

# PILOTE S3 et boîtier de commande ST6002

## TROIS PARAMETRES A FAIRE AVANT ET PENDANT LE FONCTIONNEMENT

Il y a trois réglages à modifier en fonction des conditions de mer. Le troisième, COUNT RUDDER n'est utilisé que lorsque le niveau 3 de RESPONSE est utilisé.

### ***RESPONSE (réponse) : 1 à 9 selon les conditions***

- **Réponse niveau 1** : bande morte automatique. Amène le pilote à ignorer peu à peu les mouvements répétitifs du bateau. Réglage à utiliser tant qu'il contrôle efficacement le bateau. Consommation électrique réduite.
- **Réponse niveaux supérieurs**

Plus on veut que le bateau réagisse vite, aux embardées, plus on augmente le réglage de sensibilité « response ». Une vitesse lente du bateau peut nécessiter d'augmenter le gain de 1 à 2

Une vitesse rapide avec des mouvements rapides (vague) peut imposer de diminuer le gain de 1 à 2 sans mettre moins de 3 pour que le gyro soit utilisé par le pilote

### **Réglage de base**

Après avoir mis RESPONSE sur 2 et être passé en AUTO, faire un changement de cap de 40°. Ajuster RUDDER GAIN pour que le bateau fasse un virage brusque avec un dépassement de cap de 5° maxi se stabilisant tout de suite.

Un virage trop lent impose une augmentation du gain de barre.

Un virage trop important suivi d'une fin de virage en S impose de diminuer le gain de barre.

### ***COUNT RUDDER (Contre barre) : 1 à 9 (réglage de base : 7)***

Ce réglage est utilisé par le pilote uniquement lorsqu'on fait fonctionner le pilote avec le niveau 3 de RESPONSE. Il est aussi appelé RATE LEVEL dans la notice du calculateur S300. C'est la quantité de barre que le pilote applique pour empêcher les embardées. Plus le réglage est élevé, plus grande est la quantité de contre barre appliquée.

### **Réglage**

Après avoir réglé RUDDER GAIN passer en RESPONSE 3 au moteur à la vitesse de 7 nœuds et mettre le pilote sur AUTO puis effectuer un virage à 90°. Lorsque RUDDER GAIN et COUNT RUD sot bien réglés, le bateau fait un virage continu lisse avec un dépassement minimal. Si la contre barre est trop faible, le bateau effectue un dépassement important. Si la contre barre est trop forte, la bateau poursuit le virage et effectue une série de virages brusques et courts.

# PARAMETRES REGLES UNE FOIS POUR TOUTE

## Essais en mer

Correction de la déviation du compas à réaliser par mer calme

Voir notice. Penser à faire également l'Autolearn pour régler les paramètres du pilote.

## Récapitulatif des réglages DEALER CAL

- Vessel type Displace
- Drive type 3
- Align Rudder 0
- Rudder limit 25° (butée électrique)
- Rudder Gain 5
- Counter Rudder 1
- Rudder damping 2
- Auto trim 2
- Response 5
- Turn rate 20
- Off course alarm angle 20
- Power steer 1
- Cruise speed 7
- Auto adapt nth
- Latitude 40
- Reset

Si le menu DEALER CAL est verrouillé et affiche CAL, il faut appuyer simultanément sur les touches -1 et +1 pour y accéder

# Accessing Dealer Calibration

