

## **Remote Display**



## 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). **Veillez 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 skipper conserve sa responsabilité de veille permanente et d'évaluation des conditions rencontrées.

| <b>1</b> | <b>Information</b>                                                      | <b>Page</b> |
|----------|-------------------------------------------------------------------------|-------------|
|          | 1.1 Introduction -                                                      | 2           |
|          | 1.2 Spécifications -                                                    | 2           |
|          | 1.3 Gestion électrique et vie de la batterie -                          | 3           |
|          | 1.4 Sécurité et mise au rebus -                                         | 4           |
| <b>2</b> | <b>Utilisation</b>                                                      |             |
|          | 2.1 Informations affichées -                                            | 5           |
|          | 2.2 Allumer et éteindre l'instrument -                                  | 5           |
|          | 2.3 Information Display Operation -                                     | 6           |
|          | 2.4 Opération de télé commande -                                        | 7           |
|          | 2.5 Rétro Eclairage -                                                   | 8           |
|          | 2.6 Verrou -                                                            | 9           |
|          | 2.7 Signaux sonores et alarmes                                          | 9           |
|          | 2.8 Description des données affichées -                                 | 10          |
| <b>3</b> | <b>Paramétrage et calibration</b>                                       |             |
|          | 3.1 Entrer en mode paramétrage et calibration -                         | 18          |
|          | 3.2 Utilisation des chapitres et pages de paramétrage et calibration    | 18          |
|          | 3.3 Editer la valeur du paramètre -                                     | 18          |
|          | 3.4 Organisation des chapitres et pages de paramétrage et calibration - | 20          |
|          | 3.5 Description du paramétrage -                                        | 21          |
| <b>4</b> | <b>Essais en mer et calibration</b>                                     |             |
|          | 4.1 Décalage de profondeur -                                            | 31          |
|          | 4.2 Calibration de la vitesse -                                         | 32          |
|          | 4.3 Calibration du Vent -                                               | 33          |
|          | 4.4 Compensation du compas -                                            | 34          |
| <b>5</b> | <b>Installation</b>                                                     |             |
|          | 5.1 Changer le boîtier -                                                | 35          |
|          | 5.2 Support -                                                           | 35          |
| <b>6</b> | <b>Maintenance et recherche de problèmes</b>                            |             |
|          | 6.1 Entretien et précautions -                                          | 36          |
|          | 6.2 Détection des anomalies et support technique -                      | 36          |
| <b>7</b> | <b>Informations de Garantie</b>                                         |             |

# 1 Information

## 1.1 Introduction

Votre afficheur "remote" Tacktick vous offre une combinaison unique de fonctions :

### **Affichage distant des données de navigation**

Toutes les données disponibles de votre centrale de navigation Micronet sont visualisables où que vous soyez sur votre bateau.

### **Télécommande de vos afficheurs Micronet**

L'afficheur "remote" contrôle les autres afficheurs micronets du réseau i.e Maxi, double maxi ainsi que les modèles d'afficheurs "commandables" Digital, double digital et analogique.

### **Alimentation solaire**

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:** 15mm (0.6 inches)

**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 (Noeuds, Km, mile (anglo-saxon) par heure)  
Distance (Mile Nautique, Mile Anglo-saxon, Kilometre)  
Profondeur (Mètres, pieds, Fathom)  
Vitesse du vent (Noeuds, mètre seconde, Beaufort)

**Alarme:** Alarme sonore de profondeur, de vent, d'écart de route (XTE), d'arrivée à la cible.

**Poids:** 135g (0.3 lbs)

**Temp. d'utilisation:** -10° à +60°C (14° à 140°F)

**Fréquence:** 868 MHz ou 916 MHz

## 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 Micronet. En réduisant, d'une part, la consommation électrique et en maximisant, d'autre part, le potentiel énergétique du soleil, un instrument Micronet 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

Combinées, ces icônes vous montrent l'état des batteries.

|                                                                                                          |                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                           |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Journée ensoleillée<br> |   | Batterie chargée et alimentée au maximum par le soleil.                                                                                                                                   |
|                                                                                                          |   | Batterie basse mais en cours de chargement par le soleil.                                                                                                                                 |
| Ciel couvert<br>        |                                                                                    | Batterie chargée ne nécessite pas de chargement supplémentaire.                                                                                                                           |
|                                                                                                          |   | Batterie basse mais qui maintient son niveau.                                                                                                                                             |
| Nuit<br>                |                                                                                    | 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. 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 28 S38) 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.



En cas de stockage de l'afficheur sans utilisation pendant une longue durée (exemple hivernage), vérifiez que les batteries sont bien au niveau de charge maximal.

### Mode "Pocket"

Quand le mode "Pocket" est sélectionné (voir page 28 S35) l'afficheur "Remote" éteint l'écran LCD après un temps configuré sans opération. L'unité reste connectée au réseau et une pression sur n'importe quelle touche rallume l'écran.

### 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.

## 1.4 Sécurité et mise au rebut

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.

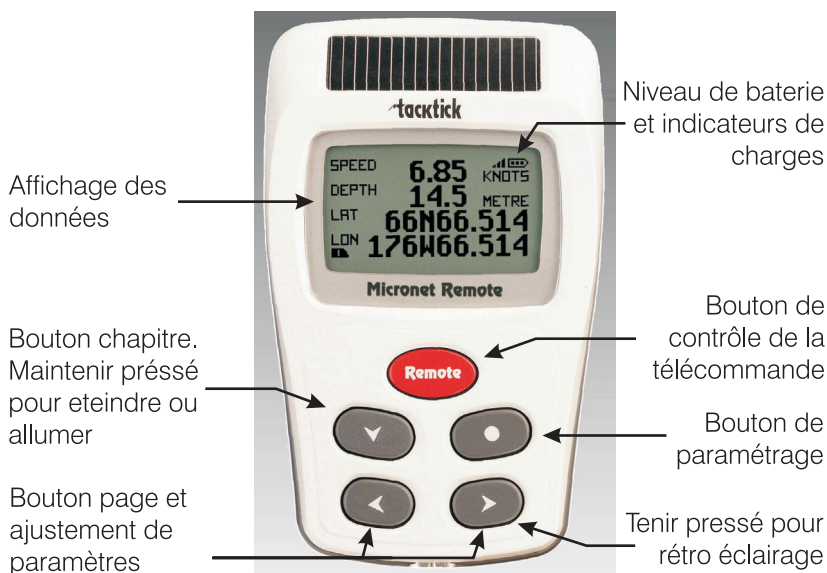
## 2 Utilisation



### 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



### 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 Choix du mode d'affichage

Les informations de l'instrument sont organisées en "Chapitres et Pages" en utilisant les touches  (Chapitre) et  et  (Pages) pour naviguer. Le dessin ci dessous montre le synoptique des informations.

A tout moment, presser la touche  permet de passer au chapitre suivant. La dernière page utilisée du chapitre apparaît. La sélection des chapitres et des pages est cyclique : le (la) premier(e) Chapitre / Page réapparaît après le (la) dernier(e), à la fin du cycle.

4 chapitres sont proposés:

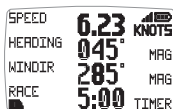
### Affichage 1 ligne



Huit pages qui affichent chacune une donnée. La donnée à afficher se sélectionnent via le " setup " parmi la liste complète des données décrites dans la section 2.8.

Reportez vous à la page 26 S29 qui décrit le processus de sélection.

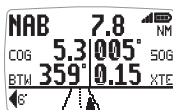
### Affichage 4 lignes



Les données à afficher se sélectionne via le " setup " parmi la liste complète des données décrites dans la section 2.8.

Reportez vous à la page 26 S29 qui décrit le processus de sélection.

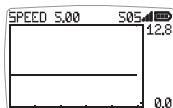
### Affichage de la route actuelle



Une page unique qui affiche les données de navigation suivantes : Le nom du de la marque actuelle, la distance à cette marque, la route fond (COG), la vitesse fond, le cap vers la marque, l'écart de route (XTE), écart de cap.

Le diagramme de la route actuelle montre la route du voilier par rapport à la route directe de la marque précédente à la prochaine marque ainsi que le cap à barrer pour rentrer dans la route directe.

### Affichage du graphe



Deux pages affichent sous forme de graphes l'enregistrement d'une donnée de navigation par rapport à l'axe du temps. Voir le paramétrage de la sélection page 26 S30. Pour le graphe de la direction du vent, les légendes LFT et HDR indiquent le

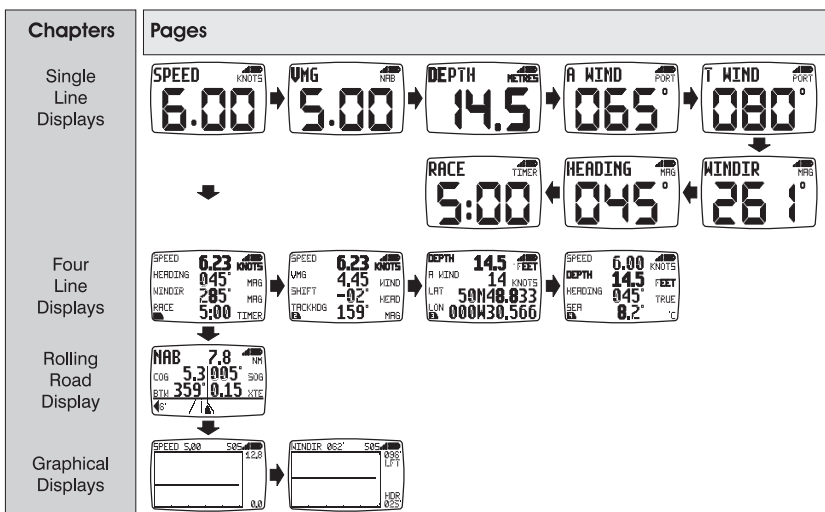
côté adonnant et refusant des segments du graphe.

### Pour modifier l'échelle de temps du graphe:

Presser le bouton  lorsque la page graphe est affichée. Le message "CHANGE TIME" apparait en haut de la page. Utiliser les boutons  et  pour modifier l'échelle de temps. Presser  à nouveau pour confirmer la sélection.



## Chapitre et pages par défaut



## 2.4 Opération de télé commande

Dans ce mode, l'afficheur distant est capable de télécommander les fonctions des autres afficheurs micronet en réseau.

L'affichage sur l'afficheur distant se met en négatifs (caractères blanc sur fond noir) pour indiquer l'activation du mode télécommande. Le mode télécommande est interrompu après une période de trente secondes (30s) sans aucune touche pressée. Dans ce cas, l'afficheur distant se remet en mode " affichage "

### Pour activer le mode télécommande

Presser et maintenir le bouton **remote** .



L'afficheur Remote recherche la liste des afficheurs Micronet présents sur le réseau et prévus pour être commandés à distance. Cette liste permet à l'utilisateur de sélectionner un afficheur à commander. L'afficheur sélectionné pour être commandé à distance est indiqué par les flèches ➡ et ⬅ qui encadrent l'identifiant de l'afficheur sur la liste.

L'affichage de l'afficheur Tacktick sélectionné clignote pour indiquer qu'il est sous contrôle de la télécommande.

Des afficheurs du réseau peuvent être ajoutés ou supprimés de la liste et l'ordre de la liste peut être modifié. Voir le paramétrage page 27 S32 pour les détails du paramétrage de la liste.

### Pour basculer la télécommande sur un autre afficheur

Presser plusieurs fois le bouton **remote** jusqu'à ce que l'afficheur désiré soit sélectionné (En sur brillance).

L'écran du nouvel afficheur sélectionné va clignoter pour indiquer qu'il est sous contrôle.

### Pour piloter l'afficheur sélectionné.

Presser les touches , ,  ou  de l'afficheur "remote" a les mêmes effets que de presser les mêmes touches de l'afficheur sélectionné. Par exemple presser la touche  va faire changer de chapitre l'afficheur sélectionné.

La totalité des fonctions de l'afficheur sont commandables à partir de l'afficheur "remote".

**Note:** Dès la première pression sur une des touches , ,  ou  de l'afficheur " remote ", l'afficheur piloté cesse de clignoter mais reste sous contrôle tant que l'afficheur " remote " n'est pas sorti de ce mode.

### Pour sortir du mode télécommande

Presser et maintenir le bouton **remote** . L'afficheur " remote " revient au mode affichage.

Après une période de trente secondes sans aucune action sur la télé commande, le mode télécommande est automatiquement terminé. L'afficheur " remote " retourne en mode affichage.

## 2.5 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 28 S38) vous contrôlez l'éclairage de tous les afficheurs ou seulement celui que vous manipulez.

En mode "Pocket", le retro éclairage s'éteint automatiquement après une durée qui peut être paramétrée dans le setup (voir page 28 S35)

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.

## 2.6 Le Verrou

Le verrou protège contre la manipulation intempestive des touches. Vous pouvez faire fonctionner le verrou de la façon suivante :

Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement le bouton  pour atteindre le chapitre **OPTIONS**

Presser bouton  pour entrer dans le chapitre **OPTIONS**.

Presser successivement le bouton  pour atteindre le paramètre **KEY LOCK**



Presser le bouton  pour activer le verrou

Presser et maintenir le bouton  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

Une fois que le verrou est activé, la pression sur une touche fait apparaître le message de proposition de déverrouillage. Presser  suivi de  pour débloquer les touches (Ceci permet aux touches d'être actives pendant une minute avant un re-verrouillage automatique).

## 2.7 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.  
Les alarmes actives seront visibles sur l'afficheur. Elles seront acquittées en pressant n'importe quelle touche. Reportez vous aux chapitre recherches de pannes page 36.

### 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 21 S4 pour paramétrer la fonction de l'alarme.

Cette alarme ne sonne pas quand la profondeur augmente au dessus du niveau de l'alarme paramétrée.

### Depth Deep Alarm (Alarme de forte profondeur)



paramétrer l'alarme.

La profondeur de l'eau a franchi (en remontant ou en descendant) le seuil paramétré de forte profondeur. La valeur de profondeur qui déclenche l'alarme tient compte du décalage de profondeur paramétré. Voir page 21 S5 pour

### Wind High Alarm (Alarme vents forts)



La vitesse du vent a augmenté au dessus du niveau de l'alarme paramétrée. Voir p 22 S6 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.

### Large XTE Alarm (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 S7 pour régler la fonction de l'alarme.

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



Un signal d'arrivée à point de passage a été reçu par le GPS. Le nom du waypoint est affiché sur la ligne supérieure de l'afficheur.

Voir page 23 S8 pour paramétrer la fonction de l'alarme.

## 2.8 Description des données affichées

### 1 SPEED (Vitesse)



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

Valeur affichée dans les unités de vitesse sélectionnées.

Voir p22 S9 pour régler les unités.



### 2 SPEED MAXIMUM (Vitesse Maximum)



Vitesse maximale enregistrée depuis la dernière réinitialisation SPEED MAXIMUM.

Voir p21 S2 pour les détails de réinitialisation.



### 3 SPEED AVERAGE (Vitesse Moyenne)



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

Voir p21 S3 pour les détails de réinitialisation.



#### 4 VMG WIND (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.



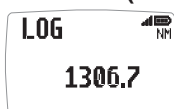
#### 5 VMG WP (vitesse du voilier sur axe du point de passage)



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.



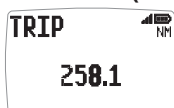
#### 6 LOG (Distance parcourue)



Distance totale parcourue par le voilier depuis l'installation de la centrale ou la remise à zéro usine. Voir p 29 S40 pour réinitialiser.



#### 7 TRIP (Distance parcourue)



La distance parcourue depuis que la centrale a été allumée ou depuis la dernière remise à zéro de la valeur. To Reset see page 21 S1.



#### 8 DEPTH (Profondeur)



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 p 24 S18). Valeur affichée dans les unités de profondeur sélectionnées. Voir p22 S10 pour sélectionner les unités de profondeur.



#### 9 A WIND KNOTS/M S (Vitesse du Vent Apparent)



Vitesse du vent apparent mesuré par l'anémomètre. Affiché dans les unités de mesure du vent sélectionnées. Voir p23 S11 pour sélectionner les unités de vent.



## 10 A WIND PORT/STBD (Angle du Vent Apparent)



Angle du vent apparent par rapport à la direction du voilier mesuré par la girouette.



## 11 T WIND KNOTS/M S (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.



## 12 T WIND PORT/STBD (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.



## 13 WINDIR (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.



## 14 BEAUF (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.



## 15 SHIFT (bascules du 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 s22).



Pour outrepasser ce calcul 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  et . 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", disponible sur le site web [www.tacktick.com](http://www.tacktick.com).

## 16 HEADING (Cap)



Cap magnétique du voilier mesuré par le compas électronique. La valeur affichée a été corrigée par la calibration du compas. (voir page 34).

Le cap est affiché en degrés Magnétiques ou Réels, ce qui dépend du réglage actuel du compas.

Voir p24 S24 pour réinitialiser.

## 17 TACKHDG (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.

## 18 SOG (vitesse fond du voilier)



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

## 19 COG (route fond du voilier)



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

## 20 LAT (Latitude)



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

## 21 LON (Longitude)



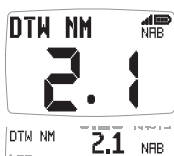
Longitude actuelle du navire calculée par l'antenne GPS ou un récepteur GPS.

## 22 BTW (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.

## 23 DTW 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.

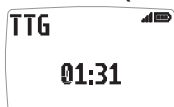
## 24 XTE (écart par rapport à la route directe vers waypoint actuel)



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.



## 25 TTG (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.



## 26 SEA (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.

Voir p23 S13 pour sélectionner les unités.



## 27 RACE TIMER



Compte à rebours et temps écoulé.

Le compte à rebours peut seulement être démarré et modifié en mode d'affichage simple. En mode d'affichage 4 lignes l'état du compteur et le temps restant avant le départ sont lus mais non contrôlable.



### Pour modifier la période du compte à rebours:

Pressez et maintenez 1 seconde la touche .

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..

Pour déclencher le compte à rebours:

Pressez rapidement la touche  pour démarrer le compte à rebours.

Fonctionnement du compte à rebours:

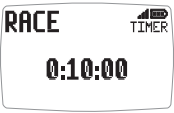
1 bip à chaque minute du décompte.

Durant la minute 1 bip toutes les 10 secondes.

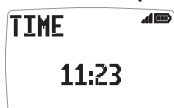
Dans les 10 dernières secondes, un bip par seconde.

Au top départ une séquence de 3 bips.

A tout instant durant le décompte, une pression rapide sur le bouton  re-synchronise le décompte à la minute entière la plus proche et recommence le décompte depuis ce point. Une fois le compte à rebours terminé (départ), l'afficheur commence automatiquement à compter le temps écoulé depuis le départ et ce jusqu'à ce que le bouton  soit maintenu pressé pendant 2 secondes.

|                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                                                          |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  <p>Pressez et maintenez  pour paramétrer la durée</p> |  <p>Sélectionnez la durée avec  et </p> |  <p>Pressez et maintenez  pour sauvegarder la durée</p>                |
|  <p>Pressez  pour commencer</p>                        |  <p>Décompte de temps</p>                                                                                                                                                                                 |  <p>Pressez  pour synchroniser à la minute pleine la +proche(8:00)</p> |

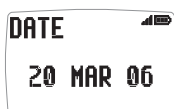
## 28 TIME (Heure)



Heure actuelle reçue par l'antenne GPS et éventuellement corrigée si un décalage a été paramètre (voir page 26 s34).



## 29 DATE



Date actuelle reçue par l'antenne GPS.



## 30 POWER (Tension)



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



**31 FFD-1 à FFD-6 (Affichage d'informations configurables)**

Si vous possédez l'interface Tacktick (NMEA) connectée à un PC avec une sortie NMEA propriétaire Tacktick (PTAK) alors les données FFD-1 à FFD-6 sont disponibles pour afficher vos données définies configurables.

Ces pages sont classiquement utilisées en régate pour afficher le temps restant jusqu'à la layline ou une correction du vent réelle, quand une table de correction est gérée par le PC.

**32 OFF (donnée non affichée)**

Cette donnée est utilisée pour marquer une page avec une seule ligne d'affichée ou une ligne masquée dans une page à 4 lignes.

## 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 .

**Note:** Il n'est pas possible de passer en mode paramétrage (setup) si la page en cours est un affichage unique le compte à rebours en tant que donnée. Sélectionnez une autre page pour pouvoir entrer dans le paramétrage.

### 3.2 Utilisation des chapitres et pages de paramétrage et calibration

A l'entrée en mode paramétrage, une liste de chapitres est affichée. Le chapitre en cours est marqué avec le curseur .

**Pour changer de chapitre:**

Pressez successivement le bouton  jusqu'à ce que le chapitre souhaité soit pointé par le curseur.

**Pour entrer dans le chapitre actif:**

Presser le bouton . Une liste de page est affichée dont la page active marquée avec le curseur .

Presser le bouton  pour revenir à la liste des chapitres.

**Pour changer de page active:**

Pressez successivement le bouton  jusqu'à ce que la page souhaitée soit pointée par le curseur.

**Pour entrer dans la page active:**

Presser le bouton . Une liste de paramètres et de réglages actuels est affichée avec le paramètre actif au dessus du curseur .

Presser le bouton  pour revenir à la liste des pages.

**Pour modifier le paramètre actuel :**

Presser successivement le bouton  jusqu'à ce que le titre du paramètre soit au dessus du curseur .

### 3.3 Editer la valeur du paramètre

La valeur du paramètre est d'un des quatre types suivants :

Une donnée numérique affichée (par exemple l'alarme de profondeur du sondeur peut être égale à 3.2 )

Une donnée numérique mémorisée (par exemple la vitesse moyenne en mémoire peut être ré initialisée à la vitesse courante).

Une liste d'option (par exemple l'unité de la vitesse du bateau est à choisir parmi KNOTS/KPH/MPH)

Un choix ON/ OFF (actif / inactif) (par exemple l'alarme d'écart de route peut être active ou inactive ON ou OFF)

**Pour modifier un paramètre numérique:**

Presser le bouton  . La valeur affichée clignote .

Ajuster la valeur à l'aide des touches  et  .

Presser une nouvelle fois le bouton  pour valider la nouvelle valeur.

**Pour mettre à jour une valeur mémorisée:**

Presser le bouton  ; la donnée a été mise à jour par la donnée courante.

**Pour sélectionner une option parmi une liste:**

Presser le bouton  . L'option actuelle du paramètre commence à clignoter. Choisir l'option à l'aide des touches  et  .

Presser une nouvelle fois le bouton  pour valider la nouvelle valeur.

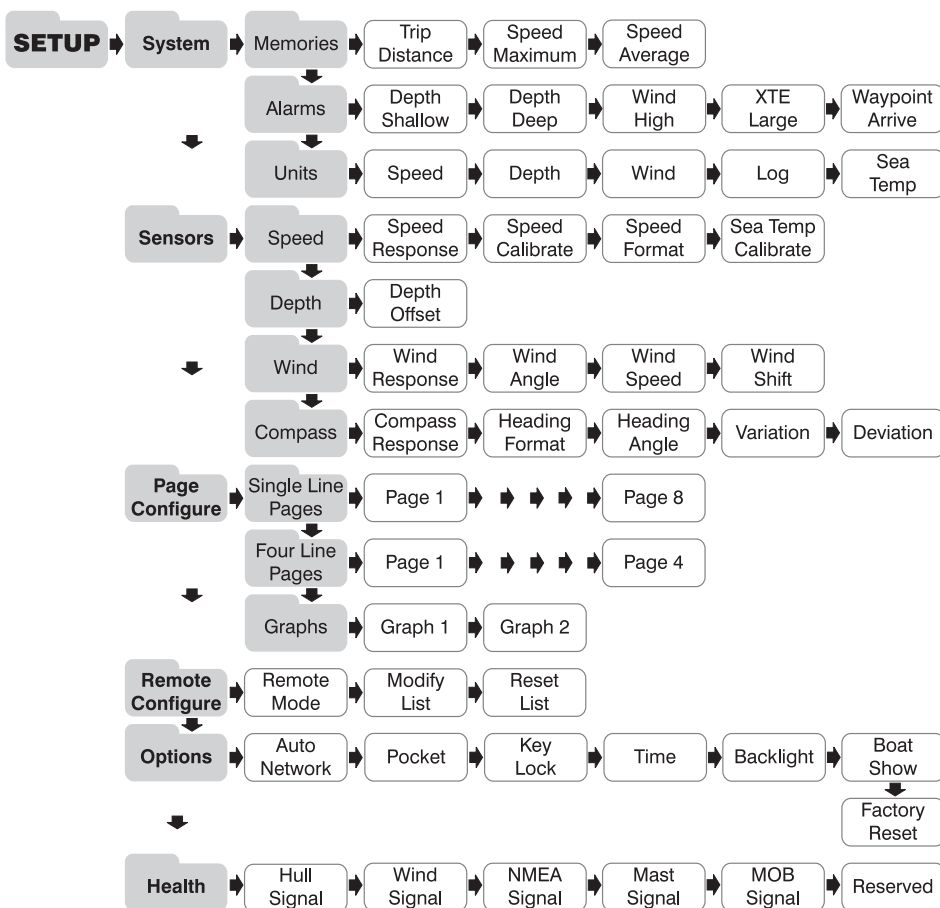
**Pour permuter entre le ON/OFF d'un paramètre (Actif/inactif)**

Presser le bouton  . Le paramétrage permute entre ON et OFF.

### 3.4 Organisation des chapitres et pages de paramétrage et calibration

Le schéma ci dessous décrit l'organisation des chapitres et pages du paramétrage.

Pour une description détaillée de chaque paramètre se référer aux items S1 à S47 des pages suivantes.



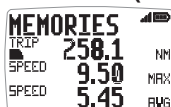
## 3.5 Description du paramétrage

### Chapitre système

Dans le texte suivant, les valeurs / options par défaut du paramétrage sont indiqués en caractère **gras**.

#### MEMORIES - Page : mémoire

##### S1 TRIP (Distance parcourue)



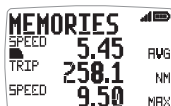
La distance parcourue depuis la dernière re-initialisation.  
Re-initialisation à 0.00.

##### S2 SPEED MAX (Vitesse Maximum)



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

##### S3 SPEED AVG (Vitesse Moyenne)



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

#### ALARMS - Page : Alarmes

##### S4 DEPTH SHALL (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. (p22 s10 pour paramétrer les unités) et est sujette aux décalages de quille et ligne de flottaison (p23 s18 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.

##### S5 DEPTH DEEP (Alarme de profondeur basse)



Paramétrer la profondeur qui déclenchera l'alarme de l'afficheur.

Les possibilités sont: OFF et de 0.0 à 250 pieds (0.0 à 76.2 mètres) (0.0 à 41.6 fathoms).

La valeur est affichée dans l'unité paramétrée (page 22 s10 pour sélectionner l'unité) et tiennent compte du décalage de profondeur paramétré (p23 s18 pour paramétrer le décalage).

Cette alarme de profondeur se déclenche à chaque fois que cette valeur est franchie (augmentation et diminution).

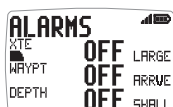
## S6 WIND HIGH (Alarme vents forts)



Saisissez la vitesse du vent à partir de laquelle l'instrument se met en alarme : **OFF** et 0.0 à 100 Noeuds (0.0 à 51.4 m/s) La valeur est affichée dans l'unité paramétrée (p22 s11 pour paramétrer les unités).

L'alarme continue à sonner au delà du seuil mais cesse si la vitesse du vent passe en dessous.

## S7 XTE LARGE (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**.

## S8 WAYPT ARRIVE (Alarme arrivée à point de passage)



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

## Page unites (Unités)

### S9 SPEED (Vitesse)



Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses.

**Noeuds (Knots)** ou Kilomètre par heure (KMH) ou mile (Anglo-saxon) par heure (MPH).

### S10 DEPTH (Profondeur)



Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les profondeurs.

**Pieds (Feet)**, Mètre, Brasse (Fathom).

### S11 WIND (Vent)



Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses de vents.

**Noeud (Knots)** ou Mètres par seconde.

### S12 LOG (Distance)



Paramétrez l'unité qui servira pour toutes les distances.

**Miles Nautiques (NM)**, Kilomètres (KM) or Miles (SM).



## S13 TEMP (Température)

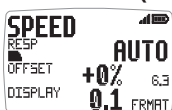


Paramétrez l'unité d'affichage des températures.  
**Degrés Celsius (0C)** ou Degrés Fahrenheit (0F).

## Chapitre capteurs

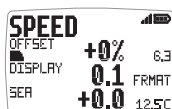
### SPEED - Page Vitesse

## S14 RESP (fréquence de rafraîchissement affichage vitesse)



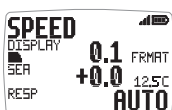
Paramètre la fréquence de rafraîchissement de l'affichage.  
Options : **Auto**/Slow/Medium/Fast.

## S15 OFFSET (Calibration de la Vitesse)



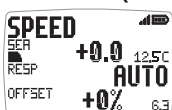
Le facteur proportionnel de calibration de la vitesse permet de corriger (en %) la vitesse du capteur, afin d'afficher une valeur vraie. Voir p32 pour la procédure de calibration.

## S16 DISPLAY (format d'affichage des vitesses)



Sélectionnez le format d'affichage des vitesse du bateau (nb de décimales).  
Choix entre **0.1** ou 0.01.

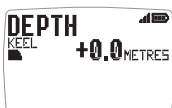
## S17 SEA (calibration de la température de l'eau)



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

### DEPTH - Page Profondeur

## S18 KEEL/WLINE (Décalage de profondeur)

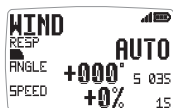


Permet d'ajouter un décalage de quille afin d'afficher la profondeur sous la quille ou un décalage de ligne de flottaison afin d'afficher la profondeur réelle à partir du niveau de la mer.

Voir p31 pour paramétrer un décalage de profondeur.

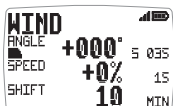
## WIND - Page Vent

### S19 RESP (fréquence de rafraîchissement affichage des mesures de vent)



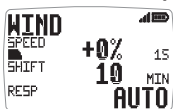
Régle la période de rafraîchissement des mesures de vent. **Auto/Slow/Normal/Fast (Auto/Lent/Normal /Rapide).**

### S20 ANGLE (Décalage d'angle du vent)



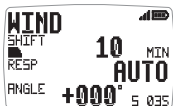
Aligne la valeur affichée de vent apparent avec la valeur réelle du vent apparent (décalage de montage). Voir p33 pour la procédure de calibration.

### S21 SPEED (Calibration 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 p33 pour la procédure de calibration.

### S22 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). **(10).**

## COMPASS - Page Compas

### S23 RESP (fréquence de rafraîchissement du cap)



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

### S24 REF (format cap)



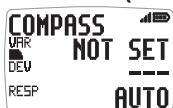
Dit au système d'afficher le cap compas (magnétique) ou le cap vrai (en tenant compte de la déclinaison).

### S25 OFFSET (Calibration du cap compas)



Aligne le cap affiché sur le cap magnétique réel du bateau (utilise la correction de la déviation magnétique du bateau). Voir p34 pour la calibration.

## S26 VAR (Déclinaison Magnétique)



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

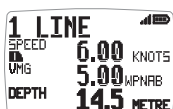
## S27 DEV (Déviation Magnétique)



Il est indispensable de positionner le capteur magnétique avec attention à causes des erreurs générées par le bateau ou son équipement. 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 p34 pour la calibration.

# Chapitre configuration des pages

## S28 1 LINE - Page d'affichage simple



Cette page de configuration vous permet de sélectionner les données à visualiser sur les 8 pages d'affichage simple (pages avec une seule valeur affichée).

Quand cette page est sélectionnée initialement, le curseur  s'affiche à côté du titre de la donnée sélectionnée pour l'affichage de la page simple 1.

### Pour sélectionner une autre page simple:

Presser successivement le bouton  pour afficher les données sélectionnées pour les pages simples de 2 à 8. (Le curseur se modifie de  à  en conséquence).

### Pour modifier la donnée configurée pour une page:

Presser le bouton . La valeur actuelle va clignoter. Presser les boutons  ou  successivement jusqu'à ce que le titre de la donnée souhaitée se trouve sélectionnée par le curseur. Presser de nouveau le  pour confirmer la sélection.

Si une page d'affichage simple est affectée au paramètre OFF (vide), la page concernée est supprimée du cycle des pages simples. Si toutes les pages simples sont affectées au paramètre OFF (vide), le chapitre entier des affichages simples est supprimé du cycle des chapitres.

## S29 4 LINE - Pages 4 lignes

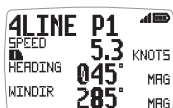


Cette page permet la sélection des pages 4 lignes à paramétrer.

### Pour sélectionner une page 4 lignes à paramétrer :

Presser successivement le bouton  jusqu'à ce que la page choisie soit contiguë au curseur . Presser  pour paramétrer la page.

### Pour sélectionner une ligne à paramétrer:



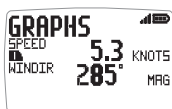
Initialement l'afficheur montre le curseur  à coté du titre de la donnée sélectionnée pour la première ligne de la page en cours. Presser successivement le bouton  pour montrer les données associées aux lignes 2 à 4 (Le curseur change de  à  en fonction).

### Pour modifier les données associées à une ligne:

Presser le bouton . La valeur actuelle va clignoter. Presser les boutons  ou  successivement jusqu'à ce que le titre de la donnée souhaitée se trouve sélectionnée par le curseur. Presser de nouveau le  pour confirmer a sélection.

Si une page a ses 4 lignes paramétrées à OFF (vide) elle est supprimée du cycles des pages " 4 lignes ". Si toutes les lignes de toutes les pages " 4 lignes " sont à OFF, Le chapitre entier " affichage pages 4 lignes " est supprimé du cycle des chapitres.

## S30 GRAPHS - Page Graphiques



### Pour sélectionner une ligne à configurer :

Par défaut, l'afficheur montre le curseur  contre le titre de la donnée sélectionnée pour l'affichage de la courbe page 1.

Presser le bouton  pour montrer la donnée sélectionnée pour l'affichage graphique page 2 (le curseur passe de  à ).

### Pour modifier la donnée associée à une ligne:

Presser le bouton . La valeur actuelle va clignoter.

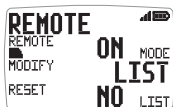
Presser successivement le boutons  ou  jusqu'à ce que la valeur souhaitée soit sous le curseur.

Presser de nouveau le  pour confirmer a sélection.

Les données sélectionnables sont : Vitesse (max 25 N), VMG (Max 25 N), CMG (rapprochement à la cible) (Max 25 N), Profondeur (Max 250 pieds), Vitesse vent apparent (Max 50N), Vitesse vent réel (Max 50 N), SOG (Max 25N), Température de l'eau, Tension (Volt), Angle de vent apparent, Angle de vent réel, Direction du vent réel, Cap et COG.

## REMOTE - Chapitre Télécommande

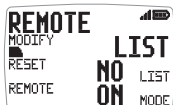
### S31 REMOTE MODE (Mode télécommande)



Active ou désactive le mode télécommande.

Presser le bouton  pour commuter entre ON et OFF.

### S32 MODIFY LIST (Changer la liste de contrôle)



L'afficheur " remote " établis la liste des afficheurs micronet connectées au réseau qui sont susceptibles d'être tél commandés. Cette liste permet à l'utilisateur de choisir l'afficheur à télé commandé grâce à l'afficheur " remote ".

Par défaut, tous les afficheurs Maxi et doubles Maxi reliés au réseau s'affichent sur la liste des afficheurs contrôlables quand le bouton  est pressé. Par défaut, tous les autres afficheurs du réseau sont ignorés par la liste.

#### Pour modifier la liste des afficheurs contrôlables:

Presser le bouton  pour accéder à la configuration de la liste.

Une liste de tous les afficheurs actuellement connectées au réseau s'affiche

Chaque afficheur est identifié par un numéro (à partir de : 01) et se présente comme expliqué ci-dessous :

**SHOW** - L'afficheur sera visible sur la liste des afficheurs disponibles.

**HIDE** -L'afficheur est connecté au réseau, est compatible avec la fonction télé commande, mais ne sera pas affiché sur la liste.

**N.C.** - (Non Commandable) - L'afficheur est connecté au réseau mais n'est pas compatible avec le mode télé commande (i.e. Il possède une ancienne version de logiciel). Cet afficheur sera absent de la liste des afficheurs commandables.

**WAIT** - La centrale établis la liste des afficheurs connectés.

#### Pour ajouter ou supprimer un afficheur de la liste des afficheurs commandables :

Presser le bouton  pour faire défiler la liste. Le numéro de séquence de l'afficheur dans la liste s'identifie par le curseur .

Presser le bouton  l'afficheur sélectionné va clignoter.

Presser  ou  pour alterner entre SHOW et HIDE.

Presser le bouton  pour confirmer la modification.

### Pour modifier la position d'un afficheur dans la liste des afficheurs commandables:

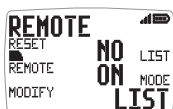
Presser le bouton  pour faire défiler la liste. Le numéro de séquence de l'afficheur dans la liste s'identifie par le curseur .

Presser le bouton  l'afficheur sélectionné va clignoter.

Presser le bouton  jusqu'à ce que le numéro de séquence souhaité apparaisse à coté de l'afficheur.

Presser le bouton  pour confirmer le nouveau numéro de séquence. Tous les afficheurs qui suivent l'afficheur sélectionné sont décalés dans la liste.

### S33 Reset List



Remet la liste des afficheurs commandables aux valeurs par défaut

## OPTIONS - Chapitre Options

### S34 AUTO NTWRK (Mise en Réseau)



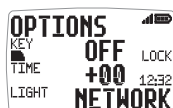
Ajouter des afficheurs ou capteurs au réseau Micronet. Cette fonction n'est possible que si le système a été allumé par cet afficheur. Revoir la notice de mise en réseau (Auto Networking) pour plus d'informations.

### S35 POCKET MODE



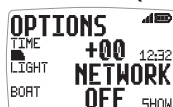
Sélectionne le temps de désactivation pour le mode "Pocket", les choix sont OFF, 15, **30**, 60 or 120 secondes.

### S36 KEY LOCK (Verrou)



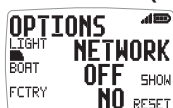
Permet le système du verrou.  
Voir p9 pour la procédure du verrou

### S37 TIME (Temps)



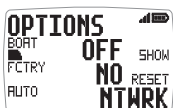
Le nombre d'heures à ajouter ou soustraire à UTC (GMT) pour que l'instrument affiche l'heure locale.

### S38 LIGHT (Éclairage)



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

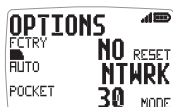
### S39 BOAT SHOW (Mode demonstration)



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 FCTRY RESET (Réglage usine)

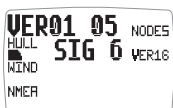


Remet toutes les valeur de calibration au réglage usine (par défaut).

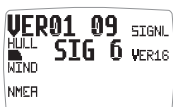
## Chapitre Maintenance

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

La première ligne de chaque écran du chapitre "Heath" affiche la version logicielle de l'afficheur, le niveau de batterie et le taux de charge pour aider dans la détection et résolution des dysfonctionnements.

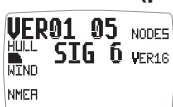


Si l'instrument est le " Master " (celui qui a allumé le système), le nombre de noeuds du réseau (instruments reliés) est affiché.



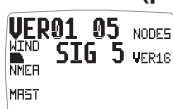
Si l'instrument est esclave (s'est allumé par la mise en marche de la centrale) le niveau d'émission du signal du master apparaît à la place du nombre de d'instruments reliés.

### S42 HULL (puissance du signal de l'émetteur de coque)

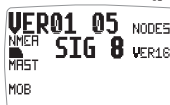


Affiche la version de logiciel (gros caractères), la puissance du signal et la condition de la batterie (niveau et taux de chargement) du transmetteur de coque pour aider au dépannage.

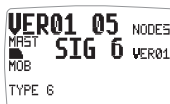
### S43 WIND (puissance du signal de l'anémomètre)



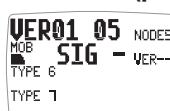
Idem que précédent mais pour l'anémomètre.

**S44 NMEA (puissance du signal de l'interface sans fil (NMEA))**


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

**S45 MAST (puissance du signal du capteur de rotation du mat)**


Idem que précédent mais pour le capteur d'angle de mat.

**S46 MOB (puissance du signal pour capteurs MOB)**


Idem que précédent mais concerne le capteur de MOB (homme à la mer)

**S47 TYPE 6 - TYPE 9**

Réservé pour une utilité future.



## 4 Essais en mer et Calibration

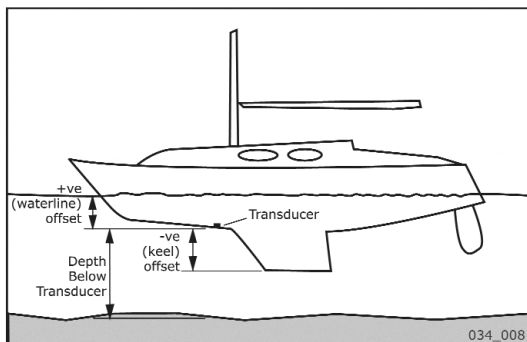
Une fois que la centrale Micronet a été installée sur le voilier et mise en réseau, il devient nécessaire de procéder à la calibration.



**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.



#### Pour entrer le décalage de profondeur:

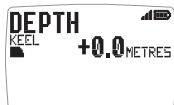
Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement le bouton  pour atteindre le chapitre **SENSORS**.

Presser bouton  pour entrer dans le chapitre **SENSORS**.

Presser successivement le bouton  pour atteindre la page **DEPTH**.

Presser le bouton  pour atteindre le paramètre **KEEL**



Presser le bouton  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier la valeur

Presser le bouton  pour quitter le mode édition

Presser et maintenir le bouton  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 où le courant est nul.

Sinon, pour prendre en compte le courant, la calibration doit être réalisée deux fois : une fois dans le sens du courant et une fois à contre sens. Le coefficient de correction (%) à saisir est la moyenne des deux coefficients calculés lors des deux essais

### Pour saisir le 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).

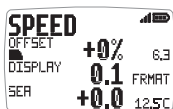
Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

Presser le bouton  pour atteindre le chapitre **SENSORS**.

Presser bouton  pour entrer dans le chapitre **SENSORS**.

Presser bouton  pour entrer dans la page **SPEED**.

Presser le bouton  pour atteindre le paramètre **OFFSET**



Presser le bouton  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier le % de correction jusqu'à ce que la vitesse affichée corresponde à celle lue au GPS (SOG= Vitesse fond)

Presser le bouton  pour quitter le mode édition

Presser et maintenir le bouton  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](http://www.tacktick.com)

## 4.3 Calibration du Vent

Tant la vitesse que la direction du vent peuvent être calibrés afin de corriger l'information du capteur de vent.

### Décalage d'angle du vent

Dirigez le voilier dans l'axe du vent.

Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

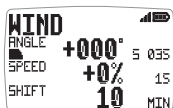
Presser le bouton  pour atteindre le chapitre **SENSORS**.

Presser bouton  pour entrer dans le chapitre **SENSORS**.

Presser successivement le bouton  pour atteindre la page **WIND**.

Presser le bouton  pour rentrer dans la page **WIND**.

Presser le bouton  pour sélectionner le paramètre **ANGLE**.



Presser le bouton  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier l'angle du vent affiché (en petit) à 000. L'afficheur indique le nombre de degré de déviation entré.

Presser le bouton  pour quitter le mode édition

Presser et maintenir le bouton  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!

Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

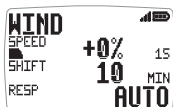
Presser le bouton  pour atteindre le chapitre **SENSORS**.

Presser le bouton  pour entrer dans le chapitre **SENSORS**.

Presser successivement le bouton  pour atteindre la page **WIND**.

Presser le bouton  pour entrer dans la page **WIND**.

Presser successivement le bouton  pour sélectionner le paramètre **SPEED**



Presser le bouton  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier la vitesse du vent affiché (en petit) à 000. L'afficheur indique le % de correction entré.

Presser le bouton  pour quitter le mode édition

Presser et maintenir le bouton  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.

Presser et maintenir le bouton  pour accéder au paramétrage.

Presser le bouton  pour atteindre le chapitre **SENSORS**.

Presser le bouton  pour entrer dans le chapitre **SENSORS**.

Presser successivement le bouton  pour atteindre la page **COMPASS**.

Presser le bouton  pour entrer dans la page **COMPASS**.

**To Complete a deviation correction turn:**

Presser le bouton  jusqu'au paramètre **DEV**



Presser le bouton  pour entrer dans le mode calibration

Faites tourner doucement le navire à une vitesse inférieure à 4 Noeuds 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 du bateau est trop rapide, l'afficheur va indiquer "TURN HIGH". Il n'est pas obligé d'arrêter le tour à ce niveau mais de réduire la vitesse de rotation en réduisant la vitesse du bateau ou en élargissant le cercle de rotation.

Si nécessaire, presser le bouton  pour sortir du mode de calibration du compas ; le système reprend sa valeur d'origine.

**Ensuite, pour aligner le cap**

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)

Presser successivement le bouton  pour sélectionner le paramètre **OFFSET**



Presser le bouton  pour entrer en mode édition

Presser les boutons  et  pour modifier le cap affiché (en petit) à la valeur connue. L'afficheur indique la correction entrée en degrés.

Presser le bouton  pour quitter le mode édition

Presser et maintenir le bouton  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

## 5. Installation

### 5.1 Changer le boîtier

Chaque afficheur remote est livré avec boîtier blanc et un noir.

#### **Pour changer le boîtier:**

Attention: travailler dans un lieu où les pièces comme les boutons ou la lanière ne peuvent pas tomber par dessus bord ou dans la calle lors du démontage.

Retirer la vis qui sécurise l'attache de la lanière (en bas au centre de la face arrière du boîtier)

Insérer la lame d'un tournevis plat dans le trou d'attache de la lanière et le tourner doucement pour séparer le boîtier et la base de l'instrument dans la partie basse.

Insérer prudemment un doigt sur chaque face entre le boîtier et la base et tordre doucement le boîtier afin de le séparer complètement de la base.

Insérer les touches dans le nouveau boîtier et intégrer l'unité dans le boîtier en appliquant une légère pression jusqu'à ce qu'un "clic sonore" indique que le boîtier est attaché. Retourner l'unité et vérifier que le boîtier est bien refermé tout autour de l'unité.

Remettre l'attache lanière dans son trou avec l'écrou à l'arrière de l'unité et remettre la vis.

Attention: Prenez garde à ne pas serrer trop la vis.

Il n'est pas recommandé de d'échanger régulièrement le boîtier. Ceci peut abîmer les clips d'attache du boîtier sur la base.

### 5.2 Support

Chaque afficheur " remote " est fourni avec deux supports. Il est recommandé que l'un de ces supports soit monté à un endroit bien exposé au soleil ou à la lumière du jour afin que l'afficheur dans cette place se recharge pendant la journée dans le cas d'une utilisation intensive la nuit.

#### **Pour installer le support:**

Utiliser le support comme modèle, percer trois trous de 2,5mm de diamètre. Utiliser trois vis auto bloquantes (fournis) pour fixer le support.

## 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.

### 6.2 Détection des anomalies et support technique

#### Alarme sonore absence de tension



L'émetteur de coque et l'interface 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 a 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.

**Note:** Il n'y a pas de possibilités d'alimentation externe pour l'afficheur "remote "

## 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» (p18). 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 p342. 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 p34.

### **La vitesse du bateau affiche 0**

L'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» (p18). 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 connexions 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 (p18) 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 la centrale est démarrée par l'afficheur "remote" et que celle-ci est en mode "pocket", l'afficheur remote va céder à un autre afficheur du réseau le rôle de "Master" afin de permettre une continuité de réseau en cas de mise en veille de l'afficheur "remote".

Si vous êtes en recherche de panne et que vous n'êtes plus sur du Master, éteignez la centrale, et rallumez la. (en utilisant un autre afficheur que l'afficheur "remote").. 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 à 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 été mal utilisé en dehors de l'environnement prévu ou utilisé de façon incompatible avec les instructions écrites 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 où le produit est utilisé. Dans ce cas, les réclamations valides ne couvriront que les pièces. Les frais de main d'oeuvre, de manutention et de frais d'envoi seront facturés à l'expéditeur.

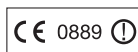
## Démenti

Les produits Tacktick ne doivent 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 mn100 Remote respecte les conditions requises et les autres provisions applicables de la directive 1999/5/EC.







\*U064 - FR - rev02\*