Afficheur
Numérique Double

micronet

Conformité CE

Tous les équipements Tacktick sont conçus avec les meilleurs standards de l'industrie pour une utilisation de loisir en environnement marin. La conception et la fabrication des équipements Tacktick sont conformes aux obligations de compatibilité électro-magnétique. L'obtention des performances attendues est conditionnée à une bonne installation de l'équipement.

⚠ Important

Du fait de la technologie de communication sans fil utilisée, les instruments Micronet ne sont recommandés que pour les voiliers de moins de 18 mètres (60 pieds). Veuillez contacter votre distributeur Tacktick si vous voulez installer les instruments sur un bateau construit en aluminium ou en acier.

Comme tout instrument électronique de navigation, votre système Micronet est conçu pour une utilisation d'aide à la navigation. Le skippeur conserve sa responsabilité de veille permanente et d'évaluation des conditions rencontrées.

		Page
1	**Information**	
1.1	Introduction -	2
1.2	Spécifications -	2
1.3	Gestion électrique et vie de la batterie -	2
1.4	Sécurité et mise au rebus -	4
2	**Utilisation**	
2.1	Informations affichées -	5
2.2	Allumer et éteindre l'instrument -	6
2.3	Rétro éclairage -	6
2.4	Signaux sonores et alarmes -	6
2.5	Utilités -	8
2.6	Utilisation des chapitres et pages -	9
2.7	Description des chapitres et pages -	11
3	**Paramétrage et calibration**	
3.1	Entrer en mode paramétrage et calibration -	18
3.2	Chapitres et pages du paramétrage et de la calibration -	18
3.3	Editer les valeurs -	18
3.4	Description des pages de paramétrage -	20
3.5	Description des pages de calibration -	23
4	**Essais en mer et calibration**	
4.1	Décalage de profondeur -	29
4.2	Calibration de la vitesse -	30
4.3	Calibration du vent -	31
4.4	Compensation du compas -	32
5	**Installation**	
5.1	Outillage nécessaire et nomenclature -	33
5.2	Précautions et conseils de positionnement -	33
5.3	Montage avec support -	34
5.4	Montage en surface -	35
5.5	Connexion à une alimentation externe -	36
6	**Maintenance et résolution de problèmes**	
6.1	Entretien et précautions d'usage -	37
6.2	Résolution de problème et support technique -	37
7	**Informations de garantie**	

1 Information

1.1 Introduction

Votre instrument Micronet est alimenté à vie par son environnement. Même avec toutes les fonctions intégrées et un affichage visible par toute condition, le courant électrique demandé est si faible que son alimentation solaire performante est suffisante.
Combiné aux autres instruments de la gamme Micronet, cet afficheur devient un des éléments d'une centrale de navigation complète.

1.2 Spécifications

Hauteur des digits:	20mm (0.8")
Eclairage:	3 Niveaux avec une extinction automatique de jour Contrôle local ou global (pour tous les éléments)
Alimentation:	Alimentation solaire 300 hrs d'autonomie par jour, 7 nuits avec éclairage maximal, 20 nuits en éclairage économique sans recharge
Unité d'affichage:	Vitesse du bateau (Nœuds, Km, mile (anglo-saxon) par heure) Distance (Mile Nautique, Mile Anglo-saxon, Kilometre) Profondeur (Mètres, pieds, Fathom) Vitesse du vent (Nœuds, mètre seconde, Beaufort)
Alarme:	Alarme sonore de profondeur, vent et homme à la mer
Poids:	285g (0.63lbs)
Temp. d'utilisation:	-10^{O} to $+60^{O}$C (14^{O} to 140^{O}F)
Fréquence:	868 MHz ou 916 MHz

Cette unité peur être contrôlée en utilisant l'afficheur télécommandé T113

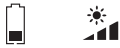
1.3 Gestion électrique et vie de la batterie

L'approche révolutionnaire de la gestion électrique de Tacktick est à la base de votre instrument mn100. En réduisant, d'une part, la consommation électrique et en maximisant, d'autre part, le potentiel énergétique du soleil, un instrument mn100 devient virtuellement un équipement perpétuel.

L'état énergétique est indiqué par 2 icônes sur l'afficheur de l'instrument :

Niveau de batterie et ratio de charge

Utilisées conjointement, ces icônes vous montrent l'état de l'alimentation de votre instrument.

Journée ensoleillée 		Batterie chargée et alimentée au maximum par le soleil.
		Batterie basse mais en cours de chargement par le soleil.
Ciel couvert 		Batterie chargée ne nécessite pas de chargement supplémentaire.
		Batterie basse mais qui maintient son niveau.
Nuit 		Batterie chargée mais pas de chargement en cours.
		Batterie basse et pas de chargement en cours.
Niveau des batteries BAS		Il est recommandé de laisser l'instrument à la lumière du jour un certain temps pour recharger la batterie, ou de la recharger à partir d'une alimentation externe 9 -30 V. Une batterie vide se recharge en à peu près 12h d'exposition en plein soleil.

En utilisation nocturne, la consommation peut être sérieusement réduite en basculant au niveau de contraste 1 ou OFF. Si l'éclairage n'est pas nécessaire pour les instruments placés sous le pont,il vaut mieux les configurer en contrôle local du contraste (voir pages 27 -s37) de tel sorte que l'énergie ne soit pas gaspillée pour des instruments qui ne sont pas regardés.

Note: Si la batterie interne est chargée au maximum, son exposition devient inutile car son ratio de charge restera faible.

⚠ Si les instruments sont conservés pendant une longue période sans utilisation (Hivernage) vérifiez que les batteries soient chargées au maximum avant stockage.
Si nécessaire, connectez à une alimentation 9-30 V pendant 24 h avant stockage.

Mode veilleuse

Si le bateau est à l'arrêt ou que le cap reste constant pendant 12h votre instrument Micronet va s'arrêter pour économiser l'énergie. Une alarme d'économie d'énergie sonne avant que le système ne s'arrête. En pressant un bouton dans les 10 secondes après le début de l'alarme, le système restera allumé.

Le rétro éclairage s'arrête automatiquement à la lumière du jour.



La lumière artificielle NE rechargera PAS votre batterie. Placer votre instrument Micronet proche d'une lumière artificielle va sérieusement endommager l'instrument. Recharger uniquement à la lumière naturelle du jour.

Alimentation externe

Dans le cas où les instruments sont montés de façon fixe sous le pont du bateau, il sera nécessaire d'appliquer une source d'alimentation externe pour éviter une décharge complète de la batterie interne.

Les connexions à l'arrière de l'instrument permettent une alimentation externe de 9V à 30 V DC. La connexion peut être faite à partir de l'alimentation générale du voilier ou à partir d'une pile de 9 V. Il est recommandé de n'utiliser cette technique d'alimentation permanente que dans le cas de système fixe et pas dans le cas d'un montage avec support.

La connexion à une pile 9 V (PP3) rechargera complètement la batterie interne en 24 heures.

1.4 Sécurité et mise au rebus

Votre instrument Micronet contient du Manganèse , du Lithium, de la Dioxide. Les batteries doivent être jetées correctement. Ne jetez aucun instrument dans une poubelle domestique. Référez vous aux règlements en vigueur dans votre pays.

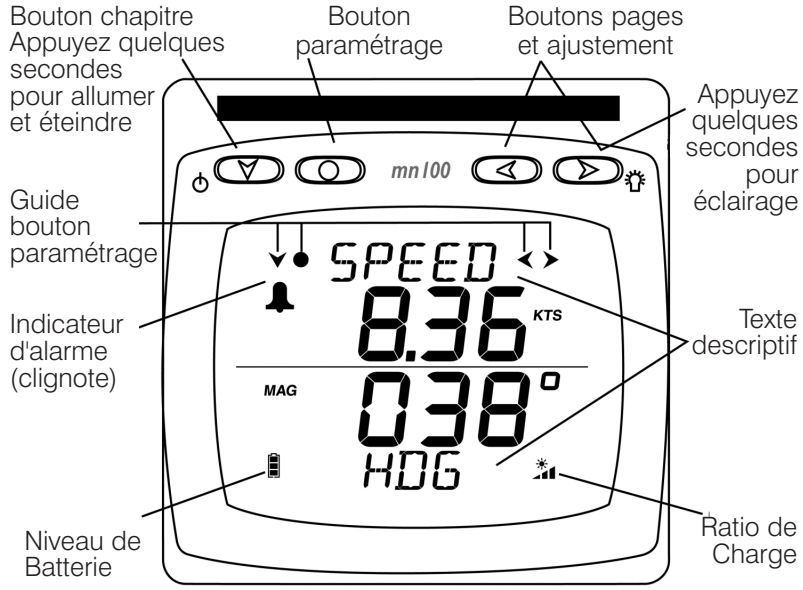
Dans le doute, vous pouvez renvoyer l'instrument à la société Tacktick afin qu'elle le retraite convenablement.

2 Utilisation

Important:

Vérifiez que la procédure "Auto Network" décrite dans les instructions jaunes et que le paramétrage et la calibration aient été réalisés correctement avant d'essayer d'utiliser votre instrument Micronet en navigation.

2.1 Informations affichées



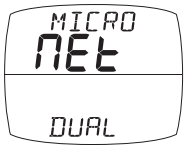
Icônes affichées

les icônes suivantes sont utilisées pour afficher l'information sur l'écran:
KTS, KPH, MPH pour afficher les unités de vitesse
KTS, M pour afficher les unités de vitesse du vent
TRUE, APP pour indiquer le vent réel ou apparent
TRUE, MAG pour indiquer les positions et les caps réels ou magnétiques
LAT, LON pour indiquer la latitude et la longitude
LOG, TRIP pour indiquer la distance totale parcourue ou la distance à parcourir
o pour indiquer les degrés d'angle ou la température

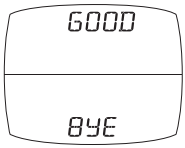
2.2 Allumer et éteindre l'instrument

Pour éteindre ou allumer votre système Micronet, sélectionnez un afficheur et appuyez sur le bouton ▼ pendant 2 secondes.

Allumer

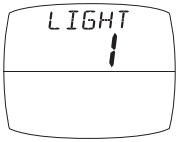


Éteindre



2.3 Rétro éclairage

A n'importe quel moment de l'utilisation, appuyez pendant 2 secondes la touche ► pour accéder au contrôle de l'éclairage.



Pressez les boutons ◄ et ► pour naviguer entre les réglages OFF, 1, 2 et 3 .pendant que l'éclairage s'adapte. En fonction du réglage de l'afficheur (voir page 27 -S37) vous contrôlez l'éclairage de tous les afficheurs ou seulement celui que vous manipulez.

Le rétro-éclairage s'arrête automatiquement à la lumière du jour (et ne fonctionne pas à la lumière du jour) grâce aux composants de sauvegarde d'énergie.

2.4 Signaux sonores et alarmes

A certains moments de l'utilisation, votre instrument Micronet va sonner pour indiquer un événement ou une alarme.

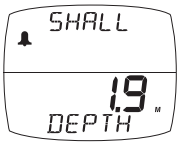
Allumage En fonctionnement intégré dans un réseau, l'instrument va sonner en s'allumant tout comme s'il est allumé manuellement en pressant ▼ pendant 2 secondes.

Bouton Une sonnerie retentie à chaque pression sur un bouton. Une double sonnerie retentie si le bouton ○ est maintenu pendant 2 secondes.

Compte à rebours 1 bip à chaque minute du décompte.
Durant la minute 1 bip toutes les 10 secondes.
Dans les 10 dernières secondes, un bip par seconde
Au top départ une séquence de 3 bips

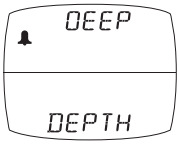
Alarme Séquence répétitive de 3 sonneries qui indique une alarme.
Le libellé de l'alarme est indiqué sur l'afficheur digital accompagné du symbole clignotant.
Pressez un bouton pour stopper le signal sonore. Voir p37 section sur recherche d'anomalie.

Alarme de profondeur- eau pas profonde



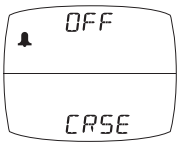
La profondeur de l'eau est tombée en dessous du niveau de l'alarme paramétrée. La valeur de la profondeur qui déclenche l'alarme peut être corrigée par un décalage de quille ou un décalage de ligne de flottaison.
Voir p 22 s11 pour paramétrér la fonction de l'alarme.
Cette alarme ne sonne pas quand la profondeur augmente au dessus du niveau de l'alarme paramétrée.

Alarme de profondeur - eau profonde



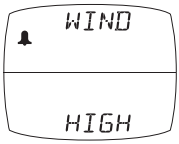
La profondeur de l'eau est passée au dessus ou est passée en dessous du niveau de l'alarme paramétrée.
La valeur de la profondeur qui déclenche l'alarme peut être corrigée par un décalage de quille ou un décalage de ligne de flottaison.
Voir p 22 s12 pour paramétrér la fonction de l'alarme.

Alarme hors cap



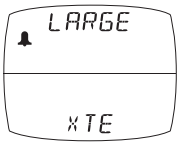
Le cap a dévié de sa valeur bloquée au dessus du niveau d'alarme paramétré.
Voir page 22 s13 pour paramétrer la fonction de l'alarme.
Voir p 17-P33 pour bloquer un cap.

Alarme vents forts



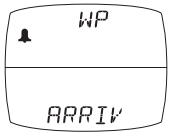
La vitesse du vent a augmenté au dessus du niveau de l'alarme paramétrée.
Voir p 23 s14 pour régler la fonction de l'alarme.
Cette alarme ne sonne pas quand la force du vent diminue en dessous du niveau de l'alarme paramétrée.

Alarme écart par rapport à la route directe



Ecart par rapport à la route directe vers le waypoint actuel a été signalée par le système GPS.
Voir p 22 s15 pour régler la fonction de l'alarme.

Alarme arrivée à point de passage



Un signal d'arrivée à point de passage a été reçu par le GPS. Le nom de la destination est indiqué sur la ligne du haut de l'afficheur.
Voir page 23 s16 pour paramétrer la fonction de l'alarme.

2.5 Les utilités

Le Verrou

L'avantage du verrou est une protection au cas où une touche importante est accidentellement appuyée, comme lors de grandes activités telles que sur les courses en yachts avec équipage. Si votre afficheur est situé de telle façon qu'il puisse être appuyé accidentellement, alors vous pouvez faire fonctionner le verrou de la façon suivante :

Appuyez pendant 2 secondes sur pour accéder au paramétrage (set up).
Appuyez plusieurs fois pour accéder au chapitre **OPTS.**
Appuyez plusieurs fois pour accéder à la page **Key Lock**.



Appuyez sur la touche pour activer le verrou
Appuyez sur pendant quelques secondes pour sortir du paramétrage.
Une fois que le verrou est activé, le fait d'appuyer sur une touche fait réagir l'unité sur le verrou par un blocage rapide.
Appuyer sur suivi de pour débloquer les touches (cela va permettre aux touches de fonctionner pour une minute, pour ensuite se bloquer automatiquement).

Cacher les pages

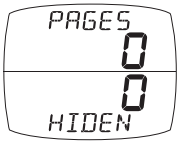
Pour cacher les pages que vous ne voulez pas utiliser et configurer un instrument à vos besoins :
Appuyez quelques secondes pour accéder au set up.
Appuyez plusieurs fois pour accéder au chapitre **OPTS**.
Appuyez plusieurs fois pour accéder à la page **Page Hiding**.



Appuyez pour activer le page hiding pour 5 minutes.
Appuyez sur pendant quelques secondes pour sortir du setup.
Une fois que le page hiding est activé,Appuyer 2 secondes pour cacher une page.
Un délai de 5 minutes est accordé pour permettre la sélection des pages à cacher.

Récupérer les pages cachées

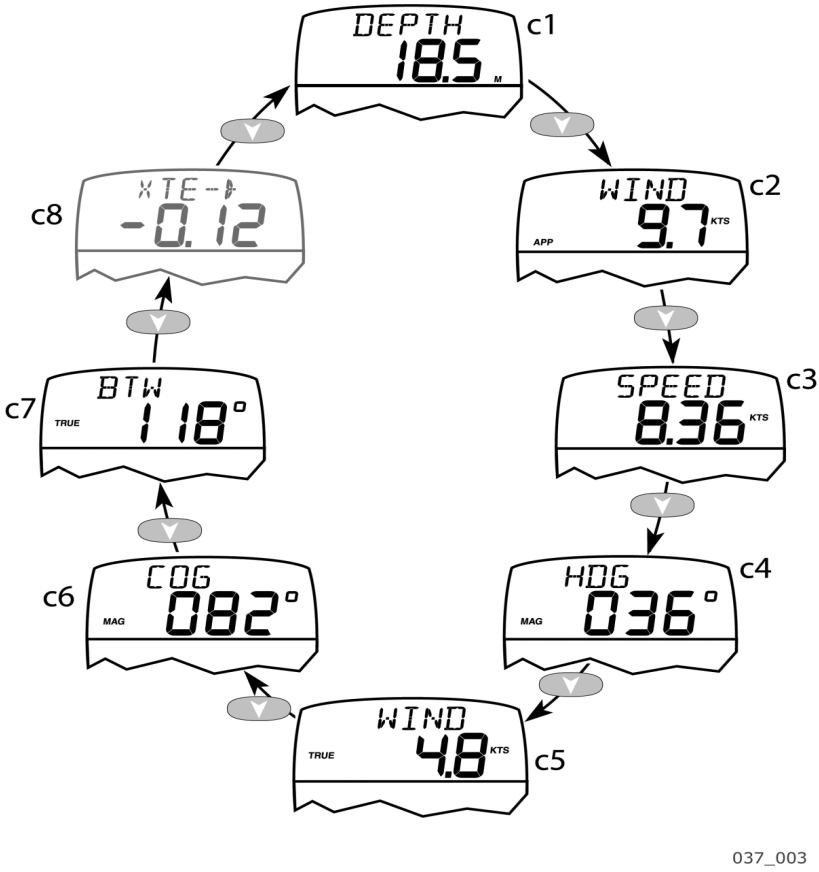
Pour enlever le Page Hiding et retourner à toutes les pages visibles:
Appuyez quelques secondes pour accéder au set up.
Appuyez plusieurs fois pour accéder au chapitre **OPTS.**
Appuyez plusieurs fois pour accéder à la page **Page Hidden.**



L'afficheur montre le nombre de pages cachées
Appuyez . brièvement pour récupérer les pages cachées, l'afficheur fait le compte à rebours à partir de 3.
Appuyez sur pendant quelques secondes pour sortir du paramétrage.

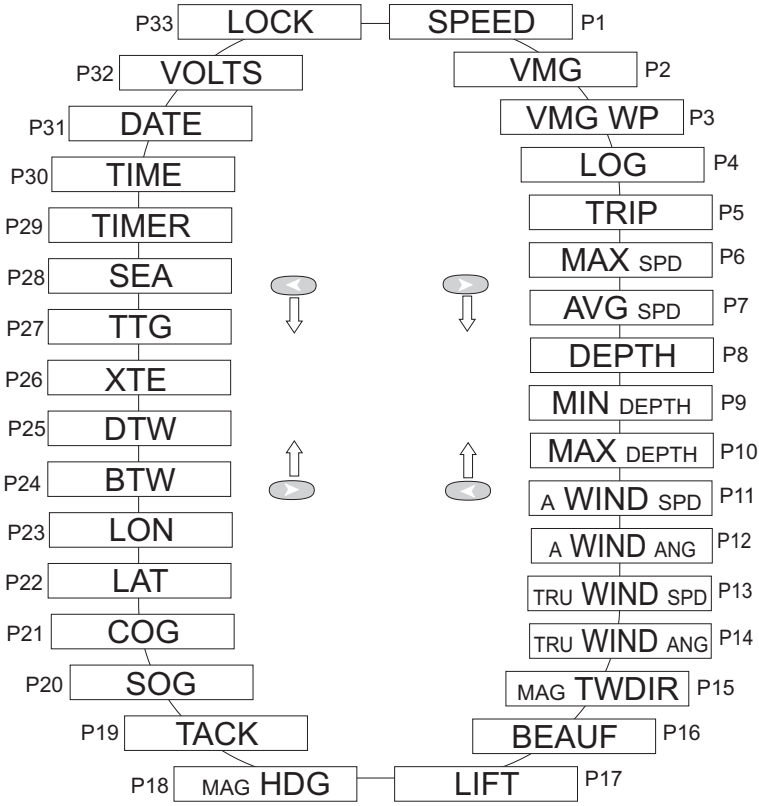
2.6 Utilisation des chapitres et pages

Les informations fournies par l'instrument sont organisées en "Chapitres et Pages" en utilisant les touches pour naviguer entres les chapitres qui apparaissent dans le cadran du haut e and pour se déplacer entre les pages au sein d'un chapitre qui défilent dans le cadran du bas.



(Séquence des chapitres dans le cadrant du haut
Description complète des chapitres page 11 - c1 à c8)

Il est possible de sélectionner n'importe quelle page (cadran du bas) avec n'importe quel chapitre (cadran du haut) ce qui vous permet de choisir le couple d'informations que vous souhaitez voir affiché quand vous le souhaitez.
Une fois qu'une page a été sélectionnée, elle sera associée au chapitre. Quand le chapitre sera sélectionné à nouveau dans le cadran du haut, la page apparaîtra dans le cadran du bas. Ceci vous permettra de retrouver votre sélection avec un maximum de 8 pressions sur la touche chapitre .



Liste des choix de pages visibles dans le cadran du bas
(Pour une description complète voir page 12 -p1 to p33)

Pour vous déplacer à travers les pages en groupe de chapitres, appuyez sur . pour quelques secondes. Pour bouger de page en page individuellement, lâchez , et avancez et reculez en appuyant une fois sur les touches et .

2.7 Description des pages et chapitres

Chapitres

C1 Depth (Profondeur)



Profondeur actuelle sous le navire mesuré par le sondeur. La valeur affichée peut être corrigée par un décalage de quille ou un décalage de ligne (voir page 29).

C2 Apparent Wind Speed (Vitesse du vent apparent)



Vitesse du vent apparent mesuré par l'anémomètre.

C3 Boat Speed (Vitesse du voilier)



Vitesse du voilier par rapport à l'eau mesuré par le capteur de vitesse.

C4 Heading (Cap)



Cap actuel du navire mesuré par le compas électronique. La valeur affichée a été corrigée par la calibration du compas. (voir page 32).

C5 True Wind Speed (Vitesse du vent réel)



La vitesse du vent réel est calculée par les instruments à partir des mesures de vent apparent (vitesse et direction) et de vitesse du bateau. Ces dernières données sont indispensables au calcul.

C6 Course Over the Ground (Route fond du voilier)



La route fond (COG : Course Over the Ground) du voilier est calculée par l'antenne GPS.

C7 Bearing to Waypoint (Cap du point de passage)



Cap du waypoint actuel. Le waypoint actuel est celui qui est défini sur le récepteur GPS connecté à la centrale. Le nom du waypoint est affiché.

C8 PROG (Chapitre paramétrable)

Chapitre paramétrable qui vous permet de choisir l'information que vous souhaitez parmi une liste et de l'afficher dans le cadran du haut (voir page 26-s35 pour le choix). Ce chapitre n'est pas affiché si aucun chapitre paramétrable n'a été défini dans le Setup.

Pages

P1 **Speed (Vitesse)**



Vitesse du navire par rapport à l'eau mesurée par le capteur de vitesse.

P2 **VMG to windward (vitesse du voilier sur axe du vent)**



Calcul la projection de la vitesse du voilier sur l'axe du vent. Cette valeur est calculée par l'afficheur à partir de la vitesse du voilier et de l'angle de vent réel.

P3 **VMG to waypoint (vitesse du voilier sur axe du point de passage)**



Calcul de la projection de la vitesse du voilier sur l'axe de la route vers la cible (waypoint). Cette valeur est calculée à partir d'un récepteur GPS ou d'un positionneur.

P4 **Log distance (Distance parcourue)**



Distance totale parcourue par le voilier depuis l'installation de la centrale ou la remise à zéro usine.

P5 **Trip distance**



Trip Distance (Distance parcourue)

Distance parcourue depuis la dernière réinitialisation TRIP

P6 **Maximum Speed (Vitesse Maximum)**



Vitesse maximale enregistrée depuis la dernière réinitialisation SPEED MAXIMUM.

P7 **Average Speed (Vitesse Moyenne)**



Vitesse moyenne obtenue depuis que le système est allumé ou depuis la dernière réinitialisation SPEED AVERAGE.

P8 **Depth**



Profondeur actuelle sous le voilier mesurée par le sondeur. La valeur affichée peut être corrigée par un décalage de quille ou un décalage de ligne de flottaison (voir page 29)

P9 **Minimum Depth (Profondeur Minimum)**



Profondeur minimale rencontrée depuis la dernière réinitialisation de cette valeur. Voir p20-s2 pour les détails de réinitialisation.

P10 Maximum Depth (Profondeur Maximum)



Profondeur maximale rencontrée depuis la dernière réinitialisation de cette valeur. Voir p20-s3 pour les détails de réinitialisation.

P11 Apparent Wind Speed (Vitesse du Vent Apparent)



Vitesse du vent apparent mesuré par l'anémomètre. Affiché dans les unités de mesure du vent sélectionnées.

P12 Apparent Wind Angle (Angle du Vent Apparent)



Angle du vent apparent par rapport à la direction du voilier mesuré par la girouette.
Affiché dans les unités de mesure du vent sélectionnées.

P13 True Wind Speed (Vitesse du Vent Réel)



La vitesse du vent réel est calculée par les instruments à partir des mesures de vent apparent (vitesse et direction) et de vitesse du bateau. Ces dernières données sont indispensables au calcul.

P14 True Wind Angle (Angle du Vent Réel)



L'angle du vent réel est calculé par les instruments à partir des mesures de vent apparent (vitesse et direction) et de vitesse du bateau. Ces dernières données sont indispensables au calcul.

P15 True Wind Direction (Direction du Vent Réel)



La direction du vent réel sur l'eau est calculée en tenant compte de la vitesse et du cap du bateau ainsi que de la vitesse et de l'angle du vent apparent. Toutes ces mesures sont indispensables pour le calcul.

P16 Beaufort Wind Strength (Vitesse du Vent Beaufort)



Vitesse du vent en échelle de Beaufort. La vitesse du vent sur l'eau est affichée en utilisant l'échelle de Beaufort (de 0 à 12). Cette valeur est calculée à partir de la vitesse et direction du vent apparent, de la vitesse et du cap du bateau. Toutes ces mesures sont indispensables pour le calcul.

P17 Wind Shift, Head or Lift (bascules du vent)



Bascules de vent : indique les bascules de vent par rapport à la direction du voilier. Suivre les variations de vent est un facteur clé de performance en louvoyage.

Le système détecte automatiquement la moyenne de la direction du vent en faisant la moyenne sur une durée de 2 à 60 minutes (cette durée peut être réinitialisée, voir p24 s25).

Pour outrepasser cette calculation automatique et pour paramétrer l'angle du vent de référence:

1. Si votre centrale comprend une girouette anémomètre, pressez simplement le bouton ; le vent actuel est enregistré comme direction du vent de référence et est affiché pendant 5 secondes pendant lesquelles vous pouvez l'ajuster grâce aux touches and .. Si la moyenne de la direction du vent change, appuyez à nouveau sur .
2. Si vous ne possédez pas de girouette naviguez au près serré, pressez la touche , virez de bord et une fois retourné au près serré, pressez à nouveau la touche .
   Si le vent de référence évolue, vous pouvez l'ajuster en pressant et maintenant la touche si vous naviguez bâbord, la touche si vous naviguez tribord, et la touche si vous êtes bout au vent.

Pour plus d'information consultez la brochure Tacktick : " utilisez les bascules de vent à votre avantage " .

P18 Heading (Cap)



Cap magnétique du voilier mesuré par le compas électronique. La valeur affichée a été corrigée par la calibration du compas. (voir page 32 s4.4).

P19 Heading on opposite tack (Le cap sur le bord opposé)



Cap que le bateau aurait s'il virait de bord face au vent et se retrouve au même angle de remontée sur l'autre bord. Cette valeur est calculée à partir de l'angle de vent apparent et du cap du voilier. Toutes ces mesures sont indispensables pour le calcul.

P20 Speed Over the Ground (vitesse fond du voilier)



La vitesse fond (SOG : Speed Over the Ground) du voilier est calculée par l'antenne GPS.

P21 Course Over the Ground (route fond du voilier)



La route fond (COG : Course Over the Ground) du voilier est calculée par l'antenne GPS.

P22 Latitude



Latitude actuelle du navire calculée par l'antenne GPS ou un récepteur GPS.

P23 Longitude



Longitude actuelle du navire calculée par l'antenne GPS ou un récepteur GPS.

P24 Bearing to Waypoint (Cap du waypoint actuel)



Cap du waypoint actuel. Le waypoint actuel est celui qui est défini sur le récepteur GPS connecté à la centrale.
Le nom du waypoint est affiché.

P25 Distance to Waypoint (distance du waypoint actuel)



Distance du waypoint actuel. Le waypoint actuel est celui qui est défini sur le récepteur GPS connecté à la centrale.
Le nom du waypoint est affiché.

P26 Cross Track Error (écart par rapport à la route directe vers waypoint actuel)



Ecart par rapport à la route directe vers le waypoint actuel. Le waypoint actuel est celui qui est défini sur le récepteur GPS connecté à la centrale. La flèche indique la direction à suivre pour se retrouver sur le waypoint.

P27 Time to Go to Waypoint (temps nécessaire pour arriver au waypoint)



Temps nécessaire qui reste pour arriver au waypoint. Ce temps est calculé par le GPS connecté à la centrale.

P28 Sea Temperature (Température de l'eau)



Température actuelle de l'eau mesurée par un capteur situé sur le capteur de vitesse.
Affichée dans les unités de température actuelles.

P29 **Timer (Chronomètre)**

Compte à rebours ou temps écoulé.
Pressez et maintenez 1 seconde la touche et utilisez les touches et pour fixer le temps du compte à rebours en minutes.
Pressez la touche pour sauver ce temps et préparer à déclencher le compte à rebours.
Pressez rapidement la touche pour démarrer le compte à rebours.

Fonctionnement du compte à rebours:
1 bip à chaque minute du décompte.
Durant la minute 1 bip toutes les 10 secondes.
Dans les 10 dernières secondes, un bip par seconde.
Au top départ une séquence de 3 bips.
Le temps écoulé depuis le départ est maintenant affiché jusqu'à ce que vous pressiez pendant 2 secondes la touche .

A tout moment pendant le décompte, une pression sur la touche synchronise à nouveau le décompte sur la minute la plus proche et continue son décompte à partir de cette valeur.

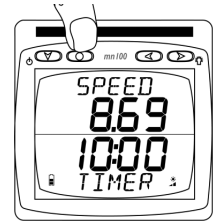
Example: Press at 3mins 24secs the timer will reset to 3mins 0 secs
Press at 7mins 52secs the timer will reset to 8mins 0 secs



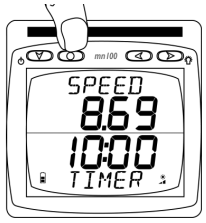
Appuyez et maintenez 1 seconde pour paramétrer la durée



Sélectionnez la durée de compte à rebours



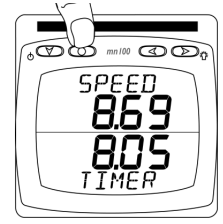
Appuyez et maintenez 1 seconde pour sauvegarder la durée



Appuyez pour commencer



Décompte de temp



Appuyez pour synchroniser à la minute pleine la + proche (8:00)

P30 Time (Heure)



Heure actuelle reçue par l'antenne GPS et éventuellement corrigée si un décalage a été paramètre (voir page 26s36).

P31 Date



Date actuelle reçue par l'antenne GPS.

P32 Volts (Tension)



La tension connectée au power input de l'émetteur de coque ou de l'interface sans fil (NMEA).

P33 Lock

Produit un indicateur en montrant l'évolution d'une valeur par rapport à une cible.

Tout d'abord sélectionnez le chapitre voulu dans le menu du haut à l'aide des touches ▼ .

Sélectionnez ensuite la page "Lock" à l'aide des touches ◄ or ► .



En appuyant sur ● vous bloquez la valeur du haut et le cadran du bas affiche la variation de la valeur actuelle.

Les variations des valeurs exprimées en unité sont affichées en pourcentage (%), celles exprimées en degrés sont affichées en degrés



Cap bloqué à 2690 évolution de +008 signifie cap actuel à 277°



Vitesse bloquée à 8.69 kts évolution de +10% signifie vitesse actuelle de 9.56 kts

3 Paramétrage et calibration

3.1 Entrer en mode paramétrage et calibration

Pour entrer dans le menu paramétrage et calibration, pressez pendant 2 secondes le bouton .

Non accessible pendant le compte à rebours du départ.

3.2 Chapitres et pages Paramétrage et calibration

Le paramétrage et la calibration sont organisés en "Chapitre et Page" en utilisant les touches (Chapitre) et the et (Pages) pour naviguer.

Le dessin ci-contre montre le synoptique des informations.

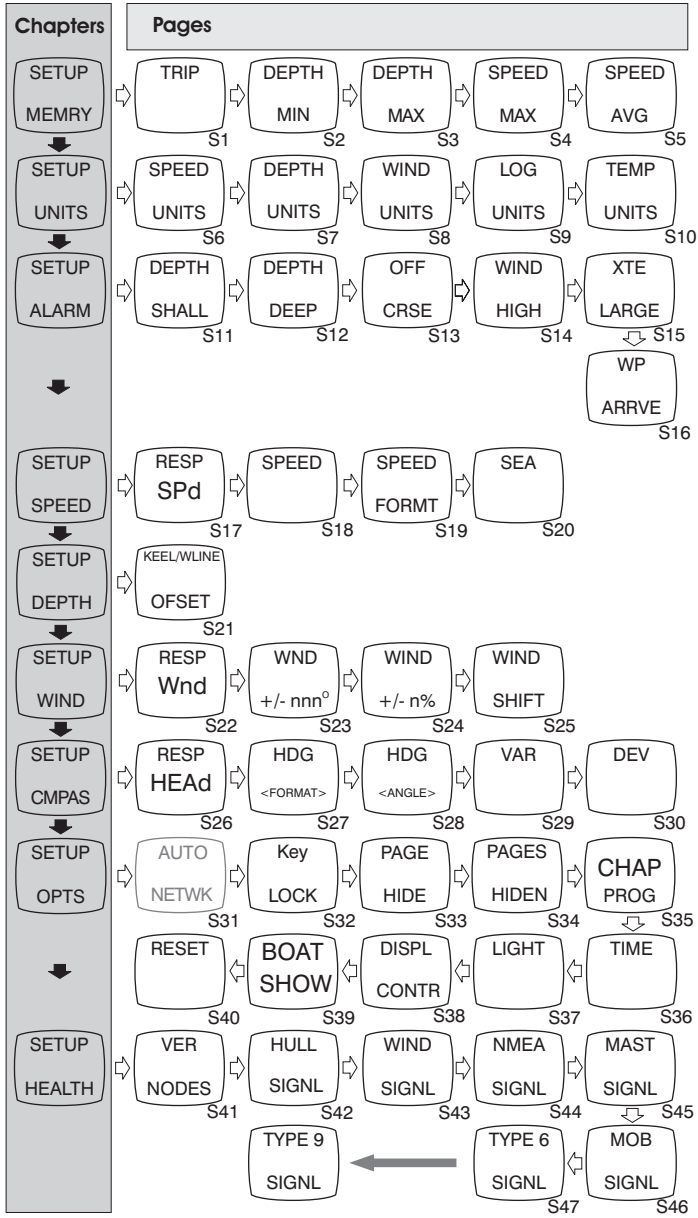
Note: A la différence de l'utilisation normale, il faut revenir à la première page avant de changer de chapitre.

La description complète des fonctions S1 à S47 figure dans les pages suivantes.

3.3 Editer les valeurs

Pour ajuster un paramètre, appuyez sur le bouton . Le paramètre va clignoter : les touches and permettent de modifier la valeur. Appuyez à nouveau sur le bouton pour valider le nouveau paramètre.

Paramétrage et calibration - Organisation des chapitres et des pages



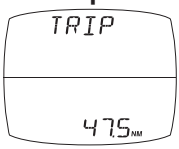
La description complète des fonctions S1 à S39 figure dans les pages suivantes

3.4 Description des pages de paramétrage

SETUP MEMORY - Chapitre Mémoire

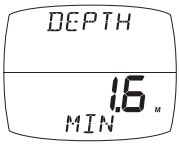
Dans chaque cas, pressez la touche rapidement pour re-initialiser..

S1 Trip Distance (Distance parcourue)



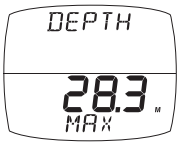
La distance parcourue depuis la dernière re-initialisation.
Re-initialisation à 0.00.

S2 Depth Minimum (Profondeur Minimum)



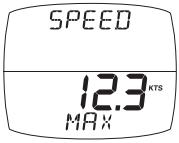
La profondeur minimale depuis l'allumage de la centrale ou la re-initialisation.
Re-initialise à la profondeur actuelle.

S3 Depth Maximum (Profondeur Maximum)



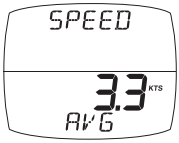
La profondeur maximum depuis l'allumage de la centrale ou la re-initialisation.
Re-initialise à la profondeur actuelle.

S4 Speed Maximum (Vitesse Maximum)



La vitesse maximum depuis l'allumage de la centrale ou la re-initialisation.
Re-initialise à la vitesse actuelle.

S5 Speed Average (Vitesse Moyenne)

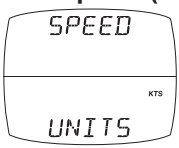


La vitesse moyenne depuis l'allumage de la centrale ou la re-initialisation.
Re-initialise à la vitesse actuelle.

SETUP UNITS - Chapitre Unité

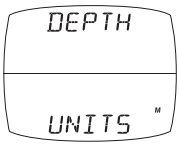
Pressez le bouton pour afficher, pressez ◄ ou ► pour modifier l'unité et pressez à nouveau pour valider l'unité choisie. La valeur par défaut est affichée en **gras**.

S6 Speed (Vitesse)



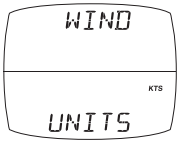
Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses.
Nœuds (Knots) ou Kilomètre par heure (KMH) ou mile (Anglo-saxon) par heure (MPH).

S7 Depth (Profondeur)



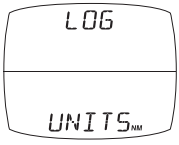
Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les profondeurs.
Pieds (Feet), Mètre, Brasse (Fathom).

S8 Wind (Vent)



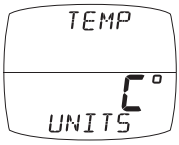
Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses de vents.
Nœud (Knots) ou Mètres par seconde.

S9 Distance



Paramétrez l'unité qui servira pour toutes les distances.
Miles Nautiques (NM), Kilomètres (KM) or Miles (SM).

S10 Temperature (Température)

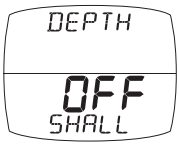


Paramétrez l'unité d'affichage des températures.
Degrés Celsius (^{0}C) ou Degrés Fahrenheit (^{0}F).

SETUP ALARMS - Chapitres Alarmes

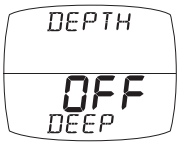
Dans chacun des cas, appuyez rapidement sur pour éditer et appuyez sur ou pour modifier les valeurs. Appuyez sur pour valider la valeur choisie.
Pour les valeurs (ON /OFF) la touche permet de basculer entre On et Off.
La valeur par défaut est affichée en **gras**.

S11 Shallow Water Alarm (Alarme de profondeur- eau pas profonde)



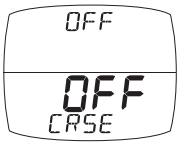
Saisissez la profondeur basse à partir de laquelle l'instrument se met en alarme. Valeurs possibles : **OFF** et de 0.0 à 25.0 pieds (0.0 à 7.6 mètres) (0.0 à 4.1 brasses). La valeur est affichée dans l'unité paramétrée. (page 21-s7 pour paramétrer les unités) et est sujette aux décalages de quille et ligne de flottaison (page 29 section 4.1 pour paramétrer un décalage). L'alarme sonne dès que la profondeur est passée sous le seuil et s'arrête si la profondeur passe au dessus de cette valeur.

S12 Deep Water Alarm (Alarme de profondeur - eau profonde)



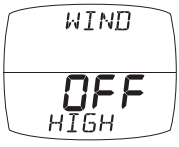
Saisissez la profondeur haute à partir de laquelle l'instrument se met en alarme. Valeurs possibles **OFF** et de 0.0 à 250 pieds (0.0 à 76,2 mètres) (0.0 à 41,6 brasses). La valeur est affichée dans l'unité paramétrée. (page 21-s7 pour paramétrer les unités) et est sujette aux décalages de quille et ligne de flottaison (page 29, section 4.1 pour paramétrer un décalage). L'alarme continue a sonner quelle que soit l'évolution de la profondeur.

S13 Off Course Alarm (hors cap)



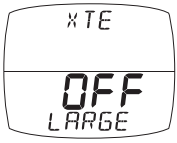
Sonne si le voilier s'écarte (cap) de plus qu'un cap fixé. (voir page 17 p33).
Off/<valeur en degrés>

S14 High Wind alarm (Alarme vents forts)



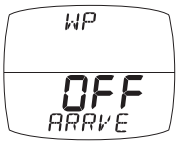
Saisissez la vitesse du vent a partir de laquelle l'instrument se met en alarme : **OFF** et 0.0 à 100 Nœuds (0.0 à 51.4 m/s) La valeur est affichée dans l'unité paramétrée (page 21-s8 pour paramétrer les unités).
L'alarme continue à sonner au delà du seuil mais cesse si la vitesse du vent passe en dessous.

S15 Cross Track Error Alarm (Alarme écart par rapport à la route directe)



Active l'alarme si la valeur XTE dépasse le seuil paramétré dans le GPS.
Options : On/**Off**.

S16 Waypoint Arrival Alarm (Alarme arrivée à point de passage)



Active l'alarme si un «Waypoint Arrival Alarm» provient du GPS. Options : On/**Off**.

3.5 Description des pages de calibration

Dans chacun des cas, appuyez rapidement sur pour éditer et appuyez sur ou pour modifier les unités. Appuyez sur pour valider l' unité choisie.
La valeur par défaut est affichée en **gras**.

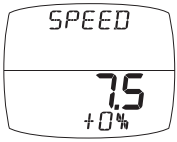
SETUP SPEED - Chapitre Vitesse

S17 Speed Response (fréquence de rafraîchissement affichage vitesse)



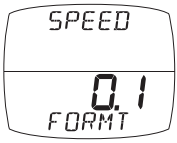
Paramétre la fréquence de rafraîchissement de l'affichage.
Options : Auto/Slow/Medium/Fast

S18 Speed Calibration (Calibration de la Vitesse)



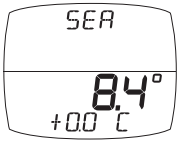
Le facteur proportionnel de calibration de la vitesse permet de corriger (en %) la vitesse du capteur, afin d'afficher une valeur vraie. Voir page 30 section 4.2 pour la procédure de calibration.

S19 Speed Display Format (format d'affichage des vitesses)



Sélectionnez le format d'affichage des vitesse du bateau (nb de décimales).
S'applique aux unités sélectionnées page 21-s6.
Choix entre **0.1** ou 0.01.

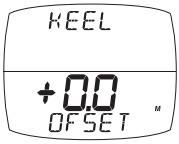
S20 Sea Temperature Calibration (calibration de la température de l'eau)



Le facteur de correction de la température de l'eau ajoute une valeur du capteur de telle sorte à ajuster la valeur affichée.

SETUP DEPTH - Chapitre Profondeur

S21 Keel / Waterline Offset (Décalage de profondeur)



Permet d'ajouter un décalage de quille afin d'afficher la profondeur sous la quille ou un décalage de ligne de flottaison afin d'afficher la profondeur réelle à partir du niveau de la mer. Voir page 29 section 4.1 pour paramétrer un décalage de profondeur.

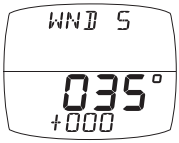
SETUP WIND - Chapitre Vent

S22 Wind Response (fréquence de rafraîchissement affichage des mesures de vent)



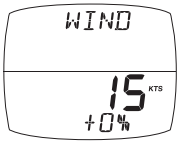
Régle la période de rafraîchissement des mesures de vent. **Auto**/Slow/Normal/Fast (**Auto**/Lent/Normal /Rapide).

S23 Wind Angle (Décalage d'angle du vent)



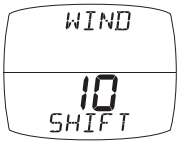
Aligne la valeur affichée de vent apparent avec la valeur réelle du vent apparent (décalage de montage). Voir page 31 section 4.3 pour la procédure de calibration.

S24 Wind Speed (Correction de la vitesse du vent)



Ajoute un facteur proportionnel de correction de la vitesse du vent lue par l'anémomètre et assurez vous que la vitesse du vent apparent s'affiche correctement. Voir page 31 section 4.3 pour la calibration.

S25 Wind Shift (bascule du vent)



Le système détecte automatiquement la moyenne de la direction du vent en faisant la moyenne sur une durée de 2 à 60 minutes (cette durée peut être réinitialisée).

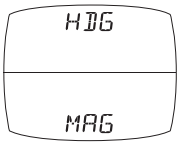
SETUP CMPAS - Chapitre Compas

S26 Heading Response (fréquence de rafraîchissement du cap)



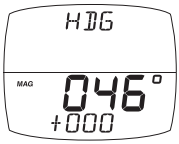
Réglage de la fréquence de rafraîchissement du cap. **Auto**/Slow/Medium/Fast (**Auto**/Lent/Normal /Rapide).

S26 Heading Format (format cap)



Dit au système d'afficher le cap compas (magnétique) ou le cap vrai (en tenant compte de la déclinaison)

S26 Compass Heading Calibration (facteur de correction du cap magnétique)



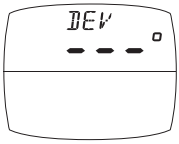
Aligne le cap affiché sur le cap magnétique réel du bateau (utilise la correction de la déviation magnétique du bateau) Voir page 32 section 4.4 pour la calibration.

S26 Magnetic Variation (Déclinaison Magnétique)



Permet de saisir la déclinaison magnétique. Cette information est ignorée si un GPS est raccordé.

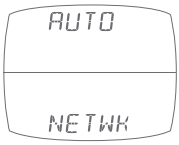
S30 Magnetic Deviation (Déviation Magnétique)



Même si le compas est bien positionné sur le bateau, une erreur est toujours induite par les équipements et la quille. Pour supprimer cette erreur il est nécessaire de compenser le compas en faisant un 360° doucement jusqu'à ce que le système puisse optimiser la compensation. Une fois la procédure appliquée une valeur de compensation est affichée. Voir page 32 section 4.4 pour la calibration.

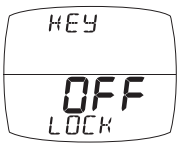
SETUP OPTS - Options Chapter

S31 Auto Networking (Mise en Réseau)



Seulement utilisable sur l'instrument qui a allumé le système (Master). Revoir la notice de mise en réseau (Auto Networking) pour plus d'informations.

S32 Key Lock (Verrou)



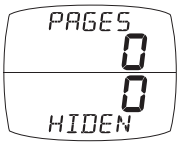
Permet le système du verrou.
Voir page 8 section 2.5 pour la procédure du verrou

S33 Page Hiding (Cacher les Pages)



Permet à l'utilisateur de cacher les pages.
Voir page 8 section 2.5 pour la procédure.

S34 Pages Hidden/Unhide Pages (Récupérer les Pages Cachées)



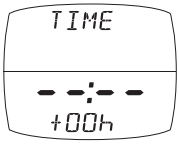
Affiche le nombre de pages cachées.
Efface le «Page Hiding», et revient aux pages visibles.
Voir page 8 section 2.5 pour la procedure

S35 User Defined Chapter (chapitre défini par l'utilisateur/cadran du bas)



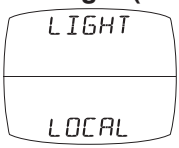
Permet d'ajouter un choix supplémentaire à la liste des chapitres (Voir page 11 C8). La sélection active est affichée dans le cadran de chapitre.

S36 Time (Temps)



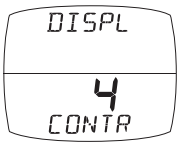
Le nombre d'heures à ajouter ou soustraire à UTC (GMT) pour que l'instrument affiche l'heure locale.

S37 Light (Éclairage)



Choix du contrôle d'éclairage local ou commun à tous les instruments du réseau. Options : **Network**/Local.

S38 LCD Contrast (Contraste de L'écran)



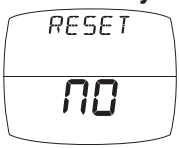
Ajuste l'angle de vue et le contraste de l'écran à cristaux liquides pour améliorer la visibilité en fonction du montage. Valeurs disponibles de 1 à 7 (**4 par défaut**)

S39 Boat Show (Mode Démonstration)



Permet à l'instrument d'afficher des informations en mode démonstration lorsqu'il n'est pas connecté à un réseau. **Off**/On.
La valeur par défaut Off reviendra à l'extinction de l'instrument.

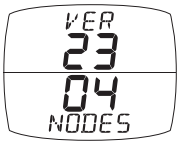
S40 Factory Reset (Réglage usine)



Remet toutes les valeur de calibration au réglage usine (par défaut).

SETUP HELTH - Chapitre Maintenance

S41 Version/Network Nodes (Version du logiciel/instruments reliés)



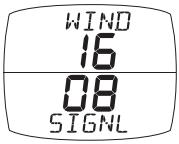
Affiche le numéro de version du logiciel, le niveau de charge et le coefficient de charge pour aider au dépannage. Si l'instrument est le " Master " (celui qui a allumé le système), le nombre de nœuds du réseau (instruments reliés) est affiché. Si l'instrument est esclave (s'est allumé par la mise en marche de la centrale) le niveau d'émission du signal du master apparaît à la place du nombre de d'instruments reliés.

S42 Hull Transmitter Signal Strength (puissance du signal de l'émetteur de coque)



Affiche la version de logiciel (gros caractères), la puissance du signal et la condition de la batterie (niveau et taux de chargement) du transmetteur de coque pour aider au dépannage.

S43 Wind Transmitter Signal Strength (puissance du signal de l'anénomètre)



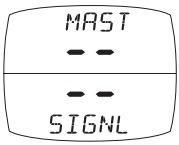
Idem que précédent mais pour l'anémomètre.

S44 Wireless (NMEA) Interface Signal Strength (puissance du signal de l'interface sans fil (NMEA))



Idem que précédent mais pour l'Interface sans fil (NMEA).

S45 Mast Angle Sensor Signal Strength (puissance du signal pour capteurs de l'angle du mât)



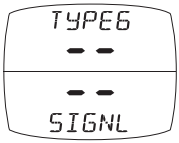
Idem que précédent mais pour les capteurs de l'angle du mât.

S46 MOB Sensor Signal Strength (puissance du signal pour capteurs MOB)



Idem que précédent mais pour les capteurs MOB.

S47- TYPE 6 to TYPE 9



Further signal strength indications will be displayed if available.

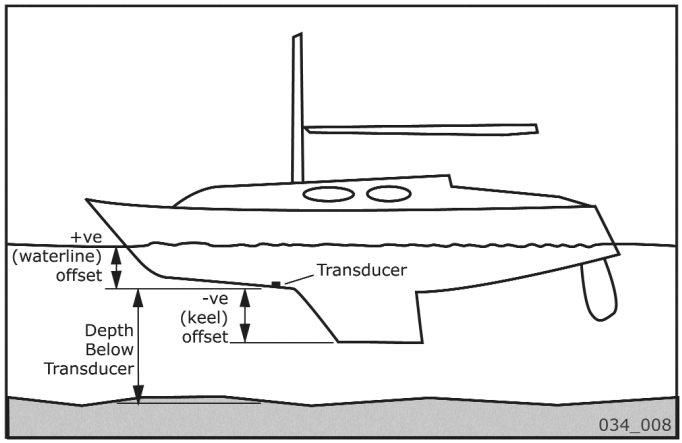
4 Essais en mer et Calibration

Une fois que la centrale Micronet a été installée sur le voilier et mise en réseau, il devient nécessaire de procéder à la calibration.

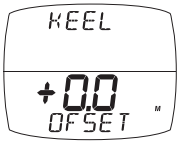
⚠ **Il n'est pas prudent d'utiliser les instruments en navigation avant que la calibration ne soit réalisée correctement.**

4.1 Décalage de profondeur

Le décalage par défaut est de 0.0 de telle sorte que l'instrument lise la profondeur sous le capteur. Par ajout d'un décalage (+ ve ou - ve), l'afficheur indique la profondeur par rapport au niveau de la mer ou sous la quille.



Pressez et maintenez ○ pendant 2 secondes pour accéder au paramétrage.
Pressez successivement ▼ pour atteindre le chapitre **SETUP/DEPTH.**
Pressez ➤ pour accéder à la page **Keel/Waterline Offset**.



Pressez ○ pour entrer en mode édition.
Pressez ◄ et ➤ pour modifier la valeur.
Pressez ○ pour sortir du mode édition et sauvegarder.
Pressez et maintenez ○ pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

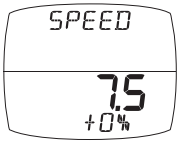
4.2 Calibration de la vitesse

Pour s'assurer de la précision de la vitesse du bateau et des distances parcourues, il est nécessaire de prendre en compte l'écoulement de l'eau sur la carène qui varie en fonction de la forme de la coque. La correction se fait en multipliant la vitesse mesurée par un coefficient de calibration (V).

Il est essentiel de suivre cette procédure à un moment ou le courant est nul.

Saisir un coefficient de correction de vitesse.

Naviguez au moteur à vitesse constante et en ligne droite de telle sorte que la vitesse du bateau soit constante. Vérifiez que la vitesse fournie par le GPS soit constante (SOG).
Pressez et maintenez pendant 2 secondes pour accéder au paramétrage
Pressez successivement pour atteindre le chapitre **SETUP/SPEED**.
Pressez pour accéder à la page **Speed Calibration**.



Pressez pour entrer en mode édition.
Pressez ou pour modifier le coefficient de calibration jusqu'à ce que la vitesse affichée soit la même que celle du GPS (SOG).
Pressez pour sortir du mode édition.
Pressez et maintenez pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

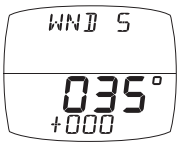
Si vous n'arrivez pas à suivre cette procédure à cause de courants trop forts ou de mauvaises informations GPS, d'autres précisions sont fournies pour réaliser la calibration de vitesse sur le site web Tacktick www.tacktick.com

4.3 Calibration du Vent

Both Wind Speed and Direction can be calibrated to ensure that readings from the Wind Transmitter are displayed accurately.

Décalage d'angle du vent

Dirigez le voilier dans l'axe du vent.
Pressez et maintenez pendant 2 secondes pour accéder au paramétrage.
Pressez successivement pour atteindre le chapitre **SETUP WIND**.
Pressez successivement pour accéder à la page **Wind Angle**.

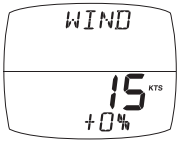


Pressez pour entrer en mode édition.
Pressez ou pour faire passer la valeur affichée à 000.
Le chiffre du bas affiche le nombre de degré de correction entré.
Pressez pour sortir du mode édition.
Pressez et maintenez pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

Correction de la vitesse du vent

Note: La lecture de la vitesse du vent est étalonnée en usine et la valeur affichée doit être correcte et ne pas être perturbée (sauf éventuellement par un facteur extérieur !). Une correction ne doit être effectuée que si une connaissance réelle du vent est disponible!

Pressez et maintenez pendant 2 secondes pour accéder au paramétrage.
Pressez successivement pour atteindre le chapitre **SETUP WIND**.
Pressez successivement pour accéder à la page **Wind Speed**.



Pressez pour entrer en mode édition.
Pressez ou pour que la valeur affichée corresponde au coefficient proportionnel de correction.
Le chiffre du bas affiche le coefficient proportionnel de correction.
Pressez pour sortir du mode édition.
Pressez et maintenez pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

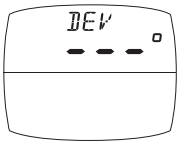
4.4 Compensation du compas

Pour réduire au minimum l'influence des objets magnétiques et métalliques du bateau, il est nécessaire de compenser le compas. Les déviations causées par les objets alentours seront compensées et la valeur indiquée du compas sera juste.

Pressez et maintenez pendant 2 secondes pour accéder au paramétrage.
Pressez successivement pour atteindre le chapitre **SETUP COMPASS**.

Pour réaliser un tour de correction de déviation

Pressez pour accéder à la page **Magnetic Deviation**.



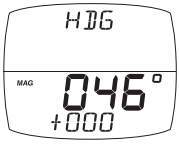
Pressez pour entrer en mode calibration du compas.
Faites tourner doucement le navire à une vitesse inférieure à 4 Nœuds pour réaliser un 360° en 2 minutes. Continuer la rotation jusqu'à l'affichage d'une valeur (généralement au bout d'un tour et un quart).

Note: Si la vitesse de rotation est trop rapide l'instrument affiche: "TURN HIGH". Il n'est pas nécessaire de recommencer mais seulement de tourner avec une vitesse plus faible ou un rayon de giration plus fort.

Barrez le bateau à un cap connu.

Note: N'utilisez le compas de route que si vous êtes certain de sa valeur (vérifié et compensé)

Pressez 2 fois pour afficher la page **Compass Heading**.
Pressez pour accéder au mode édition



Pressez and pour changer la valeur connue.
Le chiffre du bas va afficher le décalage entré.
Pressez pour sortir du mode édition.
Press and hold the pour sortir du paramétrage et revenir à l'utilisation normale.

5 Installation

5.1 Outillage nécessaire et nomenclature

Outillage nécessaire

Mèches de 2.5mm ou 5mm (7mm si une alimentation externe est prévue)
Perceuse électrique
Tournevis cruciforme

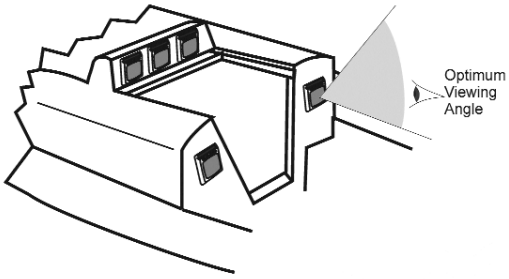
Nomenclature

Modèle de montage
Support de montage et clips(2x)
Vis de fixation (3)
Boulons de fixation (3)
Boulons et écrous M4 (3)
Joints d'étanchéité (4)
Ruban adhésif double faces

5.2 Précaution et conseils de positionnement

Vérifiez que la surface prévue pour le montage est bien plate.
Laissez un espace autour du boîtier disponible pour les caches de protection.
Laissez la place au dessus afin de pouvoir détacher le boîtier du support (si le support est utilisé).
Evitez les positions exposées à des coups (manivelles de winch, pieds etc).
Choisissez une surface de montage lisse et plate et utilisez le modèle de montage pour établir une position de montage convenable pour votre instrument Micronet.
Vérifiez la visibilité et la simplicité d'accès aux boutons. Il est recommandé que les instruments soient disposés de telle sorte que votre bras de doive pas traverser les rayons de la barre à roue pour toucher aux boutons.

Le contraste est limité la nuit quand un instrument est observé par le haut. Evitez de monter les instruments de telle sorte que vous soyez obligé de les regarder de haut.



034_009

5.3 Montage avec support (Méthode conseillée)

Cette méthode permet de retirer simplement l'afficheur dès que souhaité, que ce soit pour des raisons de sécurité ou pour éviter de l'endommager lorsqu'il n'est pas utilisé.

1. En utilisant les 3 boulons M4 fournis, fixez la plaque arrière au dos de l'afficheur (Fig. 1)
2. Percez trois trous de 2.5mm repérés "A" sur le modèle et en utilisant les vis fournies, fixer le support «clip» sur la surface de montage (Fig. 2).
3. Positionnez l'afficheur contre le support légèrement au dessus de la position finale et faites glisser doucement vers le bas jusqu'à la position finale. Un clic se produit quand le support bloque l'interface en position (Fig. 3)
4. Pour retirer l'afficheur pressez doucement la languette du support et faites glisser l'interface vers le haut jusqu'à ce qu'il se détache du support (Fig. 4).

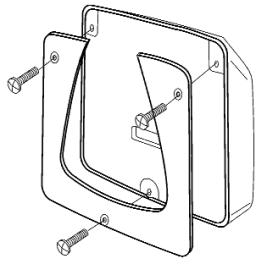


Fig. 1

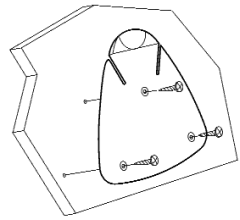


Fig. 2

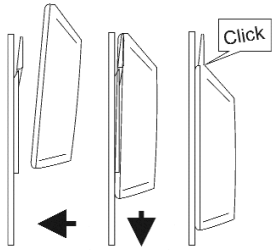


Fig. 3

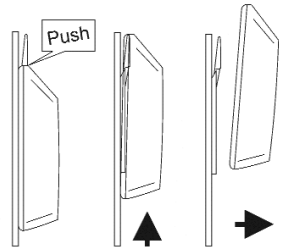


Fig. 4

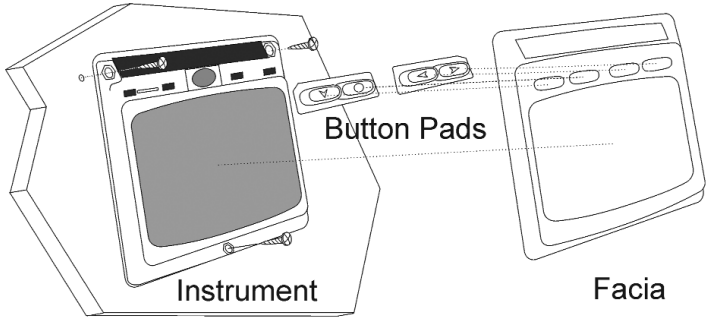
044-004

5.4 Montage en surface

Sans accès à l'arrière de la surface de montage

Installation simple qui vous permet de retirer l'instrument sans devoir accéder à l'intérieur du bateau. Positionner précautionneusement le modèle fourni avant de commencer.

1. Percez trois trous de 2.5mm marqués "B" sur le modèle.
2. Séparez la face avant de l'afficheur en prenant garde à ne pas perdre les protections des boutons
   ASTUCE : Il est recommandé de placer une bande adhésive devant les boutons sur la face avant avant de la démonter. Comme cela, les protections des boutons restent en place pendant l'installation.
3. Fixez l'afficheur sur la surface de montage en utilisant les trois vis fournies. Attention à ne pas trop serrer les vis au risque de détériorer le boîtier.
4. Vérifiez que l'afficheur est bien droit. Repositionnez les protections des boutons aux bons endroits et re-clipsez la face avant.



034_010

Montage temporaire

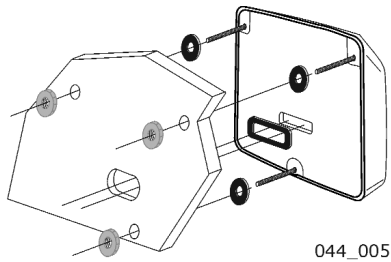
1. Utilisez le ruban adhésif double face fourni pour fixer l'instrument à un bon emplacement. Pressez le boîtier contre la surface jusqu'à ce que le boîtier soit fixé.

Note: Cette méthode n'est recommandée que pour des utilisations temporaires. Par exemple, trouver un endroit adéquate avant de faire les trous.

Avec accès à la face arrière de la surface de montage

Cette méthode permet une sécurité maximale pour un montage permanent. Positionnez précautionneusement le modèle fourni avant de commencer.

1. Percez 3 trous de 5mm marqués «B» " sur le modèle.
2 Collez les 3 joints d'étanchéité fournis au dos de l'afficheur
3. Vissez les 4 boulons de cuivre M4 à l'arrière de l'afficheur.
4. Positionnez l'afficheur et enfoncez les 3 vis au travers des trous réalisés.
5. Avec les 3 écrous fournis, fixez l'afficheur sur la surface en vérifiant son positionnement avant de serrer complètement.



5.5 Connexion à une alimentation externe

Procédure pour connecter une alimentation externe de 9 à 30 V DC à l'afficheur à partir d'une pile ou du circuit d'alimentation du bateau.

1. Percez 2 trous de 7 mm marqués P sur le modèle de montage et fusionnez les trous à l'aide d'un couteau aiguisé ou d'une lime.
2. Passez le câble d'alimentation au travers du trou et connectez les fils au connecteur fourni.
3. Retirez le cache de protection de la prise sur la face arrière de l'afficheur.
4 Collez les joints d'étanchéité fournis au dos de l'afficheur
5. Faites bien attention aux polarités et poussez le connecteur dans la prise
6. Fixez la tête de l'afficheur bien en position tout en suivant les différentes étapes décrites ci-dessus.
7. Fixez (sécurisez) le câble proche de l'instrument.

6 Maintenance et recherche de problèmes

6.1 Entretien et précautions

Tous les produits Micronet sont scellés (étanches à l'eau) et ne sont pas démontables. Tout essai de démontage des produits Micronet invalide la garantie.

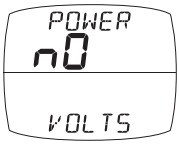
Pour nettoyer, utilisez un chiffon doux et humide. Surtout ne pas utiliser de détergents ou solvants ou matière abrasive ni corrosive.
Pour éviter d'abîmer un afficheur Micronet, nous vous recommandons de le stocker dans son étui entre les utilisations.



Si les instruments sont conservés pendant une longue période sans utilisation (Hivernage) vérifiez que les batteries sont chargées au maximum avant stockage. Si nécessaire, connectez à une alimentation 9-30 V pendant 24 h avant stockage.

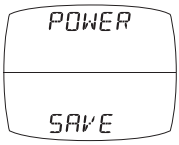
6.2 Détection des anomalies et support technique

Alarme sonore absence de tension



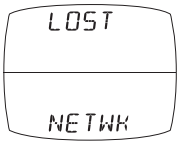
L'émetteur de coque et l'nterface sans fil (NMEA) doivent être connectées à une alimentation externe. Si cette connection n'est pas faite, alors vous verrez cette alarme 10 secondes après avoir mis en route votre système. Une alimentation de 9-30V est suffisante.

Alarme sonore d'économie d'énergie



Il n'y a pas de transfert de données au travers du réseau. Le signal sonore indique que les instruments vont s'éteindre tout seuls. Pour maintenir la centrale allumée, appuyez sur un bouton pour annuler l'alarme.

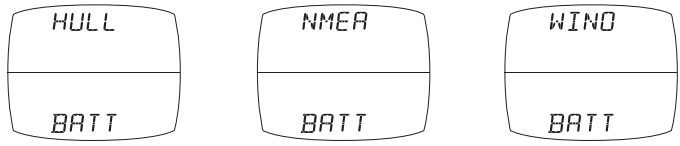
Alarme sonore de perte de réseau



Sur un instrument isolé , cette alarme indique que cet instrument à perdu le contact avec le " Master* ", que le " Master " a un problème ou que l'instrument a été trop éloigné de sa plage de fonctionnement .
Sur plusieurs instruments en même temps cela signifie que ces instruments ont perdu la communication avec le " Master * ", qu'il y a un problème avec le " Master* " ou que le " Master* " a été éloigné de sa plage de fonctionnement. Les instruments vont s'éteindre pour économiser l'énergie.

Le symbole batterie clignote sur un instrument et celui ci s'éteint
Le niveau de charge est bas en particulier sur l'instrument concerné. Connectez-le à une alimentation externe de 9 à 30 V ou exposez-le en plein soleil pendant 12 heures minimum pour recharger complètement sa batterie interne. Si l'instrument concerné est le «master» alors les autres instruments vont se mettre en alarme de perte de réseau. Pour continuer à utiliser la centrale, éteignez tous les instruments et rallumez la centrale à partir d'un autre instrument afin de changer de Master.

Signal d'alarme batterie basse



Le niveau de charge est bas sur le transmetteur de coque, l'interface sans fil (NMEA), ou la girouette anémomètre. Sur n'importe quel instrument digital, passer en mode paramétrage et calibration et naviguez dans le chapitre «Health» (page 18). Vérifiez le niveau des batteries des capteurs et boîtiers interface. Le niveau de la batterie devrait indiquer 1,2 ou 3 barres pour assurer une opération correcte. Connectez le transmetteur de coque ou l'interface sans fil (NMEA) à une alimentation entre 9 et 30 V pendant 12h au minimum pour recharger la batterie interne. Exposez le capteur de vent aux rayons du soleil pendant 12h au minimums pour recharger sa batterie interne.

Les données affichées sont des tirets
L'information n'est pas transmise aux afficheurs. Il y a peut être une perte de communication entre le transmetteur de coque ou le capteur de vent et l'afficheur. Sur n'importe quel instrument digital, passez en mode paramétrage et calibration et naviguez dans le chapitre «Health» (page 18) Vérifiez le niveau du signal du capteur de vent et du transmetteur de coque

Le capteur magnétique fait un bruit d'eau
Parfait. Le capteur de flux est monté dans une enceinte remplie de liquide pour éviter d'être soumis aux secousses du bateau.

Les valeurs affichées au compas Micronet sont différentes de celles affichées au compas de route du bateau
Vérifiez que le compas de route ait bien été compensé et montre la bonne information. Vérifiez ensuite que vous avez bien suivi la procédure de compensation du système Micronet décrite page 32. Si les différences persistent recherchez les éléments magnétiques qui sont proches du capteur magnétique (Hauts parleur, pompe, moteur, etc) et déplacez le capteur. Après avoir déplacé soit des équipements soit le capteur, il est nécessaire de recommencer la procédure de compensation page 32.

La vitesse du bateau affiche 0.
IL'information reçue du capteur de vitesse au travers du transmetteur de coque est reçue avec une valeur nulle. Vérifiez que la roue ne soit pas grippée ou bloquée par une algue ou coquillage, nettoyez la et vérifiez qu'elle tourne librement.

La vitesse du vent affichée est de 0.
L'information reçue de la girouette anémomètre est une valeur nulle. Si l'anémomètre tourne en haut du mat et que la valeur lue est de zéro, cela signifie qu'il y a un problème avec le capteur.

Aucune donnée NMEA ne s'affiche sur les instruments externes.
Sur n'importe quel instrument digital, passez en mode paramétrage et calibration et naviguez dans le chapitre «Health» (page 18). Vérifiez le niveau du signal et l'état de la batterie du boîtier interface sans fil (NMEA).
Si le niveau du signal indique une valeur supérieure à 3, alors vérifiez les connections des données et le paramétrage de l'équipement NMEA pour assurer que la NMEA 0183 est transmise correctement.

L'alarme de profondeur ne sonne pas
Si la profondeur actuelle est faible et que l'alarme ne sonne pas, il est fort possible que l'alarme soit désactivée. A partir d'un afficheur digital, entrez en mode paramétrage et calibration (page 18) et naviguez jusqu'au Chapitre profondeur. Vérifiez le paramétrage de l'alarme.

Note: * L'instrument «Master» est celui qui a été utilisé pour allumer la centrale. Cet instrument peut être différent à chaque fois que la centrale est allumée. Si vous êtes en recherche de panne et que vous n'êtes plus sur du Master, éteignez la centrale, et rallumez la. L'instrument qui vous a servi à rallumer sera le nouveau Master.

7 Informations de Garantie

General

Tous les produits Tacktick sont conçus et fabriqués sous les normes de qualité, et conviennent á une utilisation dans un environnement maritime rude. Si les produits sont installés correctement et manipulés suivant la description des manuels d'utilisation, ils fourniront un service long et fiable. Pour information et assistance, Tacktick gère un réseau de distributeurs internationaux.

Garantie limitée

La garantie couvre la réparation ou le remplacement de pièces qui présentent un problème de fabrication et inclut les frais de main-d'oeuvre. La période de garantie est de deux ans depuis la date de l'achat. Tacktick exclue la garantie si le produit a ete mal utilise en dehors de l'environment prevu ou utilise de facon incompatible avec les instructions ecrites fournies lors de l'achat.

Conditions

- Une preuve de date d'achat est demandée pour valider la période de garantie
- La garantie n'est valable que pour l'acheteur d'origine et n'est pas transférable
- Les produits qui ont été installés incorrectement ou qui n'ont plus leur numéro de série ne seront pas couverts
- Aucune compensation ne peut être versée pour les dommages causés directement ou indirectement par toute mauvaise utilisation des produits Tacktick
- Tacktick ne se tient pas responsable de tout dommage qui a été causé à la suite de l'utilisation de son équipement
- Tacktick, ses distributeurs ou vendeurs ne se tiennent pas responsables des réclamations à la suite d'essais en mer, de sondage d'installation ou de visites sur le bateau pour s'occuper du produit, que ce produit soit sous garantie ou pas
- Tacktick se réserve le droit de remplacer tout produit considéré défectueux, sous la période de garantie, avec son plus proche équivalent
- Les termes et les conditions de cette garantie n'affectent pas vos droits statutaires.

Les procédures de réclamation

Le produit doit être retourné au distributeur, ou à l'un de ses vendeurs affiliés dans le pays de l'achat d'origine. Les réclamations valides seront donc réparées et renvoyées gratuitement à l'expéditeur. Les distributeurs se réservent le droit de facturer les frais d'envois pour service spécial ou express.

Alternativement, si le produit est utilisé en dehors du pays d'achat, il est possible de l'envoyer au distributeur national ou à l'un des ses vendeurs affiliés dans le pays ou le produit est utilisé. Dans ce cas, les réclamations valides ne couvriront que les pièces. Les frais de main d'œuvre, de manutention et de frais d'envoi seront facturés à l'expéditeur.

Démenti

Les produits Tacktick ne devraient être considérés que comme une aide à la navigation et chaque personne doit utiliser son bon sens à tout moment pendant la navigation en mer.

Tacktick se réserve le droit de changer les spécifications de ses produits à tout moment et sans avertissement, afin de respecter sa politique d'amélioration continue.

Cet instrument respecte l'article 15 des règlements FCC. Son opération est sujette à deux conditions (1) cet instrument ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et (2) cet instrument doit accepter toute interférence reçue, y compris des interférences qui pourraient causer une opération indésirable.

Tacktick Ltd déclare par la présente que l'afficheur numérique mn100 respecte les conditions requises et les autres provisions applicables de la directive 1999/5/EC.

CE 0889 ⓘ


UU037 - FR - rev09 1052964