

NAC 2/3 VIRTUEL RORFØLER INDKØRING

Skrevet af: Simrad Prostaffer - Allan Nielsen i båden Simone



Dette er en kort guide i hvordan den indledende rortest og indkøring gennemføres på NAC2/3 efter installation/reset. Dette kan udføres enten fra et AP44/48 display, eller en af Navico's kompatible multifunktions skærme. For bedste performance af autopiloten, er det vigtigt alle komponenter er installeret som beskrevet i installationsmanualen, og hvis det er med hydraulik skal man sikre det er udluftet ordentligt (Hvis ikke kan man høre pumpen ændrer lyd, og drevet/påhængsmotoren flytter sig i ryk).

Herunder beskrives rortesten i step, som enten selv popper op når den tændes, eller findes i menu/autopilot/installation/ved kajen hvor der vælges VRF kalibrering. Hvor der på skærmen vil fremkomme steppene der skal gennemføres (Det er vigtigt man gennemfører dem omhyggeligt, da det vil påvirke autopilotens fremtidige performance).

Bemærk: at der skal vælges om det er en planende eller displacement båd. Dette gøres under Menu/Autopilot/ kajen, og her vælges så drejkonfigurering hvor rette bådtype vælges.

- Start med og centrér roret/motoren og når det er gennemført, trykkes næste
- Når den siger drejede roret til styrbord, og her trykkes nej 5-6 gange indtil man tydeligt ser den drejer til styrbord herefter trykkes næste
- Hvis den spørger om man vil anvende en højere spænding, trykkes ja
- Herefter drejes roret manuelt helt til styrbord og trykkes næste
- Så skriver den hold den runde knap inde/tryk på skærmen for og dreje helt til bagbord, her er det vigtigt man ikke slipper knappen før den lige nøjagtigt når bagbord, den må ikke nå at sætte pumpen hårdt, og så slippes knappen
- Derefter vil den centrere motoren/drevet, så den står så tæt på center +/- 5-10 grader accepteres
- Nu vil den skrive kalibrering komplet, og der trykkes luk/afslut

Autopiloten er nu klar til kompas kalibrering som udføres på vandet under rolige vindforhold, gå i netværk/enhedsliste og vælg så det kompas der er monteret, sandsynligvis Precision 9. Tryk kalibrer, derefter drejes fartøjet med 2-3 grader/sek. i ca. 1.5 cirkel, indtil den siger kalibrering udført og der trykkes ok.

Autopiloten er nu klar og vil styre når der trykkes på auto, her kan man teste pilotens performance ved og give den en kursændring på 30 grader, og se om den forholdsvis hurtigt styrer ind på den nye kurs, hvis den virker "sløv" og afviger mere end 5 grader til hver side kan der gennemføres en autotuning af styreparametrene som beskrevet herunder.

Gå i system/autopilot/indkøring og vælg autotuning, som skal udføres i område uden trafik hvor der er frit omkring båden.

- Bring båden op på en fart på mellem 6-8 knob, er det en planende båd skal det være lige inden den planer
- Tryk herefter på autotuning, hvorefter den vil gennemføre en række manøvrer til styrbord/bagbord indtil den har lagret bådens styre karakteristisk, når den siger autotuning gennemført trykkes ok.

Den vil nu være hurtigere på responsen, og bør styre båden på den rette kurs hurtigere.

Hvis man stadig syntes den virker lidt sløv kan man gå i indstillinger/Autopilot og vælge lav styring/Ror forstærkning, og ændre den gradvis med 0.1 Dvs. står den på 0.45 så sæt den op til 0.55 osv. indtil man syntes den styrer tilfredsstillende.