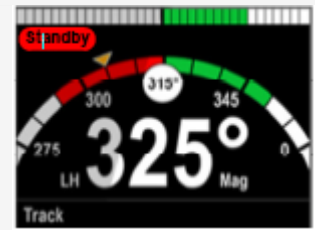


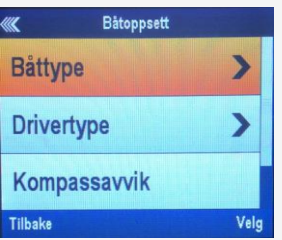
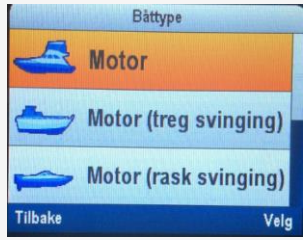
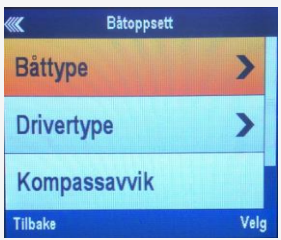


**IGANGKJØRING EVOLUTION AUTOPILOT  
(Uten rorgiver)**



**STEP 1 – Valg av båttype**



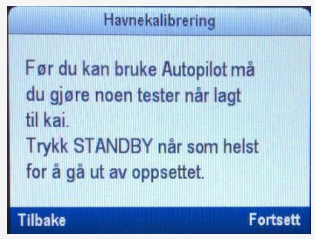
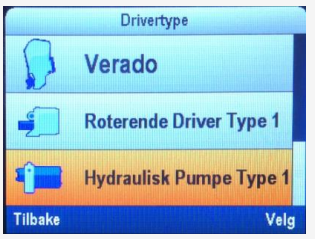







Velg meny ⇒ Oppsett ⇒ Autopilotkalibrering ⇒ Båtoppsett ⇒ Båttype

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




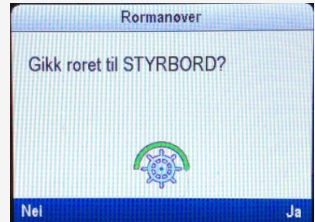

**STEP 3 – Rorgrense og borde til borde tid**

Sett ror grense innenfor mekanisk grense ( oftest 2 ° lavere)

Borde til borde tid er tiden piloten bruker for å kjøre roret fra max babord til max styrbord. Hvis borde til borde tid er kjent sett inn tallet her. Hvis man ikke kjenner tiden velg lagre og fortsett( 10 sec. standard verdi vil da bli brukt)

**STEP 4 – Drivenhet test**

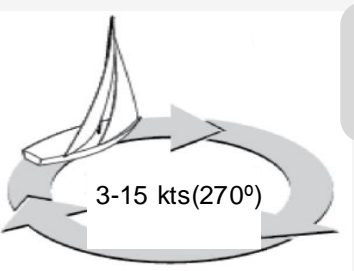

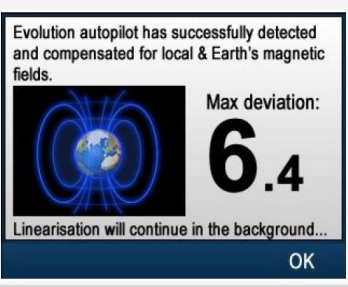
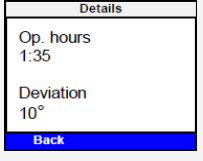






Følg anvisninger på skjermen for å teste drivenhet

Velg Ja eller Nei for korrekt ror bevegelse. Hvis bevegelsen er feil vil software i piloten automatisk sette korrekt bevegelse.

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

**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