

Bruksanvisning PI30

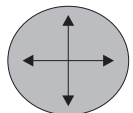
PI30 Betjeningspanel

MENU - slå menyer av/på. Forlat menyvalg uten å foreta endringer.



ENT - slå kursor av/på. Åpne opp for - og bekreft endring av innstillinger. Velg setup direkte fra valgt display.

Multi retningskursor - flytte rundt i menyer og display, flytte VRM-markør.



Minus (-) Pluss (+) - velg fra tilgjengelige verdier. Juster skala og område.



PWR - hold bryteren inne til et bilde vises på skjermen for å slå PÅ. Juster lysstyrke, nattlys og farge. Trykk PWR to ganger for å slå AV.



WIN - skifter mellom fire forhånds-valgte vinduer. Trykk WIN fra valgt skjermbilde for å velge. Hold inne i mer enn to sekunder aktiverer automatisk rotasjon. Trykk WIN igjen for normal betjening.



For betjening av Ekkolodd/Navigasjon, se Instruction Manual PI30.

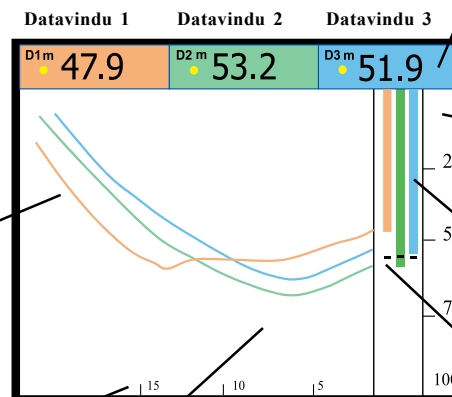
Grafisk display

D1 til D3 - viser hvilken sensor som vises i de tre datavinduene. I tillegg benyttes forskjellig farge for å skille de fra hverandre. Fargevalg gjøres fra setup, display farger.

m - viser valgt enhet (m). Stige- /synkehastighet vises tilsvarende i m/min.

Kurver - viser dybde- og synkehastighetsprofilen for nota under kasting og snurping. Tykkelsen på kurvene velges fra setup, grafisk display.

Tidsskala - velges fra setup, grafisk display.



Ekkogram kan vises i skjermbilde dersom ekkoloddsviger er tilkoblet.

Sensordata -viser dybde eller synkerate. Velg ved å trykke ENTER fra grafisk display.

Dybdeskala - endres med tastene - eller +.

Søyler -viser dybden på nota sett fra siden.

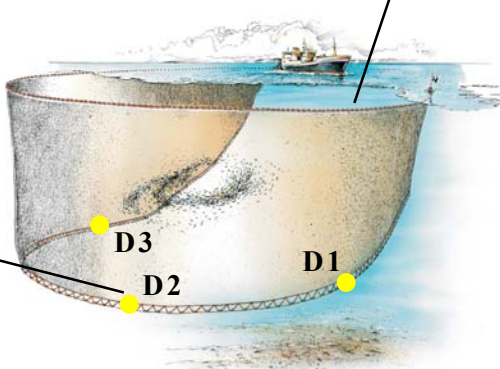
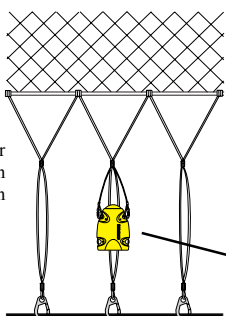
Alarmgrenser - både øvre og nedre vises grafisk.

Sensor montering og plassering

Monter sensoren fortrinnsvis på hanefoten og la den henge mest mulig fritt slik at sensoren peker mot overflaten under snurping.

Sensorer kan også monteres på **flåen** for å advare dersom den dras ned under snurping.

Tunanot - monter sensoren på grunnens ref. Instruction manual.



Få full oversikt over fangstsituasjonen ved å plassere opp til 3 sensorer på nota. Merk etiketten på sensorne med D1, D2 eller D3, og fest sensorne til nota som illustrert. Ta også hensyn til at plasseringen på nota ikke utsetter sensoren for unødige slag og sjokk under setting. Pass på at sensoren ikke skades i kraftblokka.

For å få en entydig kobling mellom plassering på nota og i displayet, er hver sensor gitt en egen bakgrunnsfarge. Bakgrunnsfargen er koblet til den enkelte sensor og kan endres fra setup, display farger. Hvilke sensorer som skal vises i de forskjellige datavinduene, velges fra setup, numerisk display.

Numerisk display

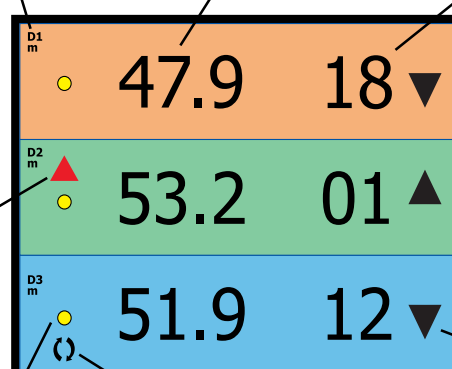
D1 til D3 - viser hvilken sensor som vises i datavindu 1-3. Valgt enhet (m) vises også. Bakgrunnsfargene følger sensoren og velges fra setup, display farger. Rekkefølgen velges fra numerisk setup.

Sensor dybde - verdier over 99.9 m rundes av til nærmeste m. Max dybde = 290m.

Stige/synkehastighet - vises i m/min. Verdier rundt 0 viser at nota har sluttet å synke.

Grafisk alarmsymbol - Pilens retning viser om dybden skal minkes eller økes i forhold til valgte alarmgrenser. Alarm indikeres med grafikk og/eller lyd.

Puls lampe blinker gult hver gang signal mottas.



Interferens-symbol - forstyrrelse fra fartøyer i området som sender i samme kanal eller fra annet akustisk utstyr ombord. Kontakt forhandler for å endre kanal dersom dette problemet vedvarer. Se også MP-filter (side 2, mottakerinnstillinger).

Datavindu 1

Datavindu 2

Datavindu 3

Pilens retning - viser om nota synker eller stiger. Her synker nota med 12 m/min.

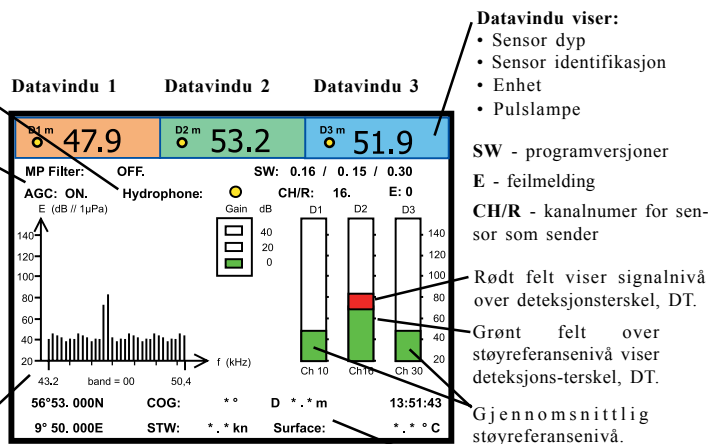
Status display

Hydrofon:
Sort = brudd,
Rød = kortslutning
Gul = OK

Mottakerinnstillinger

Status displayet viser data fra sensorene, signal-, terskel- og støynivå, og gir en totaloversikt over de akustiske forholdene og marginer for sikker deteksjon ("selv-diagnose").
I tillegg vises ekkolodd- og posisjonsdata dersom ekkolodd-svinger og GPS er tilkoblet.

Frekvensspekter - for valgt frekvensbånd 00 - 15. Velg bånd med - og + tast (vent til oppdatering før nytt valg). Spektret viser støy og signalnivå i frekvensbåndet i db/



Datavindu viser:

- Sensor dyp
- Sensor identifikasjon
- Enhet
- Pulslampe

SW - programversjoner

E - feilmelding

CH/R - kanalnummer for sensor som sender

Rødt felt viser signalnivå over deteksjonsterskel, DT.

Grønt felt over støyreferansenivå viser deteksjonsterskel, DT.

Gjennomsnittlig støyreferansenivå.

Signal/støyforhold - nivåforskjell mellom rødt felt i "søyle" for kanalen og gjennomsnittlig nivå i frekvensspekteret.

Sensor programmering, kalibrering og vedlikehold

Vedlikehold - sensoren slås på når den kommer i vann fordi det oppstår en elektrisk forbindelse mellom sjøvannsdetektorelektroden og lade/festeboyle. Holde derfor sensoren ren og fri for saltavleiringer mellom endelokk og bøyle (både + og - bøyle) fordi dette kan slå sensoren på når den ikke er i bruk og lade ut batteriet.

Alarm setup:

Depth 1: min: 0 m OFF. Max: 300 m OFF
Depth 2: min: 0 m OFF. Max: 300 m OFF
Depth 3: min: 0 m OFF. Max: 300 m OFF

Andre dyp - dersom sensoren er programmert til å starte fra 2 m, må sensoren henges på 3 m under kalibrering. Gjennomfør kalibrering og noter offsetverdiene. Reduser offsetverdiene etter kalibrering med 2 m.

Depth sensor:

Calibration: NO
Offset: D1:0.0 m D2:0.0 m D3:0.0 m

Programmering - av sensoren gjøres fra PC som kommuniserer med sensoren via ladebøylene. Kanalvalg og div. funksjoner kan programmeres på denne måten. For å programmere sensoren trengs programvare, Simrad 889-24037 og kabel, 380-204728. Programmering foretas normalt av forhandleren.

Kalibrering - justering av referansenivå for dybde gjøres slik: Heng sensorene hver for seg eller samtidig på 1 m dyp, dypgående + 1 m eller det dyp som defineres som 1 m. Når dybden avleses stabilt, trykk Kalibrering = YES. Etter ca 1 min er kalibreringen gjennomført, nye offsetverdier beregnes og dybden vises som 1 m. Under kalibrering er siffrene grå. Sensorer som ikke er i vann kalibreres ikke. Kalibrering forutsetter stabile signal over 10 ping (~ 1 min).

Installasjon / konfigurering / mottakerinnstillinger

Definer sensor 1 - 3, og hold rede på hvor på nota de for-skjellige sensorene monteres.

Velg den kanal som er angitt på sensorens baklodd eller i.h.t koden som sensoren viser med lysblink når den slås på. Noter ned sensor-konfigurasjonen.

AGC = ON anbefales. Ved gunstige forhold kan manuell gain (AGC = OFF) gi økt rekkevidde.

MP-Filter (og nivå) kan ha effekt ved høy etterklang eller støy fra annet akustisk utstyr (ekkolodd / sonar) i kanaler som er konfigurert, men hvor sensoren ikke er i bruk.

Max fart ved setting - kompensasjon for dopplerskift under setting av nota. Det er en sammenheng mellom max fart og kanalseparasjon. Har bare effekt ved deteksjon av signaler når båten beveger seg.

Ved oppstart trenger PI30 4 ping for å vise data. Mistes ett eller to ping vises predikerte verdier (grå tall). Mistes ytterligere signal, vises *.*

Sensor konfigurering:

Sensor 1:	DYBDE - kanal:	10
Sensor 2:	DYBDE - kanal:	16
Sensor 3:	DYBDE - kanal:	26

Status & mottaker:

Hydrofon lyd:	OFF.	Volum:	5
AGC:	ON.	Manuell gain:	0 dB
MP-filter:	OFF.	MPF nivå:	42 dB

Diverse:

Max fart v/setting:	5 kn
Deteksjonsterskel (DT):	8 dB
Sensorfilter:	AV
Tid:	12:11:50
Dato:	25-6-2000

MPF-nivå har bare innvirkning dersom MP-Filter = ON. Reduser verdien i små step for å øke filteringsgraden. Ikke reduser nivå så mye at sensor-signalerne blokkeres.

Deteksjonsterskel - øk DT dersom falske signaler detekteres i kanaler hvor sensorer er i bruk. Høy DT betyr at bare de sterkeste signalene mottas. Lav DT kan gi økt rekkevidde under gunstige forhold.

Sensor filter :

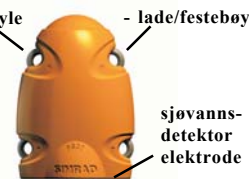
- OFF = ingen filtrering, gir raskest oppdatering.
- Lett = gjennomsnitt av 4 ping
- Kraftig = gjennomsnitt av 8 ping.

Lading og testing

En fullt utladet sensor (ca 30 timers kontinuerlig bruk) trenger å lades i 16 timer for full opplading. Optimal ladetemperatur er +10 til +25°C. Lad aldri sensoren ved temperaturer under 0°C.

Bruk av andre ladere enn de som er spesifisert av Simrad kan medføre fare!

+ lade/festeboyle - lade/festeboyle



Lad sensoren ved å koble rød klemme til ladeboyle merket + og sort klemme til bøyle merket -. Sjekk at ladelampa lyser og at sensoren indikerer lademodus (kort blink hvert 4 sekund). Dersom sensoren ikke indikerer lademodus under lading, blir batteriet ikke toppladet. *Lad aldri med vått tauverk festet til festeboylene.*

Dersom sensorbatteriet er dyputladet, kan det hende at den røde ladelampen ikke lyser. Vask sensoren slik at det ikke er elektrisk ledende forbindelse mellom ladeørene og endelokk. Vent noen minutter og koble deretter til laderen. Nå skal ladelampen lyse og sensoren indikere lademodus.

Sensor 1-3



Kanal 1-30

Testing av sensoren

•For å slå sensoren på skal det normalt være tilstrekkelig å berøre sjøvannsdetektoren og en ladeboyle samtidig (seriell lavere enn 300: endelokk og ladeboyle). Hvis den ikke er programmert til å gjøre noe annet, skal sensoren først vise hvilken kanalen den sender i med en serie lysblink (ref manual). Deretter starter den å sende. Dersom sensoren ikke blinker når det er elektrisk kontakt mellom endelokk og ladeboyle, er den trolig utladet.

Sett sensoren til lading noen minutter og foreta fornyet sjekk. Dersom den blinker ved oppstart, trenger batteriet ~ 16 timer for full opplading.

•Dersom sensoren gjentatte ganger viser "oppstartsblinking" uten opphold mens den er slått på, indikerer det at batteriet holder på å bli utladet. Sett den til lading noen minutter og sjekk på nytt. Dersom den nå sender normalt, lad batteriet fullt opp.

•Dersom sensoren gjentar oppstartsblink hvert 4. sekund når det er slått på, indikerer det feil med dybdelokk. Kontakt nærmeste forhandler.