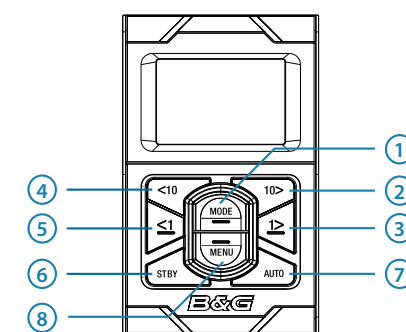


# H5000 Pilot Controller Quick Reference Guide



EN



Keys	
1	<b>MODE</b> key: Change the autopilot mode / Scroll up in menu options / Increase values. With active Autopilot: Toggle between Wind mode and Auto mode.
2	<b>10&gt; Course Control Starboard (10°)</b> : Change target course 10° Starboard / Activate Non Follow Up (NFU) mode when in Standby mode.
3	<b>1&gt; Course Control Starboard (1°)</b> : Change target course 1° Starboard / Activate Non Follow Up (NFU) mode when in Standby mode / Enter menu.
4	<b>&lt;10 Course Control Port (10°)</b> : Change target course 10° Port / Activate Non Follow Up (NFU) mode when in Standby mode.
5	<b>&lt;1 Course Control Port (1°)</b> : Change target course 1° Port / Activate Non Follow Up (NFU) mode when in Standby mode / Exit menu.
6	<b>STBY</b> key: Disengage the autopilot. The autopilot will go into Standby mode and you will be required to take manual control of the helm.
7	<b>AUTO</b> key: Engage the autopilot. The autopilot will steer the boat on the current selected heading.
8	<b>MENU</b> key: Enter the main menu / Scroll down in the menu options / Decrease values. Press and hold for 3 seconds enters the lighting settings.

## Backlighting

From the backlight level screen, press the **MODE** key to increase the brightness level, or the **MENU** key to decrease the brightness level (1-10). The light level selection times out after 2 seconds.

## Menu navigation

Single press of the **MENU** key will open the main menu.

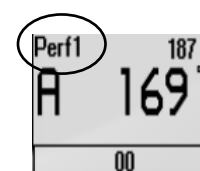
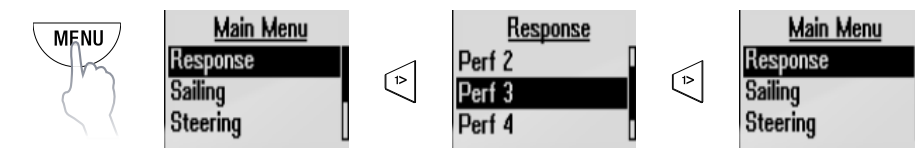
Key	Action
	Open highlighted menu option
	Return to previous menu - continued presses will return the display to the navigation screen
	Scroll up
	Scroll down

→ **Note:** If no selection is made after 10 seconds, the screen will revert to the autopilot status screen. A single press of the **STBY** key (at anytime) will exit the menu and switch the autopilot to Standby mode.

## Response menu

The upper part of the screen shows the selected response setting.

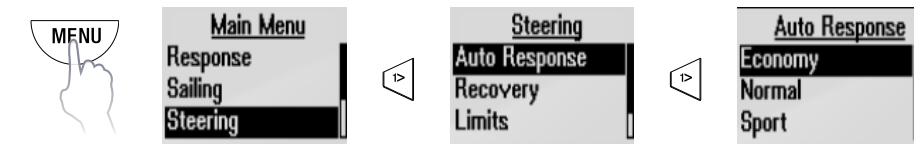
The Response settings control the response of the autopilot steering. There are five performance response settings. Setting Perf1 consumes the least amount of power when steering the autopilot and offers the slowest response. Setting Perf5 consumes the most power and has the highest response.



## Auto response settings

The Auto response settings control the rate at which the autopilot reacts to any environmental influences on the vessel's desired heading. There are four options available:

<b>Off</b>	The autopilot will always remain in the response setting selected
<b>Economy</b>	The autopilot will need to sense large environmental changes before increasing the response setting
<b>Normal</b>	The autopilot will respond to moderate environmental changes state before increasing the response setting
<b>Sport</b>	The autopilot will be most sensitive to changing conditions and will automatically increase the response setting to counter environmental changes

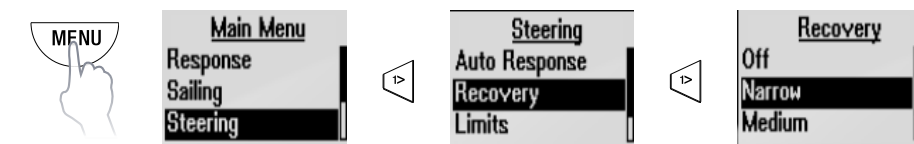


## Recovery function

The Recovery function allows the user to set the sensitivity to course errors and how the autopilot will react to unexpected events, for example sudden wave or wind shifts. This function allows the autopilot to instantaneously increase the steering response to its maximum setting (Perf 5), and make a rapid recovery.

The Recovery function will automatically switch off after 15 seconds or when the heading error has been corrected. The autopilot will then resume the previous response setting and continue normal operation. There are four options available.

<b>Off</b>	The Recovery function is switched off
<b>Narrow</b>	The autopilot is most sensitive to sudden course changes corrected
<b>Medium</b>	The autopilot is configured to the medium value when correcting sudden course changes
<b>Wide</b>	The autopilot is least sensitive to sudden course changes



## Autopilot modes

The current heading and set heading information will change on the display depending on which mode the pilot is in. Below is a list of the autopilot modes and their symbols, and the current/target data that will be displayed.

Mode	Symbol	Description	Required Input
Standby	<b>S</b>	Passive mode used when manually steering the boat at the helm	
Auto	<b>A</b>	Keep the boat on set heading Cancel a turn and continue on the heading read from the compass	Heading
Wind	<b>W</b>	Steer the boat to maintain the target wind angle	Heading, Speed, Wind Angle
NoDrift	<b>ND</b>	Steer the vessel on a straight bearing line by compensating for drift	Heading, Position
Navigation	<b>N</b>	Steer the boat to a specific waypoint location, or along a route	Heading, Speed, Position, Waypoint, Route information
Non Follow Up	<b>NFU</b>	Steer the boat manually using the autopilot controller	

**Standby**

Standby mode  
Compass heading

**NFU**

Non Follow Up mode  
Compass heading

**AUTO**

Set heading  
Current compass heading

**NAV**

Bearing to next waypoint  
Cross track distance (XTD), analog and graphical

**WIND**

Target Wind angle  
Current Wind angle

**NoDrift**

Set course  
Course Over Ground (COG)

**Warning:** In Standby mode, pressing any of the directional keys will engage the auto-pilot in Non Follow Up mode!

## Mode selection

From Standby mode, pressing the **AUTO** key once will enter Auto mode. Whilst in Auto mode, a single press of the **MODE** key will set the autopilot to Wind mode. Pressing the **MODE** key again will revert to Auto mode.



To access other autopilot modes, press and hold the **MODE** key for 2 seconds. Then highlight the required mode and press the **1° >** key to confirm.

→ **Note:** The mode selection menu will time out after a few seconds. Whichever mode is highlighted at this time will be selected.



## Non Follow Up mode

Whilst in Standby mode, pressing any of the **Course Control** keys will move the rudder to your desired angle and change the autopilot mode to Non Follow Up.

Non Follow Up mode allows you to control the rudder position manually via the autopilot controller.

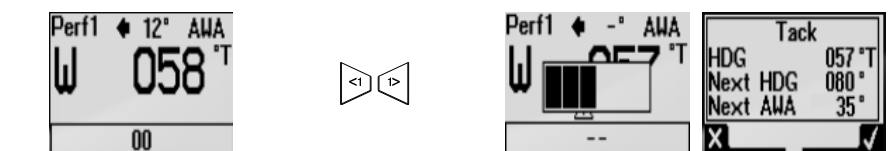
→ **Note:** The autopilot will remain in Non Follow Up mode until it is disengaged by pressing the **STBY** key or a new mode is selected.

## Tacking & Gybing in Wind mode

Tacking & Gybing in Wind mode can be performed when sailing with apparent or true wind as the reference; the true wind angle must be less than 90 degrees (tacking) or more than 120 degrees (gybing).

The tacking/gybing operation will mirror the target wind angle on the opposite tack and a tack confirmation window will appear on the display.

To tack or gybe in Wind mode, press both **1° Course Control** keys on the autopilot controller simultaneously. Hold them down until the confirmation window appears. Press **1° >** to confirm, **1° <** to cancel.



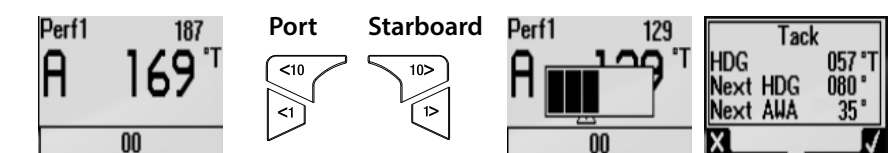
The rate of turn during the tack/gybe is set by the Tack time parameter in the Setup/Sailing menu. The tack/gybe time is also related to the speed of the boat to prevent excessive loss of speed during a tack.

→ **Note:** The autopilot will temporarily add a 5 degree bear-away on the new tack to allow the boat to pick up speed. After a short period the wind angle will return to the set angle.

If neither Tack/Gybe nor Cancel is selected the tack/gybe pop up will close after 10 seconds and the requested tack/gybe will not be initiated.

## Tacking & Gybing in Auto mode

To tack in Auto mode, press and hold the Port **10 & 1° Course Control** keys to set a tack to Port, or the Starboard **10 & 1° Course Control** keys to set a tack to Starboard.



The rate of turn during the tack/gybe is set by the Tack time parameter in the Setup/Sailing menu. The change in course is controlled by the tack angle parameter in the Setup/Sailing menu.

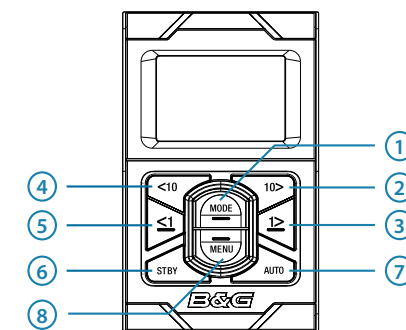
→ **Note:** Default tack angle setting is 100 degrees.

## Boîtier de commande du pilote H5000

### Guide de référence rapide



FR



Touches	
1	Touche <b>MODE</b> : change le mode de pilotage automatique / déroule les options de menu vers le haut / augmente les valeurs. Lorsque le pilote automatique est activé : bascule entre le mode Vent et le mode Auto.
2	<b>10&gt; Contrôle du parcours à tribord (10°)</b> : modifie le cap de 10° à tribord / active le mode Direction assistée (NFU) lorsque le pilote est en Standby.
3	<b>1&gt; Contrôle du parcours à tribord (1°)</b> : modifie le cap de 1° à tribord / active le mode Direction assistée (NFU) lorsque le pilote est en Standby / Accès au menu.
4	<b>&lt;10 Contrôle du parcours à bâbord (10°)</b> : modifie le cap de 10° à bâbord / active le mode Direction assistée (NFU) lorsque le pilote est en Standby.
5	<b>&lt;1 Contrôle du parcours à bâbord (1°)</b> : modifie le cap de 1° à bâbord / active le mode Direction assistée (NFU) lorsque le pilote est en Standby / Quitter Menu.
6	Touche <b>STBY</b> : désactive le pilote automatique. Le pilote automatique passe en Standby et vous devez prendre le contrôle manuel de la barre.
7	Touche <b>AUTO</b> : active le pilote automatique. Le pilote automatique barre le bateau vers le cap actuel sélectionné.
8	Touche <b>MENU</b> : accès au menu principal / déroule les options de menu vers le bas / abaisse les valeurs. Pour accéder aux paramètres d'éclairage, maintenez cette touche enfoncée pendant 3 secondes.

### Rétro-éclairage

Depuis l'écran d'intensité du rétro-éclairage, appuyez sur la touche **MODE** pour augmenter la luminosité ou sur la touche **MENU** pour réduire la luminosité (de 1 à 10). La sélection de l'intensité de la luminosité disparaît au bout de 2 secondes.

## Menu Navigation

Appuyez une fois sur la touche **MENU** pour ouvrir le menu principal.

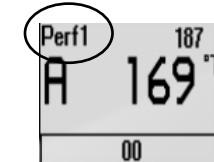
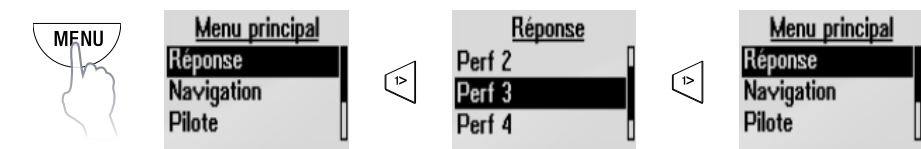
Touches	Action
	Ouvrir l'option de menu en surbrillance
	Revenir au menu précédent – des pressions continues sur cette touche permettent de revenir à l'écran de navigation
	Faire défiler vers le haut
	Faire défiler vers le bas

→ **Remarque** : si aucune sélection n'est effectuée dans les 10 secondes, l'affichage revient à l'écran d'état du pilote automatique. Appuyez une fois sur la touche **STBY** (à n'importe quel moment) pour quitter le menu et faire passer le pilote automatique en mode Veille.

### Menu Réponse

La partie supérieure de l'écran affiche le paramètre de réponse sélectionné.

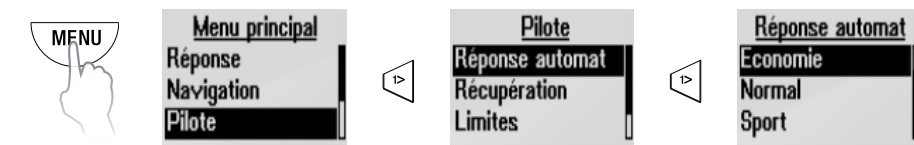
Les paramètres de réponse permettent de contrôler la réponse du pilotage automatique. Il existe cinq paramètres de réponse différents. Le paramètre Perf1 est l'option de pilotage automatique la moins gourmande en énergie, mais également la plus lente. Le paramètre Perf5 est l'option de pilotage automatique la plus gourmande en énergie, mais également la plus rapide.



## Paramètres de réponse automatique

Les paramètres de réponse automatique permettent de contrôler le niveau de réaction du pilote automatique aux conditions extérieures influant sur le cap choisi. Quatre options sont disponibles :

<b>Off (Désactivé)</b>	Le pilote automatique conserve le paramètre de réponse sélectionné.
<b>Économie</b>	Le pilote automatique doit détecter des changements environnementaux importants pour passer à un paramètre de réponse supérieur.
<b>Normal</b>	Le pilote automatique passe à un paramètre de réponse supérieur dès qu'il détecte des changements environnementaux modérés.
<b>Sport</b>	Le pilote automatique est très sensible aux changements environnementaux et passe automatiquement au niveau de réponse supérieur pour y faire face.

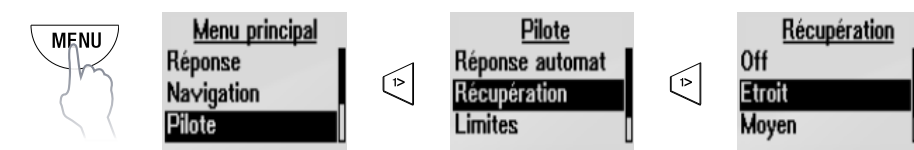


### Fonction Récupération

La fonction Récupération permet à l'utilisateur de configurer la sensibilité aux erreurs de cap, ainsi que la réaction du pilote automatique en cas d'événements inattendus, par exemple en cas de vague ou de changement brusque de la direction ou de la vitesse du vent. Cette fonction permet au pilote automatique de passer instantanément à la réponse de barre la plus élevée (Perf5) pour un rétablissement rapide de la situation.

La fonction Récupération se désactive automatiquement au bout de 15 secondes ou dès que l'erreur de cap a été corrigée. Le pilote automatique repasse ensuite au niveau de réponse défini précédemment et reprend son fonctionnement normal. Il existe quatre options disponibles.

<b>Off (Désactivé)</b>	La fonction Récupération est désactivée.
<b>Étroit</b>	Le pilote automatique est très sensible aux changements brusques de parcours.
<b>Moyen</b>	Le pilote automatique est configuré sur la valeur moyenne en matière de correction des changements brusques de cap.
<b>Large</b>	Le pilote automatique est peu sensible aux changements brusques de cap.



## Modes de pilotage automatique

Les informations de cap et de cap pilote actuelles changent à l'écran selon le mode dans lequel le pilote se trouve. Voici la liste des modes de pilotage automatique et des symboles correspondants, ainsi que des données actuelles/cibles qui s'affichent.

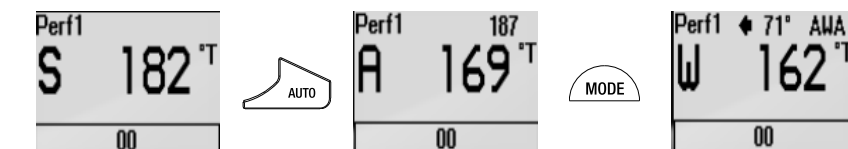
	Mode	Symbole	Description	Entrée nécessaire
	Veille	<b>S</b>	Mode passif utilisé pendant le pilotage manuel du bateau	
	Auto	<b>A</b>	Maintient le bateau à un cap déterminé Annule un virage et continue sur le cap indiqué par le compas à cet instant	Cap
	Vent	<b>W</b>	Guide le bateau afin de maintenir un angle déterminé par rapport au vent	Cap, vitesse, angle du vent
	Sans dérive	<b>ND</b>	Dirige le bateau sur une ligne de cap droite en compensant la dérive	Cap, Position
	Navigation	<b>N</b>	Guide le bateau vers un waypoint spécifique ou le long d'une route	Cap, vitesse, position, waypoint, route
	Direction assistée	<b>NFU</b>	Dirige le bateau manuellement à l'aide du boîtier de commande du pilote	

<p><b>Veille</b></p> Mode Veille Cap compas	<p><b>NFU</b></p> Mode Direction assistée (NFU) Cap compas	<p><b>AUTO</b></p> Paramétrage Cap Cap compas actuel
<p><b>NAV</b></p> Cap au prochain waypoint Distance transversale (XTD), analogique et graphique	<p><b>VENT</b></p> Angle de vent cible Angle de vent actuel	<p><b>Sans dérive</b></p> Paramétrage route Cap sur le Fond (COG)

**⚠ Avertissement** : en mode Veille, le fait d'appuyer sur l'une des touches de direction active le mode Direction assistée (NFU) du pilote automatique.

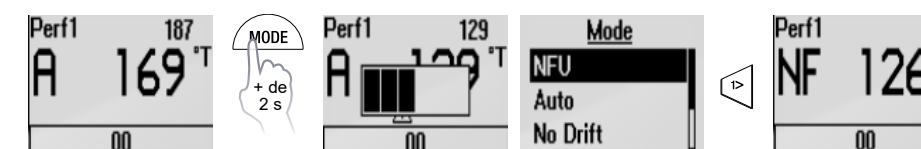
### Sélection de mode

En mode Veille, appuyez une fois sur la touche **AUTO** pour passer en mode Auto. En mode Auto, appuyez une fois sur la touche **MODE** pour passer en mode Vent. Appuyez à nouveau sur la touche **MODE** pour revenir en mode Auto.



Pour accéder à d'autres modes de pilotage automatique, maintenez la touche **MODE** enfoncée pendant 2 secondes. Mettez ensuite le mode désiré en surbrillance, puis appuyez sur la touche **1° >** pour confirmer.

→ **Remarque** : le menu de sélection du mode disparaît au bout de quelques secondes. Le mode qui est alors en surbrillance est sélectionné.



### Mode Direction assistée (NFU)

En mode Veille, appuyez sur l'une des touches de **contrôle du parcours** pour placer la barre sur l'angle souhaité et passer en mode Direction assistée (NFU).

Le mode Direction assistée (NFU) vous permet de contrôler manuellement la position de la barre via le boîtier de commande du pilote automatique.

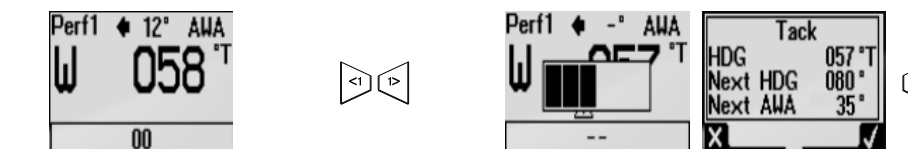
→ **Remarque** : le pilote automatique reste en mode Direction assistée (NFU) jusqu'à ce qu'il soit désactivé d'une pression sur la touche **STBY**, ou qu'un nouveau mode soit sélectionné.

### Virement de bord et empannage en mode Vent

Les virements de bord et les empannages en mode Vent peuvent être exécutés en naviguant avec le vent vrai ou apparent en tant que référence ; l'angle de vent vrai doit être inférieur à 90 degrés (virement de bord) ou supérieur à 120 degrés (empannage).

L'opération de virement de bord/d'empannage reflète l'angle du vent cible sur le bord opposé et une fenêtre de confirmation de virement de bord s'affiche sur l'écran.

Pour effectuer un virement de bord ou un empannage en mode Vent, appuyez simultanément sur les deux touches de **contrôle de parcours de 1 degré** sur le boîtier de commande du pilote. Maintenez-les enfoncées jusqu'à ce qu'une fenêtre de confirmation s'affiche. Appuyez sur la touche **1° >** pour confirmer ou sur la touche **1° <** pour annuler.



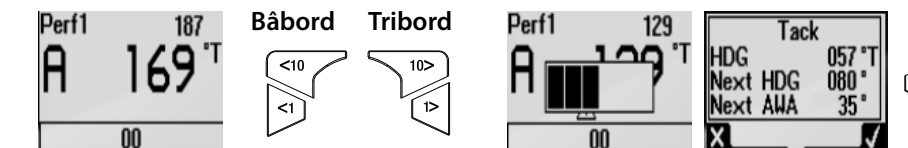
Le taux de giration pendant le virement de bord/empannage est défini par le paramètre de durée de virement de bord du menu Réglages/Navigation. La durée du virement de bord/empannage est également associée à la vitesse du bateau pour éviter une perte de vitesse excessive pendant un virement de bord/empannage.

→ **Remarque** : le pilote automatique ajoute provisoirement un cap de 5 degrés au nouveau bord pour permettre au bateau de prendre de la vitesse. Au bout d'une courte période de temps, l'angle du vent revient à l'angle défini.

Si Tack/Gybe (Virement/Empannage) ou Cancel (Annuler) n'est pas sélectionné, la fenêtre contextuelle disparaît au bout de 10 secondes et le virement/empannage demandé ne sera pas lancé.

### Virement de bord et empannage en mode Auto

Pour effectuer un virement de bord en mode Auto, maintenez enfoncées les touches de **contrôle du parcours de 10 et 1°** à bâbord pour virer à bâbord, ou maintenez enfoncées les touches de **contrôle du parcours de 10 et 1°** à tribord pour virer à tribord.



Le taux de giration, pendant le virement de bord/l'empannage, est défini par le paramètre de durée de virement de bord du menu Réglages/Navigation. La modification du cap est contrôlée par le paramètre d'angle de virement du menu Réglages/Navigation.

→ **Remarque** : l'angle de virement par défaut est de 100 degrés.