

Compas

- Instrument -



Manuel d'installation et d'Utilisation Français



Introduction

Merci d'avoir choisi le compas électronique NX2. Nous sommes convaincus que vous en apprécierez toutes les fonctions aussi bien en croisière qu'en régate ou en course au large. Prenez le temps de lire attentivement ce manuel et respectez scrupuleusement les consignes de pose et d'utilisation pour bénéficier des avantages décisifs que cet instrument apporte à votre navigation

Si l'appareil est intégré à un réseau Nexus, certains réglages diffèrent en fonction du point de connexion du capteur, c'est-à-dire s'il est raccordé à l'instrument ou au serveur.



Ce manuel s'applique au Compas NX2 version 2.00 – 2.10
Edition française :2007

Liste de colisage	5
Installation	7
Installation de l'instrument.....	8
Installation du câble	10
2.2.1 Connexions au réseau Nexus.....	10
2.2.2 Connexion du capteur de loch	11
Première Mise en marche	12
Initialisation de l'instrument dans un réseau Nexus	12
Réinitialisation de l'instrument.....	12
Utilisation	13
4.1 A propos de ce manuel	13
4.2 Utilisation des 4 touches	14
4.2.1 PAGE	14
4.2.2 MOINS.....	14
4.2.3 PLUS.....	14
4.2.4 SET	14
4.2.5 Clear (effacement, annulation, suppression)	14
4.2.6 Paramétrage.....	15
4.2.7 Eclairage.....	15
4.3 Fonction principale.....	16
4.4 Fonction Analogique	16
4.5 Fonctions secondaires	17
4.5.1 Enregistrement d'une référence de barre (STR) directement en mémoire (MEM) 17	
4.5.2 Mise en mémoire d'une référence à barrer (STR)	17
4.5.3 Utilisation avancée de (STR) MEM.....	18
4.5.4 Référence de barre [AWA], en option	18
4.5.5 Référence de barre [BTW], en option	19
4.5.6 Référence de barre [CTS], en option	19
4.5.7 Utilisation tactique de [MEM]	20
4.5.8 Tension de la batterie [BAT]	20
4.5.9 Vitesse du bateau [BSP], option	20
4.5.10 Loch journalier [TRP], option	21
4.5.11 Température de l'eau [TMP], option	21
4.5.12 Navigation à l'estime [CMG / DMG].....	21
4.5.13 Ecart traversier, [XTE], Option.....	21
4.5.14 Sur un petit réseau Nexus	21
Paramétrage	23
C10 Réglages utilisateur.....	23
5.1.1 C11 choix de la temporisation.....	23
5.1.2 C13 affichage de la vitesse du bateau, du loch journalier et de la température, option	23
5.1.3 C14 Affichage des fonctions NAV, option	24
5.1.4 C15 Sonorisation de la touche SET	24
5.1.5 C16 Pointeur de référence On/OFF.....	24
5.1.6 C17 "Knock Timer" KTR	24

C20 Paramétrage du Loch	24
C21 Choix des unités de vitesse.....	24
C22 Etalonnage du capteur de loch.....	24
C23 Unités de température.....	25
C24 Décalage de température.....	25
C30 Réglages du Compas	25
C31 Cap vrai ou magnétique	25
C32 Déclinaison magnétique, VAR.....	25
C33 Compensation automatique	25
C34 Contrôle de la compensation automatique	26
C35 Réinitialisation de la compensation automatique.....	26
C36 Alignement du compas.....	26
C37 Alarme d'écart de route	27
C68 Compensation du roulis.....	27
C69 Compensation du tangage	27
C70 Paramétrage NX2	28
C71 HDC-master	28
C72 Log-master	28
C73 Fonction sur entrée 3 du terminal.....	28
Connexion du bouton de trim.....	29
C74 Mode Démo.....	29
Entretien et recherche de pannes	30
Entretien.....	30
Recherche de pannes	30
Généralités	30
Panne - solution.....	30
Messages d'erreur	31
Caractéristiques	32
Caractéristiques Techniques.....	32
Introduction au bus de données NEXUS et politique Utilisateur	32
Accessoires en option	33
Abréviations.....	35
Garantie	36

Liste de colisage

Le compas NX2 est livré avec toutes les accessoires nécessaires à la pose. Contrôlez la liste de colisage avant installation

Compas

<u>Qté.</u>	<u>Désignation</u>	<u>Référence</u>
1	Instrument, NX2 Compass Data	1
1	Capot de protection face avant	2
1	Gabarit de perçage	3
1	Manuel d'installation et d'utilisation	4
1	Carte de garantie	5
1	Liste des distributeurs nationaux	6
1	Câble d'alimentation, rouge et noir 3 m (9 ft)	7
5	Cosse isolante supplémentaire 0,25 mm (1/100")	8
5	Cosse isolante supplémentaire 0,75 mm (1/32")	8
4	Vis de fixation de l'instrument	9
4	Bouchons de caoutchouc	9
1	Tube de graisse silicone	9
1	Capot de protection des connexions	9
2	Bornier à vis 4 bornes	9

Accessoires complémentaires pour instrument complet avec capteur

1	Capteur compas NX2	10
4	Vis de montage du capteur	12

Après avoir contrôlé la liste de colisage, prenez le temps de remplir la carte de garantie et de la renvoyer à votre distributeur national.

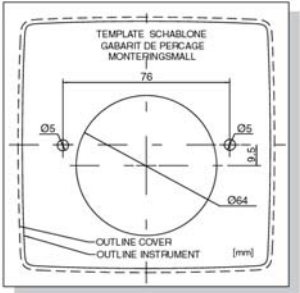
Le retour sans délai de la carte de garantie est l'assurance d'obtenir de votre distributeur national un service rapide et efficace. Conservez votre preuve d'achat. Les renseignements fournis sur votre carte de garantie, permettent l'enregistrement de vos coordonnées dans notre liste de clients et l'expédition dès parution des informations sur les nouveaux produits de notre catalogue.



1



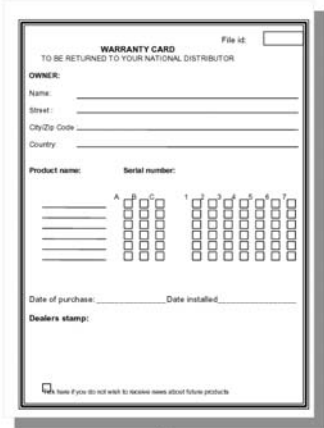
2



3



4



5



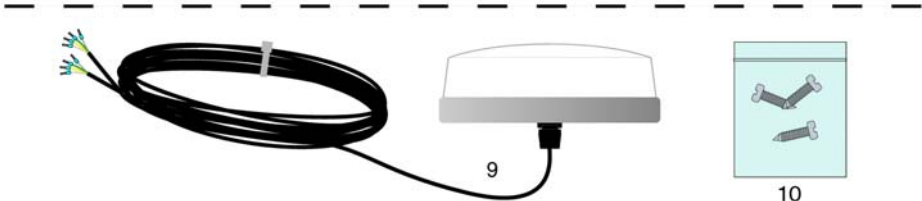
6



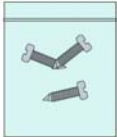
7



8



9



10

Installation

Vous pouvez installer le compas NX2 de trois façons différentes :

- En connectant directement le capteur Compas au boîtier Compas NX2.
- En utilisant le kit de connexion lorsque à la fois les capteurs de compas et de girouette sont connectés avec un seul câble au compas NX2.
- L'installation peut également comprendre un Serveur NX2 où tous les capteurs peuvent être connectés. Le même câble transporte alors l'ensemble des données plus l'alimentation.

- **L'installation comporte 6 étapes majeures :**

1. Lisez le manuel d'installation et d'utilisation.
2. Décidez de l'emplacement des capteurs et instruments.
3. Faites cheminer les câbles.
4. Installez les capteurs et instruments.
5. Faites une pause café et contrôlez votre installation.
6. Découvrez les fonctions de l'instrument et paramétrez le système.

Avant de commencer à percer..... pensez à réaliser une installation aussi simple et net que votre bateau le permet. Décidez de l'emplacement des capteurs et sondes, du serveur et des instruments. N'oubliez pas de ménager des espaces pour recevoir d'autres instruments dans le futur.

- **Quelques précautions à prendre en compte :**

- Ne coupez pas les câbles trop court. Laissez une longueur de câble supplémentaire au serveur de sorte à pouvoir le débrancher sans qu'il soit nécessaire de déconnecter toutes les autres connexions.
- N'appliquez pas de produit d'étanchéité derrière l'afficheur. Le joint de ce dernier remplit parfaitement son office.
- Ne faites pas cheminer les câbles à fond de cale où de l'eau pourrait stagner.
- Ne faites pas cheminer les câbles à proximité de sources de lumière fluorescente, de moteurs ou d'émetteurs-récepteurs radio pour éviter tout risque de perturbations électriques.
- Prenez votre temps. Une installation correcte est facile à réaliser.



- **Matériel nécessaire :**

Pince coupante et pince à dénuder.

Tournevis cruciforme grand modèle et petit tournevis plat.

Scie-cloche Ø 63 mm (2½"). pour évider l'emplacement des instruments.

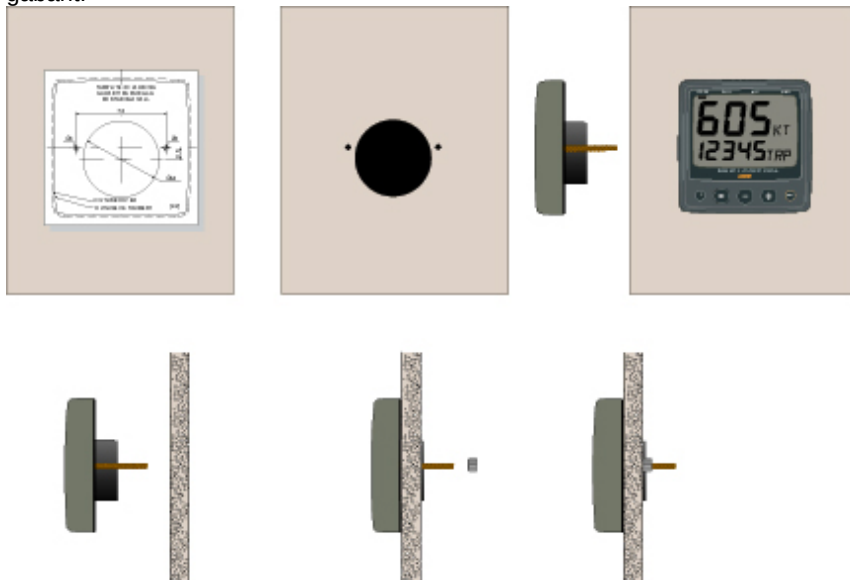
Forêt Ø 5 mm (1/4") pour les trous de fixation.

Colliers plastique pour les câbles

En cas de doute pour l'installation, prenez conseil auprès d'un technicien avisé.

Installation de l'instrument

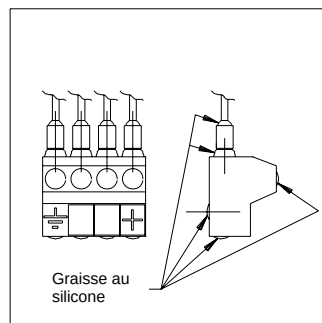
- Positionnez le gabarit adhésif à l'emplacement choisi. A l'aide du foret Ø5 mm ($\frac{1}{4}$ "), percez les deux trous de passage des goujons de fixation. A l'aide d'une scie-cloche de 63 mm ($2\frac{1}{2}$ ") percez le passage du bornier arrière de l'instrument. Décollez le gabarit.



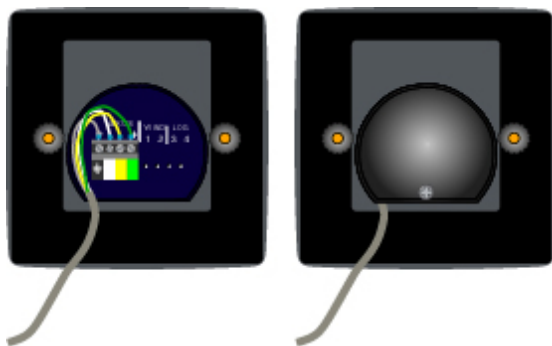
- Vissez les deux goujons dans l'instrument.
- Mettez l'instrument en place
- Vissez les deux écrous par l'arrière.

Remarque ! les deux écrous ne doivent être serrés qu'à la main

- Faites cheminer le câble du réseau Nexus du Serveur vers l'instrument.
- Si vous souhaitez couper le câble du réseau Nexus, déconnectez la prise à 4 bornes et coupez le câble. Dénudez la gaine du câble sur environ 35 mm ($1,4$ "). Dénudez les trois fils isolés sur 6 mm environ ($\frac{1}{4}$ ") (le 4^e conducteur est une tresse de blindage et/ou de mise à la terre). A l'aide d'une pince plate, sertissez les 4 cosse isolantes sur les conducteurs.
- Connectez les 4 cosse isolantes au connecteurs à 4 broches ainsi qu'illustré ci-contre. Enduisez de graisse au silicone toutes les parties indiquées sur le schéma.



Remarque : Cette opération est indispensable pour écarter tout risque de corrosion.



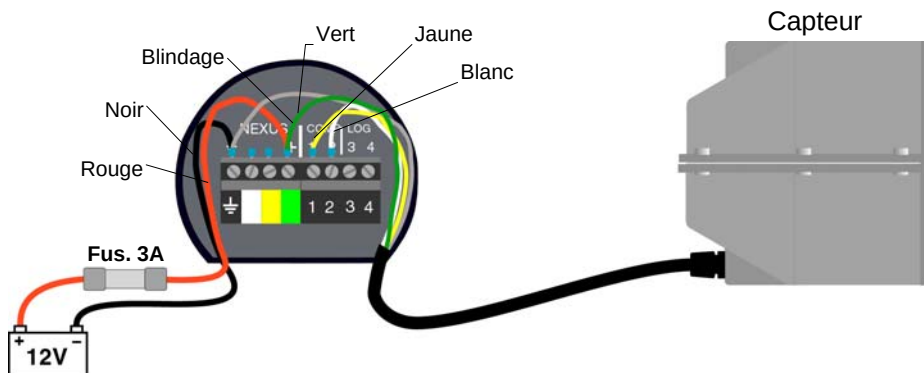
- Enduisez de graisse au silicone toutes les connexions à l'arrière de l'appareil. Raccordez le connecteur sur les broches du bornier de l'appareil. Insérez le câble dans les rainures prévues à cet effet.
- Vissez le couvercle de protection arrière.

...La pose de l'instrument est terminée

Installation du câble

Le câble d'alimentation est connecté d'un côté à la batterie (via un fusible 3 A, ou une borne protégée du panneau d'alimentation) Un câble d'alimentation rouge (+) et un câble d'alimentation noir (-) sont fournis d'origine. Remarque : réglez C71 sur 0n (Cf. 5.5.1).

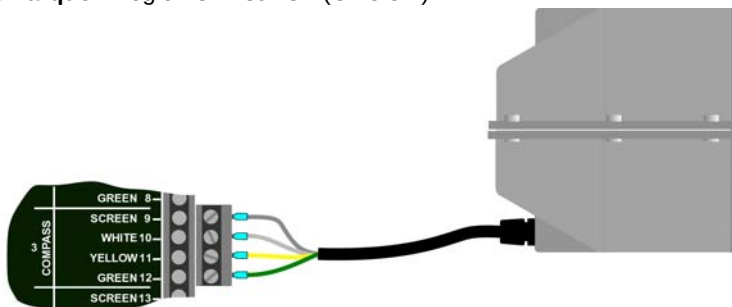
Protégez toujours l'alimentation par un fusible ou un disjoncteur d'une capacité de 3 A.



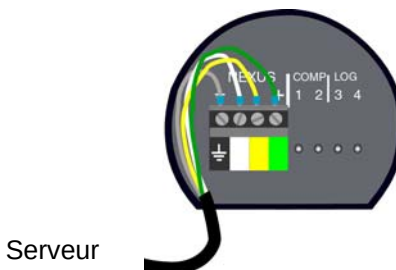
2.2.1 Connexions au réseau Nexus

Si vous avez déjà un réseau Nexus, c'est-à-dire un Serveur, il est plus pratique de connecter le capteur au serveur du fait de l'installation d'un seul câble d'instrument.

Remarque : Réglez C71 sur Off (Cf. 5.5.1)



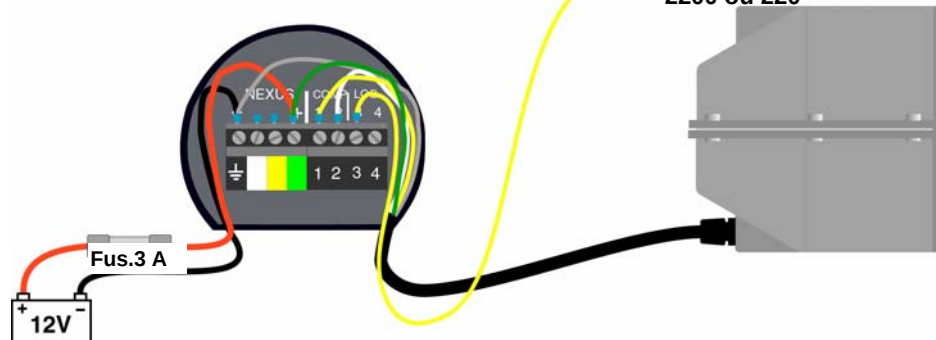
L'instrument est alors connecté au terminal réseau du Serveur (broches 5, 6, 7 et 8) ou à n'importe quel terminal d'instrument NX2.



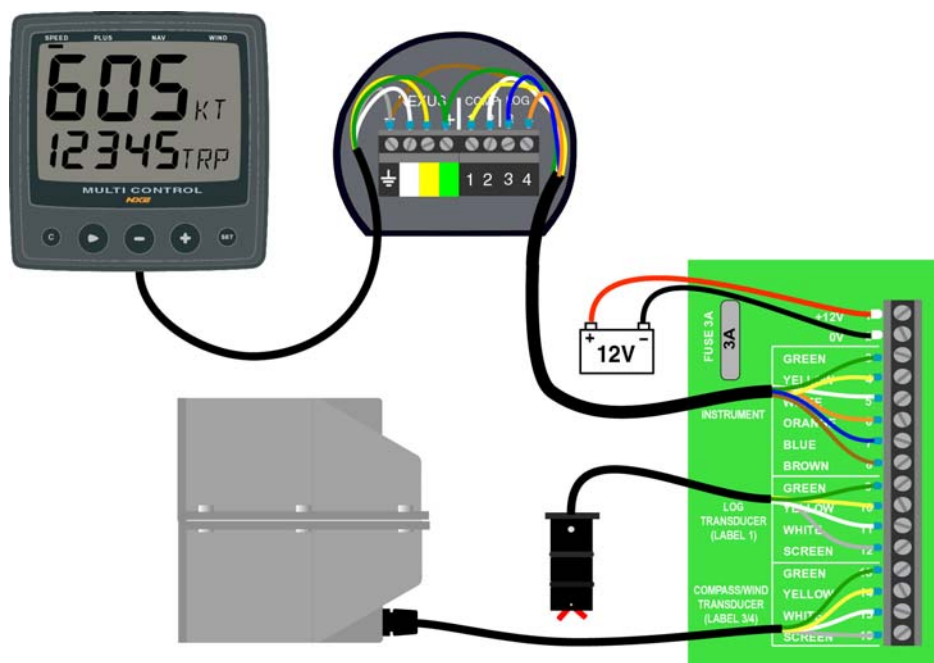
2.2.2 Connexion du capteur de loch

Si votre système comprend un loch, (NX2, Star, D-20, 2200 ou 220) vous pouvez connecter le fil conducteur d'impulsions du loch à la borne 4 du compas.-

Depuis capteur de loch,
NEXUS, Star, D-20,
2200 ou 220



Si aucun loch n'est présent dans le système, vous pouvez installer un capteur de loch, en le raccordant au boîtier de connexion (Réf. 21453) en option.



Première Mise en marche

A la mise en marche, l'instrument effectue un auto-test. L'écran affiche d'abord tous les segments, puis le numéro de version du logiciel [VER]et le numéro d'identification sur réseau Nexus. Le numéro **8** est attribué lorsque le capteur Compas est connecté directement à l'instrument et que le réglage en C71 est sur On (réglage par défaut).



Initialisation de l'instrument dans un réseau Nexus

A la première mise en marche après installation, un message vous demande d'appuyer sur **SET** [PrSKEY]L Le réseau Nexus attribue un numéro d'identification logique à l'instrument à partir du numéro 16 et au-delà.

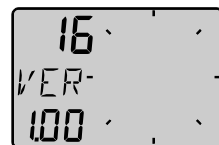
Pour initialiser l'instrument, appuyez successivement sur la touche **SET** de tous les instruments numériques du réseau

Remarque : attendez toujours que le texte "Init OK" soit affiché, avant d'appuyer sur la touche Set de l'instrument suivant !



Le serveur attribue automatiquement le numéro 16 comme premier numéro d'identification, puis 17, etc. selon l'ordre dans lequel vous appuyez sur la touche **SET** de chacun des instruments du réseau NEXUS.

L'exemple montre que le numéro de version logicielle est 1.00 et que le numéro d'identifiant logique attribué est 16. Le numéro d'identifiant attribué est toujours 8 quand le capteur compas est directement connecté à l'instrument. Si l'instrument est un répéteur, il peut recevoir un numéro quelconque à partir de 16 et au-delà.

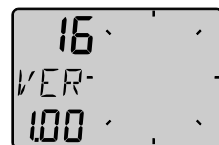


Réinitialisation de l'instrument

Si par erreur il advenait que deux instruments aient le même numéro d'identification, cela pourrait introduire des perturbations voire le blocage des informations sur le bus de données NEXUS.

Pour réinitialiser l'instrument, appuyez sur **MOINS** et **PLUS** au cours de la séquence de démarrage lorsque les numéros d'identifiant et de version sont affichés.

Le test est alors relancé sur tous les instruments et le système vous demande d'appuyer sur la touche **SET** sur chaque instrument comme expliqué ci-avant.



Note! en cas d'échec pour réinitialiser l'instrument, nous vous conseillons de déconnecter tous les instruments (il suffit de tirer la prise), portant le même numéro d'identification sauf un et de recommencer la procédure ci-avant.. Réinstallez les instruments et recommencez la procédure "PRESKEY".

Utilisation

4.1 A propos de ce manuel

- Chaque fois qu'il est fait référence à une touche, le nom de la touche est affiché en caractères **gras** et en MAJUSCULE, comme par exemple **PAGE**.
- Sauf indication contraire, toute pression sur une touche est brève.
- A chaque fois qu'une fonction est mentionnée, elle est entre parenthèses et si possible dans le même format que l'affichage. Par exemple [MEM].
- Ce manuel a été rédigé pour être compatible avec l'instrument Compas/Tactique version logiciel 1.0.
- Toutes les fonctions suivies du texte **option** ne sont pas valides sur un instrument paramétré en usine. Reportez-vous au paramétrage pour voir comment afficher ces fonctions.

Remarque !

Nous avons porté tous nos efforts pour réaliser un manuel aussi correct et complet que possible. Cependant dans le cadre de l'amélioration continue de nos produits, certaines informations peuvent différer des fonctions du produit. Pour de plus amples informations, veuillez contacter votre distributeur national.

4.2 Utilisation des 4 touches



4.2.1 PAGE

Chaque pression sur **PAGE**, active en boucle les différents modes page de l'écran graphique.

En mode édition la touche **PAGE** permet également de déplacer le curseur en boucle d'un cran vers la droite.

Appuyez **simultanément** sur **PAGE** et **MOINS** pour déplacer le curseur en arrière d'un cran vers la gauche. Appuyez pendant plus de 2 secondes sur la touche **PAGE** pour quitter le mode édition.

4.2.2 MOINS

Une pression sur **MOINS** permet de passer à la fonction secondaire suivante.

En mode Edition, elle diminue d'un incrément la valeur affichée.

4.2.3 PLUS

Une pression sur **PLUS** permet de passer à la fonction secondaire précédente.

En mode Edition, elle augmente d'un incrément la valeur affichée.

4.2.4 SET

Une pression sur **SET** déverrouille un digit pour accéder au mode édition

Une fois déverrouillés, les digits sont actifs (ils clignotent) et peuvent être modifiés par appui sur **MOINS**, **PLUS** et **PAGE**.

Une fois les modifications effectuées, verrouillez à nouveau le digit en appuyant à nouveau sur **SET**.

4.2.5 Clear (effacement, annulation, suppression)

Une pression sur **CLEAR**, efface les digits en mode édition.



4.2.6 Paramétrage

Pour activer le mode paramétrage, appuyez pendant plus de 2 secondes sur la touche **SET**.

Pour revenir à la fonction principale, appuyez sur **SET** lorsque le texte (RET) est affiché.



4.2.7 Eclairage

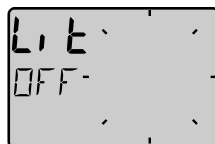
L'écran et les 5 touches sont rétroéclairés en rouge avec quatre niveaux d'intensité.

Pour accéder rapidement à la commande Eclairage, appuyez pendant plus de deux secondes sur **PAGE**. Le texte clignotant (Lit OFF) est affiché et l'écran s'éclaire brièvement.



Appuyez sur **PLUS** pour régler le niveau d'intensité lumineuse : sur : LOW (bas), MED (moyen), MAX et OFF (éteint). Appuyez sur **SET** pour valider le réglage sélectionné.

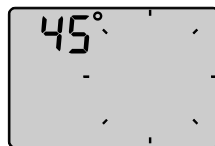
Le niveau d'éclairage sélectionné est reproduit sur tous les instruments NX2 connectés au système. Lorsque l'éclairage est en service, il ne peut être ni modifié ni éteint sur un instrument séparément.



4.3 Fonction principale

La donnée affichée en **haut de l'écran** est le **CAP COMPAS**.

Le cap est exprimé par rapport au nord vrai ou magnétique, selon le choix effectué lors du paramétrage. Lorsque le cap magnétique est sélectionné, le petit signe MAG est affiché à l'écran LCD.



4.4 Fonction Analogique

Appuyez sur la touche **PAGE** pour passer du cap compas à la référence de barre. La flèche LCD pointe alors sur le texte **STEER** au lieu de **HEADING** (cap).

HDC 360° La légende **HDC 360°** indique un cap vrai ou magnétique pour l'aiguille LCD sur une échelle à 360°.

STR 60° La légende **STR 60°** indique que l'affichage de l'écart de route est amplifié trois fois sur une échelle à 60°

Sur une échelle à 360°, chaque secteur représente 5° et sur une échelle à 60°, chaque secteur représente $1\frac{2}{3}^\circ$.



En mode Compas, chaque secteur représente 5°.

Trois secteurs en mode Steer, représentent une erreur de 2°

4.5 Fonctions secondaires

Sélectionnez la fonction secondaire à l'aide des touches **PLUS** ou **MOINS**.

La légende de la fonction secondaire est affichée. Vous pouvez également "stocker" votre fonction favorite de sorte qu'elle soit automatiquement affichée à la mise en marche.

Appuyez à la fois sur **PAGE** et **SET** pour stocker la fonction affichée. L'écran clignote une fois pour confirmer que vous avez bien mémorisé la fonction.

4.5.1 Enregistrement d'une référence de barre (STR) directement en mémoire (MEM)

L'écran affiche les textes [STR] et [OFF].

Cette fonction s'utilise lorsqu'on souhaite programmer un cap à suivre.

1. Appuyez sur **SET** pour programmer votre cap actuel comme référence à barrer. Le texte **MEM** est alors affiché avec le cap programmé.
2. Sélectionnez le mode **STEER** en appuyant sur **PAGE**

Le bateau est sur le bon cap lorsque l'aiguille LCD est affichée sous forme de ligne verticale droite. Un écart de route est représenté sous forme de secteur plein.

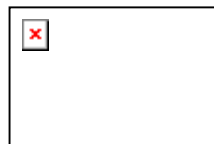
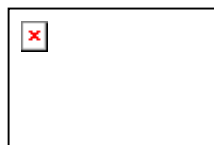
Les segments LCD s'éclairent un par un pour former un secteur d'écart de route de $\pm 30^\circ$ maximum. Toute nouvelle pression sur SET permet de mettre en mémoire (**MEM**) un nouveau cap.

4.5.2 Mise en mémoire d'une référence à barrer (STR)

Les textes [STR OFF] ou [MEM] (si activé), s'affichent.

1. Appuyez simultanément sur **PLUS** et **MOINS**. Le texte [OFF] ou [MEM] clignote.
1. Sélectionnez [MEM] à l'aide de la touche **PLUS** ou **MOINS** et appuyez sur **SET**. A présent une copie de votre nouveau cap clignote, vous permettant de régler le cap à suivre.
2. Modifiez la valeur à l'aide des touches **PLUS** ou **MOINS**. Appuyez sur **PAGE** pour vous déplacer sur le chiffre suivant. Une fois les modifications effectuées, validez par pression sur **SET**.
3. Sélectionnez le mode Steer [STR] par pression sur **PAGE**

La fonction MEM peut également être utilisée en course, car elle accepte une mémoire bâbord et une mémoire tribord. Voir § 4.5.7 (utilisation Tactique).



4.5.3 Utilisation avancée de (STR) MEM

L'écran affiche le texte [STR OFF] ou [MEM].

Appuyez sur **CLEAR**. Le texte [OFF] ou [MEM] clignote. Sélectionnez un des quatre modes de pilotage disponibles, à savoir [MEM], [AWA], [BTW] , [CTS] ou [OFF] et appuyez sur **SET**.

Chaque fonction est expliquée en détail. La fonction [STR] est une fonction du réseau Nexus, qui permet de transmettre les données de référence de barre aux autres instruments NX2. L'information de pilotage utilisée sur le Compas fonctionne selon le même principe que l'instrument **STEER Pilot**. Cet instrument est spécialement conçu pour afficher les données de cap à suivre ou de cap compas de la façon la plus efficace qui soit. Vous pouvez également utiliser un ou plusieurs boutons de Trim externes pour programmer de nouvelles références. Pour pouvoir utiliser la fonction de pilotage suivant l'angle de vent AWA, vous devez disposer soit d'une girouette-anémomètre, soit d'un Serveur NX2 auquel est raccordé un capteur de girouette-anémomètre. Pour les fonctions [BTW] et [CTS] il est nécessaire de connecter un positionneur GPS NX2 ou tout autre GPS au format NMEA, un Decca ou un Loran C.

De même le système comporte un pilote automatique NX2, et si ce dernier est activé, vous pouvez modifier le cap ou l'angle du vent via la fonction STR.

Vous ne pouvez ni activer ni désactiver le pilote à l'aide de la fonction STR, donc soyez prudents !

4.5.4 Référence de barre [AWA], en option

L'écran affiche le texte [OFF] ou [MEM].

Cette fonction peut être utilisée au près ou au portant, lorsqu'on choisit le cap compas comme référence de barre secondaire, après l'angle de vent.

Appuyez sur **CLEAR**. Le texte [OFF], [MEM] ou la dernière fonction sélectionnée clignote. Sélectionnez [AWA] et appuyez sur **SET**.

L'affichage de l'angle de vent actuel clignote. Appuyez sur SET pour valider ou saisissez l'angle de vent de votre choix, puis validez à l'aide de la touche **SET**.

Le texte **WA** clignote avec un **pointeur** à gauche ou à droite. Pour l'instant, il vous suffit d'appuyer à nouveau sur **SET**, puis sur **PAGE** pour afficher l'angle de près.

Exemple, vous avez programmé 40° comme angle de virement..

Le bateau navigue selon l'angle de vent programmé lorsque l'aiguille LCD est affichée sous forme de ligne verticale pointant vers le haut. Un écart d'angle de vent est affiché sous forme de secteur plein.



La référence d'angle de vent [AWA] est également envoyée à tous les instruments NX2 et la fonction **STEER** Pilot vous indique l'écart par rapport à votre angle programmé.

La valeur AWA peut également être utilisée au vent arrière, pour vous prévenir de tout empannage intempestif ou pour vous permettre de conserver la vitesse vent arrière la plus rapide.,

Lorsque [AWA] a été sélectionné, le texte [WA] clignotait avec un pointeur à droite ou à gauche. Cette fonction est utilisée pour effectuer un virement de bord automatique lorsque le pilote automatique NX2 est installé (et activé pour le pilotage au vent). A l'aide des touches **PLUS** et **MOINS** modifiez la direction du pointeur **WA**, puis appuyez sur **SET**.

Votre pilote automatique NX2 effectue alors un virement de bord, s'il est **activé** en mode girouette.

4.5.5 Référence de barre [BTW], en option

Le texte [OFF] ou [MEM] est affiché.

Cette fonction indique le cap compas, et le relèvement vrai ou magnétique du point de route, y compris la compensation de la dérive. Elle doit être utilisée avec un GPS ou un positionneur Decca/Loran C connecté au réseau Nexus (via le serveur ou le GPS).

Appuyez sur **CLEAR**. Le texte **OFF**, **MEM** ou la fonction précédemment sélectionnée clignote, sélectionnez [BTW] et appuyez sur **SET**.

La référence de barre [BTW] est calculée automatiquement.



4.5.6 Référence de barre [CTS], en option

Le texte [STR OFF] ou [MEM] est affiché.

Cette fonction procure le cap à suivre, le relèvement vrai ou magnétique du point de route, y compris la compensation de la dérive. Elle doit être utilisée conjointement avec un GPS ou un positionneur Decca/Loran C connecté au réseau Nexus (via le Serveur ou le GPS). Le capteur de loch NX2 doit également être installé.

Appuyez sur **CLEAR**. Le texte [OFF], [MEM] ou la dernière fonction sélectionnée clignote. Sélectionnez [CTS] et appuyez sur **SET**.

La référence de barre [CTS] est calculée automatiquement.



Suggestions !

Même si le compas est juste, la fonction CTS donne une indication optimale du cap à suivre !

La fonction CTS vous indique le plus court chemin pour rejoindre un point de route. Il faut néanmoins prendre en compte la dérive provoquée par le courant

4.5.7 Utilisation tactique de [MEM]

La fonction [MEM] permet de tenir compte de la plus petite des sautes de vent, que ce soit au près ou au portant, mais il est de votre ressort de décider de virer ou de rester sur un cap. Le Compas conserve automatiquement la trace que vous utilisez la mémoire tribord ou bâbord si l'écart de route entre chaque amure est supérieur à 45°. Il existe également une nouvelle fonction appelée [KTR] (Knock TimeR), vous indiquant le temps en secondes pendant lequel vous avez navigué selon un angle abattu par rapport à l'angle prédéfini. A la fois [MEM] et [KTR] vous aident à obtenir une très bonne image des sautes de vent, que ce soit en importance ou en durée.

Fonctionnement

Sur le cap compas optimal, appuyez sur le bouton Trim ou sur la touche **SET** pour mettre en mémoire MEM votre cap actuel. Votre cap actuel est alors comparé en permanence avec les données mises en mémoire (MEM) et affiché sous forme d'adonnante ou de refusante. A chaque fois que vous appuyez sur Trim ou sur **SET**, un nouveau cap de référence est programmé.

Utilisation de la fonction MEM :

Lorsque vous naviguez à une bonne vitesse, avec les voiles bien réglées, appuyez sur Trim ou sur SET. Le Compas met en mémoire (MEM) le cap actuel comme cap de référence. Si le vent adonne, appuyez à nouveau sur TRIM mais s'il refuse de plus de 5° à 10°, **virez**. Après le virement, réglez à nouveau la voilure et reprenez de la vitesse avant d'appuyer à nouveau sur trim ou sur **SET**. Vous avez à présent programmé une nouvelle référence en mémoire. A chaque adonnante, appuyez sur TRIM, et **virez** dès que le vent refuse. Votre référence de trim précédente est automatiquement affichée et utilisée.

Ajoutez à présent le Knock Timer

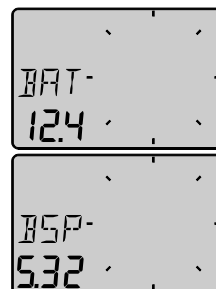
Le chronomètre doit d'abord être activé. Pour ce faire réglez la valeur de paramétrage C17 sur l'angle de vent maximal acceptable au-delà duquel vous estimez que votre bateau est hors de sa route, c'est-à-dire celui à partir duquel vous estimez normalement devoir virer en présence d'une refusante. Reportez-vous au paramétrage de [KTR].

4.5.8 Tension de la batterie [BAT]

Le texte [BAT] affiche la tension de la batterie. La tension est mesurée aux bornes d'alimentation de l'instrument ce qui ne tient pas compte des baisses de tension générées par le circuit d'alimentation.

4.5.9 Vitesse du bateau [BSP], option

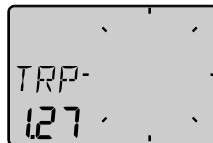
Le texte [BSP] affiche la vitesse (surface) du bateau. Le texte [BSP] s'affiche en alternance avec l'unité de vitesse sélectionnée, à savoir nœuds (KTS), km/h (KMH) ou miles par heure (MPH).



En option, vous pouvez ajouter ou supprimer l'affichage de la vitesse du bateau [BSP], du loch journalier [TRP] et de la température de l'eau [TMP]. cf. paramétrage.

4.5.10 Loch journalier [TRP], option

Le texte [TRP] est affiché et indique la distance journalière de 0,00 à 99,9 milles nautiques, kilomètres ou miles. Au delà de 99.9 unités de mesure le comptage reprend à partir de 0.00. Appuyez sur **CLEAR** pour réinitialiser le loch journalier.



4.5.11 Température de l'eau [TMP], option

Le texte [TMP] indique l'affichage de la température de l'eau en surface exprimée en degrés Celsius ou Fahrenheit.

Cette fonction nécessite le raccordement d'un capteur loch NX2/Nexus ou Star

4.5.12 Navigation à l'estime [CMG / DMG]

Cette fonction nécessite le raccordement d'un capteur compas et d'un capteur Loch.

L'écran affiche en alternance à intervalles de quelques secondes, d'abord la fonction [CMG] (Course Made Good-Route corrigée) puis la fonction [DMG] (Distance Made Good-Distance corrigée). La fonction CMG/DMG est réinitialisée à la mise en marche de l'instrument. En cours de navigation, la fonction calcule en permanence la distance parcourue la plus courte [DMG] et la route moyenne parcourue [CMG], depuis le départ ou la réinitialisation. Vous pouvez réinitialiser et relancer manuellement la navigation à l'estime en appuyant sur **CLEAR**.

4.5.13 Ecart transversier, [XTE], Option

Pour obtenir cette fonction, réglez NAV sur On C14 (Cf. 5.1.4).

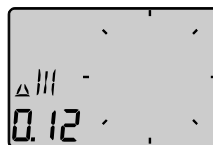
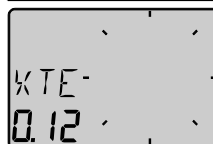
La légende [XTE] s'affiche brièvement lorsque cette fonction est sélectionnée, puis un bateau virtuel est affiché sur un côté de la "route" qui est affichée sous forme de trois lignes verticales.

Votre "bateau" est affiché à gauche ou à droite de la route. La distance est également affichée et peut être exprimée en miles nautiques, kilomètres ou milles terrestres.

4.5.14 Sur un petit réseau Nexus

Le Compas peut être utilisée dans un réseau restreint sans Serveur, comprenant par exemple l'afficheur Multi, le Loch ou des instruments analogiques.

Lorsque les capteurs loch et compas sont tous deux raccordés au Compas, nous vous conseillons d'utiliser le kit de connexion référence 21453. Seul un câble transporte tous les signaux entre l'instrument et le boîtier de connexion. Les instruments supplémentaires NX2 peuvent être directement connectés au



Compas. Un câble alimentation/donnée réseau Nexus unique connecte ensuite les Multi ou Loch supplémentaires. (Cf. 2.1.4). Pour l'intégration compas à un réseau comprenant plus de 3 capteurs, nous vous conseillons d'utiliser le Serveur NX2.

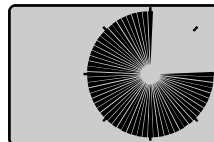
L'interconnexion et l'alimentation de tous les instruments est assurée par un câble unique. Le réseau doit également être doté d'une entrée/sortie NMEA 0183

Le Serveur est la seule possibilité permettant de lire les données de profondeur (si elles sont présentes) sur plus d'un instrument.

Fonction supplémentaire du réseau :

La fonction chronomètre de course sur le Multi ou le Loch, comporte un compte à rebours avec affichage graphique des 60 dernières secondes.

Dans l'exemple ci-contre, il reste 45 secondes avant le départ



Paramétrage

Il est important de procéder soigneusement au paramétrage et à l'étalonnage de l'instrument. Les valeurs sont enregistrées dans une mémoire non volatile.

Pour ouvrir le mode Paramétrage, appuyez pendant plus de deux secondes sur **SET**.

Utilisez les touches **MOINS**, **PLUS** et **PAGE** pour sélectionner un code de paramétrage.

Pour revenir au mode normal, appuyez sur **SET** lorsque le texte "return" [rEt] est affiché.

Les différentes procédures de paramétrage sont divisées en quatre groupes:

C10 - C17 = USR, réglages Utilisateur.

C20 - C24 = BSP, paramétrage capteur de loch et température.

C30 - C37 = HDC, réglages compas.

C70 - C74 = CON, configuration du système NX2.

Pour changer une valeur de paramétrage, appuyez sur **SET**.

Utilisez les touches **MOINS**, **PLUS** et **PAGE** pour sélectionner une valeur.

Pour verrouiller la valeur sélectionnée, appuyez sur **SET**.

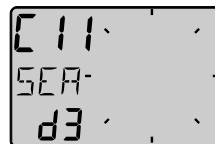
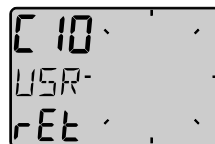
C10 Réglages utilisateur

Pour revenir sur la page normale, appuyez sur **SET** lorsque le texte [rEt] est affiché.

5.1.1 C11 choix de la temporisation

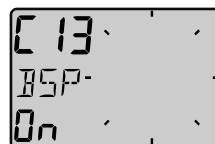
La temporisation concerne l'angle de vent, la vitesse du vent, la vitesse du bateau et la vitesse corrigée. La temporisation peut être réglée de d0 (0s) à d9 (1'20).

Pour régler la temporisation, appuyez sur **SET** et procédez aux modifications à l'aide des touches **PLUS** ou **MOINS**, puis validez en appuyant sur **SET**.



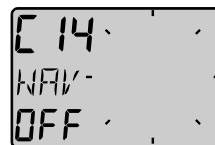
5.1.2 C13 affichage de la vitesse du bateau, du loch journalier et de la température, option

Lorsqu'elles sont réglées sur OFF, les fonctions disparaissent de l'affichage. Le compas peut être utilisée comme un serveur sur le réseau Nexus, transmettant les données de loch et de température aux autres instruments sans que ces informations ne soient affichées l'écran du compas lui-même.



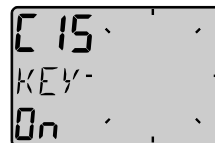
5.1.3 C14 Affichage des fonctions NAV, option

Les fonctions NAV ne sont utiles que si le compas est connecté à un réseau Nexus comportant un capteur compas et un positionneur. La sélection **NAV On** ajoute les fonctions décrites en § 4.6 Réseau Nexus



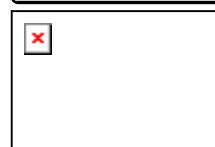
5.1.4 C15 Sonorisation de la touche SET

Quand le réglage est sur **On** chaque pression sur **SET** est accompagnée d'un bip sonore. Sur Off, la touche est silencieuse.



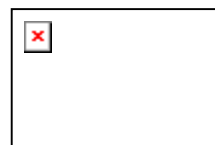
5.1.5 C16 Pointeur de référence On/OFF

En réglant REF sur **On** un pointeur de référence indique la direction vraie comme un indicateur à barrer sur le compas en mode graphique. Lorsqu'il est réglé sur OFF, aucun indicateur de référence n'est visible. Lorsque l'indicateur est activé et qu'un cap est mis en mémoire, le pointeur clignote lentement et lorsqu'il se superpose à l'aiguille du compas, vous êtes sur le bon cap.



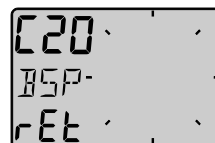
5.1.6 C17 "Knock Timer" KTR

Il s'agit d'une fonction Régate pour vous aider à décider du moment du virement de bord. Lorsqu'il est activé, un "chronomètre knock" est enclenché indiquant la durée de navigation au delà de l'angle de référence. Lorsque l'angle knock est réglé sur 00, il est désactivé. Exemple, lorsque KTR est réglé sur 15° et que vous vous éloignez de plus de 15° du cap de référence programmé pendant plus de 5 secondes, le chronomètre affiche le temps passé avec cet écart. Veuillez vous reporter également en 4.1.3. : utilisation tactique de la mémoire MEM.



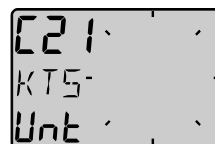
C20 Paramétrage du Loch

Pour revenir sur la page normale, appuyez sur **SET** lorsque le texte [rET] est affiché.



C21 Choix des unités de vitesse

Unités de vitesse : nœuds (KTS), km/h (K/h) ou milles/h (m/h).

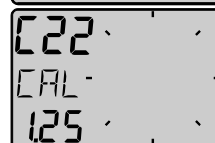


C22 Etalonnage du capteur de loch

Valeurs de paramétrage de vitesse et de distance (1.00 - 1.99). Naviguez à vitesse normale sur une distance mesurée. Comparez la distance avec les valeurs du loch journalier. Calculez la valeur à l'aide de la formule suivante.

Distance vraie relevée sur la carte: T
Distance relevée sur le loch journalier: L
Valeur de paramétrage actuelle: C
Nouvelle valeur de paramétrage: N

$$\frac{T}{L} \times C = N$$



En présence de courant, parcourez la distance dans les deux sens et divisez par 2 la distance affichée par le loch journalier.

Si le Compas est ajouté à un système avec serveur NX2 auquel un capteur de loch déjà étalonné est raccordé, aucun étalonnage supplémentaire n'est nécessaire.

C23 Unités de température

Unités de température. °Celsius (C) ou ° Fahrenheit (F).



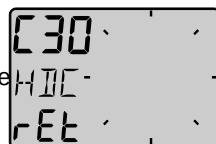
C24 Décalage de température

Tout réglage de cette rubrique sur une valeur positive ou négative [-], décale d'une valeur égale la température affichée par rapport à celle mesurée par la sonde de température.



C30 Réglages du Compas

Pour revenir sur la page normale, appuyez sur **SET** lorsque le texte [rET] est affiché.



C31 Cap vrai ou magnétique

Cette fonction affiche les relèvements, caps et directions du vent par rapport au nord vrai ou magnétique. Sélectionnez [On] pour les afficher en valeurs magnétiques, l'écran affiche alors :

MAG



Sélectionnez [OFF] pour afficher toutes ces données par rapport au nord vrai.

C32 Déclinaison magnétique, VAR

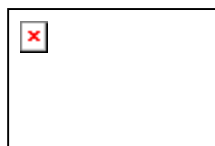
Réglez en premier la direction de la déclinaison, à savoir . [+E] (Est) or [W] (Ouest), puis saisissez la valeur de la déclinaison en 1/10 de degré.



C33 Compensation automatique

Cette fonction permet d'effectuer la compensation automatique de votre Compas. Faites décrire un cercle au bateau par mer calme. Lorsque la vitesse est stabilisée, appuyez sur **SET** pour lancer la compensation.

Le texte [DEV] commence à clignoter et un secteur LCD vous indique le cap auquel la procédure sera terminée. Après un parcours de 360° au minimum, appuyez à nouveau sur **SET**. Si la manœuvre a réussi, le texte [DEV Atd] s'affiche à nouveau. Si l'écran affiche ERR 17 la compensation a été trop faible. C'est-à-



dire que vous avez interrompu trop tôt la procédure de compensation en appuyant sur **SET**, ou que le compas est perturbé par des champs magnétiques trop forts. Renouvelez la procédure

C34 Contrôle de la compensation automatique

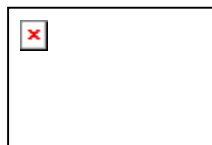
Cette fonction permet de vérifier la compensation automatique. Procédez à une nouvelle manœuvre de compensation par mer calme (le soir) ainsi que décrit en 5.3.3. vous pouvez (ou non) effectuer le parcours dans la direction opposée à celle prise lors de la première procédure de compensation.

Le texte [CHK] commence à clignoter et une aiguille vous indique le cap où vous devez vous arrêter. Après avoir parcouru 360° au minimum, appuyez à nouveau sur SET. En cas de succès, le texte [CHK Atd] s'affiche à nouveau, sinon les messages ERR 17 ou ERR 19 sont affichés. Ceci signifie que l'écart entre la dernière compensation automatique et cette vérification est trop grand pour être accepté. Procédez à une nouvelle compensation automatique et si vous obtenez toujours ERR 19, procédez à une nouvelle compensation, la dernière ayant été probablement perturbée. Lorsque la compensation automatique est correcte, le compas met en mémoire le résultat moyen issu de la compensation automatique et de la vérification.



C35 Réinitialisation de la compensation automatique

Si pour une raison quelconque, vous souhaitez réinitialiser la compensation effectuée à l'aide de la fonction Compensation automatique, appuyez sur **SET** lorsque le texte [CLR Atd] est affiché. Un message vous demande de confirmer (texte clignotant **YES**) par une autre pression sur **SET** ou de sélectionner **no** à l'aide des touches **PLUS** ou **MOINS**, puis de valider en appuyant sur SET.



C36 Alignement du compas

Cette fonction est utilisée lorsque le Compas affiche une erreur de cap constante, c'est-à-dire qu'il n'est pas parfaitement aligné dans l'axe du bateau (il n'est pas nécessaire d'installer le capteur sur l'axe longitudinal du bateau). Assurez-vous d'avoir saisi la déclinaison magnétique locale avant de procéder à l'alignement, faute de quoi vous ne pourrez pas voir la différence entre la déclinaison magnétique locale et l'erreur d'alignement. Le compas peut être orienté à l'envers à 180° mais jamais à la perpendiculaire de l'axe longitudinal du bateau.

Appuyez sur **SET** et réglez [ADJ] l'angle en saisissant une valeur d'erreur. Si vous souhaitez ajouter 5°, saisissez 005°. Si vous souhaitez soustraire 5°, saisissez 355° (360 – 5).



C37 Alarme d'écart de route

Cette fonction permet de programmer une alarme d'écart de cap qui s'enclenche lorsque le cap moyen s'écarte de la route programmée au-delà de la valeur d'écart maximal programmée. L'écran affiche le texte [OCA OFF]. Appuyez sur **SET** pour saisir l'erreur de cap maximale, puis appuyez à nouveau sur **SET**.

La fonction comprend une temporisation de 30 secondes pour éviter les alarmes intempestives par mer formée. Pour désactiver la fonction, réglez l'écart programmé sur 00.

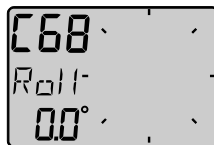


C68 Compensation du roulis

Ce réglage n'est valide que si la composante de roulis est sélectionnée en C73. Pour que l'activation de ce paramètre soit prise en compte, il faut quitter puis réactiver le mode paramétrage après avoir réglé C73 sur Roulis.

Réglage du compensateur du roulis : Posez le capteur de roulis suivant les instructions. Réglez la compensation de sorte que le roulis affiche 00° lorsque le bateau est à l'horizontale. En affectant le signe MOINS [-] avant la valeur, le roulis est diminué de cette valeur. Lorsque le réglage de compensation ne comporte pas le signe MOINS, la valeur saisie est ajoutée au roulis mesuré par le capteur. La raccordement d'un capteur de roulis augmente la précision des données de vitesse et de direction du vent en intégrant l'influence du roulis aux mesures effectuées.

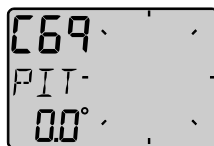
Le capteur de roulis n'est pas encore disponible (au moment de la rédaction de ce manuel).



C69 Compensation du tangage

Ce réglage n'est valide que si le paramètre Roll est sélectionné en C73 comme indiqué ci-dessus en §5.4.8.

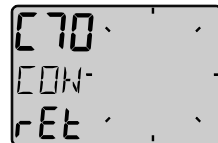
Réglage du compensateur du tangage : Posez le capteur de tangage suivant les instructions. Réglez la compensation de sorte que le roulis affiche 00° lorsque le bateau est à l'horizontale. En affectant le signe MOINS [-] avant la valeur, le tangage mesuré est diminué de cette valeur. Lorsque le réglage de compensation ne comporte pas le signe MOINS, la valeur saisie est ajoutée au tangage mesuré. La raccordement d'un capteur de tangage augmente la précision des données de vitesse et de direction du vent en intégrant l'influence du tangage aux mesures effectuées.



C70 Paramétrage NX2

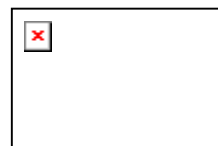
Pour revenir en page normale, appuyez sur **SET** lorsque le texte [rET] est affiché.

Lors du paramétrage, il faut indiquer au réseau Nexus l'emplacement des capteurs de loch et de girouette-anémomètre. Ceci est important car vous pouvez en option raccorder ces capteurs directement au serveur.



C71 HDC-master

- [On] = Le capteur Compas est connecté au Compas.
- [OFF] = Le capteur girouette-anémomètre est connecté au Serveur NX2.



C72 Log-master

- [On] = Le capteur de loch est connecté au Compas.
- [OFF] = Le capteur de loch est connecté au Serveur NX2.



C73 Fonction sur entrée 3 du terminal

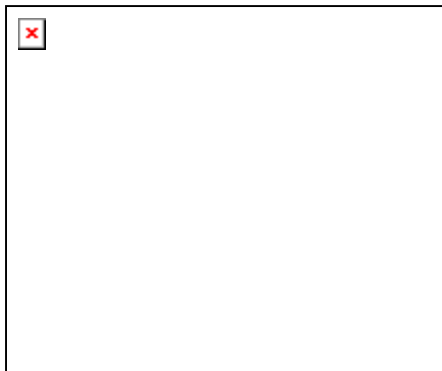
Sélectionnez la fonction attribuée à la broche 3 du terminal. Les fonctions ci-dessous sont disponibles. Si parmi les fonctions disponibles, vous sélectionnez une autre fonction que la température, cette donnée reste lisible en connectant directement le capteur de loch NX2 au serveur ou à la girouette-anémomètre.

- [TMP] Fonction température standard depuis le capteur de loch.
- [TRM] Utilisation du bouton de trim externe pour la fonction SPEED Trim.
- [STR] SPT] Utilisation du bouton de trim externe pour la fonction STEER Pilot.
- [[MOB] Utilisation du bouton de trim externe pour la fonction M.O.B.
- [Roll] Utilisation du capteur de roulis pour compenser l'angle et la vitesse du vent (non encore disponible au moment où nous rédigeons ce manuel).

Si vous sélectionnez le roulis, il faut effectuer d'autres paramétrages pour corriger l'angle de compensation. Cf. C68 5.4.8.

Lorsque Speed Trim [SPT] est sélectionné, une pression sur le bouton de trim externe transmet la commande de trim à tous les instruments via le réseau. Pour pouvoir régler à la fois la référence STEER et la référence TRIM, le mieux est de connecter un bouton de trim à la girouette-anémomètre pour la vitesse et de connecter un autre bouton de trim au Serveur pour le compas et l'angle du vent. Une telle installation vous permet d'effectuer une compensation selon la vitesse et l'angle du vent via deux boutons séparés.

Connexion du bouton de trim



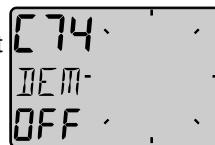
Raccordez le bouton de trim en vous référant au schéma. Le bouton doit être en contact lorsqu'on appuie dessus. Il est également possible de connecter plus d'un bouton en parallèle par exemple, un sur tribord et un sur bâbord.

Référence du bouton poussoir **19763**.

C74 Mode Démo

Le compas est doté d'un mode Démonstration. Sous ce mode, toutes les valeurs sont simulées. Cette fonction est particulièrement utile pour l'apprentissage des fonctions de l'instrument

La légende DEM s'affiche toutes les 7 secondes pour vous avertir que l'appareil est en mode démonstration.



Entretien et recherche de pannes

Entretien

- Nettoyez l'instrument avec une solution savonneuse douce et rincez à l'eau claire.
- N'utilisez ni détergents ni nettoyeur à haute pression.
- Au moins une fois par an, vérifiez toutes les connexions et enduisez-les de graisse au silicone.
- Hors des périodes d'utilisation de l'instrument, protégez la face avant avec le capot fourni d'origine
- Lors des périodes prolongées de non utilisation il est recommandé de déposer les instruments et les capteurs et de les stocker à l'intérieur du bateau ou à terre à température ambiante.



Recherche de pannes

Avant de contacter votre revendeur NX2, et afin de l'orienter dans sa recherche de pannes, vérifiez les points suivants et établissez une liste de :

- Tous les instruments et capteurs, y compris leur numéro de logiciel.
- Les numéros d'identification de chaque instrument (affiché à la mise en marche) sur le bus de données du réseau NEXUS

Généralités

Dans la plupart des cas, les pannes sont dues à de mauvaises connexions ou installations. Par conséquent vérifiez toujours les points suivants :

- l'installation et les connexions ont été réalisées en conformité avec les instructions de pose (Voir 2.1),
- les bornes à vis sont soigneusement serrées,
- les contacts ne montrent aucun signe de corrosion,
- aucune extrémité de fil n'est dénudée, risquant de provoquer des courts-circuits,
- aucun câble n'est usé ou pincé,
- la tension de la batterie est suffisante (minimum 10 V. CC),
- le fusible est intact ou le disjoncteur fermé,
- le fusible est de taille et de calibre appropriés,
- le même numéro d'identification réseau n'est pas attribué à deux instruments (voir 3),
- La temporisation des données de cap et de vitesse est la même sur tous les instruments (La temporisation est réglable individuellement sur chaque instrument).

Panne - solution

1. Compas : pas d'affichage [---] ou cap erroné.

- Contrôlez le réglage C71.
- Vérifiez que la déclinaison magnétique locale est correctement réglée – C32.
- Assurez-vous que la compensation automatique a été effectuée : C33.
- Contrôlez l'absence de perturbations magnétiques.
- Assurez-vous que le capteur soit aligné correctement (Cf.C36, 5.3.4).

2 Fonctions vitesse et distance : pas d'affichage [---]

- C13 doit être sur ON. Cf. 5.1.2

- Vérifiez que le réglage de C72 est conforme à votre installation.
- Vérifiez que la roue à aubes du loch tourne librement et n'est pas sale.
- Vérifiez qu'il n'y ait pas des résidus d'antifouling à l'intérieur du passe-coque.

Messages d'erreur

Les messages d'erreur suivants peuvent s'afficher à l'écran :

ERROR 2	Réseau Nexus manquant, vérifiez le code de couleur des connexions
ERROR 3	Aucune donnée réseau reçue pendant un certain laps de temps
ERROR 10	Erreur d'échelle causée par un mauvais format, par ex. 430°.
ERROR 11	Commande déportée ne pouvant être exécutée.
ERR 17	Déclinaison magnétique trop faible.
ERR 18	Auto compensation en cours
ERR 19	Erreur de contrôle de la compensation automatique, renouvelez la procédure.

Si d'autres messages d'erreur apparaissent à l'écran du Compas, contactez votre revendeur NX2.

Caractéristiques

Caractéristiques Techniques

Dimensions:	Compas : 113 x 113 mm. (4.3 x 4.3 ")
Câble Instrument :	0.4 m (16 ")
Alimentation :	12 V CC (10-16 V). L'instrument est protégé contre l'inversion de polarité
Consommation	
Instrument :	0,08 W 0.8 W (Avec éclairage maximum)
Capteur loch et temp :	12 mW
Capteur gir.-anémomètre :	50 mW
Gamme de Température	Stockage : -30° à +80°C (-22° à +176°F) Utilisation : -10° à +70°C (14° à +158°F)
Poids :	Instrument: 283 g (10 oz). Capteur: 650 g (23 oz)
Boîtier :	Instrument. étanche Capteur : étanche

Approbation CE

Les produits sont conformes aux normes EMC (compatibilité électromagnétique) en terme d'immunité et d'émission suivant la norme EN 50 08-et EN 55022

Introduction au bus de données NEXUS et politique Utilisateur

Introduction :

Le bus de données NEXUS est un bus de données multi-émetteur multi-récepteur spécialement conçu pour des applications marines. Il utilise la norme RS485 et peut raccorder jusqu'à 32 émetteurs et/ou récepteurs pour former un réseau local. La transmission de données est synchrone avec 1 bit de départ, 8 bits de données, 1 bit de parité, 2 bits d'arrêt . La vitesse de transmission est de 9600 bauds.

Politique utilisateur :

Le bus de données NEXUS est accessible aux nouveaux utilisateurs et applications sans licence ni droit d'entrée. Le bus de données est cependant la propriété du constructeur, ce qui signifie que les caractéristiques doivent être respectées afin de ne pas mettre en cause les engagements du constructeur en matière de performance et de sécurité du bus de données Nexus.

Pour la plupart des applications PC, l'interface duplex intégral (Réf. 21248) est un outil particulièrement précieux pour la gestion des données en temps réel, la modification et l'enregistrement de points de route vers un dossier PC ou vers le serveur et/ou vers un GPS. L'interface est livrée avec un câble interface entre le PC et le Serveur ou les instruments NX2 et/ou au GPS NX2. Un connecteur D-sub à 9 broches est connecté au port RS232 du PC.

Accessoires en option

Vous trouverez ci-dessous une liste d'accessoires en option. Veuillez contacter votre revendeur NX2 pour de plus amples informations.

Ensembles NX2 complets

22118-3	Multi Control et Serveur, câble 8 m
22118-2	Multi Control et Serveur avec capteur loch-speedomètre et sonde de profondeur, câble 8 m
22118-1	Loch speedomètre avec capteur, câble 8 m
22118-4	Girouette-anémomètre avec capteur, câble 25 m, étrier de mât
22118-5	Compas, avec capteur 35°, câble 8 m
22118-6	Positionneur GPS avec Antenne GPS, câble 8+10m

Capteurs et Sondes NX2/Nexus

22120-1	Serveur complet avec câbles d'alimentation 3m
20707	Capteur Loch/Température, câble 8 m (Pour Nexus et Star)
19915-8	Sonde de profondeur, câble 8 m (pour NX2 seulement)
21731	Capteur Compas 35°, câble 8 m
20860	Capteur Compas 45°, câble 8 m
20721	Capteur Girouette-anémomètre, câble 25 m, étrier de mât
20721-1	Capteur girouette-anémomètre CF, Fibre de carbone, longueur 1260 mm, 380g, livré sans câble de mât.
20594	Câble de mât Nexus 25 m
21721	Boîtier MTC (Compensation de rotation du mat), câble 8 m, pour Girouette-anémomètre.
69980	Boîtier MRC (Compensation de rotation de capteur de tête de mât)
21970	Antenne GPS, avec sortie NMEA 0183
21735	Etrier pour antenne GPS et capteur compas 35° pour montage sur cloison.

Instruments Numériques NX2 (tous livrés avec câble 0,2 m)

22117-1	Loch-speedomètre
22117-3	Multi Control
22117-4	Girouette-Anémomètre
22117-5	Compas
22117-6	Positionneur GPS
22117-7	Pilote automatique

Instruments Analogiques NX2 (tous livrés avec câble 0,2 m)

22115-01	Angle de vent analogique NX2 Analog Wind Angle
22115-02	Steer Pilot Analogique NX2 Analog Steer Pilot
22115-03	Accéléromètre (speed Trim) analogique NX2
22115-05	Speedomètre analogique NX2 0 à 16 nœuds
22115-06	Speedomètre analogique NX2 0 à 50 nœuds
22115-07	Sondeur analogique NX2 0 à 200 m
22115-08	Sondeur analogique NX2 0 à 600 pieds
22115-09	Angle de barre analogique NX2
22115-10	Compas analogique NX2
22115-11	NX2 Analogique Vitesse GPS 0 à 16 nœuds
22115-12	NX2 Analogique Vitesse GPS 0 à 50 nœuds
22115-13	NX2 Analogique Cap GPS

Télécommande Nexus

21210	Télécommande (RCI), avec contrôle du pilote automatique, câble 5 m, étrier
21218-1	Etrier télécommande
20966	Connecteur 4 broches, NOUVEAU modèle (permet l'interconnexion de câbles)

	Multi XL Nexus
21680-1	Multi XL, câble 4 m (Télécommande ou Multi Center nécessaires pour contrôler le Multi XL).
21684-1	Ensemble Multi XL, Multi XL et Télécommande
69995	Etrier de tête de mât XL en aluminium pour Multi XL et Nexus / Star 110x110 mm.
	GPS NX2
22118-6	GPS avec Antenne GPS, câble 8+10m
22117-6	GPS
21970	Antenne GPS, avec sortie NMEA 0183
20992-2	Etrier Antenne GPS, plastique, avec taraudage 1" x 14 tpi
21735	Etrier pour antenne GPS et capteur compas 35° pour montage sur cloison.
	Composants pilote automatique Nexus
22117-7	Pilote automatique
21210	Télécommande avec contrôle du pilote automatique, câble 5 m, étrier
22115-09	Angle de barre analogique NX2
21035-2	Calculateur A-1510, câble 8 m
20860	Capteur compas 45°, câble 8 m
21731	Capteur compas 35°, câble 8 m
21036	Emetteur d'angle de barre RFU-25, câble 15 m, connexion par biellette à rotule 230 mm x 2
69981	Emetteur linéaire d'angle de barre
21134	Pompe hydraulique PF-0.3 12V
21134-24	Pompe hydraulique PF-0.3 24V
21341	Pompe hydraulique PF-0.3S 12V, avec électrovanne
21341-24	Pompe hydraulique PF-0.3S 24V, avec électrovanne
21136	Unité de puissance linéaire AN-23, course 229 mm, poussée maximale 680kg
69991-12	Unité de puissance linéaire intégrée HP-40, course 254 mm, poussée maximale 500 kgf

Abréviations

Abréviation	Signification	
	Anglais	Français
ADJ	ADJust	Réglage
APP	Apparent	Apparent
AWA	Apparent Wind Angle	Angle du vent apparent
AWS	Apparent Wind Speed	Vitesse du vent apparent
BAT	BATtery	Batterie
BSP	Boat Speed	Vitesse du bateau
BTW	Bearing To Waypoint	Relèvement du point de route
C	Celsius	Centigrade
CAL	Calibrate	Paramétrage
CON	Configuration	Configuration
CHK	CHeCK	Contrôle
DEM	Demonstration mode	Mode Démonstration
F	Fahrenheit	Fahrenheit
HDC	Heading	Cap
Km	Kilometre	Kilomètres
KTS	KnoTS	Nœuds
L	Local	Local
LCD	Liquid Crystal Display	Ecran LCD
LOW	LOW	Bas
MAG	Magnitic	Magnétique
MAX	MAX	Maximum
Mh	Miles per hour	Miles/heure
MID	MID	Moyen
MIX	Mixture	Mélange
NAV	NAVigate	Navigation
NXT	NeXT	Suivant
RET	RETurn	Retour
SEA	SEA dampening	Temporisation état de la mer
SOG	Speed Over Ground	Vitesse sur le fond
STA	STAtic	Statique
TMP	TeMPerature	Température
TRM	TriM	Trim
TRP	TRiP	Loch journalier
Tru	True	Vrai
TWA	True Wind Angle	Angle du vent vrai
TWD	True Wind Direction	Direction du vent vrai
TWS	True Wind Speed	Vitesse du vent vrai
Unt	Unit	Unité
USR	UseR	Utilisateur
VAR	VARiation	Déclinaison
VMG	Velocity Made Good	Vitesse corrigée
WIA	Wind Angle	Angle du vent
W	West	Ouest
XTE	Cross Track Error	Ecart Traversier
-	MOINS	Moins
+	Plus	Plus

GARANTIE

GENERALITES

Tous nos produits sont conçus et fabriqués selon les normes industrielles les plus sévères. Si les appareils sont installés, entretenus et utilisés suivant les instructions contenues dans le manuel d'installation et d'utilisation, ils vous donneront satisfaction durant de nombreuses années. Notre réseau international de distributeurs est à même de vous procurer les informations et l'assistance nécessaires à tout endroit du monde.

Veillez remplir la carte de garantie ci-dessous et la retourner à votre importateur pour permettre l'enregistrement du produit.

GARANTIE LIMITEE

La garantie couvre la réparation des pièces comportant un vice de fabrication et comprend les coûts de main-d'œuvre sous réserve que la réparation soit effectuée dans le pays où l'appareil a été acheté. La durée de la garantie est spécifiée dans le manuel du produit et débute à la date d'achat de l'appareil. Les termes de la garantie Fabricant ci-dessus sont contractuels et excluent toute autre clause, explicite ou implicite. Il ne pourra être fait appel en aucun cas à la garantie Fabricant en cas d'incompatibilité de nos produits pour une application particulière.

CONDITIONS

- Pour toute intervention sous garantie, il est nécessaire, sous peine d'invalidité, d'accompagner le produit de la carte de garantie ainsi que de la preuve d'achat (facture, ticket de caisse, etc.). Les demandes de garantie sont subordonnées au respect des clauses et procédures ci-dessous.
- La garantie ne peut être transférée à un tiers et ne s'applique qu'à l'acheteur d'origine.
- Sont exclus de la garantie les produits dont les n° de série auront été effacés, ceux qui auront été mal installés ou qui auront été protégés par un fusible de type incorrect ainsi que ceux dont la panne résulte d'un usage impropre. Les causes extérieures, y compris les réparations ou les modifications non effectuées par le fabricant ou par son importateur, ainsi que l'utilisation du matériel en dehors de conditions de fonctionnement spécifiées pour le produit, entraînent la nullité de la garantie.
- Le Fabricant dégage toute responsabilité pour tout dommage causé directement ou indirectement par le mauvais fonctionnement de l'appareil. Il dégage également sa responsabilité pour tout dommage personnel lié à l'utilisation de l'appareil.
- Le fabricant, ses importateurs ou revendeurs ne sont pas redevables des coûts induits par les essais en mer, les expertises d'installation ou les visites effectuées à bord du bateau aux fins de contrôle de l'appareil, que celui-ci soit ou non sous garantie. Ils se réservent le droit d'appliquer un tarif approprié pour de telles interventions.
- Le fabricant se réserve le droit de remplacer tout produit lui ayant été retourné pour réparation sous garantie, par un produit équivalent, si la réparation ne peut être effectuée dans des délais acceptables.
- Les termes et les clauses de la garantie ci-dessus ne se subrogent pas aux droits des consommateurs

PROCEDURE

L'appareil doit être retourné à l'importateur ou à l'un de ses revendeurs agréés dans le pays où il en a été fait l'acquisition. Après acceptation, les demandes de garantie seront traitées et retournées à l'expéditeur sans débit.

Si l'appareil a été utilisé hors du pays d'achat, il peut être retourné à l'importateur du pays où il est utilisé, ou à l'un de ses revendeurs agréés. Dans ce cas, la garantie ne couvre que le remplacement de pièces défectueuses. Les frais de main d'œuvre et d'expédition seront facturés à l'expéditeur au tarif en vigueur.

MISE EN GARDE

En mer, il est indispensable de faire preuve de prudence et de sens commun; L'instrument de navigation ne doit être considéré que comme une aide à la navigation.

La politique d'amélioration de ses produits peut conduire le Fabricant à procéder à des modifications sur les spécifications du produit sans avertissement préalable

Id. Fichier :

CARTE DE GARANTIE

A RETOURNER A VOTRE DISTRIBUTEUR NATIONAL

PROPRIETAIRE:

Nom : _____

Rue : _____

Ville/C.P.: _____

Pays: _____

Nom du produit : **N° de série ::**

	A	B	C	1	2	3	4	5	6	7
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐
_____	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐	☐

Date d'achat : _____ Date Installation _____

Cachet du Revendeur :☐Cochez cette case si vous ne souhaitez pas recevoir d'informations
relatives à nos futures produits

Copyright ©:
Nexus Marine AB
Kuskvägen 4, 191 62 Sollentuna, Sweden
Tel: +46 -(0) 8 – 506 939 00. Fax: +46 -(0) 8 -506 939 01
www.nexusmarine.se