

GARMIN®

REACTOR™ 40 JEDRENJE S SMARTDRIVE™

Vodič kroz konfiguriranje

Važne sigurnosne informacije

UPOZORENJE

U kutiji proizvoda potražite list *Važni podaci o sigurnosti i proizvodu* koji sadrži upozorenja i druge važne informacije o proizvodu.

Kako bi se izbjegla oštećenja plovila ili osoba, sustav autopilota treba montirati kvalificirani montažer nautičkih uređaja. Za propisnu montažu potrebno je specifično znanje o nautičkom upravljanju i električnim sustavima.

Vi ste odgovorni za sigurno i oprezno upravljanje plovilom. Autopilot je alat koji poboljšava mogućnost upravljanja plovilom. No on vas ne oslobađa odgovornosti da plovilom upravljate na siguran način. Izbjegavajte navigacijske opasnosti i nikad ne ostavljajte kormilo bez nadzora.

Uvijek budite spremni brzo preuzeti ručnu kontrolu nad plovilom.

Upoznajte se s radom autopilota na mirnoj otvorenoj vodi bez opasnosti.

Budite oprezni kad koristite autopilot u blizini opasnih elemenata u vodi poput dokova, stupova i drugih plovila.

Održavanje tijekom rada, rad s uklonjenim poklopcem ili umetanje prstiju u otvor može uzrokovati teške ozljede ili oštećenja imovine.

OPREZ

Ako ovu opremu ne instalirate i održavate u skladu s ovim uputama, može doći do štete ili ozljeda.

Pri uporabi pripazite na vruće površine hladnjaka i motora kako biste izbjegli moguće tjelesne ozljede.

Pri uporabi čuvajte se opasnosti od prignječenja ili priklještenosti pokretnim dijelovima kako biste izbjegli moguće tjelesne ozljede.

OBAVIJEST

U slučaju izostanka ponovnog kalibriranja kormila nakon održavanja ili podešavanja, može doći do oštećivanja uređaja ili plovila.

Konfiguriranje autopilota

Sustav autopilota mora se konfigurirati i podesiti prema dinamičnosti plovila. Čarobnjak za pristajanje i Čarobnjak za test na moru trebaju se upotrebljavati za konfiguriranje autopilota. Ovi vas čarobnjaci vode kroz neophodne korake konfiguracije.

Ako se u vašem kompletu autopilota ne nalazi kontrola kormila, morate konfigurirati sustav autopilota pomoću kompatibilnog plotera koji se nalazi na istoj NMEA 2000® mreži kao i CCU jedinica autopilota. Ove upute odnose se na konfiguraciju s pomoću kontrole kormila ili plotera.

Čarobnjak za pristajanje

OPREZ

Kad funkciju Čarobnjak za pristajanje izvodite dok je plovilo u vodi ili na suhom, morate osigurati zazor za pomake kormila kako biste spriječili oštećenje kormila ili drugih predmeta, kao i biti oprezni kako biste spriječili tjelesne ozljede uzrokovane pomičnim dijelovima.

Funkciju Čarobnjak za pristajanje možete pokrenuti i kada je plovilo na suhom i kada je u vodi.

Ako je plovilo u vodi, mora biti nepomično dok ne dovršite izvođenje funkcije čarobnjaka.

Pokretanje funkcije Čarobnjak za pristajanje

- 1 Uključite autopilot.
Prilikom prvog uključivanja autopilota pokrenut će se kratki slijed za postavljanje.
- 2 Ako se funkcija **Čarobnjak za pristajanje** ne pokrene automatski nakon dovršetka slijeda za postavljanje, na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Čarobnjaci > Čarobnjak za pristajanje > Početak**.
- 3 Odaberite vrstu plovila.
- 4 Silu na kormilo postavite na visoku, srednju ili nisku (*Postavljanje sile na kormilo, stranica 2*).
- 5 Kalibrirajte senzor na kormilu (*Kalibriranje senzora na kormilu, stranica 2*).
- 6 Testirajte smjer upravljanja (*Testiranje smjera upravljanja, stranica 2*).
- 7 Po potrebi odaberite izvor brzine (*Odabir izvora brzine, stranica 2*).
- 8 Pregledajte rezultate funkcije **Čarobnjak za pristajanje** (*Pregledavanje rezultata Čarobnjak za pristajanje, stranica 3*).

Postavljanje sile na kormilo

Sila na kormilo određuje najveću silu koju pokretač može primijeniti pri pomicanju kormila. Razinu sile trebate odabrati sukladno plovilu i upravljačkom sustavu. Ako niste sigurni koja sila na kormilo je potrebna za kormilo, pri konfiguraciji autopilota preporučuje se ostaviti zadanu opciju Srednje. Po potrebi naknadno možete odabrati drugu opciju.

OBAVIJEST

Da biste spriječili potencijalno oštećenje upravljačkog sustava i plovila, trebate odabrati najslabiju opciju koja osigurava pouzdane performanse upravljanja.

NAPOMENA: Ta postavka ograničava samo maksimalnu silu koju pokretač može primijeniti. Ne utječe na odzivnost upravljanja ili podešavanje autopilota.

Po upitu za odabir postavke sile na kormilo, odaberite opciju:

Vis.: Ova opcija daje najveću silu. Pokretač primjenjuje silu do približno 1050 funti, a opciju bi trebalo primjenjivati samo s instalacijama za čije je upravljanje potrebna najveća moguća sila.

Srednje: Zadana opcija koja osigurava umjerenu silu. Pokretač primjenjuje silu do približno 600 funti pa je ova opcija prikladna za većinu instalacija.

Nisk.: Opcija za smanjenu silu. Pokretač primjenjuje silu do približno 400 funti, a opciju bi trebalo primjenjivati s instalacijama za čije je upravljanje je potrebna ograničena sila.

Kalibriranje senzora na kormilu

- 1 Postavite kormilo tako da bi se plovilo kretalo potpuno udesno i odaberite **OK**.
- 2 Nakon dovršetka kalibracije udesno postavite kormilo tako da bi se plovilo kretalo potpuno ulijevo i odaberite **OK**.
- 3 Nakon dovršetka kalibracije ulijevo postavite kormilo u sredinu, otpustite i odaberite **Početak**.
Autopilot će preuzeti kontrolu nad kormilom.
- 4 Nemojte dodirivati kormilo, kontrolu kormila ili ploter i dopustite autopilotu da kalibrira kormilo.
- 5 Odaberite opciju:
 - Ako kalibracija nije bila uspješna, ponovite prethodne korake.
 - Ako je kalibracija bila uspješna, odaberite **Sljedeće**.

Testiranje smjera upravljanja

- 1 Prateći kormilo odaberite **< i >**.
Po odabiru **<** kormilo se mora pomaknuti tako da plovilo skrene ulijevo. Po odabiru **>** kormilo se mora pomaknuti tako da plovilo skrene udesno.
- 2 Odaberite opciju:
 - Ako se ispitivanjem upravljanja potvrdi skretanje plovila u ispravnom smjeru, odaberite **Sljedeće**.
 - Ako se ispitivanjem upravljanja prikaže skretanje plovila u nasuprotnom smjeru, odaberite **Promijeni smjer** i ponovite ispitivanje.

Odabir izvora brzine

Odaberite opciju:

- Ako su CCU autopilota i GPS antena ili uređaj s GPS antenom povezani u istu mrežu NMEA 2000[®], za izvor brzine odaberite **GPS**.

OBAVIJEST

Garmin[®] preporučuje korištenje vanjske GPS antene montirane s neometanim pogledom na nebo kako biste dobivali pouzdane i točne podatke o brzini GPS-a.

- Ako za izvor brzine nije dostupna GPS antena ili uređaj, odaberite **Ništa**.

OBAVIJEST

Ako za izvor brzine odaberete **Ništa**, sustav autopilota bit će najučinkovitiji tijekom putovanja brzinom koja se primjenjivala tijekom postupka **Samopodešavanje**.

Ova postavka daje najnepovoljnije performanse i treba se primjenjivati samo ako nije dostupan nijedan drugi izvor brzine. Ako autopilot ne radi dobro kada je izvor brzine postavljen na **Ništa**, Garmin preporučuje instalaciju vanjske GPS antene za izvor brzine.

Pregledavanje rezultata Čarobnjak za pristajanje

Prikazuju se vrijednosti koje ste odabrali kada ste pokrenuli funkciju Čarobnjak za pristajanje.

- 1 Pregledajte rezultate **Čarobnjak za pristajanje**.
- 2 Odaberite i ispravite netočne vrijednosti.
- 3 Po dovršetku pregledavanja vrijednosti odaberite **Gotovo**.

Čarobnjak za test na moru

Čarobnjak za test na moru konfigurira temeljne senzore autopilota i izrazito je važno dovršiti čarobnjaka u uvjetima koji su primjereni vašem plovilu.

Važne preporuke za Čarobnjak za test na moru

Čarobnjak za test na moru mora se dovršiti u mirnim vodama. Obzirom da se ponašanje mirne vode mijenja ovisno o veličini i obliku plovila, prije nego što pokrenete funkciju Čarobnjak za test na moru, plovilo se mora nalaziti na odgovarajućoj lokaciji.

- U mirovanju ili izrazito polaganom kretanju plovilo se ne smije ljuljati.
- Vjetar ne smije značajnije utjecati na plovilo.

Prilikom izvođenja funkcije Čarobnjak za test na moru uzmite u obzir sljedeće preporuke.

- Težina na brodu mora ostati u ravnoteži. Prilikom izvođenja bilo kojeg koraka funkcije Čarobnjak za test na moru nemojte se kretati po plovilu.

Izvođenje funkcije Čarobnjak za test na moru

- 1 Odvezite plovilo na otvorene mirne vode.
- 2 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Čarobnjaci > Čarobnjak za test na moru > Početak**
- 3 Kalibriranje kompasa (*Kalibracija kompasa, stranica 3*).
- 4 Izvršite **Samopodešavanje** (*Izvođenje postupka Samopodešavanje, stranica 4*).
- 5 Postavite sjever (*Postavljanje sjevera, stranica 4*) ili izvršite fino podešavanje smjera (*Postavljanje finog podešavanja smjera, stranica 5*).

Kalibracija kompasa

- 1 Odaberite opciju:
 - Ako ovaj postupak izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, odaberite **Početak**.
 - Ako ovaj postupak ne izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje kompasa > Kalibracija kompasa > Početak**.
- 2 Slijedite upute dok kalibracija ne završi i za vrijeme kalibracije pazite da je plovilo što mirnije i ravnije. Za vrijeme kalibracije plovilo se ne smije naginjati. Uvjerite se da jedna strana plovila ne sadrži teži teret od druge.
- 3 Odaberite opciju:
 - Ako kalibracija nije bila uspješna, ponovite prethodni korak.
 - Ako je kalibracija bila uspješna, odaberite **Sljedeće**.

Kada je kalibracija gotova, prikazuje se vrijednost kvalitete magnetskog okruženja. Vrijednost 100 ukazuje da je CCU jedinica postavljena u idealno magnetsko okruženje te da je ispravno kalibrirana. Ako je ova vrijednost niska, možda ćete morati premjestiti CCU jedinicu i ponovno kalibrirati kompas.

Izvođenje postupka Samopodešavanje

Za ovaj je postupak potrebna duga traka otvorene vode.

- 1 Tijekom pogona (ne jedrenja) gas podesite tako da plovilo s brzim i odzivnim upravljanjem putuje na otprilike 5 čvorova.
- 2 Odaberite opciju:
 - Ako ovaj postupak izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, odaberite **Početak**.
 - Ako ovaj postupak provodite izvan **Čarobnjak za test na moru**, na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Podešavanje autopilota > Samopodešavanje > Početak**.Dok je Samopodešavanje u tijeku, plovilo će se kretati cik-cak.
- 3 Po dovršetku postupka slijedite upute na zaslonu.
- 4 Ako postupak **Samopodešavanje** nije bio uspješan, odaberite opciju:
 - Ako postupak **Samopodešavanje** nije bio uspješan i niste postigli maksimalnu brzinu krstarenja, povećajte brzinu, odaberite **Pokreni standardno samopodešavanje** i ponavljajte korake od 1 do 3 sve dok se postupak **Samopodešavanje** uspješno ne dovrši.
 - Ako postupak **Samopodešavanje** nije bio uspješan i postigli ste maksimalnu brzinu krstarenja, smanjite brzinu na početnu brzinu za postupak **Samopodešavanje** i odaberite **Pokreni alternativno samopodešavanje** kako biste započeli postupak alternativnog samopodešavanja.
 - Ako postupak **Samopodešavanje** odmah ne uspije i ako se krećete kružno umjesto cik-cak, odaberite **Promijeni smjer > Pokreni standardno samopodešavanje** i ponavljajte korake od 1 do 3 sve dok se postupak **Samopodešavanje** uspješno ne dovrši.

Po dovršetku postupka Samopodešavanje prikazuju se vrijednosti osjetljivosti. S pomoću tih vrijednosti možete odrediti kvalitetu postupka Samopodešavanje.

Osjetljivost funkcije Samopodešavanje

Po dovršetku izvođenja funkcije Samopodešavanje možete pregledati vrijednosti osjetljivosti prikazane na kontroli kormila. Ako postupak samopodešavanja želite provesti kasnije, ove brojke možete zabilježiti za referencu.

OBAVIJEST

Ove vrijednosti služe samo kao referenca. Za najbolje performanse ove vrijednosti se ne bi trebale podešavati nakon dovršetka postupka samopodešavanja. Umjesto toga, postavku Odgovor trebali biste postaviti na Automatski - srednje

Osjet.: Određuje koliko čvrsto autopilot drži smjer i koliko naglo skreće.

Postavljanje sjevera

Za ovaj je postupak potrebna duga traka otvorene vode.

Ovaj se postupak pojavljuje ako je autopilot spojen na dodatni GPS uređaj i ako je uređaj odredio GPS položaj. Za vrijeme ovog postupka autopilot poravnava smjer kompasa i podatke o kopnenom kursu (COG) dobivene od GPS uređaja.

Ako niti jedan GPS uređaj nije spojen, sustav će od vas zatražiti postavljanje finog podešavanja smjera (*Postavljanje finog podešavanja smjera, stranica 5*).

- 1 Ploviom upravljajte pravocrtno brzinom za krstarenje, niz vjetar i u istom smjeru kao i morska struja.
- 2 Odaberite opciju:
 - Ako ovaj postupak izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, odaberite **Početak**.
 - Ako ovaj postupak ne izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje kompasa > Postavi sjever > Početak**.
- 3 Ploviom nastavite upravljati pravocrtno brzinom za krstarenje, niz vjetar i u smjeru morske struje te slijedite upute na zaslonu.
- 4 Odaberite opciju:
 - Ako kalibracija nije bila uspješna, ponovite prethodni korak.
 - Ako je kalibracija bila uspješna, odaberite **Sljedeće**.

Postavljanje finog podešavanja smjera

Ovaj se postupak pojavljuje samo ako dodatni GPS uređaj nije spojen s autopilotom. Ako je autopilot spojen s GPS uređajem koji je odredio GPS položaj, od vas će se tražiti postavljanje sjevera ([Postavljanje sjevera, stranica 4](#)).

1 Odaberite opciju:

- Ako ovaj postupak izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, nastavite na korak 2.
- Ako ovaj postupak ne izvodite kao dio funkcije **Čarobnjak za test na moru**, na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje kompasa > Fino podešavanje smjera**.

2 Prilagođavajte postavku finog podešavanja smjera sve dok ne pokazuje ispravan smjer koji je odredio pouzdan indikator smjera kao što su brodski ili ručni kompas.

3 Odaberite **Natrag**.

Testiranje i podešavanje konfiguracije

OBAVIJEST

Autopilot ispitajte pri maloj brzini. Nakon što je autopilot ispitao i podešao pri maloj brzini, ispitajte ga pri većoj brzini kako biste simulirali uobičajene radne uvjete.

1 Vozite plovilo u jednom smjeru s uključenim autopilotom (zadržite smjer).

Plovilo smije malo oscilirati, ali to ne smije biti značajno.

2 Okrenite plovilo u jednom smjeru pomoću autopilota i gledajte što će se dogoditi.

Plovilo se treba glatko okrenuti, ni prebrzo ni presporo.

Kada plovilo okrećete pomoću autopilota, plovilo bi trebalo prići i prihvatiti željeni smjer uz minimalno prekoračenje kuta okreta i oscilaciju.

3 Odaberite opciju:

- Ako se plovilo okreće prebrzo ili presporo, prilagodite limitator ubrzanja autopilota ([Podešavanje postavki limitatora ubrzanja autopilota, stranica 5](#)).
- Ako držanje smjera značajno oscilira ili ako se plovilo nakon okretanja ne ispravlja, podesite osjetljivost autopilota ([Podešavanje osjetljivosti autopilota, stranica 5](#)).
- Ako se plovilo glatko okreće, držanje smjera neznatno oscilira ili ne oscilira uopće, a plovilo pravilno ispravlja smjer, konfiguracija je ispravna. Daljnja podešavanja nisu potrebna.

Podešavanje postavki limitatora ubrzanja autopilota

1 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Podešavanje autopilota > Limitator ubrzanja**.

2 Odaberite opciju:

- Ako je okretanje pomoću autopilota prebrzo, povećajte vrijednost postavke.
- Ako je okretanje pomoću autopilota presporo, smanjite vrijednost postavke.

Prilikom ručnog prilagođavanja limitatora, napravite relativno male izmjene. Prije dodatnih promjena provedite testiranje.

3 Testirajte konfiguraciju autopilota.

4 Ponavljajte korake 2 i 3 dok niste zadovoljni s radom autopilota.

Podešavanje osjetljivosti autopilota

Vrijednosti postavke osjetljivosti autopilota postavljaju se za vrijeme izvođenja funkcije Samopodešavanje. Podešavanje ovih vrijednosti ne preporučuje se, a prije bilo kakvih promjena zabilježite vrijednosti koje su postavljene funkcijom Samopodešavanje.

OBAVIJEST

Garmin® ne savjetuje podešavanje vrijednosti osjetljivosti tijekom upotrebe pokretača SmartDrive™. Ako nakon dovršetka postupka Samopodešavanje niste zadovoljni radom autopilota, umjesto podešavanja postavki osjetljivosti prvo biste trebali pokušati podesiti postavku odziva ([Podešavanje postavke Odziv, stranica 7](#)).

1 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Podešavanje autopilota > Osjetljivost kormila**.

2 Odaberite **Osjet.** i prilagodite preciznosti kojom kormilo drži smjer i izvodi skretanja.

Ako postavite previsoku ili prenisku vrijednost, autopilot bi mogao biti prekomjerno aktivan i opetovano pokušavati prilagoditi smjer na najmanje odstupanje. Prekomjerno aktivan autopilot može potrošiti akumulator prije nego u normalnim okolnostima.

- 3 Testirajte konfiguraciju autopilota i ponavljajte korak 2 dok ne budete zadovoljni s radom autopilota.

Napredne postavke konfiguracije

Možete kalibrirati kompas, pokrenuti postupak samopodešavanja i postaviti sjever na autopilotu bez pokretanja čarobnjaka. Također možete zasebno ručno odrediti svaku postavku kako biste napravili manje izmjene bez provođenja procesa potpune konfiguracije ili kalibracije.

Ručno izvođenje automatiziranih postupaka konfiguracije

- 1 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota**.
- 2 Odaberite automatski postupak:
 - Za pokretanje postupka kalibracije kompasa odaberite **Postavljanje kompasa > Kalibracija kompasa** (*Kalibracija kompasa, stranica 3*).
 - Za pokretanje postupka automatskog podešavanja autopilota odaberite **Podešavanje autopilota > Samopodešavanje** (*Izvođenje postupka Samopodešavanje, stranica 4*).
 - Za pokretanje postupka određivanja sjevera odaberite **Postavljanje kompasa > Postavi sjever** (*Postavljanje sjevera, stranica 4*).
- 3 Slijedite upute na zaslonu.

Ručno određivanje individualnih konfiguracijskih postavki

Konfiguriranje određenih postavki može uvjetovati promjenu drugih postavki. Prije mijenjanja bilo kojih postavki proučite odjeljak detaljnih konfiguracijskih postavki (*Detaljne konfiguracijske postavke, stranica 6*).

- 1 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota**.
- 2 Odaberite kategoriju postavke.
- 3 Odaberite postavku koju želite mijenjati.

Opisi svih postavki nalaze se u ovom priručniku (*Detaljne konfiguracijske postavke, stranica 6*).
- 4 Konfigurirajte vrijednost postavke.

Više izvora senzorskih informacija

Sustavu autopilota može biti dostupno više izvora senzorskih informacija. U tom slučaju možete odabrati preferirani izvor podataka.

Na primjer, zbog toga što je brzina GPS-a iz vanjske antene pouzdanija i točnija od one iz integriranog GPS prijemnika unutar plotera, trebali biste odabrati vanjsku GPS antenu kao preferirani izvor GPS podataka. Usto, zbog toga što može biti teško pronaći idealno mjesto montaže za CCU jedinicu autopilota, možete po izboru odabrati vanjski NMEA 2000® GPS kompas ili drugi senzor smjera kao preferirani izvor podataka o smjeru.

Odabir preferiranog izvora senzorskih informacija

- 1 Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Preferirani izvori**.

NAPOMENA: Neke stavke u izborniku Preferirani izvori prikazuju se samo kad je sustavu dostupno više senzora koji pružaju iste podatke.
- 2 Odaberite kategoriju podataka.
- 3 Odaberite izvor.

Detaljne konfiguracijske postavke

Iako se konfiguracija obično izvodi automatski pomoću čarobnjaka, za precizno podešavanje autopilota možete ručno podesiti sve postavke.

NAPOMENA: Ovisno o konfiguraciji autopilota, određene se postavke možda neće prikazati.

Podešavanje postavke Odziv

Postavka Odgovor omogućuje vam prilagođavanje osjetljivosti autopilota na razne uvjete mora i vjetera. Ovo je brzi način podešavanja odziva sustava autopilota, bez promjene postavki konfiguracije ili podešavanja. Odziv se preporučuje podesiti prije bilo kakvih promjena postavki osjetljivosti. U instalacijama na jedrenjacima s mehaničkom pogonskom jedinicom ili pokretačem SmartDrive™ ovu postavku trebali biste podesiti na Automatski - srednje, što bi trebalo osigurati najbolji odziv za većinu uvjeta na moru.

- 1 Na zaslonu autopilota odaberite **••• > Odgovor**.
- 2 Prilagodi odziv kormila na **Automatski - srednje**.

Postavke podešavanja autopilota

Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Podešavanje autopilota**.

Samopodešavanje: Pokreće Samopodešavanje (*Izvođenje postupka Samopodešavanje, stranica 4*).

Osjetljivost kormila: Podešava postavke osjetljivosti kormila (*Postavke osjetljivosti kormila, stranica 7*).

Limitator ubrzanja: Omogućuje ograničavanje brzine okreta kada je aktiviran autopilot. Povećanjem postotka brzina okreta se smanjuje, a smanjenjem postotka brzina okreta se povećava.

Postavke izvora brzine

Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje izvora brzine**.

Izvor brzine: Omogućuje odabir izvora brzine.

OBAVIJEST

Odabir Dvostruki za izvor brzine daje najnepovoljnije performanse i treba se primjenjivati samo kao krajnja mjera, kada nisu dostupni točniji izvori brzine, primjerice GPS.

Maks. brzina: Omogućuje podešavanje maksimalne brzine plovila. Ako se vrijednost ne podudara s vrijednosti na kontroli kormila ili ploteru, možete je podesiti.

Postavke osjetljivosti kormila

OBAVIJEST

Ako postavite previsoku ili prenisku vrijednost osjetljivosti, autopilot bi mogao biti prekomjerno aktivan i opetovano pokušavati prilagoditi smjer na najmanje odstupanje. Prekomjerno aktivan autopilot može uzrokovati trošenje pokretača i energije iz akumulatora brže nego što je to uobičajeno.

Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Podešavanje autopilota > Osjetljivost kormila**.

Osjet.: Omogućuje prilagođavanje preciznosti kojom kormilo drži smjer i izvodi okrete.

Osjetljivost kormila: Omogućuje prilagođavanje preciznosti kojom kormilo ispravlja prekoračenje kuta okreta. Ako postavite prenisku vrijednost, autopilot može prekoračiti kut okreta prilikom izvođenja diferencijalnog okreta u odnosu na izvorni okret.

Postavke senzora na kormilu

Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje sustava upravljanja > Postavljanje senzora na kormilu**.

Kalibracija Kormilo: Pokreće postupak određivanja maksimalnog raspona kretanja kormila i kalibrira senzor za položaj kormila. Ako se pogreška pojavi tijekom kalibracije, možda postoji problem s pokretačem. Ako se pogreška nastavi pojavljivati, obratite se Garmin® službi za podršku za proizvod.

Kalibracija Sredina: Pokreće postupak određivanja sredine kormila. Ovu kalibraciju možete koristiti ako se indikator položaja kormila na zaslonu ne podudara sa stvarnom sredinom kormila na plovilu.

Maksimalni kut ulijevo: Omogućuje unos kuta pri kojem se kormilo najviše okreće ulijevo.

Maksimalni kut udesno: Omogućuje unos kuta pri kojem se kormilo najviše okreće udesno.

Postavke sustava upravljanja

Na kontroli kormila ili zaslonu autopilota na ploteru odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavljanje autopilota > Postavljanje sustava upravljanja**.

Smjer upravljanja: Postavljanje smjera u kojem se kormilo mora okrenuti za okretanje plovila ulijevo i udesno. Po potrebi možete ispitati i okrenuti smjer upravljanja.

Podešavanje postavke osjetljivosti na vjetar

Postavkom osjetljivosti na postavlja se odziv autopilota pod Držanje uz prividni vjetar ili Držanje uz stvarni vjetar. Što je osjetljivost na vjetar postavljena više, to će autopilot više reagirati na promjene vjetra.

- 1 Na zaslonu autopilota odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavke jedrenja > Osjetljivost na vjetar.**
- 2 Prilagodite vrijednost za **Osjetljivost na vjetar.**

OBAVIJEST

Ako postavite previsoku ili prenisku vrijednost, autopilot bi mogao biti prekomjerno aktivan i opetovano pokušavati prilagoditi smjer na najmanje odstupanje. Prekomjerno aktivan autopilot može potrošiti akumulator prije nego u normalnim okolnostima.

Podešavanje brzine okreta uz vjetar ili okreta niz vjetar

Postavkama brzine okreta uz vjetar i okreta niz vjetar podešava se brzina kojom autopilot provodi manevre okreta uz i niz vjetar. Postavke treba postaviti sukladno potrebama plovila i posade.

- 1 Na zaslonu autopilota odaberite **••• > Postavljanje autopilota > Postavke jedrenja.**
- 2 Odaberite **Brzina okreta uz vjetar** ili **Brzina okreta niz vjetar**
- 3 Podesite vrijednost.
- 4 Ispitajte postavku i ponavljajte ove korake dok ne ostvarite brzine okretanja uz i niz vjetar prikladne za plovilo i posadu.

© 2026 Garmin Ltd. ili njezine podružnice

Garmin® i logotip Garmin trgovački su znakovi tvrtke Garmin Ltd. ili njezinih podružnica, registrirani u SAD-u i drugim državama. Reactor™ i SmartDrive™ trgovački su znakovi tvrtke Garmin Ltd. ili njezinih podružnica. Ovi trgovački znakovi ne smiju se koristiti bez izričitog dopuštenja tvrtke Garmin.

AeroShell® je registrirani trgovački znak tvrtke Shell Trademark Management B.V. LOCTITE® trgovački je znak tvrtke Henkel Corporation u SAD-u i drugdje. NMEA 2000® i logotip NMEA 2000 registrirani su trgovački znakovi udruženja National Marine Electronics Association.