



Guide de configuration du pilote automatique GHP™ Compact Reactor™ Hydraulic

Le système de pilote automatique doit être configuré et réglé en fonction de la dynamique de votre bateau. L'Assistant Bateau à quai et l'Assistant Essai en mer permettent de configurer le pilote automatique. Ces assistants vous guident tout au long des étapes de configuration requises.

Si votre pack de pilote automatique n'incluait pas de contrôleur de pilote, vous devez configurer le système de pilote automatique à l'aide d'un traceur compatible, sur le même réseau NMEA 2000® que le CCU du pilote automatique. Les instructions de configuration en cas d'utilisation d'un contrôleur de pilote ou d'utilisation d'un traceur sont fournies.

Assistant Bateau à quai

AVIS

Si vous exécutez l'Assistant Bateau à quai lorsque votre bateau est hors de l'eau, prévoyez un dégagement suffisant pour les mouvements de barre afin d'éviter d'endommager cette dernière ou tout autre objet.

Vous pouvez exécuter l'Assistant Bateau à quai lorsque votre bateau est dans l'eau ou hors de l'eau.

Si le bateau est à l'eau, il doit être à l'arrêt lors de l'exécution de l'assistant.

Exécution de l'Assistant Bateau à quai

AVIS

Si votre bateau est pourvu d'un système de direction assistée, veillez à allumer la direction assistée avant de lancer l'assistant Assistant Bateau à quai. Vous éviterez ainsi d'endommager le système de direction.

- 1 Activez le pilote automatique.
Lors de la première activation du pilote automatique, vous êtes invité à effectuer une courte séquence de configuration.
- 2 Si l'**Assistant Bateau à quai** ne démarre pas automatiquement à l'issue de la séquence de configuration, sélectionnez une option :
 - Sur un contrôleur de pilote, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Assistants > Assistant Bateau à quai**.
 - Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Assistants > Assistant Bateau à quai**.
- 3 Sélectionnez le type de navire.
- 4 Testez la direction de navigation (*Test de la direction de navigation, page 1*).
- 5 Si nécessaire, sélectionnez la source de vitesse (*Sélection d'une source de vitesse, page 1*).
- 6 Si nécessaire, vérifiez le tachymètre (*Vérification du tachymètre, page 1*).
- 7 Testez la barre de butée à butée.
- 8 Examinez les résultats de l'**Assistant Bateau à quai** (*Examen des résultats de l'Assistant Bateau à quai, page 1*).

Test de la direction de navigation

- 1 En naviguant à vitesse faible, sélectionnez ◀ et ▶.

Quand vous sélectionnez ◀, la barre doit faire tourner le bateau à gauche. Quand vous sélectionnez ▶, la barre doit faire tourner le bateau à droite.

- 2 Sélectionnez **Continuer**.

- 3 Sélectionnez une option :

- Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la bonne direction, sélectionnez **Oui** sur le contrôleur de pilote en cours.
- Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la bonne direction, sélectionnez **Suivant** sur le traceur en cours.
- Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la direction opposée, sélectionnez **Non** et répétez les étapes 1 à 3 sur le contrôleur de pilote en cours.
- Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la direction opposée, sélectionnez **Changer de direction** et répétez les étapes 1 à 3 sur le traceur en cours.

Sélection d'une source de vitesse

Sélectionnez une option :

- Si vous avez raccordé un ou plusieurs moteurs compatibles NMEA 2000 au réseau NMEA 2000, sur le contrôleur de pilote en cours, sélectionnez **Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire**.
- Si vous avez raccordé un ou plusieurs moteurs compatibles NMEA 2000 au réseau NMEA 2000, sur le traceur en cours, sélectionnez **Tachymètre**.
- Si la source de données Tachymètre NMEA 2000 n'est pas disponible sur un ou plusieurs moteurs ou est inutilisable, sélectionnez la source de vitesse **GPS**.
- Si vous n'avez pas raccordé de tachymètre ou de GPS NMEA 2000 comme source de vitesse, sélectionnez **Aucun**.

REMARQUE : si le pilote automatique ne s'exécute pas correctement lorsque vous utilisez **Aucun** comme source de vitesse, Garmin® recommande de connecter un tachymètre via le réseau NMEA 2000 ou d'utiliser un GPS comme source de vitesse.

Vérification du tachymètre

Cette procédure n'apparaît pas quand la source de vitesse est définie sur GPS ou Aucun.

Alors que les moteurs tournent, comparez les résultats de régime sur le contrôleur de pilote aux indications de régime du tachymètre sur le tableau de bord de votre bateau.

Si les chiffres du régime ne correspondent pas, cela signifie que la source de vitesse ou la connexion NMEA 2000 est défectueuse.

Examen des résultats de l'Assistant Bateau à quai

Les valeurs choisies lors de l'exécution de l'Assistant Bateau à quai s'affichent à l'écran.

- 1 Examinez les résultats de l'**Assistant Bateau à quai**.
- 2 Sélectionnez toute valeur incorrecte.
- 3 Corrigez la valeur.
- 4 Répétez les étapes 2 et 3 pour toutes les valeurs incorrectes.
- 5 Une fois les valeurs vérifiées, sélectionnez **Terminé**.

Assistant Essai en mer

L'Assistant Essai en mer configure les capteurs principaux du pilote automatique. Il est essentiel d'utiliser l'assistant dans les conditions adaptées à votre bateau.

Remarques importantes sur l'assistant Assistant Essai en mer

L'Assistant Essai en mer doit être exécuté en eau calme. Le concept de mer calme dépendant de la taille et de la forme de

votre bateau, avant de démarrer l'Assistant Essai en mer, positionnez le bateau de façon appropriée.

- Votre bateau ne doit pas être ballotté lorsqu'il est immobile ou qu'il se déplace très lentement.
- Le vent ne doit pas avoir d'effet notable sur le bateau.

Lors de l'exécution de l'Assistant Essai en mer, tenez compte des remarques suivantes.

- Le poids du bateau doit être équilibré. Lors des différentes étapes de l'Assistant Essai en mer, ne vous déplacez pas sur le bateau.

Exécution de l'assistant Essai en mer

- 1 Dirigez votre bateau vers une zone dégagée sur une mer calme.
- 2 Sélectionnez une option :
 - Sur un contrôleur de pilote, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Assistants > Assistant Essai en mer**.
 - Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Assistants > Assistant Essai en mer > Début**.
- 3 Sélectionnez une option :
 - Sur un bateau à moteur à coque de type trisec dont la source de vitesse est définie sur **Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire** ou sur **Tachymètre**, configurez le régime de déjaugage.
 - Sur un bateau à moteur à coque de type trisec dont la source de vitesse est définie sur **GPS**, configurez la vitesse de déjaugage.
 - Sur un bateau à moteur dont la source de vitesse est définie sur **Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire, Tachymètre**, ou **GPS**, configurez la limite haute de régime.
 - Sur un bateau à moteur dont la source de vitesse est définie sur **GPS**, configurez la vitesse maximale.
- 4 Etalonnez le compas ([Etalonnage du compas, page 2](#)).
- 5 Suivez la procédure de **Sélection automatique** ([Exécution de la procédure de Sélection automatique, page 2](#)).
- 6 Définissez le Nord ([Définition du Nord, page 2](#)) si des informations de cap GPS sont disponibles, ou affinez le réglage du cap ([Affinement du réglage du cap, page 3](#)) si ce n'est pas le cas.

Etalonnage du compas

- 1 Sélectionnez une option :
 - Si vous effectuez cette procédure dans le cadre de l'**Assistant Essai en mer**, sélectionnez **Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un contrôleur de pilote), dans l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Configuration du compas > Etalonner compas > Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un traceur), sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Configuration du compas > Etalonnage du compas > Début**.
- 2 Suivez les indications jusqu'à la fin de l'étalonnage, en veillant à garder le bateau aussi stable et plat que possible. Le bateau ne doit pas prendre la gîte pendant l'étalonnage.
- 3 Sélectionnez une option :
 - Si l'étalonnage est terminé sur le contrôleur de pilote en cours, sélectionnez **Terminé**.

- Si l'étalonnage est terminé sur le traceur en cours, sélectionnez **OK**.
- Si l'étalonnage a échoué, sélectionnez **Réessayer** et répétez les étapes 1 à 3.

Une valeur apparaît dès que l'étalonnage est terminé. Une valeur de 100 indique que le CCU a été installé dans un environnement magnétique idéal et a été étalonné comme il se doit. Si cette valeur est basse, il peut s'avérer nécessaire de repositionner le CCU et d'étalonner à nouveau le compas.

Exécution de la procédure de Sélection automatique

Avant de débiter la procédure, veillez à disposer d'une grande étendue de mer dégagée.

- 1 Réglez l'accélérateur afin que le bateau navigue à une vitesse de croisière standard (en deçà de la vitesse de déjaugage) permettant une bonne réponse de la barre.
- 2 Sélectionnez une option :
 - Si vous effectuez cette procédure dans le cadre de l'**Assistant Essai en mer**, sélectionnez **Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un contrôleur de pilote), depuis l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Sélection automatique > Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un traceur), depuis l'écran Cap suivi, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Sélection automatique > Début**.

Le bateau effectue plusieurs mouvements en zigzag au cours de la Sélection automatique.

- 3 A la fin de la procédure, suivez les indications à l'écran.
- 4 Sélectionnez une option :
 - En cas d'échec de la procédure de **Sélection automatique**, et si vous n'avez pas atteint la vitesse de croisière maximale, augmentez la vitesse et répétez les étapes 1 à 3 jusqu'à la fin de la procédure de **Sélection automatique**.
 - En cas d'échec de la procédure de **Sélection automatique** alors que vous avez atteint la vitesse maximale de croisière, ramenez la vitesse à son niveau initial **Sélection automatique** et sélectionnez **Autre sélection automatique** pour démarrer une nouvelle procédure.

A la fin de la procédure de Sélection automatique, les valeurs de sensibilité apparaissent. Vous pouvez utiliser ces valeurs pour déterminer la qualité de la procédure de Sélection automatique.

Sélection automatique et valeurs de sensibilité

A la fin de la procédure de Sélection automatique, vous pouvez examiner les valeurs de sensibilité indiquées sur le contrôleur de pilote. Vous pouvez conserver ces chiffres à titre indicatif si vous souhaitez lancer la procédure de sélection automatique ultérieurement ou si vous souhaitez régler les paramètres de sensibilité manuellement (non recommandé) ([Réglage des paramètres de sensibilité du pilote automatique, page 3](#)).

Sensibilité : permet de régler la manière dont le pilote automatique maintient le cap et la vitesse à laquelle il négocie les virages.

Sensibilité correction : permet de régler la vitesse à laquelle le pilote automatique revient sur son cap en sortie de virage.

Définition du Nord

Avant de commencer la procédure, veillez à disposer d'une grande étendue de mer dégagée.

Cette procédure s'affiche lorsque vous connectez au pilote automatique un GPS en option qui a capté une position GPS. Au cours de cette procédure, le pilote automatique aligne le cap suivi, donné par le compas, sur le cap suivi sur le fond (COG), donné par le GPS.

Si aucun GPS n'est connecté, vous êtes invité à affiner le réglage du cap suivi ([Affinement du réglage du cap, page 3](#)).

- 1 Naviguez en ligne droite à vitesse de croisière.
- 2 Sélectionnez une option :
 - Si vous effectuez cette procédure dans le cadre de l'**Assistant Essai en mer**, sélectionnez **Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un contrôleur de pilote), depuis l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Configuration du compas > Définir Nord > Début**.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un traceur), sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Configuration du compas > Définir Nord > Début**.
- 3 Pilotez le bateau en vitesse de croisière et en ligne droite et suivez les instructions à l'écran.
- 4 Sélectionnez une option :
 - Si l'étalonnage est terminé, sélectionnez **Terminé**.
 - Si l'étalonnage a échoué, répétez les étapes 1 à 3.

Affinement du réglage du cap

Cette procédure s'affiche uniquement si aucun appareil GPS en option n'est connecté au pilote automatique. Si le pilote automatique est connecté à un GPS qui a capté une position GPS, vous êtes invité à définir le Nord ([Définition du Nord, page 2](#)).

- 1 Sélectionnez une option :
 - Si vous suivez cette procédure dans le cadre de l'**Assistant Essai en mer**, passez à l'étape 3.
 - Si vous suivez cette procédure sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un contrôleur de pilote), dans l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Configuration du compas > Affiner le réglage du cap**.
 - Si vous réalisez cet étalonnage sans passer par l'**Assistant Essai en mer** (sur un traceur), sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Configuration du compas > Affiner le réglage du cap > Début**.
- 2 Ajustez le réglage du cap jusqu'à ce qu'il indique la direction correcte telle que déterminée par un indicateur de cap suivi éprouvé, tel que le compas du navire ou une boussole.

- 3 Sélectionnez **Retour**.

Test et réglage de la configuration

AVIS

Testez le pilote automatique à vitesse lente. Après avoir testé et réglé le pilote automatique à vitesse lente, testez-le à une vitesse plus élevée pour simuler des conditions de navigation normales.

- 1 Naviguez dans une direction avec le pilote automatique activé (maintien de cap).
Le bateau peut osciller légèrement, mais pas davantage.
- 2 Faites tourner le bateau dans une direction en utilisant le pilote automatique et observez son comportement.
Le bateau doit tourner en douceur, ni trop vite ni trop lentement.

Lorsque vous utilisez le pilote automatique pour faire tourner le bateau, celui-ci doit atteindre le cap voulu sans dépassement de virage ni oscillation notables.

- 3 Sélectionnez une option :
 - Si le bateau tourne trop vite ou trop lentement, réglez le limiteur de vitesse du pilote automatique ([Réglage des paramètres du limiteur de vitesse, page 3](#)).
 - Si le maintien de cap suivi oscille sensiblement ou si le bateau ne corrige pas le cap lors d'un virage, réglez la sensibilité du pilote automatique ([Réglage des paramètres de sensibilité du pilote automatique, page 3](#)).
 - Si le bateau tourne en douceur, si le maintien de cap suivi n'oscille que très légèrement, voire pas du tout, et si le bateau ajuste le cap suivi comme il convient, c'est que la configuration est correcte. Tout réglage supplémentaire serait superflu.

Réglage des paramètres du limiteur de vitesse

- 1 Sur un contrôleur de pilote, activez le **Mode revendeur** ([Activation de la configuration distributeur sur le contrôleur de pilote, page 4](#)).
 - 2 Sélectionnez une option :
 - Sur un contrôleur de pilote, dans l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Limiteur de vitesse**.
 - Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Limiteur de vitesse**.
 - 3 Sélectionnez une option :
 - Augmentez la valeur du paramètre si le pilote automatique tourne trop rapidement.
 - Réduisez la valeur du paramètre si le pilote automatique tourne trop lentement.
- Lorsque vous réglez manuellement le limiteur de vitesse, faites des ajustements relativement faibles. Testez chaque modification avant d'en faire d'autres.
- 4 Testez la configuration du pilote automatique.
 - 5 Répétez les étapes 2 à 4 jusqu'à ce que les performances du pilote automatique soient satisfaisantes.

Réglage des paramètres de sensibilité du pilote automatique

Les paramètres de sensibilité du pilote automatique sont définis lors de la procédure de Sélection automatique. Il n'est pas recommandé d'ajuster ces valeurs et il convient d'enregistrer les valeurs définies lors de la procédure de Sélection automatique avant d'apporter des modifications.

- 1 Sur un contrôleur de pilote, activez le **Mode revendeur** ([Activation de la configuration distributeur sur le contrôleur de pilote, page 4](#)).
- 2 Sélectionnez une option :
 - Sur un contrôleur de pilote, depuis l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Sensibilité de la barre**.
 - Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Réglage du pilote automatique > Sensibilité de la barre**.
- 3 Sélectionnez une option en fonction du type de bateau :
 - Si vous disposez d'un voilier, d'un bateau à coque à déplacement ou d'un bateau à moteur dont la source de vitesse est réglée sur **Aucun**, sélectionnez **Sensibilité** pour régler la manière dont la barre maintient le cap et négocie les virages.

Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop sensible et tentera d'ajuster le cap au moindre écart. Un pilote automatique trop sensible peut vider plus rapidement la batterie.

- Si vous disposez d'un voilier, d'un bateau à coque à déplacement ou d'un bateau à moteur dont la source de vitesse est réglée sur **Aucun**, sélectionnez **Sensibilité correction** pour régler la manière dont la barre corrige le dépassement de virage.

Si vous choisissez une valeur trop basse, le pilote automatique peut dépasser à nouveau le virage en tentant de corriger le virage initial.

- Si vous disposez d'un bateau à coque à déplacement dont la source de vitesse est réglée sur **Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire**, **Tachymètre** ou **GPS**, sélectionnez **Basse vitesse** ou **Grande vitesse** pour ajuster la manière dont la barre maintient le cap suivi et négocie les virages à basse vitesse ou à haute vitesse.

Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop sensible et tentera d'ajuster le cap au moindre écart. Un pilote automatique trop sensible peut vider plus rapidement la batterie.

- Si vous disposez d'un bateau à coque à déplacement dont la source de vitesse est définie sur **Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire**, **Tachymètre** ou **GPS**, sélectionnez **Compteur basse vitesse** ou **Compteur grande vitesse** pour régler la manière dont la barre corrige le dépassement de virage.

Si vous choisissez une valeur trop basse, le pilote automatique peut dépasser à nouveau le virage en tentant de corriger le virage initial.

- 4 Testez la configuration du pilote automatique et répétez les étapes 2 et 3 jusqu'à ce que les performances du pilote automatique soient satisfaisantes.

Paramètres de configuration avancée

Vous pouvez exécuter le processus de configuration automatique, étalonner le compas et définir le Nord sur le pilote automatique sans l'aide des assistants. Vous pouvez également définir chaque paramètre individuellement, sans exécuter le processus de configuration.

Activation de la configuration distributeur sur le contrôleur de pilote

Dans des conditions normales, le contrôleur de pilote ne vous permet pas d'accéder aux options de configuration avancée. Pour accéder aux paramètres de configuration avancée du pilote automatique, vous devez activer le Mode revendeur.

Il n'est pas nécessaire d'activer le Mode revendeur pour utiliser les options de configuration sur un traceur.

- 1 Sur un contrôleur de pilote, depuis l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Système > Informations système**.
- 2 Maintenez la touche centrale enfoncée pendant 5 secondes. Le Mode revendeur apparaît.
- 3 Sélectionnez **Arrière > Arrière**.

Si l'option Configuration distributeur pilote automatique est disponible dans l'écran Réglage, la procédure a abouti.

Exécution manuelle des procédures de configuration automatiques

- 1 Sur un contrôleur de pilote, activez le **Mode revendeur** (*Activation de la configuration distributeur sur le contrôleur de pilote, page 4*).
- 2 Sélectionnez une option :

- Sur un contrôleur de pilote, dans l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique**.
- Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Réglage du pilote automatique**.

- 3 Sélectionnez une procédure automatisée :

- Pour lancer les procédures d'étalonnage du compas, sélectionnez **Configuration du compas > Etalonnage du compas** (*Etalonnage du compas, page 2*).
- Pour lancer les procédures de définition du Nord, sélectionnez **Configuration du compas > Définir Nord** (*Définition du Nord, page 2*).
- Pour lancer les étapes de sélection automatique du pilote automatique, sélectionnez **Réglage du pilote automatique > Sélection automatique** (*Exécution de la procédure de Sélection automatique, page 2*).

- 4 Suivez les instructions présentées à l'écran.

Définition manuelle des paramètres de configuration individuels

La configuration de certains paramètres peut nécessiter de modifier d'autres paramètres. Avant de modifier des paramètres, consultez la section Paramètres de configuration détaillée *Paramètres de configuration détaillés, page 4*.

- 1 Sur un contrôleur de pilote, activez le **Mode revendeur** (*Activation de la configuration distributeur sur le contrôleur de pilote, page 4*).
- 2 Sélectionnez une option :
 - Sur un contrôleur de pilote, dans l'écran Cap suivi, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique**.
 - Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique**.
- 3 Sélectionnez une catégorie de paramètres.
- 4 Sélectionnez le paramètre que vous voulez configurer.

Vous trouverez une description de chacun des paramètres dans ce manuel (*Paramètres de configuration détaillés, page 4*).
- 5 Configurez la valeur du paramètre.

Paramètres de configuration détaillés

Bien que la configuration complète soit généralement effectuée à l'aide des assistants, vous avez la possibilité de régler manuellement n'importe quel paramètre pour affiner le réglage du pilote automatique.

REMARQUE : selon la configuration du pilote automatique, certains paramètres peuvent ne pas apparaître.

REMARQUE : sur un bateau à moteur, chaque fois que vous modifiez le paramètre Source Vitesse, vous devez vérifier les paramètres Lim. basse rég., Lim. hte régime, Régime de déjaugage, Vitesse de déjaugage ou Vitesse max., selon les cas, et suivre à nouveau la procédure de sélection automatique (*Exécution de la procédure de Sélection automatique, page 2*).

Paramètres de réglage du pilote automatique

Sur un contrôleur de pilote, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Réglage du pilote automatique**.

Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Réglage du pilote automatique**.

Limiteur de vitesse : permet de limiter la vitesse des virages contrôlés par le pilote automatique. Vous pouvez augmenter le pourcentage pour limiter l'angle de virage et le réduire pour autoriser des angles de virage plus importants.

Paramètres de source de vitesse

REMARQUE : les paramètres de source de vitesse sont uniquement disponibles sur les bateaux à moteur.

Sur un contrôleur de vitesse, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Configuration source vitesse**.

Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Configuration source vitesse**.

Source Vitesse : permet de sélectionner la source de vitesse.

Vérifier tachymètre : vous permet de comparer les résultats de régime sur le contrôleur de pilote avec les tachymètres du tableau de bord de votre bateau. Ce paramètre s'applique uniquement au contrôleur de pilote.

Régime de déjaugage : vous permet d'ajuster les résultats de régime sur le contrôleur de pilote, au point où le bateau passe du déplacement à la vitesse de déjaugage. Si la valeur ne correspond pas à la valeur indiquée sur le contrôleur de pilote, vous pouvez l'ajuster.

Lim. basse rég. : vous permet d'ajuster le point le plus bas du résultat de régime de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur indiquée sur le contrôleur de pilote, vous pouvez l'ajuster.

Lim. hte régime : vous permet d'ajuster le point le plus haut du résultat de régime de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur indiquée sur le contrôleur de pilote, vous pouvez l'ajuster.

Vitesse de déjaugage : vous permet d'ajuster la vitesse de déjaugage de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur indiquée sur le contrôleur de pilote, vous pouvez l'ajuster.

Vitesse max. : vous permet d'ajuster la vitesse maximale de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur indiquée sur le contrôleur de pilote, vous pouvez l'ajuster.

Paramètres de sensibilité de la barre

REMARQUE : si vous choisissez des valeurs trop élevées ou trop faibles, le pilote automatique risque de devenir trop sensible et de tenter d'ajuster le cap au moindre écart. Un pilote automatique trop sensible peut entraîner une usure anormale de la pompe du pilote et vider plus rapidement la batterie.

Sur un contrôleur de pilote, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Sensibilité de la barre**.

Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Sensibilité de la barre**.

REMARQUE : ces paramètres s'appliquent uniquement aux bateaux à coque à déplacement et bateaux à moteur dont la source de vitesse est réglée sur Aucun.

Sensibilité : permet de régler la manière dont la barre maintient le cap et effectue les virages.

Sensibilité correction : permet de régler la manière dont la barre corrige un dépassement de virage. Si vous choisissez une valeur trop basse, le pilote automatique peut dépasser un virage en tentant de corriger le virage initial.

REMARQUE : ces paramètres s'appliquent uniquement aux bateaux à coque à déplacement dont la source de vitesse est définie sur Tachymètre - NMEA 2000 ou propriétaire, Tachymètre ou GPS.

Basse vitesse : vous permet de définir la sensibilité de la barre à petites vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessous de la vitesse de déjaugage.

Compteur basse vitesse : vous permet de définir la contre-correction de sensibilité de la barre à petites vitesses. Ce

paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessous de la vitesse de déjaugage.

Grande vitesse : vous permet de définir la sensibilité de la barre à grandes vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessus de la vitesse de déjaugage.

Compteur grande vitesse : vous permet de définir la contre-correction de sensibilité de la barre à grandes vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessus de la vitesse de déjaugage.

Paramètres du système de navigation

Sur un contrôleur de pilote, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Configuration système de navigation**.

Sur un traceur, sélectionnez **Paramètres > Mon navire > Configuration d'installation du pilote automatique > Config. système de navigation**.

permet de définir le sens de déplacement de la barre pour que le bateau effectue un virage à bâbord ou à tribord. Vous pouvez tester la direction de navigation et l'inverser, si nécessaire.

Garmin® et le logo Garmin sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales, déposées aux Etats-Unis d'Amérique et dans d'autres pays. GHP™, GHC™, Reactor™ et Shadow Drive™ sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales. Elles ne peuvent être utilisées sans l'autorisation expresse de Garmin.

