

GARMIN®

REACTOR™ 40 SAIL MED SMARTDRIVE™

Konfigurasjonsveiledning

Viktig sikkerhetsinformasjon

ADVARSEL!

Se veiledningen *Viktig sikkerhets- og produktinformasjon* i produktesken for å lese advarsler angående produktet og annen viktig informasjon.

Autopilotsystemet bør installeres av en kvalifisert installatør av båtutstyr slik at du unngår mulig personskade og skade på båten. Du må ha bestemt kunnskap om maritim styring samt elektriske systemer for å kunne installere systemet på riktig måte.

Du er ansvarlig for sikker og forsvarlig betjening av fartøyet. Autopiloten er et verktøy som forbedrer måten du styrer båten på. Autopiloten unntar deg ikke ansvaret for å styre båten på en trygg og sikker måte. Unngå navigasjonsfarer, og la aldri roret stå ubemannet.

Vær alltid beredt til å ta manuell kontroll over båten.

Lær deg å betjene autopiloten under rolige værforhold i åpent farvann uten farer.

Vær forsiktig når du bruker autopiloten i nærheten av faremomenter i vannet, for eksempel brygger, pæleverk og andre båter.

Hvis du utfører vedlikehold mens du er i bevegelse, bruker enheten med dekslet av eller har fingrene i åpningen, kan det føre til alvorlig personskade eller skade på eiendom.

FORSIKTIG

Hvis du ikke installerer og vedlikeholder dette utstyret i samsvar med disse instruksjonene, kan det medføre skade.

Vær oppmerksom på varme overflater på kjøleelement- og motorkomponenter når enheten er i bruk for å unngå mulig personskade.

Vær oppmerksom på risikoen for å bli sittende fast eller bli klempt av bevegelige deler for å unngå mulig personskade.

LES DETTE

Hvis roret ikke kalibreres på nytt etter vedlikehold eller justeringer, kan det føre til skade på enheten eller fartøyet.

Konfigurere autopiloten

Autopilotsystemet må konfigureres og tilpasses båtens dynamikk. Du bør bruke Havneveiviser og Sjøforsøksveiviser til å konfigurere autopiloten. Disse veiviserne leder deg gjennom de nødvendige konfigurasjonstrinnene.

Hvis autopilotpakken ikke inneholder en rorkontroll, må du konfigurere autopilotsystemet ved hjelp av en kartplotter på samme NMEA 2000® nettverk som autopilotens kursberegningsenhet. Disse instruksjonene gjelder for konfigurasjon ved hjelp av enten en rorkontroll eller en kartplotter.

Havneveiviser

FORSIKTIG

Du må sørge for at roret har tilstrekkelig bevegelsesrom under Havneveiviser, enten båten er i eller ute av vannet, for å unngå skade på roret eller andre gjenstander, og du må være forsiktig så bevegelige deler ikke forårsaker personskade.

Du kan gjennomføre Havneveiviser mens båten er i eller ute av vannet.

Hvis båten er i vannet, må den ligge stille mens du fullfører veiviseren.

Gå gjennom Havneveiviser

- 1 Slå på autopiloten.
Du blir spurt om å fullføre en kort oppsettsekvens første gang du slår på autopiloten.
- 2 Hvis **Havneveiviser** ikke starter automatisk etter oppsettsekvensen, velger du **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Veivisere > Havneveiviser > Start** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 3 Velg fartøytypen.
- 4 Sett rorkraften til høy, middels eller lav (*Stille inn rorkraften, side 2*).
- 5 Kalibrer rorsensoren (*Kalibrere rorsensoren, side 2*).
- 6 Test styreretningen (*Teste styreretningen, side 2*).
- 7 Velg eventuelt hastighetskilde (*Velge en hastighetskilde, side 2*).
- 8 Se gjennom resultatene fra **Havneveiviser** (*Se gjennom resultatene fra Havneveiviser, side 3*).

Stille inn rorkraften

Innstillingen for rorkraft bestemmer den maksimale kraften styreelementet kan utøve når den beveger roret. Du bør velge et kraftnivå som passer til fartøyet og styresystemet. Hvis du er usikker på hvor stor rorkraft som kreves for roret, anbefales det at du beholder standardalternativet Middels når du konfigurerer autopiloten. Du kan velge et annet alternativ senere ved behov.

LES DETTE

Du bør velge det laveste alternativet som gir pålitelig styring for å unngå mulig skade på styresystemet på fartøyet.

MERK: Denne innstillingen begrenser bare den maksimale kraften styreelementet kan påføre. Dette påvirker ikke styrerespons eller tilpassing av autopilot.

Når du blir bedt om å velge innstillingen for rorkraft, velger du et alternativ:

Høy: Dette alternativet gir maksimal kraft. Styreelementet gir en kraft på opptil ca. 4670 N (1050 lbf), og dette alternativet bør bare brukes i installasjoner som krever størst mulig kraft for å styre.

Middels: Dette er standardalternativet, og gir moderat kraft. Styreelementet gir en kraft på opptil ca. 2670 N (600 lbf), og dette alternativet passer til de fleste installasjoner.

Lav: Dette alternativet gir redusert kraft. Styreelementet gir en kraft på opptil ca. 1780 N (400 lbf), og dette alternativet bør brukes i installasjoner som krever begrenset kraft.

Kalibrere rorsensoren

- 1 Plasser roret slik at båten styres maksimalt mot styrbord, og velg **OK**.
- 2 Når kalibreringen for styrbord er ferdig, plasserer du roret slik at båten styres maksimalt mot babord, og velger **OK**.
- 3 Når kalibreringen for babord er ferdig, sentrerer du rorposisjonen, slipper og velger **Start**.
Autopiloten tar kontroll over roret.
- 4 La autopiloten få kalibrere roret uten å berøre roret, rorkontrollen eller kartplotteren.
- 5 Velg et alternativ:
 - Hvis kalibreringen mislyktes, gjentar du de foregående trinnene.
 - Hvis kalibreringen ble fullført, velger du **Neste**.

Teste styreretningen

- 1 Hold øye med roret og velg **<** og **>**.
Når du velger **<**, må roret bevege seg slik at båten svinger mot venstre. Når du velger **>**, må roret bevege seg slik at båten svinger mot høyre.
- 2 Velg et alternativ:
 - Hvis styringstesten bekrefter at båten svinger i riktig retning, velger du **Neste**.
 - Hvis styringstesten viser at båten svinger i motsatt retning, velger du **Bytt retning** og gjentar testen.

Velge en hastighetskilde

Velg et alternativ:

- Hvis autopilotens CCU er koblet til det samme NMEA 2000® nettverket som en GPS-antenne eller en enhet med en GPS-antenne, velger du **GPS** som hastighetskilde.

LES DETTE

Garmin® anbefaler å bruke en ekstern GPS-antenne montert med klar sikt mot himmelen for å gi pålitelig og nøyaktig informasjon om GPS-hastigheten.

- Hvis en GPS-antenne eller -enhet ikke er tilgjengelig som hastighetskilde, velger du **Ingen**.

LES DETTE

Hvis du velger **Ingen** som hastighetskilde, fungerer autopilotsystemet best når båten holder hastigheten som ble brukt under prosedyren for **Autosøk**.

Denne innstillingen gir den dårligste ytelsen og bør bare brukes hvis ingen annen hastighetskilde er tilgjengelig. Hvis autopiloten ikke fungerer godt med **Ingen** som hastighetskilde, anbefaler Garmin at du installerer en ekstern GPS-antenne som hastighetskilde.

Se gjennom resultatene fra Havneveiviser

Verdiene du valgte da du kjørte Havneveiviser, vises.

- 1 Gå gjennom resultatene fra **Havneveiviser**.
- 2 Velg feil verdier og korrigér dem.
- 3 Når du er ferdig med å se gjennom verdiene, velger du **Fullført**.

Sjøforsøksveiviser

Sjøforsøksveiviser konfigurerer de grunnleggende sensorene på autopiloten. Det er derfor svært viktig å fullføre veiviseren under forhold som passer for båten.

Viktige hensyn for Sjøforsøksveiviser

Du må fullføre Sjøforsøksveiviser i stille farvann. Siden stille farvann er relativt i forhold til størrelsen og fasongen på båten, må du før du starter Sjøforsøksveiviser, kjøre båten til et sted der:

- båten ikke gynger hvis du sitter i ro eller beveger deg langsomt
- båten ikke påvirkes av vinden

Tenk over følgende når du fullfører Sjøforsøksveiviser:

- Vekten på båten må være balansert. Ikke beveg deg rundt i båten mens du fullfører trinnene i Sjøforsøksveiviser.

Gå gjennom Sjøforsøksveiviser

- 1 Kjør båten til et åpent område i stille farvann.
- 2 Velg **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Veivisere > Sjøforsøksveiviser > Start** på en rorkontroll eller autopilot skjermen på en kartplotter
- 3 Kalibrer kompasset (*Kalibrere kompasset, side 3*).
- 4 Utfør prosedyren for **Autosøk** (*Gjennomføre prosedyren for Autosøk, side 4*).
- 5 Angi nord (*Angi nord, side 4*), eller angi finjustering av styrekursen (*Finjustere styrekursen, side 4*).

Kalibrere kompasset

- 1 Velg et alternativ:
 - Hvis du utfører denne prosedyren som en del av **Sjøforsøksveiviser**, velger du **Start**.
 - Hvis du utfører denne prosedyren uten **Sjøforsøksveiviser**, velger du **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Kompassoppsett > Kompasskalibrering > Start** på en rorkontroll eller autopilot skjermen på en kartplotter.
- 2 Følg instruksjonene til kalibreringen er fullført, og pass på at du holder båten så stødig og plan som mulig. Båten skal ikke krenge under kalibrering. Kontroller at én side av fartøyet ikke er lastet tyngre enn den andre.
- 3 Velg et alternativ:
 - Hvis kalibreringen mislykkes, gjentar du de foregående trinnene.
 - Hvis kalibreringen fullføres, velger du **Neste**.

Det vises en verdi på kvaliteten på det magnetiske området når kalibreringen er fullført. En verdi på 100 indikerer at kursberegningsenheten ble installert i et perfekt magnetisk miljø og kalibrert på riktig måte. Hvis verdien er lav, må du kanskje flytte kursberegningsenheten og kalibrere kompasset på nytt.

Gjennomføre prosedyren for Autosøk

Før du starter denne prosedyren, må du ha en lang strekning med åpent farvann foran deg.

- 1 Når båten drives med motor (ikke med seil), justerer du gassen slik at båten holder ca. 9,3 km/t (5 knop) og reagerer raskt og kontant på styringen.
- 2 Velg et alternativ:
 - Hvis du utfører denne prosedyren som en del av **Sjøforsøksveiviser**, velger du **Start**.
 - Hvis du utfører denne prosedyren utenfor **Sjøforsøksveiviser**, velger du **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Tilpassing av autopilot > Autosøk > Start** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.Båten vil da utføre flere sikksakkbevegelser mens Autosøk pågår.
- 3 Når prosedyren er ferdig, følger du instruksjonene på skjermen.
- 4 Hvis prosedyren for **Autosøk** ikke er vellykket, velger du et alternativ:
 - Hvis prosedyren for **Autosøk** mislykkes og du ikke har nådd maksimal marsjfart, må du øke hastigheten, velge **Kjør standard autosøk** og gjenta trinn 1–3 til prosedyren for **Autosøk** er fullført.
 - Hvis prosedyren for **Autosøk** ikke er vellykket og du har nådd maksimal cruise fart, reduserer du hastigheten til den opprinnelige **Autosøk**-hastigheten og velger **Kjør alternativt autosøk** for å starte en alternativ prosedyre.
 - Hvis **Autosøk** mislykkes umiddelbart og du kjører i sirkel i stedet for i sikksakk, må du velge **Bytt retning > Kjør standard autosøk** og gjenta trinn 1–3 til prosedyren for **Autosøk** er fullført.

Når prosedyren for Autosøk er fullført, vises forsterkingsverdiene. Du kan bruke disse verdiene til å vurdere kvaliteten på prosedyren for Autosøk.

Autosøk forsterkingsverdier

Når prosedyren for Autosøk er fullført, kan du se over forsterkingsverdiene på rorkontrollen. Du kan notere disse tallene som referanse hvis du vil kjøre prosedyren for autosøk på et senere tidspunkt.

LES DETTE

Disse verdiene er bare ment som referanse. For å få best mulig ytelse bør du ikke justere disse verdiene etter at prosedyren for autosøk er fullført. I stedet bør du sette innstillingen Respons til Automatisk middels

Forst.: Angir i hvilken grad autopiloten holder kursen, og hvor aggressivt den svinger.

Angi nord

Før du starter denne prosedyren, må du ha en lang strekning med åpent farvann foran deg.

Denne prosedyren vises hvis autopiloten er koblet til en GPS-enhet (tilleggsutstyr) og enheten har hentet inn en GPS-posisjon. Under denne prosedyren justerer autopiloten kompassretningen ved hjelp av COG-informasjonen (kurs over land) fra GPS-enheten.

Hvis du ikke har koblet til en GPS-enhet, får du i stedet beskjed om angi finjustering av styrekursen ([Finjustere styrekursen, side 4](#)).

- 1 Kjør båten i en rett linje i cruise fart, med vinden og i samme retning som strømmen.
- 2 Velg et alternativ:
 - Hvis du utfører denne prosedyren som en del av **Sjøforsøksveiviser**, velger du **Start**.
 - Hvis du utfører denne prosedyren uten **Sjøforsøksveiviser**, velger du **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Kompassoppsett > Angi nord > Start** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 3 Fortsett å kjøre båten i en rett linje i cruise fart, med vinden og i samme retning som strømmen, og følg instruksjonene på skjermen.
- 4 Velg et alternativ:
 - Hvis kalibreringen mislykkes, gjentar du de foregående trinnene.
 - Hvis kalibreringen fullføres, velger du **Neste**.

Finjustere styrekursen

Denne prosedyren vises bare hvis du ikke har koblet en GPS-enhet (tilleggsutstyr) til autopiloten. Hvis autopiloten er koblet til en GPS-enhet som har hentet inn en GPS-posisjon, får du beskjed om å angi nord i stedet ([Angi nord, side 4](#)).

- 1 Velg et alternativ:
 - Hvis du utfører denne prosedyren som en del av **Sjøforsøksveiviser**, går du videre til trinn 2.

- Hvis du utfører denne prosedyren uten **Sjøforsøksveiviser**, velger du **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Kompassoppsett > Finjustering av styrekurs** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 2 Juster innstillingen for finjustering av styrekurs til den viser riktig kurs i henhold til en pålitelig retningsindikator, for eksempel skipskompasset eller et håndholdt kompass.
 - 3 Velg **Bakover**.

Teste og justere konfigurasjonen

LES DETTE

Test autopiloten med lav fart. Når autopiloten er testet og justert ved lav fart, tester du den ved høy fart for å simulere normale driftsforhold.

- 1 Kjør båten i én retning ved hjelp av autopiloten (hold styrekursen).
Det kan hende at båten svinger litt, men den skal ikke svinge mye.
- 2 Sving båten i én retning med autopiloten, og følg med på virkemåten.
Båten skal svinge jevnt, ikke for raskt eller for sakte.
Når du svinger båten ved hjelp av autopiloten, skal båten nærme seg og forbli på ønsket styrekurs med minimalt med overstyring og svinging.
- 3 Velg et alternativ:
 - Hvis båten svinger for raskt eller for tregt, justerer du autopilotens hastighetsbegrenser (*Justere hastighetsbegrenserens innstillinger, side 5*).
 - Hvis styrekursen svinger betydelig eller båten ikke korrigeres når du svinger, justerer du autopilotens forsterkning (*Justere autopilotens innstillinger for forsterkning, side 5*).
 - Hvis båten svinger jevnt, styrekursen bare svinger så vidt eller ikke i det hele tatt og båten justerer styrekursen på riktig måte, er konfigurasjonen riktig. Du trenger ikke å gjøre flere justeringer.

Justere hastighetsbegrenserens innstillinger

- 1 Velg **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Tilpassing av autopilot > Hastighetsbegrenser** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 2 Velg et alternativ:
 - Øk innstillingen hvis autopiloten svinger for raskt.
 - Reduser innstillingen hvis autopiloten svinger for sakte.Når du justerer hastighetsbegrenseren manuelt, må du foreta relativt små justeringer. Test endringen før du gjør flere justeringer.
- 3 Test autopilotkonfigurasjonen.
- 4 Gjenta trinn 2 og 3 til du er fornøyd med autopilotens ytelse.

Justere autopilotens innstillinger for forsterkning

Innstillingene for forsterkning av autopiloten angis under prosedyren for Autosøk. Det anbefales at du ikke endrer disse verdiene, og du bør notere verdiene som ble angitt av prosedyren for Autosøk, før du gjør noen endringer.

LES DETTE

Garmin® fraråder å justere forsterkningsverdien når du bruker et SmartDrive™ styreelement. Hvis du ikke er fornøyd med ytelsen til autopiloten etter at prosedyren for Autosøk er fullført, bør du først prøve å justere responsinnstillingen (*Justere responsinnstillingen, side 6*) i stedet for å justere forsterkningsinnstillingene.

- 1 Velg **⋮ > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Tilpassing av autopilot > Rorforsterkning** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 2 Velg **Forst.** og juster i hvilken grad roret holder styrekursen og svinger.
Hvis denne verdien angis for høyt, kan autopiloten bli overaktiv og konstant prøve å justere kursen ved selv det minste avvik. En overaktiv autopilot kan tappe batteriet raskere enn ved vanlig bruk.
- 3 Test autopilotkonfigurasjonen, og gjenta trinn 2–3 til du er fornøyd med autopilotens ytelse.

Innstillinger for avansert konfigurasjon

Du kan kalibrere kompasset, kjøre prosedyren for automatisk tilpassing og angi nord på autopiloten uten å måtte kjøre veiviserne. Du kan også manuelt definere hver enkelt innstilling for å gjøre små justeringer uten å kjøre full konfigurasjon eller kalibreringsprosesser.

Kjøre de automatiserte konfigurasjonsprosedyrene manuelt

- 1 Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 2 Velg en automatisert prosess:
 - Når du vil starte prosedyren for kompasskalibrering, velger du **Kompassoppsett > Kompasskalibrering** (*Kalibrere kompasset, side 3*).
 - Når du vil starte prosedyrene for automatisk tilpassing av autopiloten, velger du **Tilpassing av autopilot > Autosøk** (*Gjennomføre prosedyren for Autosøk, side 4*).
 - Når du vil starte prosedyren for å definere nord, velger du **Kompassoppsett > Angi nord** (*Angi nord, side 4*).
- 3 Følg instruksjonene på skjermen.

Definere individuelle konfigurasjonsinnstillinger manuelt

Konfigurerings av enkelte innstillinger kan kreve at du endrer andre innstillinger. Se gjennom delen med detaljerte konfigurasjonsinnstillinger før du endrer noen av innstillingene (*Detaljerte konfigurasjonsinnstillinger, side 6*).

- 1 Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.
- 2 Velg en innstillingskategori.
- 3 Velg en innstilling du vil konfigurere.

Du finner beskrivelser for hver av innstillingene i denne veiledningen (*Detaljerte konfigurasjonsinnstillinger, side 6*).
- 4 Konfigurer verdien for innstillingen.

Flere kilder til sensorinformasjon

Det kan være flere kilder til sensorinformasjon tilgjengelig for autopilotsystemet. I dette tilfellet kan du velge en foretrukket datakilde.

For eksempel bør du velge ekstern GPS-antenne som foretrukket kilde til GPS-data, fordi GPS-hastigheten fra en ekstern antenne er mer pålitelig og nøyaktig enn en fra en integrert GPS-mottaker inni en kartplotter. I tillegg kan du eventuelt velge et eksternt NMEA 2000® GPS-kompass eller andre retningssensorer som foretrukket kilde til kursdata, siden det kan være vanskelig å finne et ideelt sted for montering for autopilot CCU.

Velge en foretrukket kilde til sensorinformasjon

- 1 Velg **••• > Autopilotoppsett > Foretrukne kilder** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

MERK: Enkelte elementer på Foretrukne kilder-menyen er bare tilgjengelige når flere sensorer som gir samme data, er tilgjengelige på systemet.
- 2 Velg en datakategori.
- 3 Velg en kilde.

Detaljerte konfigurasjonsinnstillinger

Selv om all konfigurasjonen vanligvis utføres gjennom vevisere, kan du justere alle innstillinger manuelt for å finjustere autopiloten.

MERK: Avhengig av konfigurasjonen av autopiloten kan det hende at noen innstillinger ikke vises.

Justere responsinnstillingen

Med innstillingen Respons kan du justere autopilotens følsomhet for varierende sjø- og vindforhold. Dette er en rask måte å justere hvordan autopilotsystemet reagerer uten å måtte endre konfigurasjons- eller tilpasningsinnstillinger. Det anbefales å justere responsen før du endrer andre forsterkningsinnstillinger. For installasjoner på seilbåt med en mekanisk drivenhet eller et SmartDrive™ styreelement bør du sette denne innstillingen til Automatisk middels, noe som bør gi best respons under de fleste sjøforhold.

- 1 Gå til autopilotskjermbildet og velg **••• > Respons**.
- 2 Juster rorresponsen til **Automatisk middels**.

Søkeinnstillinger for autopilot

Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Tilpassing av autopilot** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

Autosøk: Starter prosedyren for Autosøk (*Gjennomføre prosedyren for Autosøk, side 4*).

Rorforsterkning: Justerer innstillingene for rorforsterkning (*Innstillinger for rorforsterkning, side 7*).

Hastighetsbegrensere: Her kan du begrense hastigheten på svinger som kontrolleres av autopiloten. Du kan øke prosenttallet for å begrense krappheten på svingen, og redusere den for å tillate krappere svinger.

Innstillinger for hastighetskilde

Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Oppsett av hastighetskilde** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

Hastighetskilde: Her kan du velge hastighetskilden.

LES DETTE

Hvis du velger Dobbel som hastighetskilde, får du den dårligste ytelsen og bør bare bruke dette som siste utvei når en mer nøyaktig hastighetskilde, for eksempel GPS, ikke er tilgjengelig.

Maksimal fart: Her kan du justere båtens maksimumshastighet. Hvis verdien ikke samsvarer med verdien på rorkontrollen eller kartplotteren, kan du justere verdien.

Innstillinger for rorforsterkning

LES DETTE

Hvis disse verdiene angis for høyt eller lavt, kan autopiloten bli overaktiv og konstant forsøker å justere kursen ved selv det minste avvik. En overaktiv autopilot kan føre til for stor slitasje på styreelementet og tappe batteriet raskere enn normalt.

Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Tilpassing av autopilot > Rorforsterkning** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

Forst.: Her kan du justere i hvilken grad roret holder styrekursen og svinger.

Motforsterkning: Her kan du justere i hvilken grad roret korrigerer overstyringen. Hvis denne verdien angis for lavt, kan autopiloten overstyre en sving mens den forsøker å rette opp den opprinnelige svingen.

Innstillinger for rorsensor

Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Styringssystemoppsett > Oppsett av rorsensor** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

Kalibrer ror: Starter en prosedyre som etablerer det maksimale bevegelsesspekteret til roret og kalibrerer rorposisjonssensoren. Hvis det oppstår en feil under kalibreringen, kan det være et problem med styreelementet. Hvis feilen vedvarer, kontakter du Garmin® produktstøtte.

Kalibreringscenter: Starter en prosedyre som går ut på å finne rorets midtpunkt. Du kan bruke denne kalibreringsprosedyren dersom rorposisjonsindikatoren på skjermen ikke samsvarer med det faktiske midtpunktet til roret.

Maksimal babordvinkel: Her kan du angi vinkelen roret svinger lengst mot babord med.

Maksimal vinkel styrbord: Her kan du angi vinkelen roret svinger lengst mot styrbord med.

Innstillinger for styresystem

Velg **••• > Autopilotoppsett > Installasjonsoppsett for Autopilot > Styringssystemoppsett** på en rorkontroll eller autopilotskjermen på en kartplotter.

Styreretning: Her kan du angi retningen roret må bevege seg i for å kunne snu fartøyet mot babord og styrbord. Du kan teste og reversere styreretningen hvis det er nødvendig.

Justere innstillingen for vindforsterkning

Innstillingen for vindforsterkning bestemmer hvordan autopiloten reagerer i Relativt vindhold eller Faktisk vindhold. Jo høyere du setter vindforsterkningen, desto mer reagerer autopiloten på endringer i vinden.

1 Gå til autopilotskjermbildet og velg **••• > Autopilotoppsett > Seileoppsett > Økt vind**.

2 Juster verdien for **Økt vind**.

LES DETTE

Hvis denne verdien angis for høyt, kan autopiloten bli overaktiv og konstant prøve å justere kursen ved selv det minste avvik. En overaktiv autopilot kan tappe batteriet raskere enn ved vanlig bruk.

Justere hastigheten på bauting og jibbing

Innstillingene for baute- og jibbehastighet bestemmer hvor raskt autopilotsystemet utfører bauting og jibbing. Du bør angi disse verdiene slik at de passer til behovene til fartøyet og mannskapet.

- 1 Gå til autopilotskjermbildet og velg **••• > Autopilotoppsett > Seileoppsett**.
- 2 Velg **Bautehastighet** eller **Jibbehastighet**
- 3 Juster verdien.
- 4 Test innstillingen og gjenta disse trinnene til baute- og jibbehastighetene passer til fartøyet og mannskapet.

© 2026 Garmin Ltd. eller tilhørende datterselskaper

Garmin® og Garmin logoen er varemerker for Garmin Ltd. eller tilhørende datterselskaper som er registrert i USA og andre land. Reactor™ og SmartDrive™ er varemerker for Garmin Ltd. eller tilhørende datterselskaper. Disse varemerkene kan ikke brukes uten uttrykkelig tillatelse fra Garmin.

AeroShell® er et registrert varemerke for Shell Trademark Management B.V. LOCTITE® er et varemerke for Henkel Corporation i USA og andre land. NMEA 2000® og NMEA 2000-logoen er varemerker for National Marine Electronics Association.