



Corus

Systeme de navigation intégré

**Notices
détaillées**

Résumé des fonctions communes à tous les cadrans Corus

- LIGHT** Mise en service ou extinction de l'éclairage (suivi d'un menu de réglage d'intensité)
- EXIT** Retour au menu principal
- OKAY** Validation d'un changement et retour au menu précédent
- ↵** Accès aux autres fonctions du menu

MENU SECONDAIRES

Ces menus contiennent les fonctions de réglage moins couramment utilisées et la fonction de reconfiguration des C600AD.

Pour accéder aux menus secondaires, maintenir la touche LIGHT pressée jusqu'au second bip. Les menus SET, CAL et HEADS (C600AD seulement) apparaîtront.

Le menu SET contient:

- LIGHT** Mise en réseau ou isolement de l'éclairage des cadrans
- CONT** Réglage du contraste de l'écran
- DAMP** Temporisation (amortissement) pour obtenir un affichage plus stable

Le menu CAL contient:

Toutes les fonctions d'étalonnage et de calibration de la donnée affichée

- UNITS** Choix des unités de mesure
- ISSUE** Affichage de la version de software du cadran et du capteur
- PIN** Entrée d'un code secret empêchant l'accès aux menus CAL et HEADS

Attention à ne pas valider un code secret sans le noter, vous devriez alors contacter nos services pour pouvoir l'effacer. En cas de doute, valider 000 pour annuler.

HEADS Permet de reconfigurer le cadran C600AD pour qu'il affiche une autre donnée

Exemple: passer de loch en sondeur

Les notices détaillées suivantes correspondent à une installation complète comprenant tous les capteurs de la gamme. En l'absence du capteur correspondant, il est normal que certaines fonctions n'apparaissent pas à l'écran.

CORUS MULTIDATA - C400M



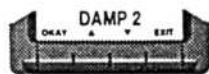
ECRAN DE BASE



Si aucune unité n'est affichée à droite de l'écran, la profondeur est en fathoms, et la vitesse en km/h.

DAMP

Temporisation de l'affichage loch et sondeur. Voir manuel général p 8.



ALARM

Accès aux réglages des 2 alarmes du sondeur.



SHALLW et DEEP

SHALLW = Alarme de surface
DEEP = Alarme basse

Sélectionnez la valeur désirée à l'aide des touches ▲ ▼, puis pressez OKAY pour valider.

Le choix OFF annule l'alarme concernée.

Quand une des alarmes retentit, elle s'affiche sur l'écran (SHALLW ou DEEP).

L'indication CROSS peut aussi s'afficher si l'alarme de surface est réglée plus profonde l'alarme basse.

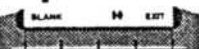
Ce type de réglage est utilisé pour suivre une ligne de sonde par exemple.

Indique qu'une alarme est active.

Ce symbole s'affiche à côté de la profondeur si le sondeur décroche indiquant que la valeur est fautive.

BLANK

Supprime la ligne au dessus des touches pour décharger l'écran.



LOG

Affiche sur la ligne inférieure la distance totale parcourue (ineffaçable).



TRIP

Affiche le totalisateur journalier. STOP l'arrête, START le relance, RESET le remet à zéro.



TIMER

Chronomètre: STOP l'arrête, START le relance, RESET le remet à zéro

Chronométrage en cours

TIMER TEMP

Les deux fonctions vent n'apparaissent que si une tête de mât est raccordée.



W/SPD

Vitesse du vent apparent, l'unité dépend des autres cadrans vent du circuit.

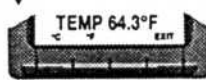


W/ANG

Angle vent apparent / bateau
S = Tribord P = Bâbord

TEMP

Température de l'eau en degrés Celsius ou Fahrenheit

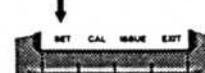


Accès aux menus secondaires

ECRAN DE BASE



Maintenez LIGHT appuyé jusqu'à faire apparaître cet écran



Menu CALibration voir au dos. Si un code secret (PIN) a été entré, l'appareil vous le demandera.

Menu SET voir au dos.

Les fonctions suivantes sont décrites dans le manuel général: LIGHT, CONT, DAMP, EXIT, ISSUE AND OKAY

EJB 12/7/94 E02403F Version 1.0

CORUS MULTIDATA - C400M



Cette feuille détaille les fonctions spécifiques au MULTIDATA C400M. Pour les fonctions communes à tous les cadrans CORUS voir le manuel général.

Le MULTIDATA combine les fonctions loch/speedomètre, température de l'eau et sondeur. Il utilise pour cela les capteurs séparés TXS300 et TXD300 ou bien le capteur triducer de tableau arrière TXM300.

Si un capteur tête de mât ATM600 est présent sur le monocâble, le C400M vous affichera aussi la vitesse (AWS) et l'angle (AWA) du vent apparent.

Plusieurs unités de vitesse ou de profondeur sont possibles (noeuds, miles/heure, km/h, mètres, fathoms, pieds), la fonction UNITS dans le menu CAL permet d'en changer.

La température d'eau s'affiche avec la fonction TEMP dans le menu FUNC, elle peut être affichée en degrés Celsius (°C) ou Fahrenheit (°F).

Les données de vent (vitesse et direction) sont brutes, elles ne peuvent être étalonnées que depuis un cadran analogique (C500W ou C600CH), ou un C600AD configurable.

Le C400M dispose de deux alarmes sondeur, (Haute = SHALLW, Basse = DEEP), d'un totalisateur de miles ineffaçable (LOG) et d'un journalier (TRIP), ainsi que d'un chronomètre (TIMER).

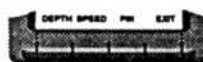
THE HIDDEN MENUS

SET



Voir manuel général

CALibration



PIN

Code secret empêchant toute modification de la calibration par un tiers. Voir manuel général p 6.



OFFSET

Cette fonction vous permet de rentrer de façon permanente une correction dans la valeur affichée du sondeur, de façon à lire la hauteur d'eau:

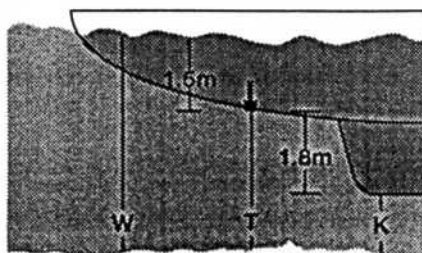
- sous la quille (K)
- sous la sonde (T)
- sous la ligne de flottaison (W)

Les corrections correspondant au schémas ci-dessous sont:

Profondeur sous la quille K KEEL 1.8

ou

Profondeur sous flottaison W W/LINE 1.5



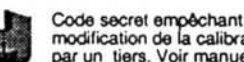
Les fonctions suivantes sont décrites dans la notice générale CORUS:

LIGHT, CONT, DAMP, ISSUE, UNITS et PIN

| | PLAGE | RESOLUTION |
|--------------|---------------|------------|
| Vitesse | 0 à 70 noeuds | 0.1 noeud |
| Sondeur | 0.4 à 120m | 0.1m |
| Vitesse vent | 0 à 80 noeuds | 1 noeud |
| Angle vent | 0 à 360° | 1° |
| Température | 0 à 50°C | 1°C |



PIN

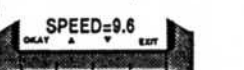


SPEED%

Etalonnage du loch 1
Entrez le pourcentage d'erreur calculé à l'aide des touches ▲ ▼, puis pressez OKAY pour confirmer.

% = vitesse ou distance réelle / vitesse ou distance calculée

Vitesse et distance sont étalonnés en même temps.



SPEED=

Etalonnage du loch 2. Entrez la vitesse désirée à l'aide des touches ▲ ▼, puis pressez OKAY pour confirmer.

CORUS LOCH/SPEEDOMETRE



Cette feuille détaille les fonctions spécifiques au loch CORUS

Pour les fonctions communes à tous les instruments CORUS, voir le manuel général CORUS.

Ce cadran doit être utilisé avec les capteurs roue à aubes TXS 300P (plastique) ou TXS 300B (bronze). Le modèle bronze est recommandé pour les coques en bois ou les bateaux rapides.

Tous les exemples figurés ici sont en Noeuds, il est possible de choisir une **unité différente**, Miles par heure ou Kilomètres heure dans le menu CAL, fonction UNIT.

Le programme très évolué de cet instrument analyse en permanence les données de vitesse et de température provenant du capteur, et les affiche en sous forme numérique (chiffres) et analogique (rosace).

Les fonctions disponibles sur l'écran de base sont:

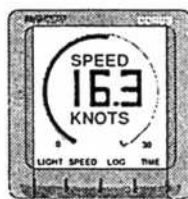
-SPEED: Accès à la vitesse moyenne (AVG), au réglage de la rosace analogique (SCALE), et à la vitesse maximum atteinte (MAX)

-LOG: Accès au totalisateur de milles, aux deux totalisateurs journaliers (TRIP 1 et 2), et à la température d'eau (TEMP)

-TIME: Accès au compte à rebours 10 ou 5 minutes (GUNS), et au chronomètre (ETIME)

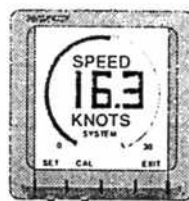
Il est impératif de respecter les consignes de montage livrées avec le capteur pour obtenir de bons résultats.

MENU PRINCIPAL ECRAN DE BASE



Maintenez **LIGHT** pressé jusqu'à obtenir cet écran.

MENUS SECONDAIRES



MENU CALibration voir au dos.
Si un code secret (PIN) a été entré, l'appareil vous le demandera avant d'accéder au menu.
MENU SET voir le manuel général CORUS.

SPECIFICATIONS

PLAGE DE VITESSE
(selon capteur)
0 à 200 km/h
0 à 140 mph
0 à 120 noeuds

RESOLUTION
0.1 km/h
0.1 mph
0.1 noeud

PLAGE DE TEMPERATURE
50 °C
120 °F

TEMPORISATION (DAMP)

| N° | PERIODE(sec) |
|----|--------------|
| 0 | 0.5 |
| 1 | 1.0 |
| 2 | 2.0 |
| 3 | 4.0 |
| 4 | 8.0 |

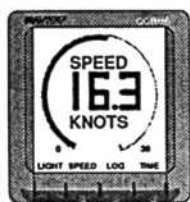
CORUS LOCH/SPEEDOMETRE



ECRAN DE BASE

AVG et MAX

Vitesse moyenne (AVG) et Vitesse maximum (MAX) atteinte depuis la dernière remise à zéro ou la dernière mise sous tension. La remise à zéro s'effectue en pressant RESET.

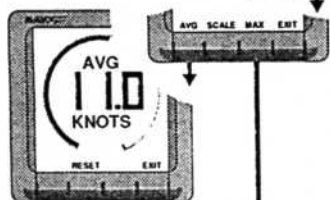


ETIME

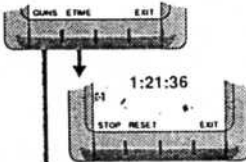
Accès aux contrôles du chronomètre START(départ), STOP(arrêt) et RESET (remise à zéro).

Chronométrage en cours
Chronomètre arrêté mais dernier temps conservé en mémoire.

NB: Le chronomètre est remis à zéro et déclenché automatiquement à la fin du compte à rebours (voir GUNS).



LOG
Totalisateur de milles ineffaçable



MENU CALibration → Il existe différentes méthodes pour étalonner un loch. Nous vous conseillons de les consulter avant toute tentative.

Deux procédures sont possibles, toutes deux nécessitent d'être en cours de navigation.

SPEED= : Entrez la vitesse que vous désirez à l'aide des touches ▲et▼, puis pressez OKAY pour confirmer.

SPEED% : Entrez le pourcentage d'erreur à l'aide des touches ▲et▼ puis pressez OKAY.

% = Vitesse ou distance réelle
Vitesse ou distance affichée

Vitesse et distances seront étalonnés simultanément.

GUNS

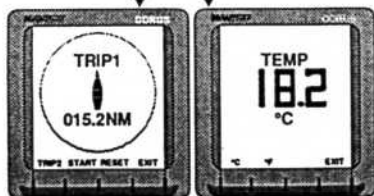
Compte à rebours 10 ou 5 minutes.

Indique que le décompte est en cours.

NOTE: TRIP 1 et le chronomètre seront remis à zéro et déclenchés automatiquement à la fin du décompte.

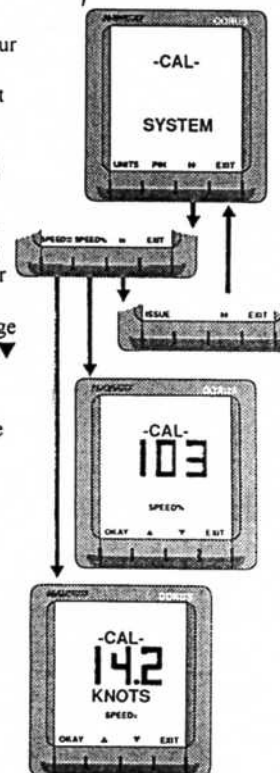
TRIP 1 et 2

Accès aux contrôles des 2 totalisateurs journaliers.
START: départ
STOP: arrêt
RESET: remise à zéro



MENU SET

TEMP
Température de l'eau en degrés Celsius ou Fahrenheit.



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE: LIGHT, DAMP, SCALE, CONT, ISSUE, UNITS, PIN, OKAY et EXIT.

CORUS SONDEUR

Cette feuille détaille les fonctions spécifiques du sondeur CORUS
Pour les fonctions communes à tous les cadrans CORUS référez vous au manuel général.

Ce cadran doit être utilisé avec la sonde TXD 300P (plastique), ou TXD 300B (bronze). Le modèle bronze est recommandé pour les coques en bois et les bateaux très rapides.

Les exemples représentés ici sont en mètres, il est possible de choisir une unité différente dans le menu CALibration, fonction UNITS.

Le programme très évolué de cet instrument analyse en permanence les signaux provenant du capteur et filtre les turbulences pouvant fausser l'information (eau trouble, débris etc.).

Il fonctionne de 0.4 à 150m (sur fonds durs) et affiche la profondeur en numérique, et sur la rosace analogique.

Le C300D est muni de trois alarmes:

-SHALW (shallow): Alarme de SURFACE (ou alarme haute), elle sonne quand le fond remonte sous la valeur MINimum sélectionnée.

-DEEP: Alarme BASSE (ou profonde), elle sonne quand la profondeur dépasse la valeur MAXimum sélectionnée.

-ANCHR (anchor): Alarme de MOUILLAGE, elle se déclenche quand la profondeur varie au delà de la tolérance sélectionnée. Cette alarme vous avertit d'un éventuel dérapage de votre ancre.

Pour activer une alarme, il suffit de presser ALARM, de sélectionner le type et la valeur désirés, puis de presser OKAY. Elle apparaîtra alors en sombre sur la rosace analogique.

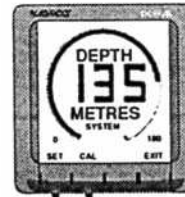
NB: Pour obtenir de bons résultats, il est essentiel de respecter les instructions de montage livrées avec la sonde.

ECRAN DE BASE



Maintenez LIGHT appuyé jusqu'à obtenir cet écran.

MENUS SECONDAIRES



MENU CALibration: voir manuel général.
Si un code secret (PIN) a été entré, l'appareil vous le demandera avant d'accéder au menu.

MENU SET: voir au dos et dans le manuel général.

SPECIFICATIONS

FREQUENCE SONDE
150 KHz

PLAGE de FONCTIONNEMENT
0.4 à 150 Mètres
1.3 à 500 Pieds
0.2 à 80 Fathoms

RESOLUTION
0.1 Mètre
0.1 Pied
0.1 Fathom

TEMPORISATION (DAMP)

| N° | PERIODE (sec) |
|----|---------------|
| 0 | 0.6 |
| 1 | 1.2 |
| 2 | 2.3 |
| 3 | 4.5 |
| 4 | 9.0 |

CORUS SONDEUR

ECRAN DE BASE →

ALARMES

ALARM pour accéder aux réglages des différentes alarmes.

Chaque alarme est mise hors fonction quand sa valeur est réglée à 0.

Quand une alarme retentit, la rosace se met à clignoter et le type d'alarme concerné s'affiche sous l'indication de profondeur.

SHALW = SURFACE
DEEP = BASSE
ANCHR = MOUILLAGE

L'indication CROSS peut aussi s'afficher si l'alarme de surface est réglée plus profonde que l'alarme basse. Cette fonction est utile pour suivre une ligne de sonde.

La présence d'une alarme surface ou basse en fonction est signalée par le sigle Δ , celle d'une alarme de mouillage par λ .



METRES

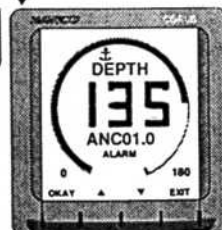
ALARM



MINOS.0
ALARM



MAX120
ALARM



MENU CALibration →

OFFSET

Cette fonction vous permet de rentrer de façon permanente une correction dans la valeur affichée, de façon à lire la hauteur d'eau soit:
-sous la quille (K)
-sous la sonde (T), c'est le réglage initial
-sous la ligne de flottaison (W)
Les corrections correspondant au schéma sont:

Profondeur sous la quille K

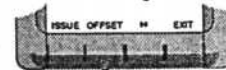
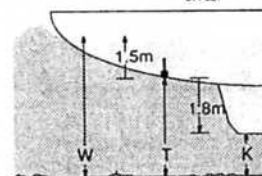
1.8

ou

Profondeur sous flottaison W

1.5

W/LINE
OFFSET



MENU SET →

Les fonctions suivantes sont décrites dans la notice générale CORUS:
LIGHT, DAMP, SCALE, CONT, ISSUE, UNITS, PIN, OKAY et EXIT.



CORUS C600AD FONCTION VENT



Cette feuille détaille les fonctions spécifiques a cadran configurable C600AD utilisé comme girouette/anémomètre. Pour les fonctions communes à tous les cadrans CORUS, voir le manuel général.

Les exemples illustrés sont en forces Beaufort (BFT), il est possible de sélectionner d'autres unités dans le menu CAL fonction UNIT (noeuds = KTS, mètres/seconde = M/S, miles/heure = MPH).

Raccordé au capteur tête de mât ATM600, l'instrument affichera les données du vent apparent (APP):

-L'angle vent/bateau (en numérique au centre de l'affichage et sur la rosace analogique) de 0 à 180° de chaque coté.

-La vitesse du vent en bas de l'écran avec son unité (F 1BFT par exemple)

L'inscription APP en bas de l'affichage rappelle qu'il s'agit de vent apparent.

Une pression sur ZOOM transforme l'affichage en amplificateur de près/portant de 0 à 60° de chaque coté. Le passage du près (CHAUL) au portant (DNWD) se fait automatiquement.

Si un loch CORUS est présent sur le circuit, le cadran pourra aussi afficher:

-Les données du vent réel (TRUE), vitesse et angle vent/bateau.

-Le VMG (velocity made good), ou vitesse de gain au vent. Elle s'affichera à la place de la vitesse du vent.

Si un compas CORUS est aussi couplé, il sera possible de connaître la direction magnétique (le cap) du vent réel.

Les autres fonctions disponibles sont:

-MAX = affichage de la plus grande vitesse de vent atteinte depuis la dernière remise à zéro (RESET).

-ALARM = alarme de vent, elle se déclenche si la vitesse du vent dépasse la valeur sélectionnée.

MENU PRINCIPAL

SPECIFICATIONS

ECRAN DE BASE



Maintenez LIGHT jusqu'à faire apparaître cet écran.



MENU HEADS: voir manuel général p11.

MENU CALibration: voir au dos, et manuel général. Si un code secret (PIN) a été entré, l'appareil vous le demandera avant d'accéder au menu.

MENU SET: voir manuel général.

PLAGE DE VITESSE

0 à 80 KTS

0 à 92 MPH

0 à 41 M/S

0 à 10 BFT

RESOLUTION

0.1 NOEUD

0.1 MPH

0.2 M/S

DIRECTION

0 à 180°

BABORD et TRIBORD

RESOLUTION

1°

CORUS C600AD FONCTION VENT



ECRAN DE BASE ▼



ZOOM
Fait passer l'affichage en mode amplification. Cette fonction n'est pas disponible si vous êtes en vent réel (TRUE).

AMPLIFICATION (ZOOM)



CHAUL (close hauling) indique que le bateau remonte au vent, DNWD (downwind) qu'il est au portant.

Le passage de l'un à l'autre se fait automatiquement.



FULL Ramène à l'affichage complet (0 à 180°).

CALibration ▼



SET ▼



Voir manuel général

ALARM

Accès au réglage de la vitesse de vent qui déclenchera l'alarme. Le sigle montre que l'alarme est active, régler la valeur à 00.0 pour l'annuler.

APP

Ramène l'affichage en vent apparent (APP s'inscrit en bas).

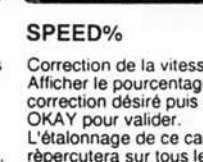
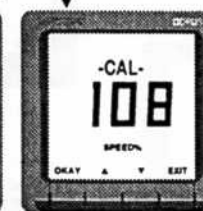
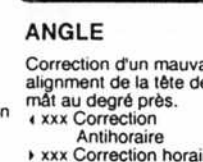
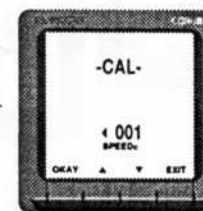
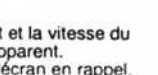
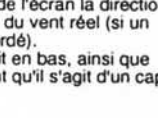
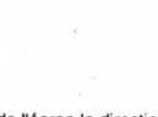
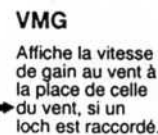
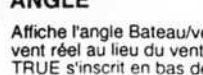
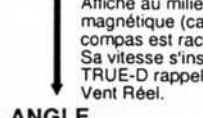
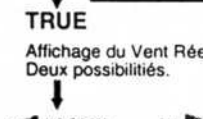
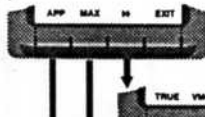
MAX

Affiche la vitesse maximum de vent atteinte depuis la dernière remise à zéro.

RESET

Remet à zéro la mémoire.

EJB 13/7/94 E02353F Version 1.0



TRUE
Affichage du Vent Réel. Deux possibilités.

DIREC
Affiche au milieu de l'écran la direction magnétique (cap) du vent réel (si un compas est raccordé). Sa vitesse s'inscrit en bas, ainsi que TRUE-D rappelant qu'il s'agit d'un cap Vent Réel.

ANGLE
Affiche l'angle Bateau/vent et la vitesse du vent réel au lieu du vent apparent. TRUE s'inscrit en bas de l'écran en rappel.

VMG
Affiche la vitesse de gain au vent à la place de celle du vent, si un loch est raccordé.

TRUE
Affichage du Vent Réel. Deux possibilités.

DIREC
Affiche au milieu de l'écran la direction magnétique (cap) du vent réel (si un compas est raccordé). Sa vitesse s'inscrit en bas, ainsi que TRUE-D rappelant qu'il s'agit d'un cap Vent Réel.

ANGLE
Affiche l'angle Bateau/vent et la vitesse du vent réel au lieu du vent apparent. TRUE s'inscrit en bas de l'écran en rappel.

ANGLE
Correction d'un mauvais alignement de la tête de mât au degré près.
← xxx Correction Antihoraire
→ xxx Correction horaire.

SPEED%
Correction de la vitesse. Afficher le pourcentage de correction désiré puis presser OKAY pour valider. L'étalonnage de ce cadran se répercutera sur tous les afficheurs de vent de l'installation.

Les fonctions suivantes sont décrites dans le manuel général CORUS:

LIGHT, DAMP, SCALE, CONT, ISSUE, UNITS, PIN, OKAY et EXIT

CORUS C600AD FONCTION COMPAS



Cette feuille détaille les fonctions spécifiques au cadran configurable C600AD utilisé comme compas. Pour les fonctions communes à tous les cadrans CORUS, voir le manuel général.

Le cap suivi est affiché de façon numérique au centre de l'écran, et de façon plus visuelle sur la rosace analogique. Celle ci représente une boussole vue de dessus, le bateau pointant vers le haut de l'écran.

Les fonctions disponibles sur l'écran de base sont:
 -LIGHT éclairage et accès aux menus secondaires
 -STEER affichage graphique des écarts de cap (conservateur de cap)
 -AVG affichage du cap moyen suivi depuis la dernière remise à zéro (RESET)
 -ROSE suppression de la rosace.

Les autres fonctions disponibles sont la mise en mémoire de 8 caps courants (voir MEMx), et le recalage du conservateur de cap (voir FIX).

Un compas doit toujours être compensé en fonction de son environnement magnétique (objets métalliques etc.). Cette opération consiste à établir pour chaque cap l'erreur due à cet environnement, c'est la courbe de déviation. Celle ci peut être effectuée par une procédure automatique ou manuelle (voir AUTO et DEV dans le menu CAL).

Tous les écrans représentés sur cette feuille sont des des caps magnétiques (MAG), mais il est possible de rentrer la variation locale, aussi appelée déclinaison (voir VAR dans le menu CAL), et de pouvoir afficher ainsi le cap vrai (TRUE). Ce choix se fait dans le menu SET (TRUE ou MAG).

MENU PRINCIPAL ECRAN DE BASE



Maintenez LIGHT jusqu'à faire apparaître cet écran.



MENU HEADS: voir manuel général p11.

MENU CALibration: voir au dos, et manuel général. Si un code secret (PIN) a été entré, l'appareil vous le demandera avant d'accéder au menu.

MENU SET: voir manuel général.

SPECIFICATIONS

PRECISION
1° (à 25°C, 0° de gîte)

RESOLUTION
0.1°

TOLERANCE GITE
45°

VARIATION PROGRAMMABLE
de 90°E à 90°W

DEVIATION étalonnable en mode automatique ou manuel

C600AD FONCTION COMPAS

ECRAN DE BASE ▼

STEER

Dès que cette touche est pressée, le cap actuel (affiché au centre) est considéré comme cap à conserver.

Il est représenté par le point milieu de la rosace. Tout écart s'affiche alors de façon graphique. La capacité de la rosace est réglable de 5° à 20° avec ou sans alarme en cas de dépassement (voir SCALE).

FIX

Permet de remettre à zéro le conservateur de cap à l'aide des touches ▲ ▼. Pressez OKAY pour valider le nouveau cap qui s'affiche au centre de l'écran.

MEM

Donne accès aux huit caps en mémoire.

MEMx

Affiche en bas de l'écran le cap en mémoire.

RECALL

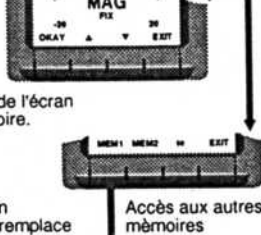
Efface le cap en mémoire, et le remplace par le cap actuellement conservé (au centre de l'écran).

STORE

Remplace le cap actuellement conservé par le cap en mémoire, et l'affiche au centre de l'écran.



ROSE
Retire la rosace analogique de l'écran, ou la rétablit.



AVG
Cap moyen et temps passé (en bas) depuis la dernière remise à zéro (RESET). STOP arrête le calcul, START le relance.



MENU CALibration ▼

FIX

Permet d'entrer la déclinaison locale (est ou ouest) avec les touches ▲ ▼. Puis pressez OKAY



AUTO

Etalonnage automatique de la courbe de déviation. Faites faire un large cercle au bateau à 3 noeuds par mer calme, maintenez la trajectoire jusqu'au retour de l'écran à la normale (au bout 1.5 ou 2 tours). L'ensemble de l'opération doit être effectuée entre 1 et 3mn.

SCALE

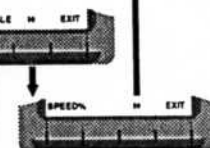
Réglage de la capacité maximum (débattement) du conservateur de cap, avec ou sans alarme (). Valeurs : 5°, 10°, 15°, 20°, 5°, 10°, 15°, 20°



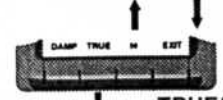
DEV

Etalonnage manuel, de la courbe de déviation. Une fois la touche pressée, barrez au 000° (STEER 000°), pressez OKAY, puis au 45°, pressez OKAY, etc pour les caps suivants. Si vous désirez sauter un ou plusieurs points, pressez SKIP.

L'affichage revient à la normale après le huitième cap. Cette procédure doit être utilisée en cas d'échec de la calibration automatique, ou pour mettre le compas en accord avec le compas de route du bord.



MENU SET ▼



Choix entre l'affichage du cap magnétique (MAG), ou vrai (TRUE) c'est à dire tenant compte, ou non, de la déclinaison entrée.

Les fonctions suivantes sont décrites dans le manuel général: LIGHT, DAMP, CONT, ISSUE, PIN, OKAY et EXIT

CORUS C600AD FONCTION NMEA



Cette feuille résume les fonctions principales du cadran configurable C600AD en fonction NMEA (relié à une interface NMEA600)
 Pour plus de détails, reportez vous au manuel d'installation et d'utilisation de l'interface NMEA600

Attention, le positionneur ne transmettra les données de navigation au cadran que si il est en mode "Navigation vers un waypoint" ou "Suivi de route"

Le C600AD affichera alors en permanence l'écart de route "XTE" de façon graphique sur la rosace analogique entourant l'écran, et une des données suivantes en chiffres au centre de l'écran:

- COG = Cap/fond
 - SOG = Vitesse/fond en noeuds à moins de choisir une autre unité ("Units" dans le menu "Cal")
 - DTW = Distance au waypoint en milles
 - BTW = Cap vers le waypoint
 - TTW = Temps d'arrivée au waypoint
 - XTE = Ecart de route en milles
- Pour sélectionner la donnée à afficher, presser "FUNC" (sur l'écran de base) puis faire défiler les différentes possibilités avec la touche ⇄

Trois alarmes sont disponibles:

Ecart de route, arrivée au waypoint et externe. Cette dernière permettant de répéter toute alarme provenant du positionneur (perte de signal, chute de tension etc).

La touche "SCALE" permet de modifier l'échelle maximum de la rosace entourant l'écran (valeur maximum d'écart de route)



Si le positionneur n'est pas correctement relié ou si il n'émet aucun message, le C600AD affichera "NODATA"

ECRAN DE BASE →



Maintenez "LIGHT" appuyé jusqu'à obtenir cet écran



Si un code secret ("Pin Number") a été entré, l'appareil vous le demandera avant de vous laisser accéder à ces menus

MENUS SECONDAIRES



Une pression sur la touche "METER" affiche la tension et la consommation de l'ensemble de l'installation CORUS

MENU CALibration →



Voir le manuel NMEA600 pour la description détaillée des fonctions "Rx" et "Tx"

Les fonctions suivantes sont décrites dans la notice générale CORUS: LIGHT, DAMP, SCALE, CONT, ISSUE, UNITS, PIN, OKAY et EXIT

CORUS C600AD FONCTION NMEA



ECRAN DE BASE →

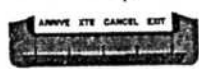


FUNC
 Permet de changer la donnée affichée au centre de l'écran (ici Course Over Ground) pour une des 6 possibilités décrites ci-dessous. L'anneau entourant l'écran affiche en permanence l'écart de route (XTE).

ALARM

Cette touche permet de valider les différentes alarmes et d'en régler les seuils de déclenchement (entre 0.01 et 10 milles).
 Pour annuler une alarme, sélectionner OFF comme valeur de seuil

Lorsqu'une alarme se déclenche, son nom s'inscrit au dessus des touches et l'anneau clignote. Pour l'arrêter, presser Alarm puis Cancel



RADIUS (Arrivée au waypoint)

L'alarme se déclenche quand la distance au waypoint est inférieure à celle sélectionnée (ici 4.8 milles)



EXTERNAL

Sur On, toutes les alarmes du positionneur (perte de signal, chute de tension etc) sont répétées sur le C 600 AD.



On / Off



COG
Cap / fond

SOG
Vitesse / fond

DTW
Distance au waypoint

BTW
Cap vers le waypoint

TTW
Temps d'arrivée au waypoint

XTE
Ecart de route

XTE
L'alarme se déclenche si l'écart de route dépasse la valeur sélectionnée (ici 0.2 milles)



CORUS C600AD Fonction répéteur Navstation



Cette feuille décrit les fonctions du C600AD configuré en répéteur du lecteur de cartes Navstation C900NS.

Pour accéder à ces fonctions, la Navstation doit être connectée sur le bus Corus et mise sous tension. Sélectionner alors la fonction CHART dans le menu HEADS (voir notice générale pour plus de détails).

Le C600AD devient alors répéteur des principales fonctions de la Navstation telles que:

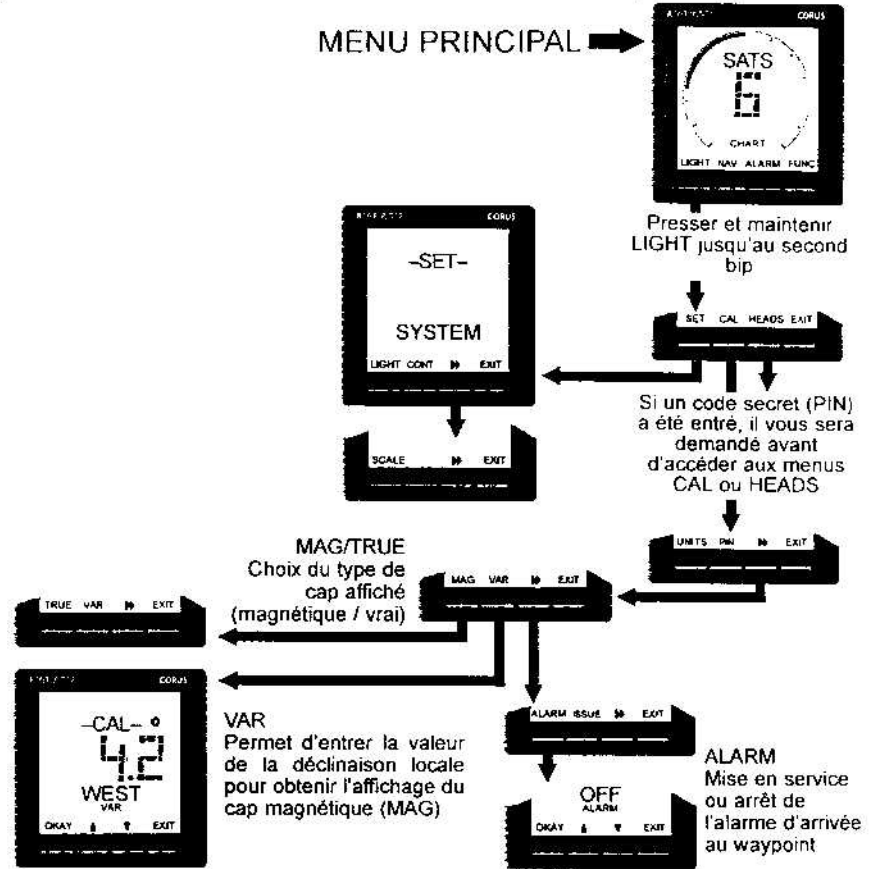
Cap et vitesse/fond, cap et distance au waypoint de destination, écart de route (numérique et graphique sur la rosace), temps avant arrivée au waypoint, heure*, vitesse de rapprochement au waypoint et nombre de satellites reçus*.

Le C600AD peut aussi agir directement sur la Navstation en créant une marque à la position du bateau (MARK), en déclenchant l'"Homme à la mer" (MOB) ou en réglant la valeur de l'alarme d'arrivée au waypoint.

Pour plus de détails sur le fonctionnement de la Navstation, référez vous à son manuel d'utilisation.

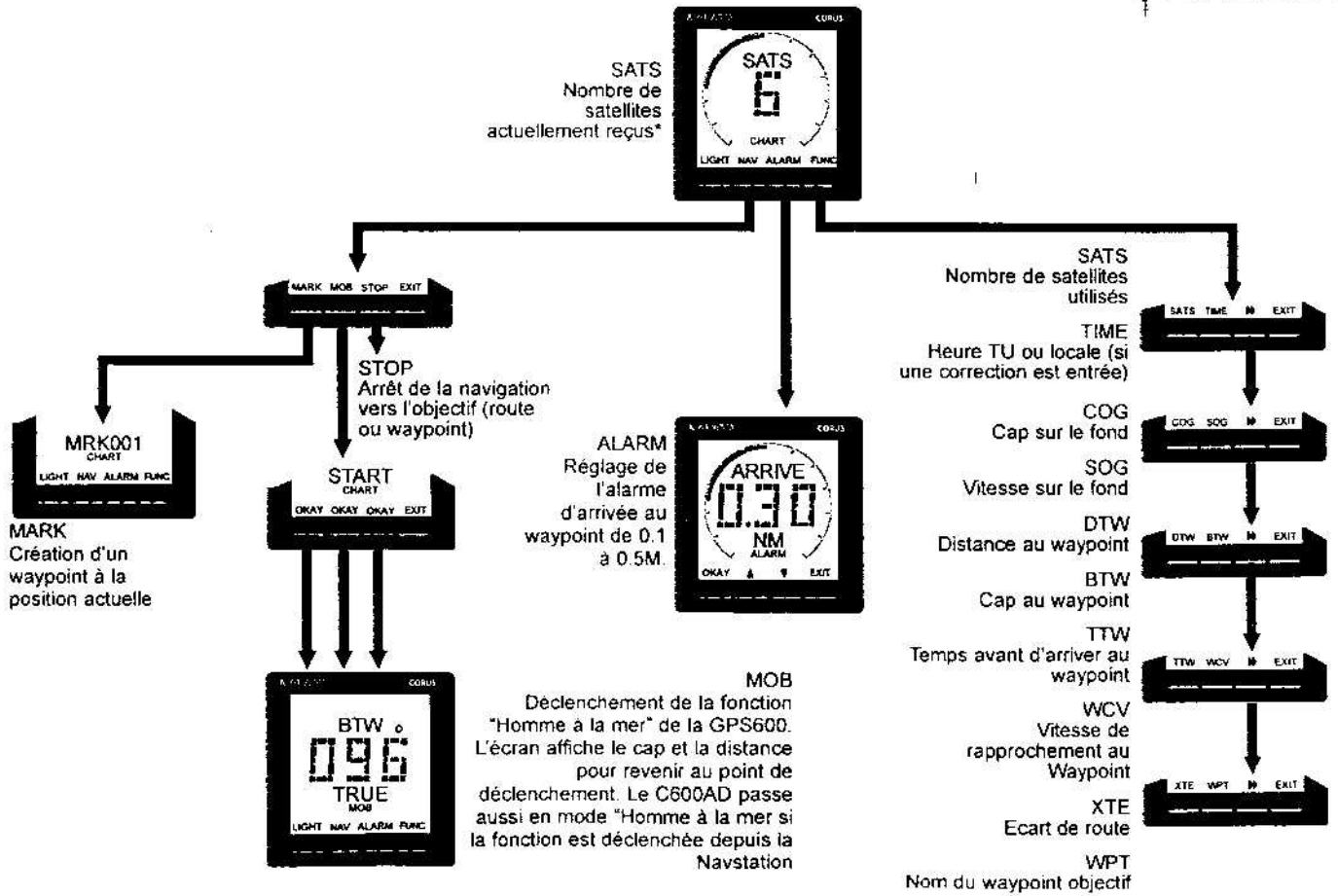
* Si la Navstation tire sa position d'une source NMEA0183, la présence de ces données est subordonnée au type de message émis par le gps.

MENU PRINCIPAL



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

CORUS C600AD Fonction répéteur Navstation



CORUS C600AD Fonction répéteur GPS600



Cette feuille décrit les fonctions du C600AD configuré en répéteur d'antenne active gps GPS600.

Pour accéder à ces fonctions, le circuit Corus doit comprendre une antenne GPS600 et au moins un C600AD.

Sélectionner alors la fonction GPS dans le menu HEADS (voir notice générale pour plus de détails).

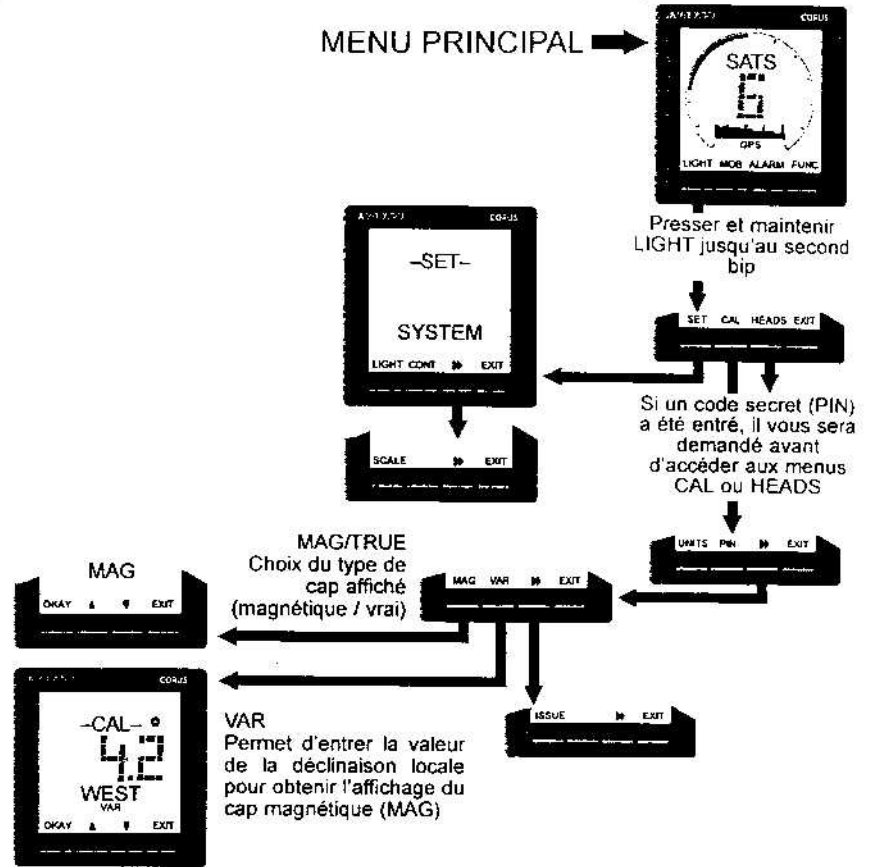
Le C600AD devient alors répéteur des principales fonctions de l'antenne GPS600 telles que:

Cap et vitesse/fond, cap et distance au waypoint de destination, écart de route (numérique et graphique sur la rosace), temps avant arrivée au waypoint, heure, vitesse de rapprochement au waypoint et nombre de satellites reçus.

Bien que le cadran de contrôle principal de l'antenne GPS600 soit le C700DC, il est possible de déclencher certaines fonctions telles que l'"Homme à la mer" ou l'alarme d'arrivée au waypoint depuis le C600AD.

Pour plus de détails sur le fonctionnement de la GPS600, référez vous au manuel spécifique la concernant.

MENU PRINCIPAL



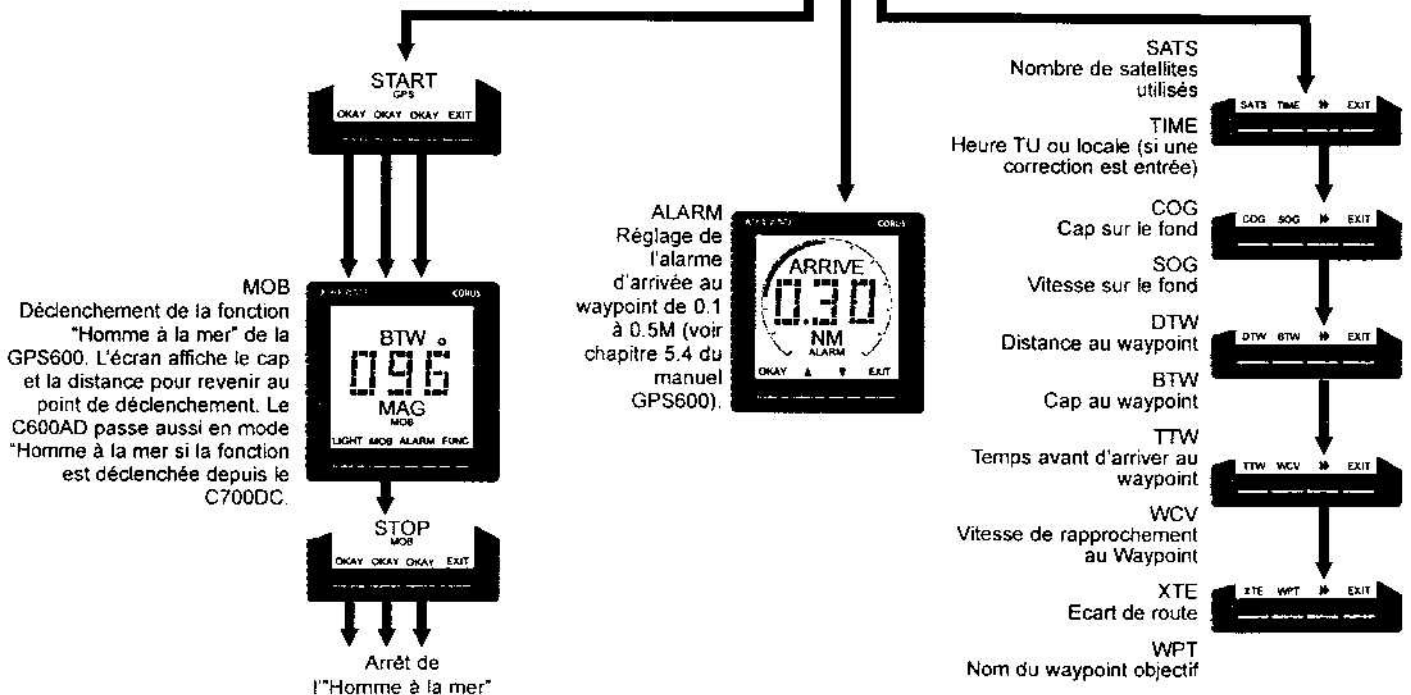
LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

CORUS C600AD Fonction répéteur GPS600



SATS
Nombre de satellites actuellement reçus et puissance des signaux des six principaux sur le bargraphe.

ANNEAU
Si la GPS600 est en mode Navigation (vers un point ou selon une route), l'anneau autour de l'écran symbolise l'écart vous séparant de la route directe (XTE).



C600AD Fonction pilote barre franche TP300CX



Cette feuille détaille les fonctions du C600AD configuré en pupitre de pilote barre franche TP300CX. Pour cela, le TP300CX doit être relié au reste de l'installation Corus via un câble de liaison CMC/TP.

Sélectionner le choix PILOT dans le menu HEADS du C600AD (voir notice générale Corus). Il reprend alors toutes les fonctions du pilote, y compris les réglages de gain ou d'état de la mer.

De plus, le C600AD peut afficher le cap compas, l'angle du vent (en mode conservateur d'allure), le cap vers le waypoint et l'écart de route (en mode Navlock).

Pour plus de détails sur les fonctions du pilote, référez vous à sa notice.

Les fonctions suivantes sont décrites dans le manuel général Corus: LIGHT, CONT, ISSUE, PIN, OKAY & EXIT.

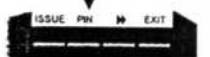
MENU PRINCIPAL →



Presser et maintenir LIGHT jusqu'au second bip

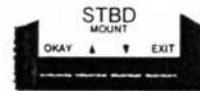
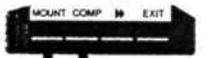


Si un code secret (PIN) a été entré, il vous sera demandé avant d'accéder aux menus CAL ou HEADS



MOUNT

Sélection du côté de montage du pilote (Bâbord = PORT, Tribord = STBD)

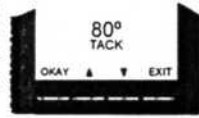


COMP

Etalonnage du compas pilote. Au moteur (3/4 noeuds) par mer calme, mettre le bateau en cercle (sens horaire) et attendre la fin de la procédure (2 tours). Cette fonction n'apparaît pas si un compas ATC600 est présent dans le circuit. Référez vous alors à la notice du compas.



TACK Permet de modifier l'angle de virement (de 40° à 100°) pour l'adapter aux performances du bateau



SPEED Si le pilote ne reçoit pas d'information de vitesse (via loch Corus ou nmea). Cette fonction permet de rentrer une vitesse de croisière par défaut pour améliorer les performances en mode Navlock.



C600AD Fonction pilote barre franche TP300CX

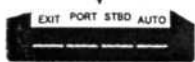


STEER Pilotage électrique lorsque le pilote est en Stand-by

Port = Bâbord
STBD = Tribord



AUTO Mise en pilotage automatique (mode compas)



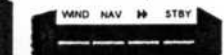
BTW Cap vers le waypoint de destination. Donnée provenant du gps, si connecté



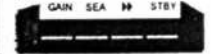
COURSE Correction de cap
Pressions courtes = Corrections de 1°
Pression maintenue = Corrections de 10°



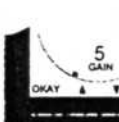
TACK Déclenchement du virement de bordde 100° (réglable). Presser TACK, puis la direction souhaitée (PORT = Bâbord, STBD = Tribord). En mode Girouette, le pilote reprend le même angle en sortie de virement.



WIND Mode Girouette*, le pilote conserve alors l'angle vent apparent/bateau au lieu du cap magnétique



GAIN Le gain est réglable de 1 (réaction mini) à 9 (maxi).



SEASTATE Bande morte (tolérance avant réaction) réglable de 1° à 10° ou Auto.



NAVLOCK Ce mode utilise le guidage du pilote par le gps*

* Fonctions subordonnées à la présence des capteurs et données nécessaires dans le circuit

CORUS C600AD Fonction RACE



Cette feuille décrit les fonctions du C600AD configuré en afficheur de performance. Pour accéder à ces fonctions, l'installation Corus doit comprendre une tête de mât ATM601, un loch (C400M ou ATSD) et une interface NMEA600 munie du microprocesseur RACE. Sélectionner alors la fonction RACE dans le menu HEADS (voir notice générale pour plus de détails).

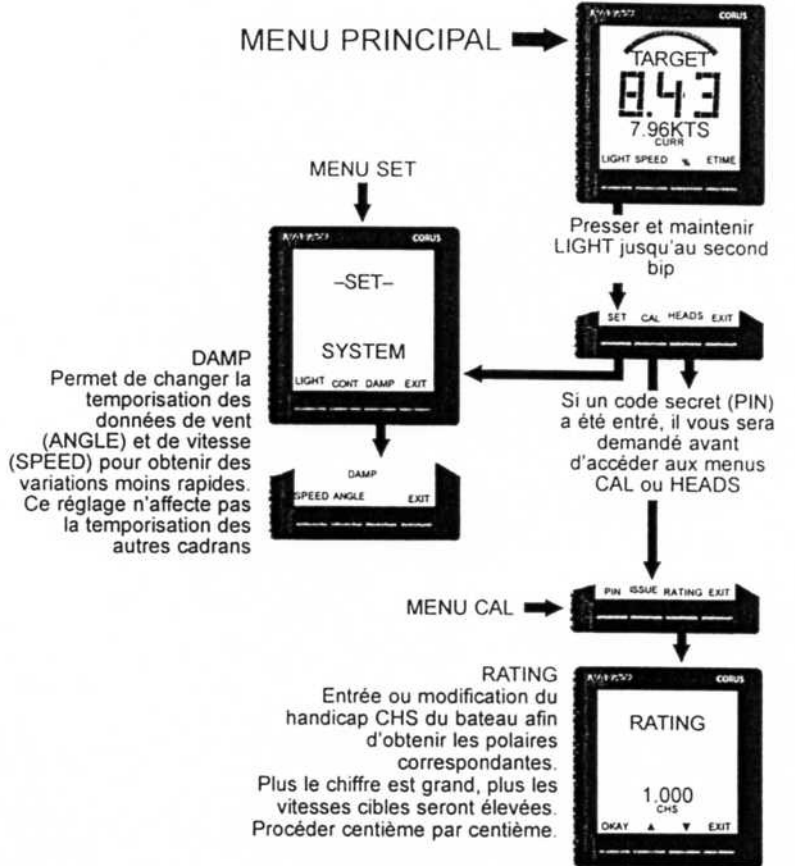
Le C600AD devient alors un véritable indicateur des performances du bateau. Il affiche le rendement actuel en comparant la vitesse réelle à celle prévue par les polaires de handicap CHS dans les mêmes conditions de vent.

D'autres données sont disponibles telles que: vitesse cible, performance moyenne, vmg, angle de remontée (ou descente) optimum, temps de parcours théorique, et chronomètre.

Lors de la première mise en service, le C600AD affiche un écran permettant de rentrer le handicap CHS (rating) de votre bateau afin d'obtenir les polaires correspondantes. Si les performances atteintes sont trop éloignées des valeurs théoriques, le rating pourra être ajusté ultérieurement.

Enfin, il est possible de produire un microprocesseur RACE aux caractéristiques exactes de votre bateau, consultez votre revendeur.

Notez que toutes les vitesses théoriques au portant impliquent l'emploi du spinnaker.



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

CORUS C600AD Fonction RACE



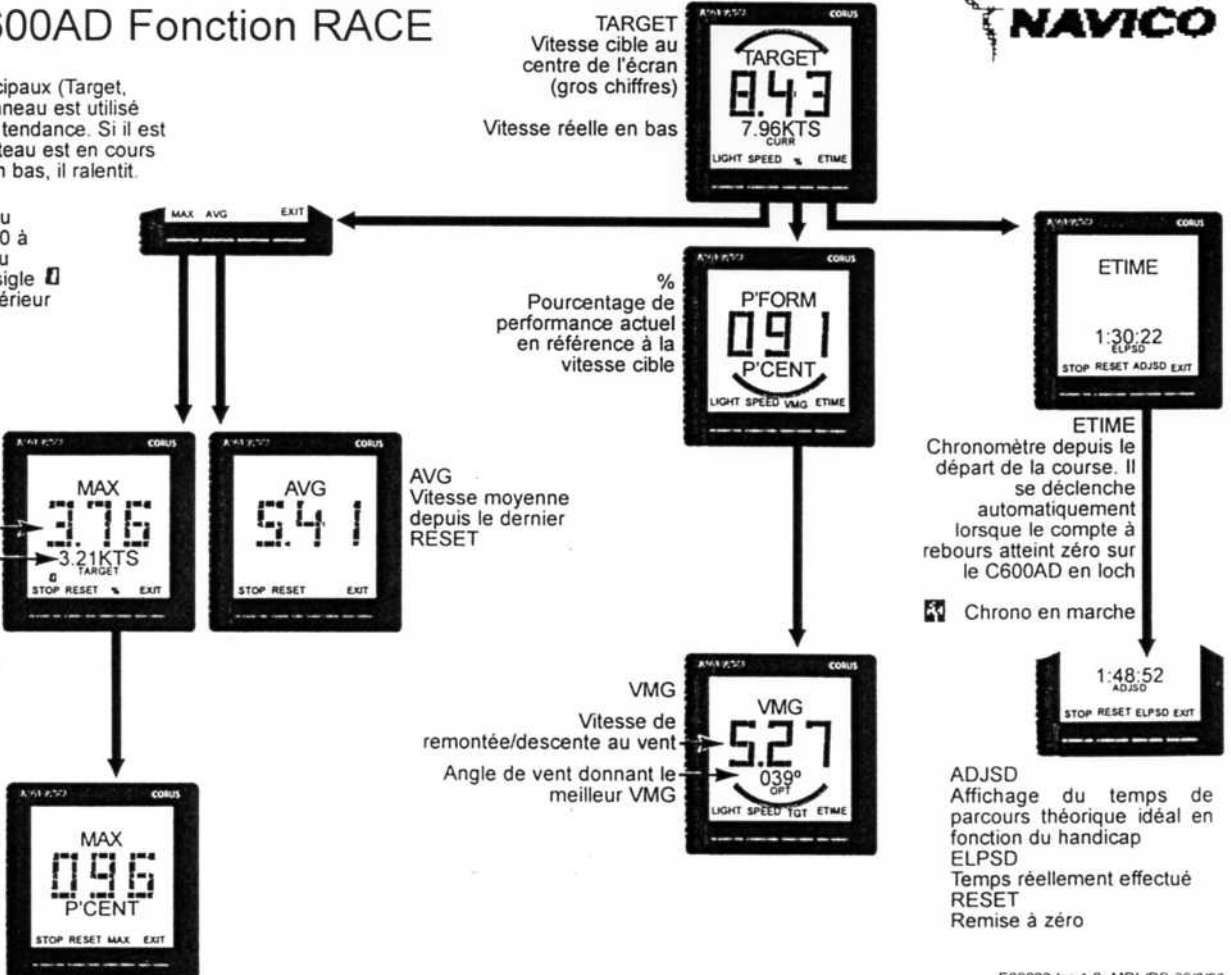
Indicateur de tendance
Sur tous les écrans principaux (Target, Performance, VMG), l'anneau est utilisé comme un indicateur de tendance. Si il est en haut de l'écran, le bateau est en cours d'accélération, si il est en bas, il ralentit.

La vitesse est affichée au centième de noeuds de 0 à 9.99n. Puis elle passe au dixième de noeud et le sigle apparaît dans la coin inférieur gauche de l'écran.

MAX
Vitesse maximum atteinte depuis le dernier RESET

Cette fonction est remise à zéro automatiquement lors du démarrage du chronomètre ETIME

MAX %
Pourcentage de performance lorsque la vitesse maximum a été atteinte



CORUS CADRANS ANALOGIQUES



Cette feuille détaille les fonctions des cadrans C500 W (girouette anémomètre), et C500 CH (loupe de près / portant + VMG) utilisés avec le capteur tête de mât ATM 600.

Le C500 W affiche la vitesse du vent apparent (APP) sur l'écran LCD, et sa direction par rapport au bateau de façon analogique. Si il est raccordé à un loch CORUS, il peut aussi vous indiquer les données du vent réel (TRUE). La vitesse du vent peut être affichée en Noeuds (KTS), mètres par seconde (M/S), miles par heure, ou forces Beaufort (F).

Le C500 CH affiche une amplification de l'angle vent apparent / bateau et sa vitesse sur l'écran LCD. Raccordé à un loch CORUS, il peut aussi afficher la vitesse de gain au vent.

APP

Une pression courte vous ramène en vent apparent si vous êtes en vent réel. Le sigle sur l'écran vous indique le type de vent affiché (APP ou TRUE). Une pression maintenue fera défiler les unités de vitesse. Relâchez sur celle désirée.



C500W

TRUE

Une pression courte fait passer en vent réel (si un loch CORUS est raccordé sinon la touche est inactive). Une pression maintenue sélectionne les unités de vitesse (idem APP).



C500CH

CAL

La première pression affiche la temporisation actuelle (d 0 voir DAMP dans le manuel général), les suivantes font défiler les autres valeurs. Relâchez sur celle désirée. Etalonnage: Il est possible de corriger un défaut d'alignement du capteur tête de mât. Pour cela, maintenez CAL appuyé jusqu'à ce que la correction actuelle s'affiche (0 °+ d'origine). Puis, utilisez les touches APP et TRUE pour entrer la correction angulaire désirée en + ou en - (jusqu'à 180°). Une pression sur LIGHT donnera directement une correction de 180°. Pressez CAL pour valider le changement, il affectera tous les afficheurs de vent.

VMG

Une pression affiche le VMG (confirmé par la flèche), si il n'y a pas de loch dans l'installation, la touche est inactive.

WIND

Une pression affiche la vitesse du vent apparent (confirmé par), une pression maintenue fait défiler les unités de mesure (noeuds, miles/h, mètres/seconde, beauforts). Relâchez sur celle désirée.

DAMP

La première pression affiche la temporisation actuelle (d 0 voir DAMP dans le manuel général), les suivantes font défiler les autres valeurs. Relâchez sur celle désirée.

Pour les deux cadrans:

LIGHT

La première pression déclenche l'éclairage; si vous la maintenez, les cinq niveaux d'éclairage défileront. Relâchez une fois le niveau requis atteint.

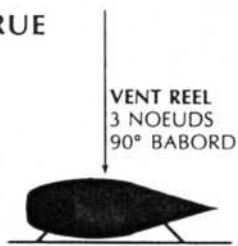
NOTE: Il est possible d'étalonner la vitesse du vent depuis un cadran configurable C600 AD.

E02352F Ver 1.0 EJB

VENT REEL, VENT APPARENT, et VMG

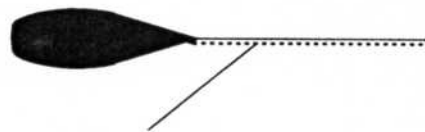


TRUE



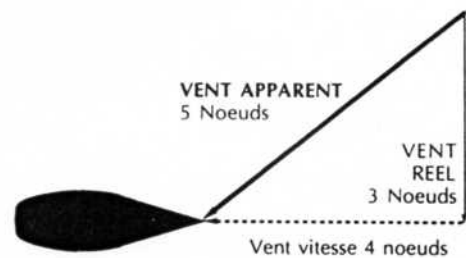
VENT REEL (TRUE):
C'est le vent dû aux conditions atmosphériques, il est ressenti sur le bateau à l'arrière.

4 Noeuds au speedomètre
Vent vitesse de 4 Noeuds



Vent vitesse:
C'est le vent provoqué par le déplacement du bateau. Il est de sens opposé au déplacement et de même vitesse. Il peut être ressenti par calme plat au moteur.

APP

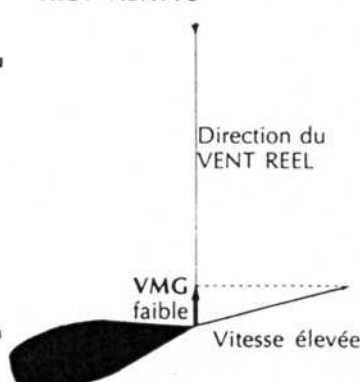


VENT APPARENT (APP):
C'est la combinaison du vent réel, et du vent vitesse, il est ressenti sur tout voilier en navigation. Au près, il est plus fort que le vent réel (les vitesses s'additionnent), au portant il est moins fort.

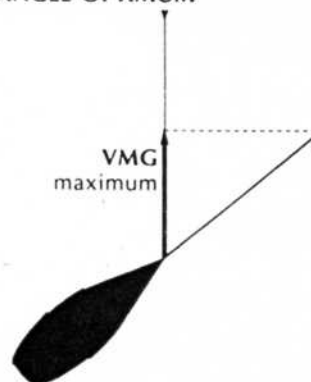
VMG

C'est la vitesse de gain au vent du bateau.
Au louvoyage: Il vous indique de façon immédiate si il est plus payant de serrer le vent quitte à perdre un peu de vitesse, ou au contraire de laisser porter au détriment du cap.
Au vent arrière: il vous indique l'angle optimum de descente, au delà le bateau ralentit, il vaut mieux empanner.

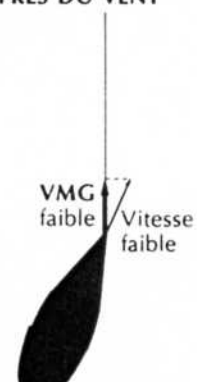
TROP ABATTU



ANGLE OPTIMUM



TROP PRES DU VENT



CORUS C700DC Fonction répéteur instrument



Cette feuille détaille les fonctions du C700DC utilisé comme répéteur des données instruments Corus.

Ces données peuvent provenir indifféremment des éléments suivants:

| Donnée | Capteur Corus nécessaire |
|-----------|--------------------------|
| LOCH | C400M ou ATSD600 |
| SONDEUR | C400M ou ATSD600 |
| GIROUETTE | ATM600 ou ATM601 |
| COMPAS | ATC600 |
| HEURE | GPS600 |

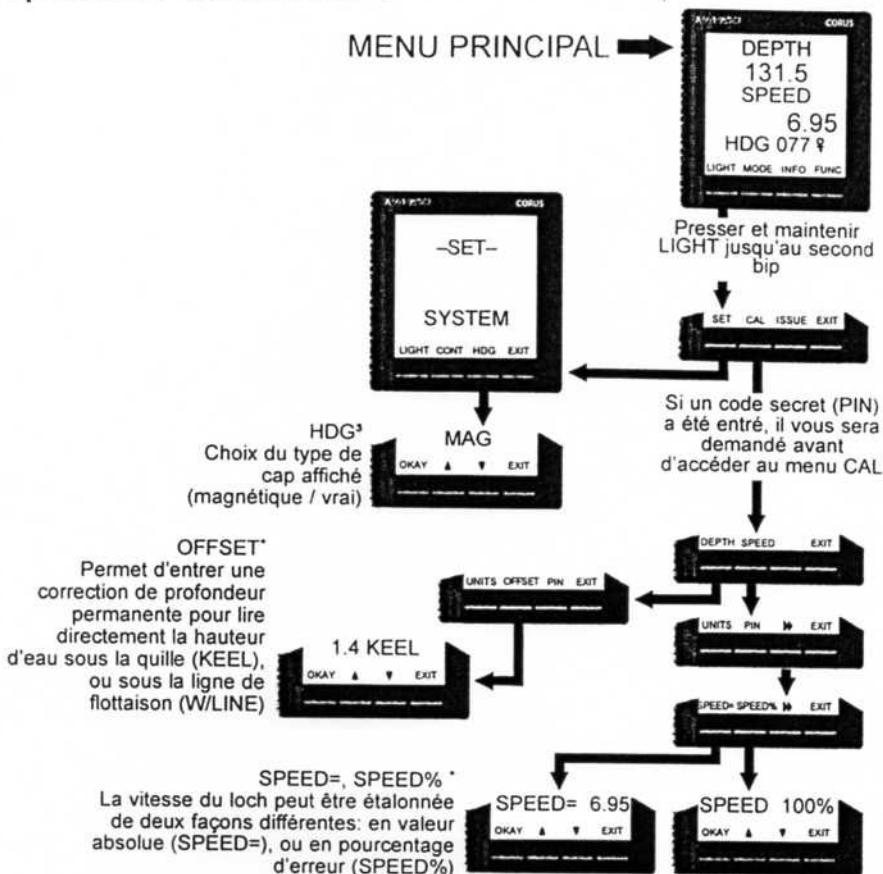
Le C700DC est avant tout un répéteur général des données instruments. Les alarmes et certaines fonctions d'étalonnage sont accessibles depuis les autres cadrans (C600AD ou C400M).

Le C700DC peut aussi être un gps complet si l'installation comprend une antenne GPS600, ou bien le répéteur d'un gps d'une autre marque via l'interface NMEA600.

Une notice spécifique décrit ces fonctions.

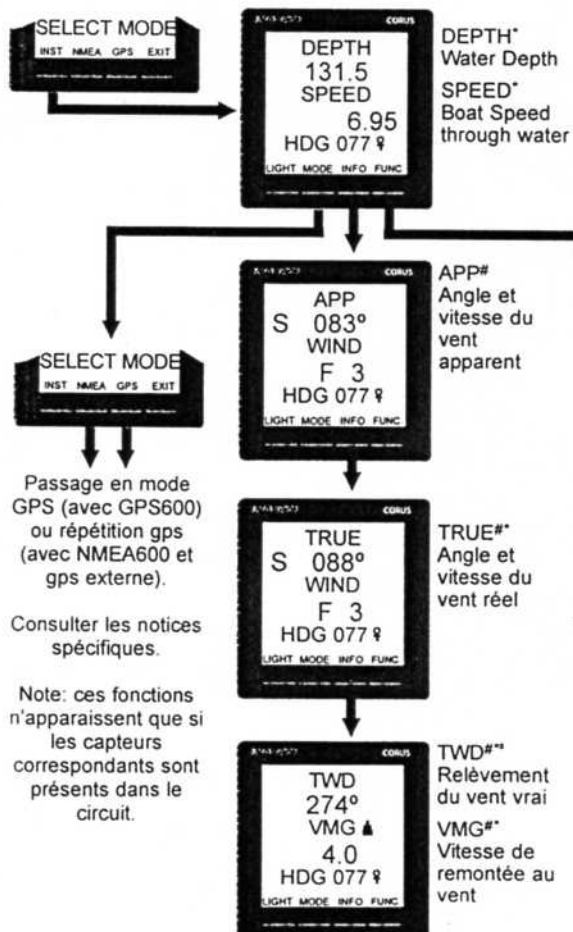
Le C700DC n'affiche que les fonctions disponibles selon les capteurs présents dans l'installation.

MENU PRINCIPAL



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

CORUS C700DC Fonction répéteur instrument



Capteurs nécessaires

- * C400M ou ATSD600
- # ATM601
- 3 ATC600
- GPS600

Passage en mode GPS (avec GPS600) ou répétition gps (avec NMEA600 et gps externe).

Consulter les notices spécifiques.

Note: ces fonctions n'apparaissent que si les capteurs correspondants sont présents dans le circuit.

CORUS C700DC Fonction répéteur gps externe (nmea)

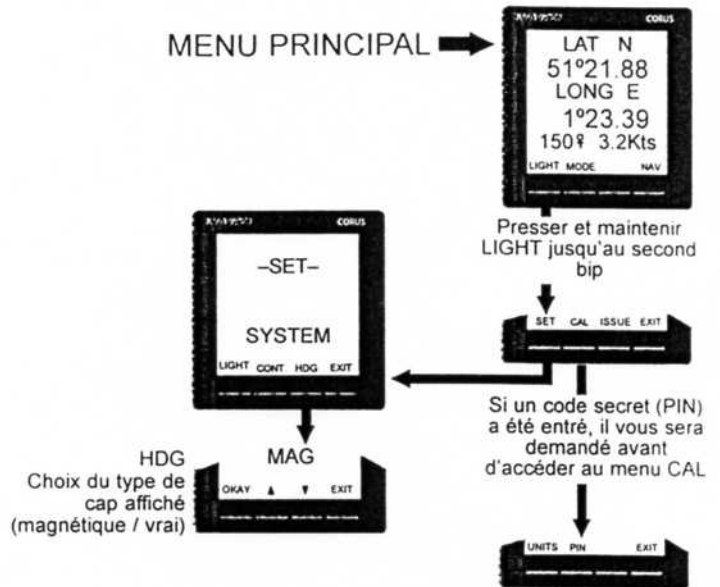


Cette feuille décrit les fonctions du C700DC comme répéteur d'un gps externe avec sortie nmea0183. Pour cela, ce dernier doit être relié au circuit Corus via une interface NMEA600.

Les données disponibles sur le C700DC dépendent directement de la programmation de la sortie nmea du gps connecté et de celle de l'interface NMEA600. Consulter les notices correspondantes si certaines informations sont manquantes.

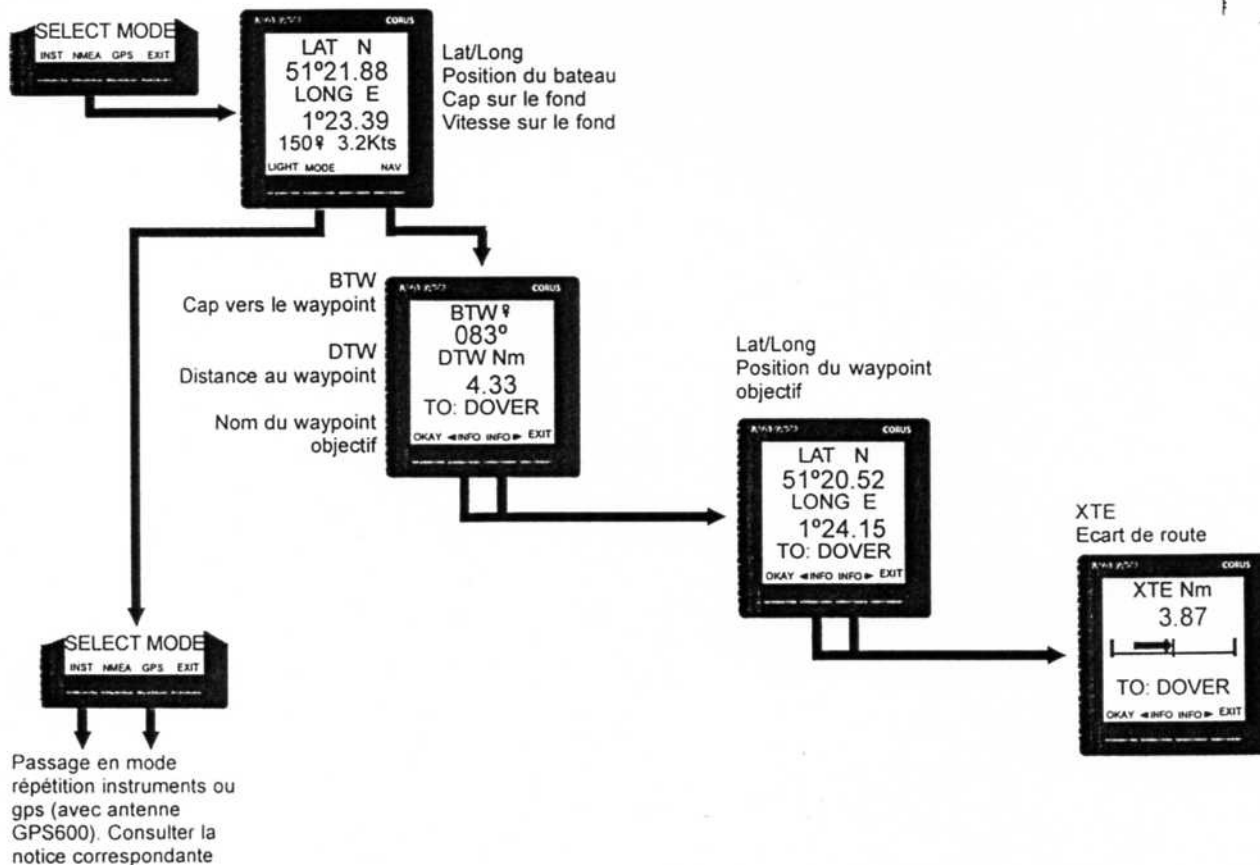
La programmation de l'interface NMEA600 s'effectue depuis un cadran C600AD.

Le C700DC n'est qu'un répéteur des données provenant du gps, il ne peut pas agir sur ce dernier.



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

CORUS C700DC Fonction répéteur gps externe (nmea)



CORUS C700DC Fonction répéteur Navstation



Cette feuille décrit les fonctions du C700DC lorsqu'il est relié à un lecteur de cartes Navstation C900NS.

Pour accéder à ces fonctions, la Navstation doit être connectée sur le bus Corus et mise sous tension. Sélectionner alors la fonction GPS dans le menu MODE.

Le C700DC deviendra un répéteur de toutes les données de navigation de la Navstation (position, cap et distance vers l'objectif etc.).

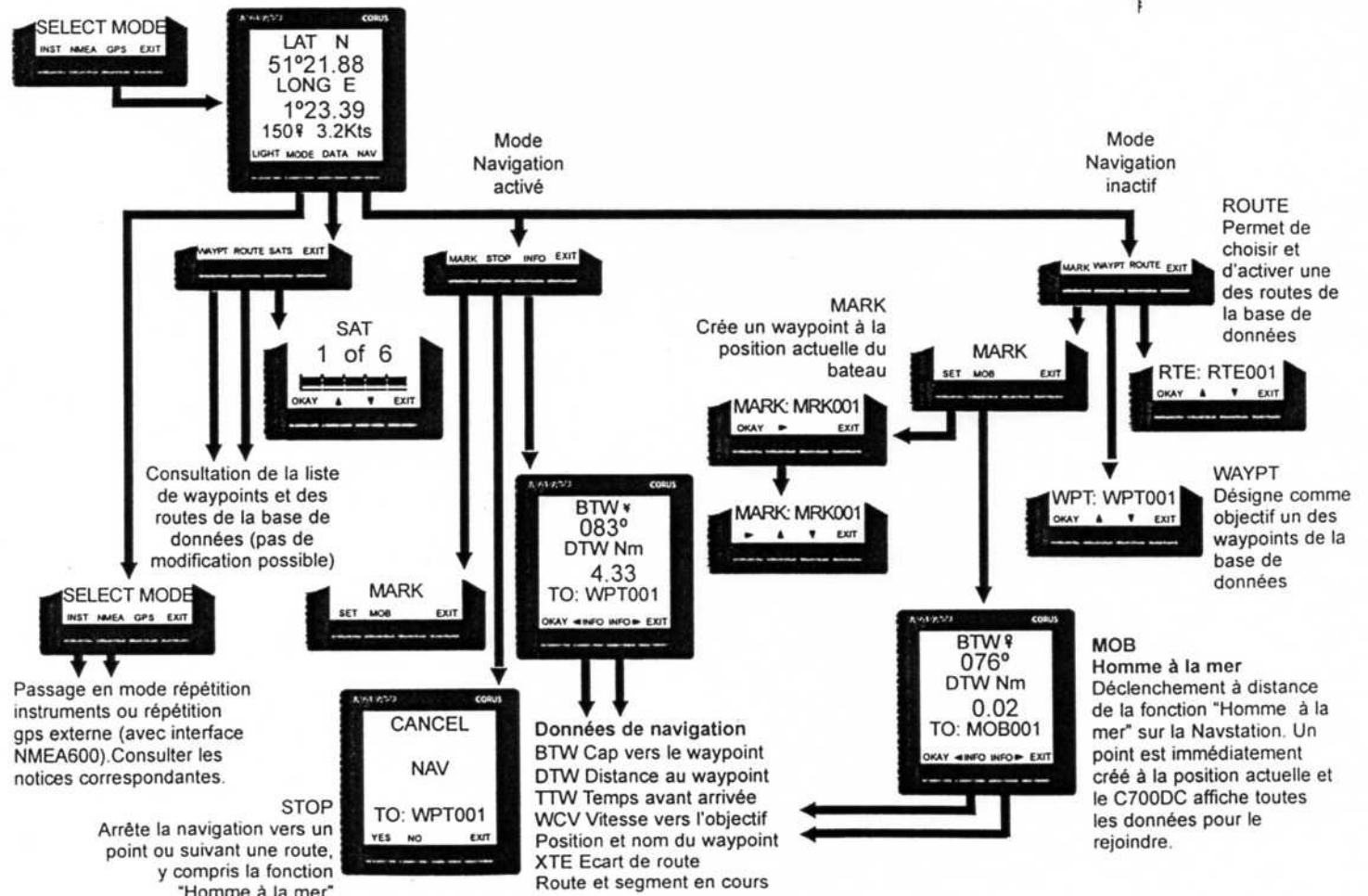
- Déclenchement et arrêt de l'"Homme à la mer"
- Activation d'une des routes de la Navstation
- Désignation d'un des waypoints de la base de données comme objectif
- Création d'une marque à la position actuelle

Note: Pour les installations comprenant une antenne GPS600.

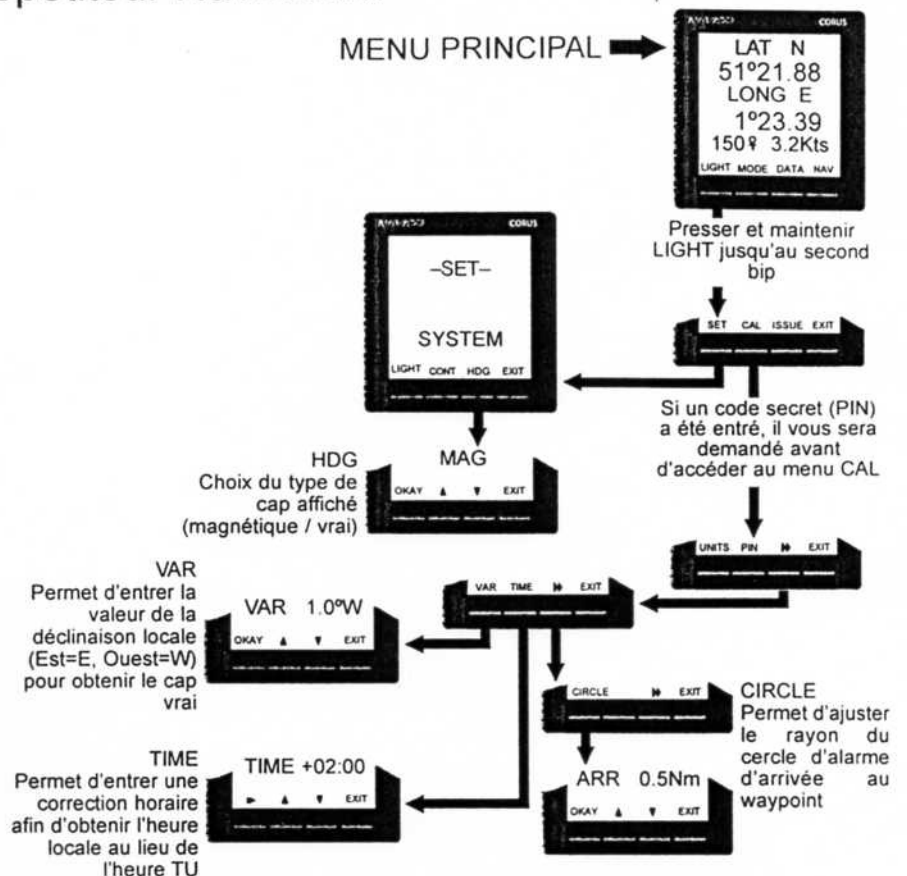
L'antenne GPS600 contient sa propre base de données (routes et waypoints) pour utilisation avec C700DC seul. Les routes et points rentrés sur la Navstation n'y apparaissent pas. **Il est donc impératif de mettre systématiquement la Navstation en marche dès la mise sous tension de l'installation** pour que le C700DC puisse proposer tous les waypoints et routes disponibles.

96/11/00 10W 1 1 0 0 03/21/96

CORUS C700DC Fonction répéteur Navstation



MENU PRINCIPAL



LES FONCTIONS SUIVANTES SONT DECRITES DANS LA NOTICE GENERALE CORUS: CONT, SCALE, EXIT, HEADS, ISSUE, LIGHT & PIN

