

AUTOPILOT TIL BÅD

Skrevet af: Simrad Prostaffer - Allan Nielsen i båden Simone

Mange sejlere nyder de gode dage på vandet, hvor vinden er let, solen skinner, og tempoet er afslappet. Ofte sejler man med en fart på 5-9 knob, afhængigt af bådtypen, og det handler i høj grad om at nyde turen.

Men når distancerne bliver lange, og timerne på vandet mange, kan det hurtigt blive ensformigt – og til tider lidt trættende – konstant at skulle holde kursen. Det gælder især, hvis der er sidevind eller bølger, som kræver løbende korrektioner.

I sådanne situationer er en autopilot en oplagt løsning. Den øger komforten markant, fordi du slipper for hele tiden at justere kursen. Samtidig sejler du mere præcist mod din destination, hvilket i praksis kan forkorte turen. Dermed kan du i stedet fokusere på at holde udvig og nyde sejladsen.

Selv sejler jeg i en Quicksilver 640 Weekend med påhængsmotor. Båden bruges primært til fiskeri – især trolling i de tidlige måneder – og fra juni til sommerture samt en længere sejlferie på 2-3 uger med familien.

Jeg håndstyrer kun båden under havnemanøvrer. Så snart jeg forlader havnen, aktiverer jeg autopiloten. Den styrer ganske enkelt bedre, end jeg selv kan, og det er uden tvivl den største komfortforbedring, jeg har ombord.

Valget af autopilot afhænger i høj grad af bådens type og størrelse. Det anbefales generelt at vælge en autopilot fra samme producent som det øvrige navigationsudstyr. Det sikrer kompatibilitet, og ofte foregår softwareopdateringer via søkortplotteren – hvilket kræver, at systemerne er af samme fabrikat.

En autopilot kan typisk styre efter flere forskellige funktioner:

- Den kan holde en fast kurs (Auto), hvor den blot korrigerer for at fastholde retningen.
- Den kan styre mod et waypoint, hvor den tager højde for vind og strøm.
- Den kan følge en hel rute, som enten er manuelt indtastet eller automatisk genereret i søkortplotteren.

Har man en multifunktionsskærm (søkortplotter) med autopilotintegration, kan man styre autopiloten direkte fra skærmen og dermed spare plads til et separat display. Mange foretrækker dog stadig en dedikeret betjeningsenhed, som f.eks. et AP44-display.

En komplet autopilot består af flere komponenter, som vælges ud fra bådtype og størrelse. De typiske dele er:

- En autopilotcomputer, der behandler navigationsdata og beregner kursen
- Et elektronisk kompas, som konstant registrerer bådens retning
- En drivenhed – ofte en hydraulisk pumpe på motorbåde eller en lineær drivenhed på sejlbåde
- Eventuelt en rorsensor, der viser rorpositionen

På grund af de mange komponenter og kombinationsmuligheder er det sjældent en løsning, man bare bestiller online uden videre. Systemet skal desuden kobles sammen i et NMEA 2000-netværk med korrekt terminering og T-stykker.

Det kræver teknisk indsigt, og derfor anbefales det, at installationen udføres af et marineværksted. For nogle er det muligt at gøre det selv, men det kræver, at installationsvejledningen følges nøje – især fordi flere komponenter skal placeres korrekt for at opnå optimal ydeevne.

Se billeder næste side...