

The purpose of this guide is to provide the basic operation for this equipment. For more detailed information, see the Operator's manual and Installation manual.  
All brand and product names are trademarks, registered trademarks or service marks of their respective holders.

English

# Model NAVpilot-300

## Operator's Guide

### Key functions

**Short press:** Turn on power; open the brilliance adjust window.  
**Long press:** Turn off power.



**STBY mode (Short press):** Change the main data box display.  
**AUTO and SABIKI™ mode (Short press):** Steer boat to port by 1 degree.

**STBY mode (Short press):** When the destination is not set on the GPS navigator Go to AUTO mode.  
**When the destination is set on the GPS navigator** Open the steering mode selection window.  
**Other modes (Short press):** Go to STBY mode.

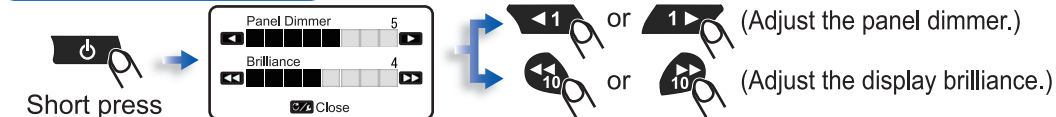
**STBY mode (Long press):** Go to NFU (PORT) mode.  
**AUTO and SABIKI™ mode (Short press):** Steer boat to port by 10 degrees.  
**Other modes (Long press):** Dodge (PORT) mode

**Short press:** Open the turn menu.  
**Long press:** Open/close the user menu.

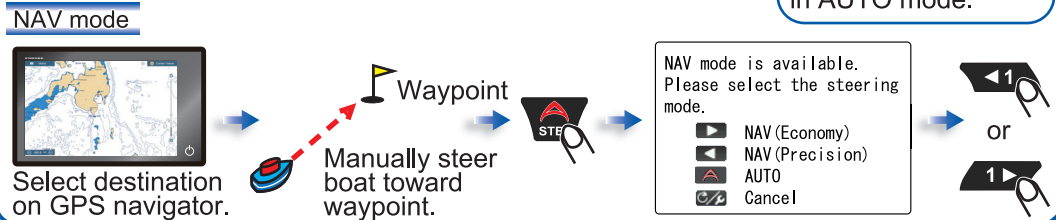
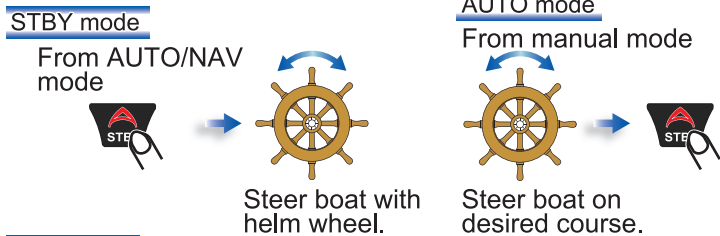
**STBY mode (Short press):** Change the sub data box display.  
**AUTO and SABIKI™ mode (Short press):** Steer boat to starboard by 1 degree.

**STBY mode (Long press):** Go to NFU (STBD) mode  
**AUTO and SABIKI™ mode (Short press):** Steer boat to starboard by 10 degrees.  
**Other modes (Long press):** Dodge (STBD) mode

### How to adjust brilliance



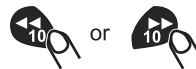
### How to select a steering mode



For advanced auto mode, connect NAVpilot to a navaid which outputs position data. Select [Advanced Auto: ON] from menu, then operate NAVpilot as in AUTO mode.

### How to dodge boats, obstacles

In STBY/NAV mode



Release after object has been dodged.

Operation in the safe helm mode

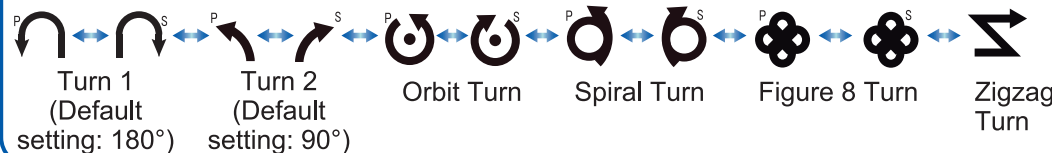
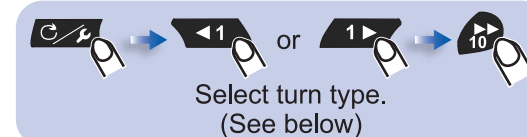
(Available with the Accu-Steer FPS 12V/24V drive unit.)



Turn the helm to dodge object.

### How to use the preset turns

The [ ] key provides various turnings, motions.  
P: to "port"  
S: to "starboard"



### Gesture Controller GC-001

Turning on/off the remote controller

Long press MENU key.

Switching AUTO and STBY mode

Press STBY/AUTO key to switch from AUTO mode to STBY mode and vice versa.

Pairing procedures

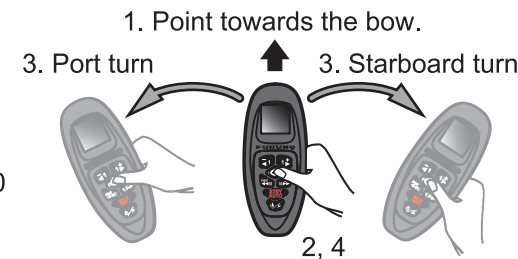
On NAVpilot-300  
Turn on and select [Wireless RC] from the menu.

On GC-001

Turn on and select [PAIRING] menu and select [YES]. → Select the remote controller from the listed equipment and pairing is completed.

Gesture operation

1. Point the current heading direction with the remote controller.
2. Press GESTURE key.
3. With pressing the GESTURE key, move the GC-001 horizontally and NAVpilot-300 will steer to the pointed direction.
4. Release GESTURE key.



### If this happens...

**Control unit display is blank**

- Press key several times and adjust the brilliance.

**Drive unit steers helm hard over when Auto is activated**

- Do rudder limit setup and rudder test on Dockside setup menu, in Installation menu.

**Displayed compass heading does not match with vessel compass**

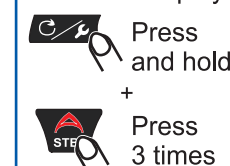
- Compass not calibrated. Do compass setup in Sea trial menu, in Installation menu.

**NAVpilot does not auto advance**

- No position data. Check that position source is outputting this data.

**How to display Installation menu:**

On STBY display



# Modèle NAVpilot-300

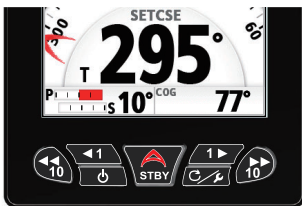
## Guide d'utilisation

L'objet du présent guide est de décrire le fonctionnement général de cet équipement. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'utilisation.

Tous les noms de marque et de produit sont des marques commerciales, des marques déposées ou des marques de service appartenant à leurs détenteurs respectifs.

### Fonctions des touches

**Pression rapide\***: met l'équipement sous tension; ouvre la fenêtre de réglage.  
**Appuyez longuement sur la touche\*\***: met hors tension.



\*: Pression rapide  
 \*\*: Appuyez longuement

**Mode STBY\***: définit l'affichage de la zone de données principale.  
**Modes AUTO et SABIKI™\***: barre le bateau sur bâbord d'un degré.

**Mode STBY\***: Lorsque la destination n'est pas définie (Navigateur GPS), passez en mode AUTO. Lorsque la destination est définie (Navigateur GPS), ouvrez la fenêtre de sélection du mode de navigation.

**Mode STBY\*\***: passe en mode NFU (PORT)  
**Modes AUTO et SABIKI™\***: barre le bateau sur bâbord de 10 degrés.  
**Autres modes\*\***: Mode Évitage (PORT)

**Autres modes\***: passe en mode STBY.

**Pression rapide\***: ouvre le menu de rotation.  
**Appuyez longuement sur la touche\*\***: ouvre/ ferme le menu utilisateur.

**Mode STBY\***: définit l'affichage de la zone de données secondaire.  
**Modes AUTO et SABIKI™\***: barre le bateau sur tribord d'un degré.

**Mode STBY\*\***: passe en mode NFU (STBD)  
**Modes AUTO et SABIKI™\***: barre le bateau sur tribord de 10 degrés.  
**Autres modes\*\***: mode Évitage (STBD)

### Réglage de la luminosité

Pression rapide → (Régler la brillance du clavier.)  
 (Régler la luminosité de l'écran.)

### Sélection d'un mode de navigation

**Mode STBY**  
 En modes AUTO et NAV  
 Barrer le bateau à la main.

**Mode AUTO**  
 En mode manuel  
 Barrer le bateau sur le cap souhaité.

En mode auto avancé, connectez le NAVpilot à un auxiliaire de navigation indiquant la position. Sélectionnez [Auto Rte Fond: ON] dans le menu, puis utilisez le NAVpilot de la même manière qu'en mode AUTO.

**Mode NAV**  
 Sélectionnez la destination sur le navigateur GPS.  
 Amenez le bateau au cap à suivre pour atteindre le waypoint.

Le mode NAV est disponible. SVP sélectionnez le mode de pilotage.

- NAV(Economie)
- NAV(Précision)
- AUTO
- Annuler

### Éviter les bateaux et les obstacles

En modes STBY et NAV



Relâchez la touche après avoir évité l'objet.

Utilisation en mode Priorité barreur

(Disponible avec le groupe Accu-Steer FPS 12V/24V.)



Tournez la barre pour éviter l'objet.

### Utilisation des rotations prédéfinies

La touche [ ] permet d'effectuer diverses rotations et mouvements.  
 P: vers « bâbord »  
 S: vers « tribord »

Sélectionnez le type de rotation. (Voir ci-dessous)

Virage 1 (Réglage par défaut : 180°)    Virage 2 (Réglage par défaut : 90°)    Cercle    Spirale    Figure 8 Rotation    Zigzag

### Commande tactile GC-001

Mise sous/hors tension de la télécommande  
 Spuyez longuement sur la touche MENU.

Passage en modes AUTO et STBY  
 Appuyez sur la touche STBY/AUTO pour passer du mode AUTO au mode STBY et inversement.

### Procédures de pairage

**Sur GC-001**  
 Insérez une batterie et vérifiez si la télécommande est allumée.

### Sur NAVpilot-300

Ouvrez le menu et sélectionnez la page [RC sans fil] dans le menu [Installation].

Ouvrez le menu [PAIRING] et sélectionnez [YES].

Sélectionnez la télécommande parmi les équipements indiqués pour terminer le pairage.

### Fonction tactile

1. Pointez la télécommande sur le cap actuel
2. Appuyez sur la touche **GESTURE**.
3. Pointez la télécommande dans la direction souhaitée pour diriger votre bateau.
4. Relâchez la touche **GESTURE** pour diriger NAVpilot-300 sur le cap visé.

1. Orienter vers la proue    3. Virage à tribord

3. Virage à bâbord    2, 4

### Si cela arrive...

#### L'écran d'unité de contrôle est noir.

- Appuyer sur la touche plusieurs fois et régler la brillance.

#### Le cap compas affiché ne correspond pas au compas du bateau.

- Compas non étalonné. Configurez le compas dans le menu Réglage en mer, dans le menu Installation.

#### Le groupe permet de tourner le gouvernail jusqu'au point de butée lorsqu'Auto est activé.

- Définissez la limite de gain et réalisez le test de gain dans le menu Réglage à quai, dans le menu Installation.

#### NAVpilot n'avance pas automatiquement.

- Pas de données de position. Vérifiez que la source de position génère ces données.

#### Affichage du menu Installation: sur l'écran STBY,

Maintenez enfoncé + Appuyez 3 fois

# Modelo NAVpilot-300

## Guía del operador

El propósito de esta guía es explicar el funcionamiento básico de este equipo. Para obtener información más detallada, consulte el manual del operador y el manual de instalación.

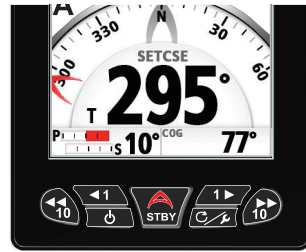
Todas las marcas y nombres de productos son marcas comerciales, marcas registradas o marcas de servicios que pertenecen a sus respectivos dueños.

### Funciones de teclas

**Pulsación corta\*:** Se enciende el equipo; se abre la ventana de ajuste de brillo.  
**Pulsación larga\*\*:** Se apaga el equipo.

**Modo STBY\*:** Se cambia la presentación del cuadro de datos principal.  
**Modo AUTO y SABIKI™\*:** Se gobierna el barco a babor 1 grado.

**Modo STBY\*\*:** Se va al modo NFU (BABOR)  
**Modo AUTO y SABIKI™\*:** Se gobierna el barco a babor 10 grados.  
**Otros modos\*\*:** Modo Dodge (ESQUIVAR) (BABOR)



\*: Pulsación corta  
 \*\*: Pulsación larga

**Modo STBY\*:** Cuando no haya un destino establecido (Navegador de GPS), vaya al modo AUTO. Cuando hay un destino establecido (Navegador de GPS), abra la ventana de selección de modo de gobierno.  
**Otros modos\*:** vaya al modo STBY.

**Pulsación corta:** Se abre el menú de giro.  
**Pulsación larga:** Se abre/cierra el menú de usuario.

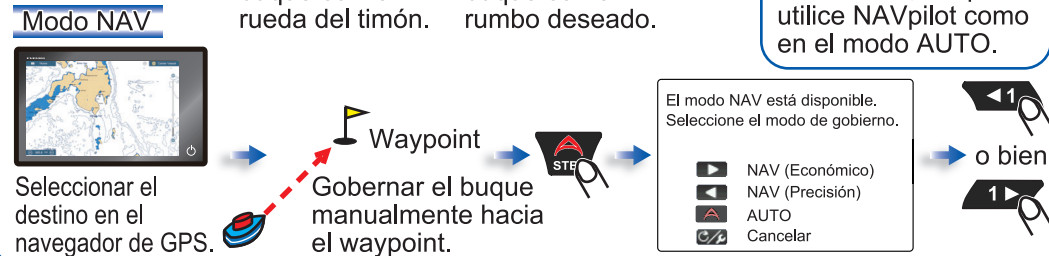
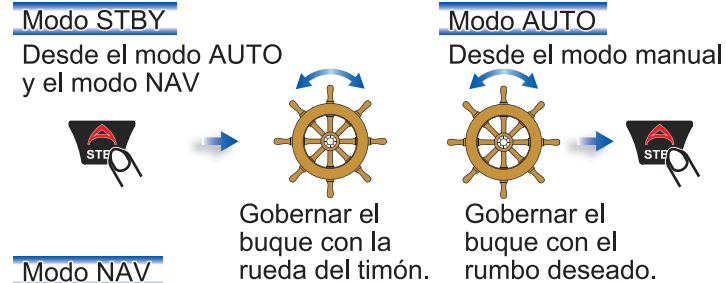
**Modo STBY\*:** Se cambia la presentación del cuadro de datos secundario.  
**Modo AUTO y SABIKI™\*:** Se gobierna el barco a estribor 1 grado.

**Modo STBY\*\*:** Se va al modo NFU (ESTRIBOR)  
**Modo AUTO y SABIKI™\*:** Se gobierna el barco a estribor 10 grados.  
**Otros modos\*\*:** Modo Dodge (ESQUIVAR) (ESTRIBOR)

### Cómo ajustar el brillo

Pulsación corta → [Iluminaci. Panel: 5, Brillo: 4] → (Ajustar la iluminación del panel.)  
 (Ajustar el brillo de la presentación en pantalla.)

### Cómo seleccionar el modo de gobierno



Para utilizar el modo automático avanzado, conecte el NAVpilot a una ayuda a la navegación que proporcione datos de posición. Seleccione [Auto Avanzado: ON] en el menú, después utilice NAVpilot como en el modo AUTO.

### Cómo evitar otros buques u obstáculos

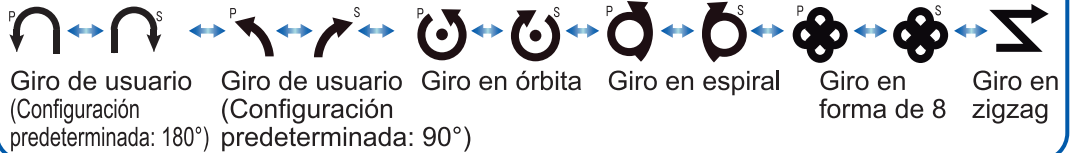
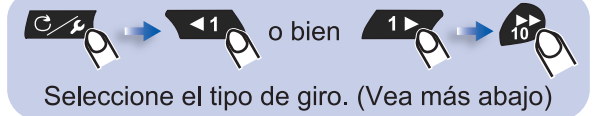
En modo STBY y modo NAV  
 Soltar cuando haya esquivado el objeto.

### Funcionamiento en el modo de timón seguro

(Disponible con la unidad servo Accu-Steer FPS 12 V/24 V)  
 Girar el timón para esquivar el objeto.

### Cómo utilizar los giros preestablecidos

La tecla [ ] da acceso a varios giros y movimientos.  
 P: a «babor»  
 S: a «estribor»



### Control de gestos GC-001

Activar/desactivar el control remoto  
 Pulsación larga MENU.

Cambiar entre los modos AUTO y STBY  
 Pulse la tecla STBY/AUTO para cambiar del modo AUTO al modo STBY y viceversa.

### Procedimientos de emparejamiento

**En GC-001**  
 Introduzca una batería y confirme que el control remoto esté activado.

**En NAVpilot-300**  
 Active y seleccione el menú [RC sin Cable] del menú [Installation].

Seleccione el menú [Pairing] y, a continuación, [YES].

Seleccione el control remoto de la lista de equipos y el emparejamiento se completará.

### Funcionamiento de gestos

- Apunte hacia la dirección del rumbo actual con el control remoto.
- Pulse la tecla **GESTURE**.
- Apunte hacia la dirección deseada para gobernar el barco con el control remoto.
- Suelte la tecla **GESTURE** y NAVpilot-300 se gobernerà hacia la dirección apuntada.

### Si esto sucede ...

**La presentación de la unidad de control aparece en blanco.**

- Presione la tecla varias veces y ajuste el brillo.

**La unidad servo gobierna el timón intensamente cuando Auto está activado.**

- La fase de la unidad no está establecida correctamente. Realice la configuración de límite de timón y la prueba de timón en el menú de configuración en puerto, en el menú Instalación.

**El rumbo del compás mostrado no coincide con el compás del barco.**

- Realice la configuración del compás en el menú Sea trial (Prueba de mar), en el menú Installation (Instalación).

**NAVpilot no realiza avance automático.**  
 - No hay datos de posición. Compruebe que el origen de los datos de posición está produciendo estos datos.

### Cómo mostrar el menú Instalación:

En la presentación STBY

Pulsación larga

+ Pulse la tecla 3 veces

In dieser Anleitung wird die grundlegende Bedienung für dieses Gerät behandelt. Mehr detaillierte Informationen finden Sie im Bedienungs- und Installationshandbuch.

Alle Marken- und Produktnamen sind Warenzeichen, eingetragene Warenzeichen oder Servicemarken ihrer jeweiligen Besitzer.

Deutsch

# Modell NAVipilot-300

## Kurzanleitung

### Hauptfunktionen

**Kurz drücken\***: Schaltet das Gerät ein; öffnet das Einstellungsfenster für die Helligkeit.  
**Lang drücken\*\***: Schaltet das Gerät aus.

**STBY-Modus\***: Zum Ändern der Anzeige des Hauptdatenfensters.  
**AUTO und SABIKI™ Modus\***: Steuert das Schiff um 1 Grad nach Backbord.

**STBY-Modus\*\***: Wechsel zum NFU- (PORT-) Modus  
**AUTO und SABIKI™ Modus\***: Steuert das Schiff um 10 Grad nach Backbord.  
**Andere Modi\*\***: Ausweichmodus (PORT).



\*: Kurz drücken  
 \*\*: Lang drücken

**STBY-Modus\* ist das Ziel nicht eingestellt** (GPS-Navigationsgerät),  
 wechsel zum AUTO-Modus.  
**STBY-Modus\*\* ist das Ziel eingestellt** (GPS-Navigationsgerät),  
 öffnet sich das Auswahlfenster für den Steuermodus.  
**Andere Modi\*\***: Wechsel zum STBY Modus

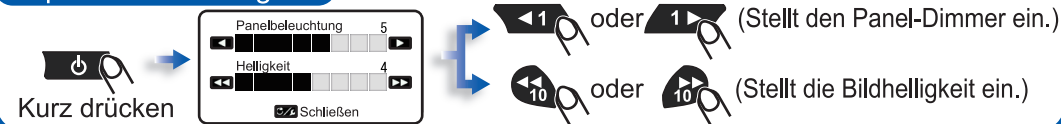
**Kurz drücken\***: Öffnet das Wendemenü.

**Lang drücken\*\***: öffnet/schließt das Benutzermenü.

**STBY-Modus\***: Zum Ändern der Anzeige des Unterdatenfensters.  
**AUTO und SABIKI™ Modus\***: Steuert das Schiff um 1 Grad nach Steuerbord.

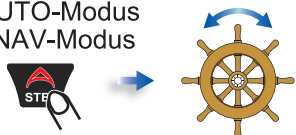
**STBY-Modus\*\***: Wechsel zum NFU- (STBD-) Modus  
**AUTO und SABIKI™ Modus\***: Steuert das Schiff um 10 Grad nach Steuerbord.  
**Andere Modi\*\***: Ausweichmodus (STBD).

### Anpassen der Helligkeit



### Auswahl eines Steuermodus

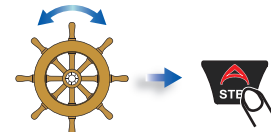
**STBY-Modus**  
 Im AUTO-Modus und NAV-Modus



Schiff mit Steuerrad steuern.

**AUTO-Modus**

Im manuellen Modus:



Schiff auf gewünschtem Kurs steuern.

Verbinden Sie NAVipilot für den erweiterten Auto-Modus mit einem Navigationsgerät, das Positionsdaten ausgibt. Im Menü [Adv. AUTO: Ein] wählen und NAVipilot dann wie im AUTO-Modus bedienen.

**NAV-Modus**



Ziel auf GPS-Navigationsgerät auswählen.

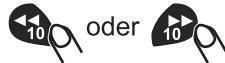


- NAV-Modus ist verfügbar. Wählen Sie den Steuermodus.
- ▶ NAV (Economy)
  - ▶ NAV (Genau)
  - ▶ AUTO
  - ▶ Abbrechen



### Ausweichen vor Schiffen und Hindernissen

Im STBY-Modus und im NAV-Modus



Nach dem Ausweichen loslassen.

Bedienung im Modus „Sicheres Steuer“

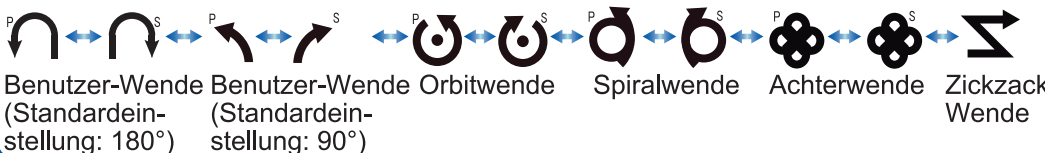
(Verfügbar mit der Antriebseinheit Accu-Steer FPS 12V/24V).  
 Steuer drehen, um dem Objekt auszuweichen.



### Verwenden der voreingestellten Wendemanöver

Die Taste [ ] ermöglicht verschiedene Wendemanöver.

P nach Backbord  
 S nach Steuerbord



### Gestengesteuerte Bedienung GC-001

**Fernbedienung ein-/ausschalten**

Taste **MENU** lang drücken.

**Wechsel zwischen AUTO- und STBY-Modus**

Drücken Sie die Taste **STBY/AUTO**, um vom AUTO-Modus zum STBY-Modus und umgekehrt zu wechseln.



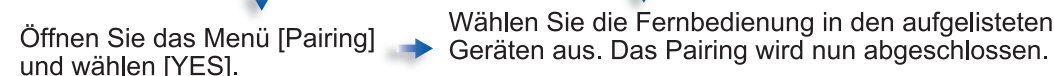
**Vorgehen beim Pairing**

**Am GC-001**

Legen Sie eine Batterie ein. Stellen Sie sicher, dass die Fernbedienung eingeschaltet ist.

**Am NAVipilot-300**

Schalten Sie das Gerät ein. Wählen Sie die Option [Drahtlos RC] aus dem Menü [Installations] aus.



**Gestenbedienung**

1. Zeigen Sie mit der Fernbedienung in die aktuelle Kursrichtung.
  2. Drücken Sie die Taste **GESTURE**.
  3. Zeigen Sie in die gewünschte Richtung, um Ihr Schiff mit der Fernbedienung zu steuern.
  4. Lassen Sie die Taste **GESTURE** los. Der NAVipilot-300 steuert das Schiff in die angegebene Richtung.
1. Punkt in Richtung Bug. 3. Steuerbord Drehung  
 3. Backbord Drehung 2, 4

### Wenn das passiert....

**Das Display des Steuergeräts ist leer.**

– Drücken Sie [ ] mehrmals und stellen die Helligkeit ein.

**Die Antriebseinheit reißt das Steuer im Auto-Modus fest herum.**

– Richten Sie das Ruderlimit im Hafen-Setup-Menü im Installationsmenü ein und führen einen Rudertest aus.

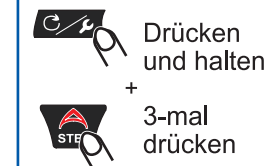
**Der angezeigte Kompasskurs stimmt nicht mit dem Schiffskompass überein.**

– Kompass wurde nicht kalibriert. Richten Sie den Kompass im See-Testfahrt-Menü im Installationsmenü ein.

**Der NAVipilot steuert das Schiff nicht automatisch weiter.**

– Keine Positionsdaten. Stellen Sie sicher, dass die Positionsquelle diese Daten ausgibt.

**Anzeige des Installationsmenüs:**  
 Im STBY-Display



# Modello NAVpilot-300

## Guida per l'operatore

### Funzioni principali

**Pressione breve\*:**  
Accensione; apertura della finestra di regolazione della luminosità.  
**Pressione prolungata\*\*:** Spegnimento.



\*: Pressione breve  
\*\*: Pressione prolungata

**In Modo STBY\*:** Modificare la visualizzazione della casella dei dati principali.  
**In Modo AUTO e SABIKI™\*\*:** Dirigere l'imbarcazione di 1 grado a sinistra.

**In Modo STBY\*:**  
Se la destinazione non è impostata (Navigatore GPS), andare in modalità AUTO.  
**In Modo STBY\*\*:**  
Se la destinazione è impostata (Navigatore GPS), aprire la finestra di selezione modalità di manovra.  
**Altre modalità\*:** Andare in modalità STBY.

**Pressione breve\*:**  
Apertura del menu di virata.  
**Pressione prolungata\*\*:**  
Apertura/chiusura del menu utente.

**In Modo STBY\*:** Modificare la visualizzazione della casella dei dati secondari.  
**In Modo AUTO e SABIKI™\*\*:** Dirigere l'imbarcazione di 1 grado a dritta.

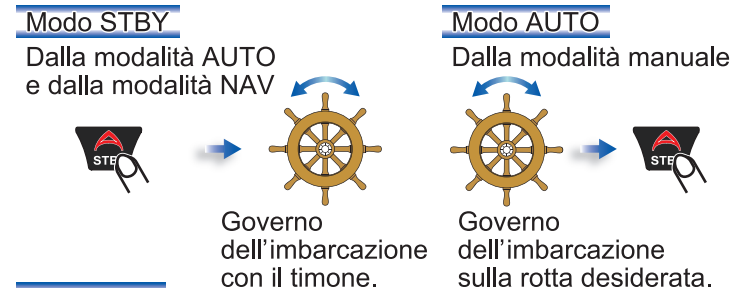
**In Modo STBY\*\*:**  
Andare in modalità NFU (STBD)  
**In Modo AUTO e SABIKI™\*\*:** Dirigere l'imbarcazione di 10 gradi a dritta.  
**Altre modalità\*:** Modalità Dodge (STBD)

### Come regolare la luminosità

Pressione breve → (Regolazione della luminosità del pannello.)

Pressione prolungata → (Regolazione della luminosità dello schermo.)

### Come selezionare una modalità di manovra



Per funzioni avanzate di modalità automatica, collegare NAVpilot ad un sistema di ausilio alla navigazione che emetta in uscita i dati di posizione. Selezionare [AUTO Avanzato: ON] dal menu, quindi azionare NAVpilot come in modalità AUTO.

- Modalità NAV disponibile. Selezionare la modalità di manovra.
- NAV (Economico)
  - NAV (Preciso)
  - Auto
  - Cancellare

### Come evitare imbarcazioni, ostacoli

Nella modalità STBY e/o NAV



Rilasciare dopo aver evitato l'oggetto.

### Operazione in modalità di sicurezza timone

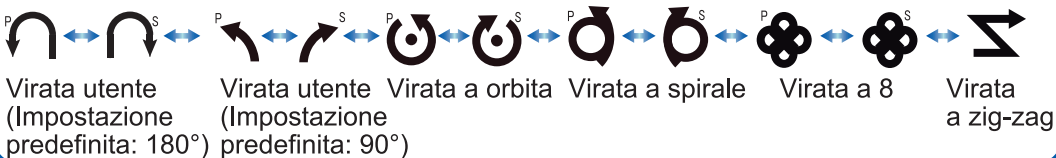
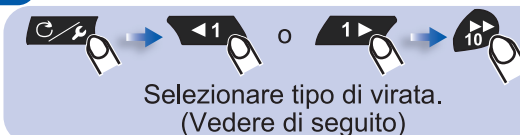
(disponibile con unità di comando Accu-Steer FPS 12 V/24 V).

Ruotare il timone per evitare l'oggetto.



### Come utilizzare le virate preimpostate

Il tasto [ ] offre la possibilità di eseguire diverse virate, movimenti.  
P: a «sinistra»  
S: a «dritta»



### Comando GC-001 con interfaccia gestuale

#### Inserimento/disinserimento del controllo remoto

Pressione prolungata **tasto MENU**.

#### Commutazione tra le modalità AUTO e STBY

Premere **STBY** / **AUTO** per passare dalla modalità AUTO a STBY e viceversa.

#### Procedure di associazione

##### Su GC-001

Inserire la batteria e verificare che il controllo remoto sia acceso.

##### Su NAVpilot-300

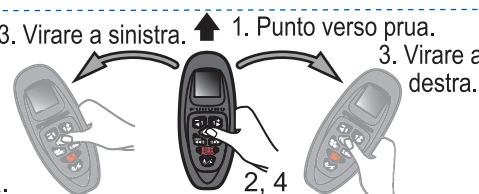
Accendere e selezionare il menu [RC Wireless] dal menu [Installation].

Selezionare il menu [Pairing] e quindi selezionare [YES].

Selezionare il controllo remoto dall'elenco delle apparecchiature e la procedura di associazione può considerarsi terminata.

#### Interfaccia gestuale

1. Puntare la rotta corrente con il controllo remoto.
2. Premere **tasto GESTURE**.
3. Puntare la direzione desiderata per governare l'imbarcazione con il controllo remoto.
4. Rilasciare **tasto GESTURE** e NAVpilot-300 indirizzerà l'imbarcazione nella direzione indicata.



### Se questo accade...

#### Lo schermo dell'unità di controllo è vuoto.

- Premere il tasto più volte e regolare la luminosità.

#### Manovra difficoltosa del timone da parte dell'unità di controllo con modalità Auto attiva.

- Eseguire l'impostazione dei limiti del timone e la prova timone sul menu di impostazione Dockside, nel menu Installation.

#### La rotta visualizzata dalla bussola è in contrasto con la bussola dell'imbarcazione.

- Bussola non tarata. Eseguire l'impostazione della bussola nel menu Sea trial, nel menu Installation.

#### NAVpilot non esegue funzioni avanzate di modalità automatica.

- Nessun dato di posizione. Verificare che la sorgente di posizione emetta in uscita i dati richiesti.

#### Come visualizzare il menu Installation:

Sullo schermo STBY display

- Premere senza rilasciare
- + Premere 3 volte

A finalidade deste manual é apresentar os procedimentos básicos de operação deste equipamento. Para informação mais detalhada, consulte o Manual do Operador e o Manual de Instalação.  
 Todas as marcas e nomes de produtos são marcas comerciais, marcas comerciais registradas ou marcas de serviço de seus respectivos proprietários.

# Modelo NAVpilot-300

## Manual do operador

### Funções das teclas

**Pressionamento curto\***:  
Ligar o equipamento;  
abrir a janela de ajuste do brilho.  
**Pressionamento longo\*\***:  
Desligar o equipamento.

**Modo STBY\***: Alterar a o ecrã principal da caixa de dados.  
**Modo AUTO e SABIKI™\***:  
Virar o barco para bombordo em 1 grau.

**Modo STBY\*\***:  
Entrar em modo NFU (PORT)  
**Modo AUTO e SABIKI™\***:  
Virar o barco para bombordo em 10 graus.  
**Outros modos\*\***:  
Modo Desvio (PORT)



\*: Pressionamento curto  
 \*\*: Pressionamento longo

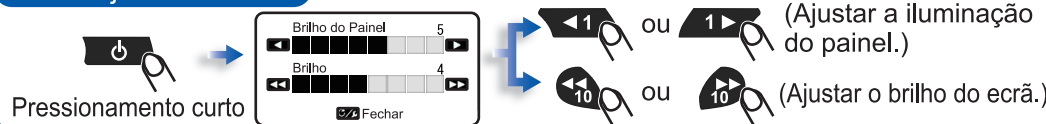
**Modo STBY\***: Quando o destino não está definido (Navegador GPS), entra em modo AUTO. Quando o destino está definido (Navegador GPS), abre a janela de seleção do modo de navegação.  
**Outros modos\***: Entrar em modo STBY.

**Pressionamento curto\***:  
Abrir o menu Rotação.  
**Pressionamento longo\*\***:  
Abrir/fechar o menu do usuário.

**Modo STBY\***: Alterar a o sub ecrã da caixa de dados.  
**Modo AUTO e SABIKI™\***: Virar o barco para estibordo em 1 grau.

**Modo STBY\*\***:  
Entrar em modo NFU (STBD)  
**Modo AUTO e SABIKI™\***: Virar o barco para estibordo em 10 graus.  
**Outros modos\*\***:  
Modo Desvio (STBD)

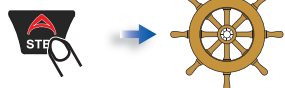
### Como ajustar o brilho



### Como seleccionar um modo de navegação

#### Modo STBY

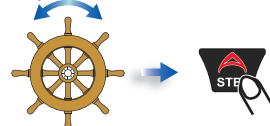
A partir do modo AUTO e do modo NAV



Navegar o barco com a roda do leme.

#### Modo AUTO

A partir do modo manual

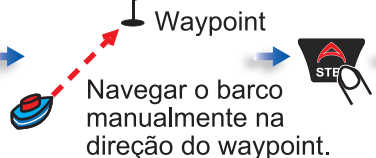


Navegar o barco segundo o curso desejado.

#### Modo NAV



Seleccionar o destino no navegador GPS.



O modo NAV está disponível. Selecione o modo de navegação.

- ▶ NAV (Economia)
- ▶ NAV (Precisão)
- ▶ Auto
- ▶ Cancelar

Para obter o modo auto avançado, conecte o NAVpilot a um equipamento auxiliar de navegação que mostre dados de posição. Selecione [AUTO avançado: Ligar] no menu; em seguida, opere o NAVpilot no modo AUTO.

### Como desviar de barcos, obstáculos

No modo STBY e modo NAV



Soltar após desviar do objeto.

Operação no modo de leme seguro

(Disponível com a unidade atuadora de 12 V/24 V Accu-Steer FPS.)

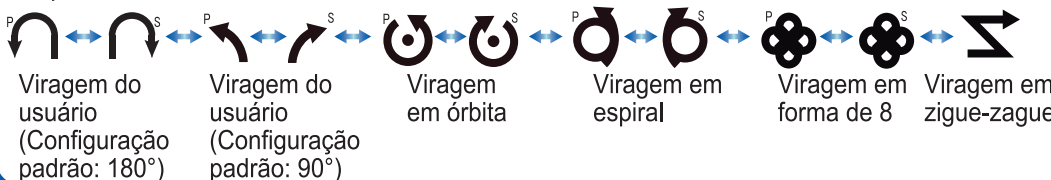
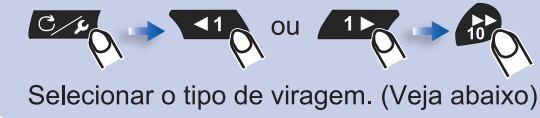


Girar a roda do leme para desviar do objeto.

### Como usar as viragens predefinidas

A tecla [Tecla de seta] permite vários tipos de movimentos e viragens.

P: para "bombordo"  
 S: para "estibordo"



### Controle por gestos GC-001

Ligar/desligar o controle remoto

Pressionamento longo da tecla MENU.

Alternar o modo AUTO e STBY

Pressionar a tecla STBY/AUTO para alternar do modo AUTO para o modo STBY e vice-versa.

### Procedimentos de emparelhamento

#### No GC-001

Inserir uma bateria para confirmar se o controle remoto está ligado.

#### No NAVpilot-300

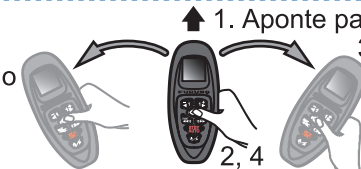
Ligar e seleccionar o menu [RC Sem Fio] do menu [Instalação].

Selecione o menu [Pairing] e seleccionar [YES].

Selecione o controle remoto do equipamento listado para concluir o emparelhamento.

### Operações por gestos

1. Apontar na direcção do rumo atual com o controle remoto.
2. Pressionar a tecla GESTURE.
3. Apontar na direcção desejada para virar o próprio barco com o controle remoto.
4. Libertar a tecla GESTURE e o NAVpilot-300 fará a viragem segundo a direcção apontada.



### Se isto acontecer...

#### Ecrã da unidade de controle em branco.

- Pressionar a tecla [Tecla de seta] várias vezes e ajuste o brilho.

#### Bússola de rumo exibida não está de acordo com a bússola da embarcação.

- Bússola não calibrada. Realizar a configuração da bússola no menu Prova de mar, no menu de Instalação.

#### A unidade atuadora vira o leme todo quando o modo Auto está ativado.

- Realizar a configuração do limite do leme e o teste do leme no menu de ajuste No porto, no menu de Instalação.

#### NAVpilot não avança automaticamente.

- Sem dados de posição. Verificar se a origem da posição está transmitindo esses dados.

#### Como exibir o menu de Instalação: Na tela STBY

- ▶ Pressionar e manter a tecla pressionada +
- ▶ Pressionar 3 vezes

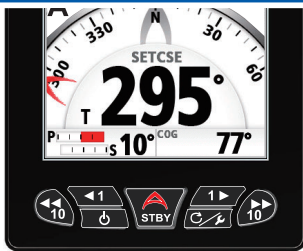
Formålet med denne vejledning er at beskrive den grundlæggende betjening af udstyret. Venligst se bruger og installations manualen for yderligere information.  
Alle mærke- og produktnavne er registrerede varemærker eller tjenestemærker tilhørende deres respektive ejere.

# Model NAVpilot-300

## Brugervejledning

### Hovedfunktioner

**Hurtigt tryk\*:**  
Tænder systemet, åbner vinduet til justering af lysstyrke.  
**Langvarigt tryk\*\*:** Sluk for systemet.



\*: Hurtigt tryk  
\*\*: Langvarigt tryk

**STBY funktion\*:** Skift display for hoveddata-boks.  
**AUTO og SABIKI™ funktion\*:** Drej båden 1 grad til bagbord.

**STBY funktion\*\*:** Gå til NFU (PORT) tilstand  
**AUTO og SABIKI™ funktion\*:** Drej båden 10 grader til bagbord.  
**Andre funktioner\*\*:** Undvige (PORT) tilstand

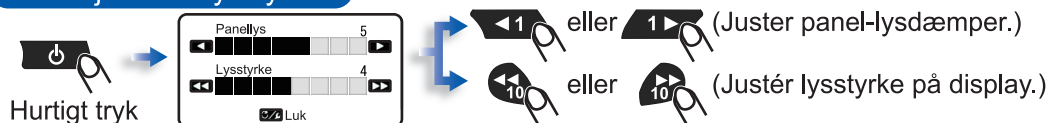
**STBY funktion\*:** Gå til AUTO tilstand, hvis destinationen ikke er indstillet (GPS-navigatoren).  
Åbn tyrefunktionsvalg-vinduet, hvis destinationen er indstillet (GPS-navigatoren).  
**Andre funktioner\*:** Gå til STBY tilstand.

**Hurtigt tryk\*:** Åbn drej-menuen.  
**Langvarigt tryk\*\*:** Åben/luk brugermenuen.

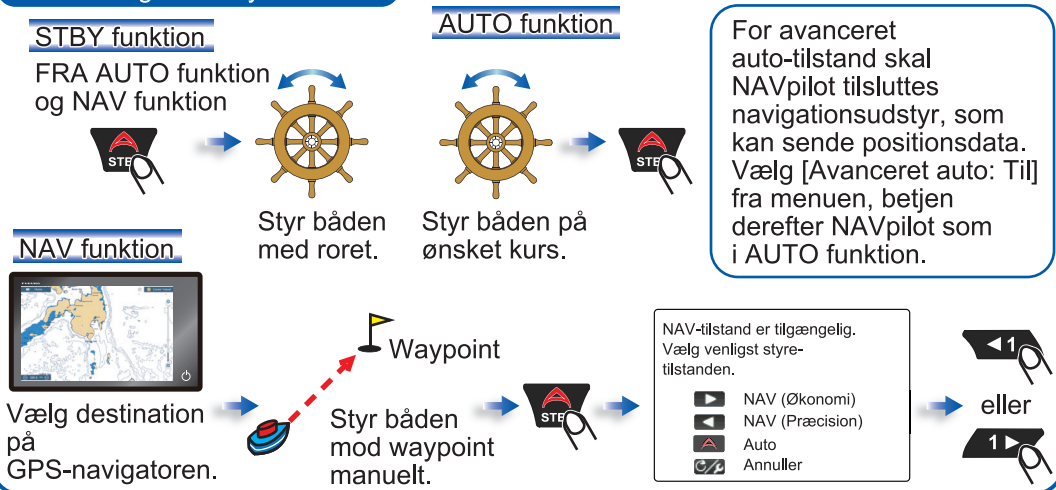
**STBY funktion\*:** Skift display for subdataboks.  
**AUTO og SABIKI™ funktion\*:** Drej båden 1 grad til styrbord.

**STBY funktion\*\*:** Gå til NFU (STBD) tilstand  
**AUTO og SABIKI™ funktion\*:** Drej båden 10 grader til styrbord.  
**Andre funktioner\*\*:** Undvige (STBD) tilstand

### Sådan justeres lysstyrken



### Sådan vælges en styrefunktion



### Sådan undviges både og forhindringer

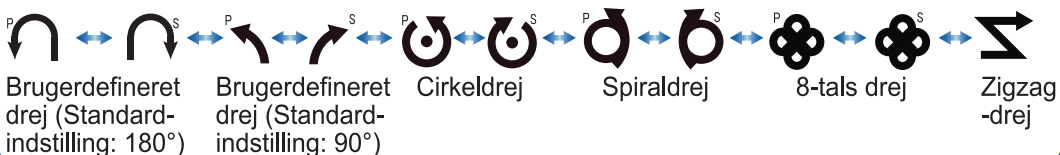
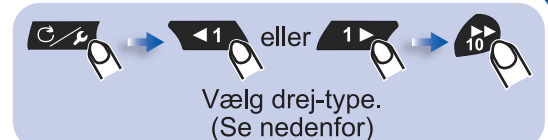
I STBY tilstand og NAV tilstand  
Slip, når objektet er undvejet.

### Betjening i safe helm-tilstand

(Funktionen er tilgængelig med Accu-Steer FPS 12V/24V styreenheden.)  
Drej roret for at undvige objektet.

### Sådan bruges forvalgte drej

Tasten [ ] giver adgang til forskellige drejninger og bevægelser.  
P: til »bagbord«  
S: til »styrbord«



### Bevægelsesbetjening GC-001

#### Tænd/sluk fjernbetjeningsenhed

Langvarigt tryk MENU tasten.

#### Skift mellem AUTO og STBY funktion

Tryk STBY/AUTO tasten for at skifte fra AUTO funktion til STBY funktion og omvendt.

#### Parringsprocedure

##### På GC-001

Ilæg batteri og kontroller, at fjernbetjeningen er slået til.

##### På NAVpilot-300

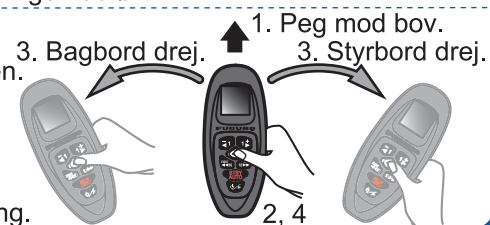
Tænd og vælg [Trådløs RC] menuen fra [Installations] menuen.

Vælg [Pairing] menuen, og vælg [YES].

Vælg fjernbetjeningsenheden på udstyrslisten - nu er parringen udført.

#### Bevægelsesbetjening

1. Marker nuværende kurs med fjernbetjeningen.
2. Tryk **GESTURE** tasten.
3. Peg i den ønskede retning for at styre fartøjet med fjernbetjeningen.
4. Slip **GESTURE** tasten. Nu vil NAVpilot-300 styre i den pegede retning.



### Hvis dette sker...

#### Kontrolenhedens display er tomt.

- Pres knap flere gange for at justere lysstyrke.

#### Kompaskursen på displayet er ikke den samme som på bådens styrekompas.

- Kompasset er ikke kalibreret. Gennemfør kompas-opsætning i Sea Trial-menuen under installationsmenuen.

#### Styreenheden lægger roret hårdt over, når Auto bliver aktiveret

- Gennemfør rorudsvings-opsætning og ror-test i Dockside-opsætningsmenuen under installationsmenuen.

#### NAVpilot slår ikke til automatisk.

- Ingen positionsdata. Kontroller, om positionsenheden overfører data.

#### Sådan vises installationsmenuen:

I STBY visning

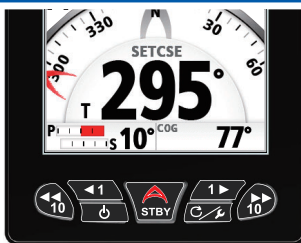


# Modell NAVpilot-300

## Bruksanvisning

### Viktiga funktioner

**Kort tryckning\*:**  
Strömmen slås på, fönstret för inställning av ljusstyrka öppnas.  
**Lång tryckning\*\*:**  
Strömmen slås av.



**STBY-läge\*:** Ändra visningen av huvuddataruta.  
**AUTO och SABIKI™ -läge\*:**  
Styr båten 1 grad åt babord.

**STBY-läge\*\*:**  
Gå till NFU (PORT)-läge.  
**AUTO och SABIKI™ -läge\*:**  
Styr båten 10 grader åt babord.  
**Övriga lägen\*\*:**  
Kringgå (PORT)-läge.

**STBY-läge\*:**  
**Om destinationen inte är inställd (GPS-navigatör), gå till AUTO-läge.**  
**När destinationen är inställd (GPS-navigatör), öppna fönstret för val av styrläge.**  
**Övriga lägen\*:** Gå till STBY-läge.

**Kort tryckning\*:**  
Öppnar girmenyn.  
**Lång tryckning\*\*:**  
Öppnar/stänger användarmenyn.

**STBY-läge\*:** Ändra visningen av underdaturuta.  
**AUTO och SABIKI™ -läge\*:**  
Styr båten 1 grad åt styrbord.

**STBY-läge\*\*:**  
Gå till NFU (STBD)-läge.  
**AUTO och SABIKI™ -läge\*:**  
Styr båten 10 grader åt styrbord.  
**Övriga lägen\*\*:**  
Kringgå (STBD)-läge.

### Ändra ljusstyrka

Kort tryckning → [Paneldimmer 5 / Ljusstyrka 4] → [STBY] eller [1] (Justera panelens belysning.)  
[10] eller [10] (Justera ljusstyrkan på displayen.)

### Välja styrläge

**STBY-läge**  
Fån AUTO-läge och NAV-läge:  
[STBY] → [Rudder] → [STBY]

**AUTO-läge**  
Från manuellt läge:  
[Rudder] → [STBY]

Styr båten med rodet.      Styr båten till önskad kurs.

För avancerat auto-läge, anslut NAVpilot till ett navigeringshjälpmedel som ger positionsdata. Välj [Avancerat AUTO: PÅ] från menyn och använd därefter NAVpilot som vid AUTO-läge.

**NAV-läge**  
Välj destination på GPS-navigatör. → [Waypoint] → [STBY] → [NAV-läge tillgängligt. Välj styrningsläge.]

Styr båten manuellt mot en waypoint.

NAV (Ekonomi)      [1] eller [10]  
NAV (Precision)  
Auto  
Avbryt

### Hur man kringgår andra båtar, hinder

I STBY-läge och NAV-läge



Släpp efter att hindret har kringgåts.

Användning vid säkert roder-läge

(Tillgänglig med Accu-Steer FPS 12V/24V-drivenheten.)



Vrid rodet för att kringgå hinder.

### Använda förinställda manövrar

Knappen [Gesture] tillhandahåller olika girar och manövrar.  
P: åt "babord"  
S: åt "styrbord"

[Gesture] → [1] eller [1] → [10]

Välj typ av gir. (Se nedan)

P      S      P      S      P      S      P      S      P      S

Giralternativ egen (Standardinställning: 180°)      Giralternativ egen (Standardinställning: 90°)      Giralternativ (Standardinställning: cirkel)      Giralternativ spiral      Giralternativ 8-figur      Giralternativ sicksack

### Rörelsekontroll GC-001

**Stänga av/på fjärrkontrollen**  
Lång tryckning på MENU-knappen.

**Växla mellan AUTO- och STBY-läge**  
Tryck på STBY/AUTO-knappen för att växla mellan AUTO-läge och STBY-läge, och vice versa.

### Parkopplingsprocesser

**På GC-001**  
Sätt i ett batteri och bekräfta att fjärrkontrollen är påslagen.

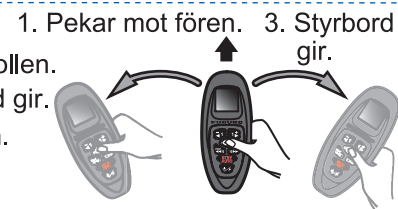
**På NAVpilot-300**  
Slå på och välj [Trådlös fjärrkontroll]-menyn från [Installationsmeny].

Välj [Pairing]-menyn och därefter [YES].

Välj fjärrkontrollen från utrustningen i listan och parkopplingen är slutförd.

### Rörelseanvändning

1. Peka i den nuvarande kursriktningen med fjärrkontrollen.
2. Tryck på GESTURE-knappen.
3. Peka i fartygets önskade riktning med fjärrkontrollen.
4. Släpp upp GESTURE-knappen så kommer NAVpilot-300 att styra mot den önskade riktningen.



### Om detta händer...

**Kontrollenhetens display är tom.**  
– Tryck på [Power] knappen flera gånger för att justera ljusstyrkan.

**Drivenheten vrider hårt på ratten när Auto aktiveras.**  
– Utför konfigurering av roderbegränsning och roder-test på Inställning vid kaj-konfigurationsmenyn, i Installationsmenyn.

**Den visade kompasskursen stämmer inte överens med fartygskompassen.**  
– Kompassen är inte kalibrerad. Genomför kompassinställning i Sjöttest-menyn, i Installationsmenyn.

**NAVpilot går inte vidare automatiskt.**  
– Inga positionsdata. Kontrollera att positionskällan skickar dessa data.

**Visa Installationsmenyn:**  
På STBY-displayen

[Gesture] Tryck och håll ned  
+  
[STBY] Tryck 3 gånger



# Modell NAVpilot-300

## Bruerveiledning

Målet med denne brukerveiledningen er å gi en kort innføring i grunnleggende bruk av dette utstyret. For mer detaljert informasjon, se brukerhåndboken eller installasjonsmanualen.  
Alle merke- og produktnavn er varemerker, registrerte varemerker eller tjenestemerker som tilhører sine respektive eiere.

### Nøkkelfunksjoner

**Kort trykk\*:** Slå på strøm; åpne lysstyrkejusteringsvinduet.  
**Langt trykk\*\*:** Slå av strømmen.

**STBY modus\*:** Endre hoveddataboksvi-  
**AUTO og SABIKI™ modus\*:** Styr båt til babord med 1 grad.

**STBY modus\*\*:** Gå til NFU (PORT)-modus  
**AUTO og SABIKI™ modus\*:** Styr båt til babord med 10 grader.  
**Andre moduser\*\*:** Dodge (PORT)-modus



\*: Kort trykk  
\*\*: Langt trykk

**Kort trykk\*:** Viser svingmenyen.  
**Langt trykk\*\*:** Åpne/lukk brukermenyen.

**STBY modus\*:** Endre underdataboksvi-  
**AUTO og SABIKI™ modus\*:** Styr båt til styrbord med 1 grad.

**STBY modus\*\*:** Gå til NFU (STBD)-modus  
**AUTO og SABIKI™ modus\*:** Styr båt til styrbord med 10 grader.  
**Andre moduser\*\*:** Dodge (STBD)-modus

**STBY modus\*:** Når destinasjonen ikke er satt (GPS-navigator), gå til AUTO-modus.  
**Når destinasjonen er satt (GPS-navigator),** åpne vinduet med styremodusvalg.  
**Andre moduser\*:** Gå til STBY-modus.

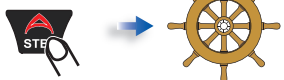
### Hvordan justere lysstyrken

**Kort trykk** → Panel dimmer (5) / Lysstyrke (4) → **Langt trykk** eller **Langt trykk** (Juster panellysdemper.)  
**Langt trykk** eller **Langt trykk** (Juster skjermens lysstyrke.)

### Slik velger du styremodus

#### STBY modus

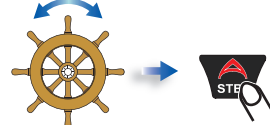
Fra AUTO-modus og NAV-modus



Styr båt med ratt.

#### AUTO modus

Fra manuell modus,



Styr båt mot ønsket kurs.

For avansert auto-modus, koble NAVpilot til navigeringsutstyr som gir posisjonsdata. Velg [Avansert AUTO: PÅ] fra menyen, bruk deretter NAVpilot som i AUTO-modus.

NAV-modus er tilgjengelig. Vennligst velg styre-modus.

- NAV (ØKONOMI)
- NAV (PRESISJON)
- Auto
- Kanseller

#### NAV modus



Velg destinasjon på GPS-navigator.



Styr båt manuelt mot veipunkt.

### Slik unnviker man båter, hindringer

I STBY-modus og NAV-modus



Stopp når objektet er unnnveket.

### Drift i Safe Helm-modus

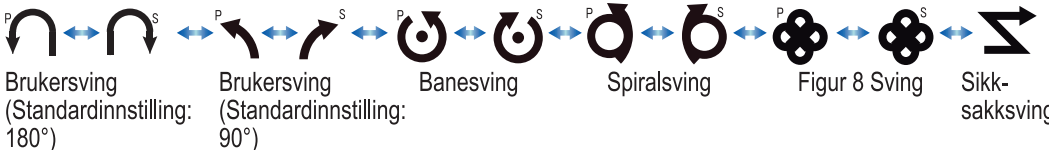
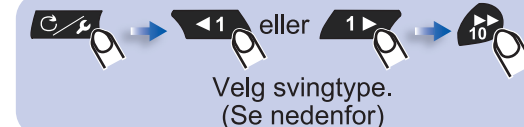
(Tilgjengelig med Accu-Steer FPS 12V/24 V stasjonsenhet.)



Drei rattet for å unnnveke objekt.

### Slik bruker du forhåndsinnstilte svinger

Tasten [ ] gir ulike svinger, bevegelser.  
B: til "babord"  
S: til "styrbord"



### Kontroll GC-001

#### Slå på/av fjernkontroll

Langt trykk MENU.

#### Skift mellom AUTO og STBY-modus

Trykk på **STBY/AUTO** knapp for å veksle mellom AUTO-modus og STBY-modus og vice versa.



#### Koblingsprosedyrer

##### På GC-001

Sett inn et batteri og stadfest om fjernkontrollen er slått på.

##### På NAVpilot-300

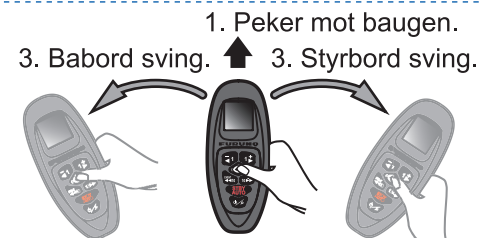
Slå på og velg [Trådløs RC]-menyen fra [Installasjonsmeny].

Velg [Pairing] meny og velg [YES].

Velg fjernkontrollen på utstyslisten – nå er kobling fullført.

#### Bevegelsesbetjening

1. Marker nåværende kurs med fjernkontrollen.
2. Trykk på **GESTURE**.
3. Pek i ønsket retning for å styre eget fartøy med fjernkontrollen.
4. Slipp **GESTURE** tasten og NAVpilot-300 styres i pekt retning.



### Hvis dette skjer...

#### Kontrollenhetsvisning er tom.

– Trykk [ ] tasten flere ganger og juster brilliancen.

#### Styreenheten legger rattet hardt over når Auto aktiveres.

– Gjennomfør rattutsvingsoppsett- og ratt-test i Dockside-oppsettmenyen under installasjonsmenyen.

#### Vist kompasskurs stemmer ikke overens med båtens styrekompass.

– Kompass ikke kalibrert. Gjennomfør kompassoppsett i Sea Trial-menyen under installasjonsmenyen.

#### NAVpilot slår ikke til automatisk.

– Ingen posisjonsdata. – Ingen posisjonsenhet overfører data.

#### Slik viser du installasjonsmeny: On STBY visning



# Malli NAVpilot-300

## Käyttäjän opas

Tässä oppaassa kuvataan laitteen peruskäyttö. Tarkemmat tiedot löytyvät käyttöohjeesta ja asennusohjeesta.

Kaikki merkki- ja tuotenimet ovat omistajiensa tavaramerkkejä, rekisteröityjä tavaramerkkejä tai palvelumerkkejä.

### Päätoiminnot

**Lyhyt painallus\*:**  
Kytkee virran päälle, avaa kirkkauden säätöikkunan.  
**Pitkä painallus\*\*:**  
Katkaisee virran.



\*: Lyhyt painallus  
\*\*: Pitkä painallus

**STBY-tila\*:** Vaihtaa päätietoruutunäyttöä.  
**AUTO- ja SABIKI™-tila\*:**  
Ohjaa alusta paapuuriin 1 asteella.

**Lyhyt painallus\*:**  
Avaa käänösvalikon.  
**Pitkä painallus\*\*:**  
Avaa/sulkee käyttäjävalikon.

**STBY-tila\*:** Vaihtaa alitietoruutunäyttöä.  
**AUTO- ja SABIKI™-tila\*:**  
Ohjaa alusta tyyrpuuriin 1 asteella.

**STBY-tila\*\*:** Siirtyy NFU (PORT) -tilaan.  
**AUTO- ja SABIKI™-tila\*:**  
Ohjaa alusta paapuuriin 10 asteella.  
**Muut tilat\*\*:** Väistö (PORT) -tila

**STBY-tila\*:**  
Kun määränpäästä ei ole asetett (GPS-navigointilaitteesta), siirtyy AUTO-tilaan.  
Kun määränpää on asetettu (GPS-navigointilaitteesta), avaa ohjaustilan valintaikkunan.  
**Muut tilat\*\*:** Siirtyy STBY-tilaan.

**STBY-tila\*\*:**  
Siirtyy NFU (STBD) -tilaan  
**AUTO- ja SABIKI™-tila\*:**  
Ohjaa alusta tyyrpuuriin 10 asteella.  
**Muut tilat\*\*:**  
Väistö (STBD) -tila

### Kirkkauden säätäminen

Lyhyt painallus → [Näpp. Himmennys 5 / Kirkkaus 4 / Sulje] → [1] tai [10] (Säätää näppäinten himmennystä.)  
[10] tai [10] (Säätää näytön kirkkautta.)

### Ohjaustilan valitseminen

**STBY-tila**  
AUTO-tilasta ja NAV-tilasta

**NAV-tila**  
Ohjaa alusta ruorilla.

**AUTO-tila**  
Manuaalisesta tilasta  
Ohjaa alusta halutulla kurssilla.

Ota kehittynyt automatiikkatila käyttöön yhdistämällä NAVpilot navigointiapuvälineeseen, joka antaa sijaintitietoja. Valitse [Edistynyt auto: ON] valikosta ja käytä sitten NAVpilotia AUTO-tilassa.

Valitse määränpää GPS-navigointilaitteesta. → Reittipiste → Ohjaa alusta manuaalisesti kohti reittipistettä.

NAV-tila on käytettävissä. Valitse ohjaustila.

- NAV (Tarkka)
- NAV (Säästötila)
- Auto
- Peruuta

### Alusten ja esteiden väistäminen

STBY-tilassa ja NAV-tilassa



Vapauta, kun kohde on väistetty.

Käyttö turvaruoritilassa

(Käytettävissä tarkkuusohjauksen FPS 12V/24V -käyttöyksiköllä.)



Käännä ruoria väistäaksesi kohdetta.

### Esiasetettujen käänösten käyttö

[ ]-näppäimen kautta voit aktivoida erilaisia käänösliikkeitä.

P: paapuuriin  
S: tyyrpuuriin

[ ] tai [ ] → [ ] tai [ ] → [ ]  
Valitse käänöksen tyyppi. (Ks. alla)



Käytt.käänös (Oletusasetus: 180°) Käytt.käänös (Oletusasetus: 90°) Kiertokäänös Spiraalikäänös Kahdeksikko Siksak-käänös

### Liike-ohjain GC-001

Kauko-ohjaimen virran kytkeminen ja sammuttaminen

Pitkä painallus MENU -näppäintä.

AUTO- ja STBY-tilan vaihtaminen

Paina STBY/AUTO -näppäintä vaihtaaksesi AUTO-tilasta STBY-tilaan ja päinvastoin.

### Parin muodostaminen

**GC-001:ssä**  
Aseta paristo ja vahvista, että kauko-ohjain on kytketty päälle.

**NAVpilot-300:ssa**  
Kytke virta ja valitse [Langaton kaukosäädin]-valikko [Asennusvalikko].

Valitse [Pairing]-valikko ja valitse [YES].

Valitse kauko-ohjain laiteluettelosta, niin parin muodostaminen on suoritettu.

### Toimintojen käyttö

- Osoita kauko-ohjaimella nykyiseen keulasuuntaan.
- Paina **GESTURE** -näppäintä.
- Osoita haluttuun suuntaan ohjataksesi omaa alusta kauko-ohjaimella.
- Vapauta **GESTURE** -näppäin, niin NAVpilot-300 ohjaa osoitettuun suuntaan.

1. Osoittaa kohti keulaa. 2. Käänös paapuuriin

### Jos tämä tapahtuu...

**Ohjausyksikön näytössä ei näy mitään.**

- Paina [ ] näppäintä useita kertoja ja säädä kirkkautta.

**Näytetty kompassisuunta ei ole yhdenmukainen aluksen kompassin kanssa.**

- Suorita kompassiasetukset asennus-valikon merikoeajoalivalikossa.

**Ruoriyksikkö ohjaa peräsimen laitaan, kun AUTO-tila aktivoituu.**

- Tee peräsimen raja-asetukset ja peräsimentesti asennusvalikon satama-asetusvalikossa.

**Kehittynyt AUTO-tila ei toimi.**

- Sijaintitietoja ei ole. Tarkasta, että sijaintilähde lähettää näitä tietoja.

**Asennus-valikon näyttämisen:**  
Näytössä STBY

[ ] Paina ja pidä painettuna

+ [ ] Paina 3 kertaa

