering 20
Brukerdata
 Importere 56
 sikkerhetskopiere 56
Båt
 Oppsett 47

C

CZone
 Aktivere 50
 DIP-bryter 51
 Eksportere CZone-konfigurasjon 57

- Importere og sikkerhetskopierte en konfigurasjonsfil 51
- Konfigurasjon 50
- Kontroll for bakgrunnsbelysning 51
- NMEA 2000-tilkobling 28
- Oppsett 50
- Vise ved oppstart 51

D

- Database
 - Eksporthinnstillinger 57
 - Importere 57
 - Sikkerhetskopiering 56
- Datakildevalg 30
- Datoformat 30
- DHCP
 - Probe, trådløst verktøy 54
- DIP-bryter
 - Innstillinger for CZone-enheter 51
- Drivenhet
 - Innstilling for autopilotspenning 35
- Drivenhet
 - aktivere autopilot 37
 - Spenning, autopilotinnstilling 37
- Drivstoff
 - Fartøysoppsett 47
 - Kalibrere 48
 - Konfigurasjon av mengdesensor 47
 - Nivåmåling 49
 - Oppsett 46
- Dybdeavvik 32

E

- Ekkolodd

- Dybdeavvik 32
- oppsett 32
- Eksportere
 - Område 56
 - CZone-konfigurasjon 57
 - Innstillinger for databaseeksport 57
 - Sikkerhetskopiering av database 56
 - Veipunkter, ruter og spor 56
- Ekstern enhet
 - Programvareoppgradering 57
- Endringsgrense for navigasjon
 - Autopilot-innstilling for en rute 46

F

- Fartøy
 - Oppsett 47
- Fastvare
 - Oppgradere 51
- Fjernkontroller
 - GoFree, trådløse 52

G

- Garanti 3
- GoFree
 - DHCP probe 54
 - Fjernkontroller 52
 - Iperf-verktøy 54
 - Oppsett for trådløs enhet (telefon og nettbrett) 52
 - Tilkobling av nettbrett 52
- Gruppe
 - Kildevalg 31

H

Hurtigutløsningsbrakett
Løsne enheten 20

I

Igangkjøring
Autopilot 34
Importere
Brukerdata 56
CZone-konfigurasjonsfil 51
Database 57
Innstilling for båttype
Autopilot 35
Installasjon
Montering 18
Svinger 21
Iperf, trådløst verktøy 54

K

Kalibrere
Drivstoff 48
Kompass for autopilot 39
Kildevalg
Automatisk 30
Avansert 32
Gruppe 31
Manuelt 31
Kobling
Aktivere drivenhet for autopilot 37
Kompass
Kalibrering for autopilot 39
Konfigurasjonsfil
CZone, importere og sikkerhetskopiere 51
Konfigurasjonsveiviser
Oppstart første gang 30
Konfigurere
Autopilot 34

Kontroll for bakgrunnsbelysning
CZone 51
Kontroller foran 14
Kortleser 17

L

Land for tiltenkt bruk i EU 5
Legglinjestyring
Autopilotinnstilling 44

M

Manuelt
Kildevalg 31
Mengdekonfigurasjon
Sensor for drivstoffmengde 47
Minimum ror 46
Minimum vindvinkel 46
Montering
Brakett 20
Panel 21
Plassering 18
Motorer
Oppsett 47
Motorytelse
Autopilot, rorhastighet 38
Motror
Autopilot 45

N

NMEA 2000
CZone-tilkobling 28
NMEA 2000
enhetsoppgraderinger 58

O

Oppgradere
Programvare 57

- Oppgradere
 - Modulfastvare 51
 - NMEA 2000-enheter 58
- Oppsett av rordrivenhet
 - Oppsett av drivenhet, Autopilot 36
- Oppstart første gang
 - Konfigurasjonsveiviser 30
- Overgangshastighet
 - Innstilling, Autopilot 40
- P**
- Panelmontering 21
- Programvare
 - Oppsett 30
- Programvare
 - Oppdateringer 55
 - Oppgradere 57
 - Oppgradere ekstern enhet 57
- På/av-knapp 14
- R**
- Ror
 - Autopilot 44
 - Dødsone, autopilot 38
 - Kalibrering, autopilot 35
 - Minimum 46
 - Mot, for autopilot 45
- S**
- Seileparametre
 - Autopilot 43
- Sikkerhetskopiere
 - Brukerdata 56
 - CZone-konfigurasjonsfil 51
- Sikkerhetskopiering av data 55
- Sjøfilter
 - Autopilot 41
- Sjøprøver
 - Autopilot 38
- Spesifikasjoner 65
- StructureScan 34
- Styrerespons
 - Autopilot 46
- Styring
 - Angi overgangshastigheten 40
 - Autojuster 41
 - Autopilot, svinghastighet 45
 - Bautetid 43
 - Bautevinkel 43
 - Justere styreparametre manuelt 44
 - Legglinjestyring 44
 - Minimum ror 46
 - Minimum vindvinkel 46
 - Oppsett av rordrivenhet 36
 - Parameter for rordødsone 38
 - Rorparameter 44
 - Vindfunksjon, autopilot 44
- Svinger
 - Installasjon 21
- Svingertype 33
- Svinghastighet 45
 - Sving 45
- Svinghastighet (bautetid) 43
- T**
- Tid
 - Fartøyets plassering, format 30
- Tilkobling av nettbrett
 - GoFree, trådløs 52
- Trådløse
 - Fjernkontroller 52

Trådløs

Aktivere eller deaktivere den interne trådløse 55

DHCP probe 54

Enhetsoppsett 53

Iperf-verktøy 54

Tilkobling av nettbrett 52

Verktøy for feilsøking 54

Trådløst

Enhetsoppsett (telefon og nettbrett) 52

Oppsett 52

V

Vanntemperaturkalibrering

33

Verktøy

Feilsøking for trådløs 54

Vind

Vinkel, minimum relativ 46

Funksjon, Autopilot 44

Modus, svinghastighet
(bautetid) 43

VMG-optimalisering

Autopilot 44

