

# GUIDA VELOCE DI RIFERIMENTO

## ITI: Funzionamento a doppio strascico

### Scopo

Questa guida fornisce informazioni generali su come utilizzare il sistema Simrad ITI ed i relativi sensori in una configurazione a doppio strascico.

*Notate: La funzionalità descritta in questo documento è valida solo con sistemi ITI con versione SW 5.30 e successive.*

### Linguaggio

Il linguaggio del menu viene impostato dal menu principale usando la seguente sequenza di comandi:

*System setup* → *Language*

### Impostazione strascico

Questo modo viene cambiato a Doppio strascico con la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *System setup* → *Trawl setup* → *Trawl gear* → *Dual*.

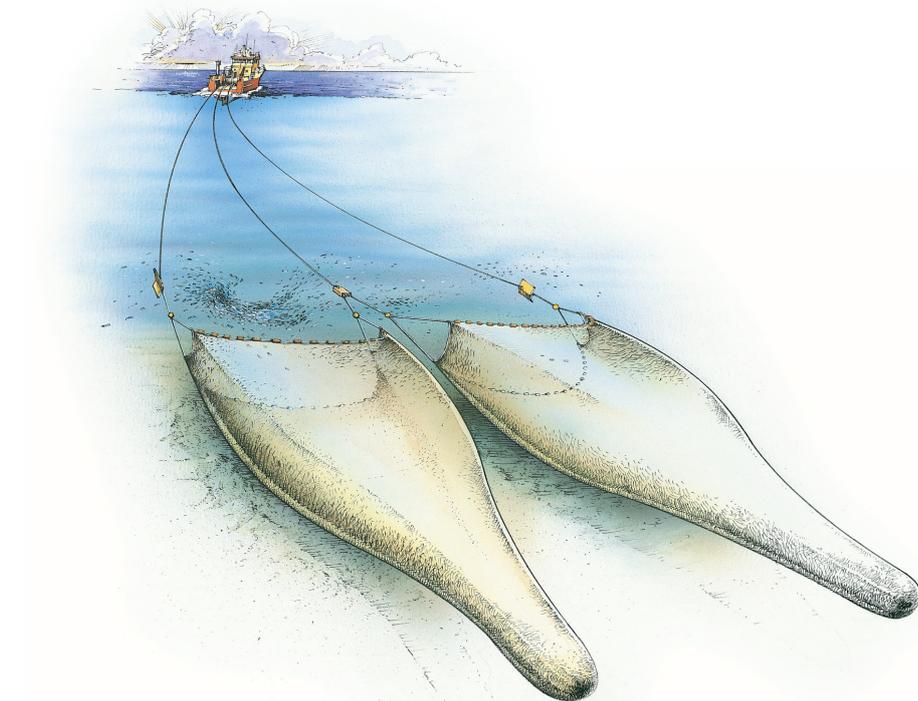
Nel menu Impostazione *Strascico* (Trawl setup), i valori di *Ampiezza Strascico* (Trawl width), *Apertura1* (Spread1) e *Apertura2* (Spread2) devono essere impostati sui loro valori attuali in modo da ottenere la corretta presentazione grafica.

Nello stesso menu, il valore *Offset* deve essere cambiato se lo stabilizzatore centrale non è in linea tra i due divergenti. L'intenzione è di portare il valore in blu dello stabilizzatore centrale a zero quando le due reti sono impostate correttamente nell'acqua. Un aumento del valore "accorcerà" apparentemente la curvatura centrale.

Il valore *Filtro* (Filter) è stato aggiunto per smorzare lo stesso valore in blu dello stabilizzatore centrale nei modi Normale ed *Occhio Strascico* (Trawl eye).

Il valore per l'*Altezza Strascico* (Trawl height) verrà impostato automaticamente se vengono usati solo sensori di altezza (no occhio strascico). Se l'occhio

<b>TRAWL SETUP</b>	
<b>TRAWL WIDTH</b>	30m
<b>TRAWL HEIGHT</b>	8m
<b>TRAWL TYPE</b>	BOTTOM
<b>TRAWL GEAR</b>	DUAL
<b>SLANT H. VIEW</b>	OFF
<b>SPREAD1</b>	45m
<b>SPREAD2</b>	45m
<b>OFFSET</b>	0.0m
<b>FILTER</b>	0



strascico è in uso da solo o insieme con un sensore Altezza 2, il suo valore deve essere programmato nell'impostazione Occhio Strascico. Fate riferimento al manuale Occhio Strascico.

La *Visione Inclinata o(rizzontale)* (Slant h(orizontal) view) deve essere attivata se volete leggere la distanza orizzontale dello strascico nella metà superiore dell'occhio dello strascico e nella normale immagine. Questa funzione richiede la presenza di un sensore di profondità attivo sullo strascico. Se la *Visione Inclinata o.* (Slant h. view) è disattivata, oppure se non esiste alcun sensore di profondità sullo strascico,

verrà presentata in alternativa la distanza inclinata.

### Sensori Attivi

I sensori da usare sullo strascico vengono scelti usando questa sequenza di comandi:

*Main menu* → *Active sensors*

I sensori che non sono in uso, o che non hanno energia dalla batteria, devono essere disattivati in modo da ottenere la desiderata velocità di aggiornamento.

Esempio: Un pacchetto di sensori per doppio strascico dovrebbe comprendere i seguenti sensori: Due kit di Apertura, due Temp/Profondità, Occhio Strascico e Cattura 1&2&3.

Tutti i sensori devono essere installati correttamente sulla rete. I sensori Apertura 1 & 2, Temp/Profondità, Occhio Strascico ed Altezza 2, devono essere impostati con una velocità di aggiornamento di 1:1. La scelta di Cattura 1&2&3 nello stesso menu deve corrispondere agli attuali sensori posizionati sulla rete. La velocità di aggiornamento dei sensori di Cattura verrà impostata ad esempio a 1:3 per un aggiornamento ogni tre interrogazioni. Su quale rete sono installati i diversi sensori di cattura (sinistra o destra) fa parte dell'impostazione dello stesso menu. Anche la posizione del sensore Temp/Profondità viene scelta in questo menu. I sensori rimanenti hanno posizioni fisse.

<b>ACTIVE SENSORS</b>	
<b>TEMP-DEPTH</b>	1:1
<b>GRID</b>	OFF
<b>HEIGHT</b>	OFF
<b>HEIGHT2</b>	1:1
<b>SPREAD1</b>	1:1
<b>SPREAD2</b>	1:1
<b>TRAWL EYE</b>	1:1
<b>CATCH</b>	1:3
<b>CATCH AVAIL</b>	1&2&3
<b>TEMP-DEPTH</b>	CENTER
<b>HEIGHT2</b>	STARB
<b>SPREAD1</b>	PORT
<b>SPREAD2</b>	STARB
<b>TRAWL EYE</b>	PORT
<b>CATCH 1</b>	PORT
<b>CATCH 2</b>	STARB
<b>CATCH 3</b>	STARB

## Velocità di aggiornamento

Quando i sensori sono impostati correttamente, possono essere attivati usando la seguente sequenza di comandi:  
*Main menu* → *Rate* → *On*

Questa sequenza controlla la completa velocità di aggiornamento del sistema. Con l'aggiornamento impostato al massimo, la velocità di aggiornamento dipenderà solo dal numero di sensori in uso. Quando Aggiornamento è impostato su off, tutti i trasmettitori del sistema saranno inattivi.

## Distanza massima

Per ottenere la miglior velocità di aggiornamento possibile, si può impostare la massima distanza allo strascico usando la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *System setup* → *Max range*

Potete scegliere un qualsiasi valore tra 400 e 4000 metri. Se questa scala è impostata troppo bassa, la comunicazione con i sensori oltre questa distanza cesserà. Se è impostata troppo alta, il sistema potrebbe usare molto tempo più del necessario per la ricerca dei sensori.

## Impostazione Data

La data e l'ora vengono normalmente lette direttamente dal GPS. Se fosse necessaria qualche regolazione, eseguite la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *System setup* → *Zone* → *Date & time*

Se viene usata l'ora locale, impostate la differenza da GMT/UTC in ore e minuti nelle due righe superiori di questo menu. Usate differenze negative a est di Greenwich. Nella maggior parte dei casi, sarà necessario variare solo la riga superiore (ore) se un GPS è collegato all'ITI. Per accettare le variazioni quando un GPS non è collegato, sull'ultima riga impostate su *Yes*.

## Unità

Le unità vengono scelte con la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *System setup* → *Units*

Scegliete tra metri; fathoms; iarde; braccia orizzontalmente, e metri; piedi; fathoms; braccia verticalmente.

## Cambio da doppio a singolo

Il sensore Apertura 2 posizionato sulla porta di destra durante lo strascico doppio deve essere sostituito con un sensore Apertura Remoto 1. Questo è il sensore posizionato sul lato sinistro dello stabilizzatore centrale durante il doppio strascico.

Usando il menu sensori, disattivate i sensori che non sono più in uso. Essi normalmente saranno i sensori Profondità/Temp, Apertura 2, Altezza 2 e Cattura 3. Notate che il sensore Apertura 1 è impostato a sinistra nello stesso menu (se esso viene usato).

Impostate il modo su *Strascico Singolo* (Single trawl) usando la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *Trawl setup* → *TrawlGear* → *Single*

Quando calate lo strascico ricordatevi di portare l'aggiornamento su on.

## Cambio da singolo a doppio

Spostate il sensore Apertura Remoto 1 dal divergente di destra al lato sinistro dello stabilizzatore centrale. Posizionate il sensore Apertura 2 sul divergente destro.

Impostate il modo su Doppio (Dual) usando la seguente sequenza di comandi:

*Main menu* → *Trawl setup* → *TrawlGear* → *Dual*

Attivate tutti i sensori usando la seguente

sequenza di comandi:

*Main menu* → *Active sensors*

I sensori in uso comprenderanno solitamente Profondità/Temp, Apertura 2, Altezza 2, e Cattura 3.

Quando calate lo strascico ricordatevi di portare l'aggiornamento su on.

## Doppio Strascico visto da sopra

(A) = Strascico sinistro

(B) = Strascico destro

(C) = Sensore Apertura 1 sul divergente di sinistra. Il sensore è protetto da una gabbia di acciaio dedicata

(D) = Sensore di Apertura Remoto 1 montato sullo stabilizzatore centrale.

Il sensore è protetto da una gabbia di acciaio dedicata.

(E) = Sensore Apertura Remoto 2

(F) = Sensore Apertura 2 sul divergente destro

(G) = Sensore Profondità, Temperatura o Temp/Profondità

(H) = Direzione di traina dello strascico

