

DEVIERING

En automatisk deviering, dvs kompensering för fartygets magnetism, görs genom att sakta gira runt 360° två gånger. Girarna bör ta c:a 1-2 minuter/st att genomföra. Devieringen skall genomföras i lungt väder.

1. Sätt på kompassen med ett tryck på PWR.
2. Tryck in kompenseringsknappen med hjälp av exempelvis spetsen på en kulspetspenna. Indikeringen COMP skall nu tändas i displayen.
3. Gira sakta runt 360° 2 gånger i valfri riktning. Ju saktare och lugnare giren görs, desto bättre blir devieringen (c:a 1-2 min/360°).
4. När kompassen har känt av en riktig deviationsgir, kommer indikeringen DONE att kortvarigt tändas i displayen.
5. Om kompassen upptäcker något fel under devieringen, visas bokstäverna "Err" varvid man börjar om från punkt 2. Detta kan bero på för mycket magnetism (felaktig placering) eller felaktigt utförd deviering, tex ojämn gir etc.
6. Efter genomförd deviering bör kompassen kontrolleras gentemot kända bäringar. Om ett konstant fel kvarstår behöver sensorn justeras i fartygets långskeppslinje. Om felet är positivt vrids sensorn moturs, är felet negativt vrids sensorn medurs.

INSTALLATION

Sensorn bör placeras på ett sådant ställe där inga magnetiska föremål finns inom en radie på minimum c:a 1 meter samt där fartygsrörelserna är som minst, dvs lågt ner och i centerlinjen. Om man behöver flytta sensorn från "idealläget" bör man i första hand flytta den för/akterut och i andra hand bordvarts.

Sensors och instrumentets kablar kopplas ihop i den medföljande "sockerbiten" genom att följa färgmärkningen på kablarna (rött till rött, svart till svart osv). Även strömförsörjningen 12 - 24 VDC ansluts till den röda (+) respektive svarta (-) ledaren. Kompassen säkras med en 1 A säkring. Datautgången består för NMEA versionen av blått = NMEA hot, orange = NMEA cold, gul = N+1 data och violet = retur data. För Furuno versionen (F) av blått = Furuno data, orange = retur data, gul = Furuno clock och violet = retur clock. Skärmen från sensorn skall ej anslutas.

H.

KC

Digita
Analo

Digitalt instrument MD-100

det minne som
aktiveras.
◀▶: Används för
○: Vid devieri
pennspets.

Analo

1. DIGITAL VISNING. Visar fartygets kurs.
2. SET HEADING. Indikeringen blinkar när ingen kurs (bäring) finns lagrad i minnet.
3. DIGITAL VISNING. Visar den kurs (bäring) som finns i minnet.
4. A eller B. Visar vilket minne som är aktiverat.
5. SIDFELSINDIKERING. Visar kursfelet (max $\pm 15^\circ$).
6. COMP. Indikerar att automatisk deviering (kompensering) pågår.
7. DONE. Indikerar att den automatiska devieringen är klar.
8. TURN. Indikerar att den inställda dämpningen tillfälligt är bortkopplad.
9. SEA STATE. Visar inställd dämpning.

PWR: Huvudströmbrytare. Tryck en gång för att sätta på kompassen, ett förnyat tryck stänger av kompassen.

LGHT: Bakgrundsbelysning. Tryck en gång för svag belysning, tryck en andra gång för stark belysning. Ett tredje tryck släcker belysningen.

A/B: Val av minne A eller B.

SEA: Ändring av aktuell dämpning. 1 = odämpad, 6 = max dämpning. Grundvärde vid start = 3.

TURN: Automatisk bortkoppling av aktuell dämpning under ca 20 sekunder (exempelvis vid snabb kursändring), varefter den tidigare dämpningen åter aktiveras. Om man önskar en snabbare återgång till den inställda dämpningen görs ett förnyat tryck på TURN eller SET (när den önskade kursen passerar).

SET: Vid ett tryck på SET lagras den aktuella kursen (bäringen) i

1. STYRSTRECK.
2. KOMPASSKIVA. V
3. TURN. Indikerar bortkopplad.
4. COMP (kompensering) pågår.
5. DONE. Indikerar att
6. DIGITAL VISNING
7. SEA STATE. Visar

PWR: Huvudström ett förnyat t

LGHT: Bakgrundsb en andra gång ningen.

○: Vid devieri

pennspets.

SEA: Ändring av aktuell dämpning. 1 = odämpad, 6 = max dämpning. Grundvärde vid start = 3.

TURN: Automatisk bortkoppling av aktuell dämpning under c:a 20 sekunder (exempelvis vid snabb kursändring), varefter den tidigare dämpningen åter aktiveras. Om man önskar en snabbare återgång till den inställda dämpningen görs ett förnyat tryck.