

Raymarine[®]
A FLIR COMPANY

**Race Master System
User Guide**

Conformité EMC

Tous les équipements Raymarine sont conçus avec les meilleurs standards de l'industrie pour une utilisation de loisir en environnement marin. La conception et la fabrication des équipements Raymarine sont conformes aux obligations de compatibilité électro-magnétique. L'obtention des performances attendues est conditionnée à une bonne installation de l'équipement.



Important

Du fait de la technologie de communication sans fil utilisée, les instruments Micronet ne sont recommandés que pour les voiliers de moins de 18 mètres (60 pieds). Veuillez contacter votre distributeur Raymarine si vous voulez installer les instruments sur un bateau construit en aluminium ou en acier.

Comme tout instrument électronique de navigation, votre système Micronet est conçu pour une utilisation d'aide à la navigation. Le skippeur conserve sa responsabilité de veille permanente et d'évaluation des conditions rencontrées.

| | | |
|----------|---|-----------|
| 1 | Introduction | 2 |
| | Fonctions principales - | 2 |
| 2 | Opérations de base | 3 |
| | 2.1 Informations de l'afficheur - | 3 |
| | 2.2 Marche/Arrêt - | 3 |
| | 2.3 Gestion de l'énergie et autonomie de la batterie - | 3 |
| | 2.4 Mise en veille - | 4 |
| | 2.5 Rétro-éclairage - | 4 |
| | 2.6 Verrouillage des boutons - | 5 |
| | 2.7 Signal sonore - | 5 |
| | 2.8 Sécurité et fin de vie - | 5 |
| 3 | Fonctions de régate du système Race Master | 6 |
| | 3.1 Définitions et terminologie - | 6 |
| | 3.2 Amélioration des performances avec le Race Master - | 6 |
| | 3.3 Avant la course - | 8 |
| | 3.4 Pendant la course - | 10 |
| 4 | Fonctions avancées de régate | 12 |
| 5 | Fonctions Micronet | 14 |
| | 5.1 Opération de Chapitre et de Page - | 14 |
| | 5.2 Modes d'affichage - | 16 |
| | 5.3 Affichage de la profondeur et alarme de faible Profondeur - | 16 |
| | 5.4 Variations de vitesse - | 17 |
| | 5.5 Fonctionnalités du curseur graphique - | 17 |
| | 5.6 Masquage de pages - | 18 |
| | 5.7 Opérations avec l'information Vent sur le réseau - | 18 |
| 6 | Configuration et calibration | 19 |
| | 6.1 Organisation de la configuration et de la calibration - | 19 |
| | 6.2 Opérations de configuration et de calibration - | 20 |
| | 6.3 Edition des données de configuration - | 20 |
| | 6.4 Description des paramètres de configuration - | 21 |
| 7 | Essais en mer et Calibration | 27 |
| | 7.1 Compensation du compas - | 27 |
| | 7.2 Décalage de profondeur - | 28 |
| | 7.3 Calibration de la vitesse - | 29 |
| | 7.4 Calibration du Vent - | 30 |
| 8 | Installation | 31 |
| 9 | Maintenance et détection de panne | 32 |
| | 9.1 Précautions et maintenance - | 32 |
| | 9.2 9.2 Recherche de pannes - | 32 |
| | Caractéristiques | 34 |
| | Informations de Garantie | 35 |

1 Introduction

Fonctions principales

Votre Race Master apporte une solution unique:

Visible sur les deux bords

Two LCD displays mounted at an angle to permit viewing from either side of the boat.

Energie solaire

Le Race Master est alimenté par l'environnement : Tout en restant visible et utilisable dans toutes les conditions, sa consommation est si faible que l'énergie solaire lui suffit.

Compas intégré fluxgate

Avec son compas intégré fluxgate, le Race Master Micronet est un puissant compas de course avec des fonctions capture de direction moyenne du vent, variations de vent et angles de ligne de départ.

Vitesse et profondeur en réseau

En utilisant le transmetteur de coque avec les transpondeurs de profondeur et de vitesse, le Race Master Micronet devient un système complet de navigation et d'informations de régates.

Curseur graphique

Les deux écrans du Race Master ont un curseur graphique qui permet une vision analogique des variations de vent, de vitesse ou de profondeur

Possibilités de données en réseau

En connectant des transmetteurs Micronet additionnels (par exemple un transmetteur de vent) ou des appareils NMEA, le Race Master Micronet peut afficher une large gamme d'informations de navigation.

Télécommande

En achetant une télécommande Raymarine optionnelle, vous pourrez contrôler votre Race Master de n'importe quel endroit du bateau.

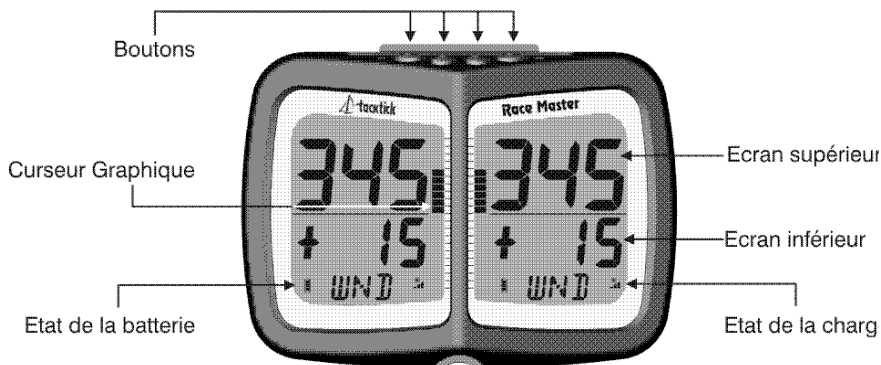


2. Opérations de base




Important: Vérifiez que la procédure "Auto Network" décrite dans les instructions jaunes et que le paramétrage et la calibration aient été réalisés correctement avant d'essayer d'utiliser votre Micronet Race Master en navigation.

2.1 Informations de l'afficheur



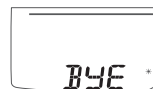
2.2 Marche/Arrêt

Pour allumer ou éteindre votre Race Master, appuyer sur  pendant deux secondes.

Allumer



Éteindre



2.3 Gestion de l'énergie et autonomie de la batterie


















Le Race Master existe grâce à la technologie révolutionnaire de Raymarine en gestion d'énergie. En réduisant l'énergie utilisée par les circuits électroniques et en maximisant la capacité à utiliser l'énergie solaire, le Race Master est virtuellement capable de fonctionner perpétuellement.

L'état est indiqué par deux icônes :

Niveau de batterie  et taux de charge .

Combinées, ces icônes vous montrent l'état des batteries.

En utilisation de nuit, la consommation d'énergie peut être considérablement réduite en positionnant le rétro-éclairage au niveau 1. Si l'éclairage n'est pas nécessaire pour les instruments placés sous le pont, il vaut mieux les configurer en contrôle local du contraste (voir page 25) de tel sorte que l'énergie ne soit pas gaspillée pour des instruments qui ne sont pas regardés.

| | | | |
|---|---|---|---|
| Ensoleillé |  |  | Batterie chargée et alimentée au maximum par le soleil. |
|  |  |  | Batterie basse mais en cours de chargement par le soleil. |
| Couvert |  |  | Batterie chargée ne nécessite pas de chargement supplémentaire |
|  |  |  | Batterie basse mais qui maintient son niveau. |
| Nuit |  |  | Batterie chargée mais pas de chargement en cours. |
|  |  |  | Batterie basse et pas de chargement en cours. |
| Energie basse |  |  | Il est recommandé de laisser l'instrument à la lumière du jour un certain temps pour recharger la batterie. Une batterie vide se recharge en à peu près 12h d'exposition en plein soleil. |

Note: Quand la batterie est complètement chargée, l'exposition au soleil importe peu, la recharge n'est pas utile et l'indicateur de charge reste bas..

Si le Race Master doit rester inutilisé pendant une durée importante (par exemple en hiver), s'assurer que la batterie est chargée au maximum avant de le ranger.






Attention: La lumière artificielle ne recharge pas la batterie. Placer votre produit trop près d'une lampe peut endommager gravement votre afficheur. Ne recharger qu'à la lumière naturelle.

2.4 Mise en veille

Si aucun changement dans la vitesse ou dans le cap n'est observé pendant une période de 12 heures, le Race Master Micronet s'éteint pour préserver son énergie. Une alarme " POWER SAVE " sonne avant que le système ne s'éteigne. En appuyant sur un bouton dans les 10 secondes pendant lesquelles l'alarme sonne, le système restera allumé.

2.5 Rétro-éclairage



Dans n'importe quel mode d'affichage, appuyer sur  pendant deux secondes pour accéder au contrôle de l'éclairage.

L'appui sur  et  permet de défiler dans le menu OFF, 1, 2 et 3 pour modifier le niveau d'éclairage.

Suivant la configuration de l'afficheur (voir page 25), le rétro-éclairage de l'ensemble du système ou seulement de l'afficheur simple sera modifié. Le rétro-éclairage s'éteint automatiquement et ne fonctionne pas de jour pour économiser l'énergie.

2.6 Verrouillage des boutons

La fonction verrouillage protège des appuis accidentels sur les boutons. Le verrouillage peut être activé ou non dans le menu de configuration (voir page 24), et est désactivé par défaut.

Quand le verrouillage des boutons est activé, l'appui sur un bouton provoque l'affichage de "Key". Appuyer sur  puis  pour déverrouiller les boutons (ceux-ci restent actifs pendant une minute puis se verrouillent à nouveau automatiquement).

2.7 Signal sonore

Le Race Master émet un signal sonore pour certaines actions importantes:

- Allumage** le produit émet un signal unique à la mise en route.
- Appui sur boutons** les un signal unique est émis à chaque fois que l'on appuie sur un bouton. Un second signal est émis lorsque l'on maintient l'appui pendant plus de deux secondes.
- Timer** un signal unique est émis à chaque minute du compte à rebours.
Dans la dernière minute, un signal est émis toutes les 10 secondes.
Dans les 10 dernières secondes, le signal est émis toutes les secondes.
La fin du compte à rebours est indiquée par trois signaux consécutifs.
- Alarme** Séquence répétitive de 3 sonneries qui indique une alarme. Les alarmes actives seront visibles sur l'afficheur. Elles seront acquittées en pressant n'importe quelle touche (voir chapitre recherches de pannes, page 32).

2.8 Sécurité et fin de vie

Le Race Master contient une batterie au Dioxyde de Lithium Manganèse qui doivent être retraitées. Ne pas jeter le produit dans une poubelle domestique. Se référer aux dispositions en vigueur dans votre pays. Dans le doute, renvoyez le produit usagé à Raymarine qui se chargera du recyclage.

3 Fonctions de régate du système Race Master

3.1 Définitions et terminologie

La direction réelle du vent (True Wind Direction - TWD), est la direction instantanée du vent à la surface de l'eau, exprimée par un cap compas. Si le bateau est face au vent, la direction du vent (TWD) est identique au cap du bateau.

La direction moyenne du vent (Mean Wind Direction - MWD), est la moyenne de la direction réelle du vent (TWD) enregistrée pendant un temps suffisant pour ne pas tenir compte des variations instantanées qui existent.

L'angle de virement (Tack Angle - TAK) est l'angle qu'effectue le bateau d'un bord de près à l'autre. Typiquement il est d'environ 90 degrés. L'angle de ligne est l'angle que fait la ligne de départ avec la direction du vent.

3.2 Amélioration des performances avec le Race Master

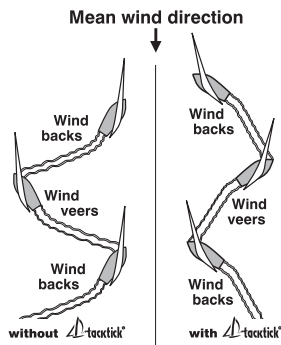
Régate et oscillations du vent

Comme beaucoup de paramètres en voile, le vent ne reste pas constant en force et en direction.

L'équipage a tendance à réagir instinctivement aux rafales mais les changements de direction restent plus difficiles à percevoir. De manière générale, le vent a tendance à osciller de manière régulière d'un côté à l'autre de sa direction moyenne (MWD). Chaque variation oblige le bateau à changer de cap pour rester au près. Une variation qui permet au bateau d'aller plus près du vent moyen (MWD) est appelée une adonnante. Une variation qui oblige le bateau à s'éloigner du vent moyen (MWD) est appelée une refusante.

Dans un vent oscillant, un bateau qui vire de bord régulièrement va passer plus de temps dans les adonnantes et va effectuer un parcours plus court jusqu'à la marque au vent qu'un bateau qui navigue régulièrement dans des refusantes. Cela donne au bateau qui navigue dans les adonnantes un avantage considérable.

Sur le schéma, le bateau de droite réalise un parcours plus court en virant dans les refusantes et de là en naviguant essentiellement dans les adonnantes.



L'inverse est vraie au portant. Un bateau qui empanne pour être dans les refusantes va effectuer un parcours plus court vers la marque sous le vent qu'un bateau qui suit les adonnantes.

Optimiser les variations de vent

Votre Race Master est l'ultime indicateur de variations de vent, vous donnant des informations précises, par lecture numérique claire et affichage graphique.

Avant la course, vous programmez la direction moyenne du vent (MWD) et un angle de virement (TAK) dans le Race Master (voir chapitre 3.3).

Pendant la course, vous disposez d'un affichage instantané de:

Votre cap par un grand affichage numérique stable (afficheur supérieur).

De combien vous naviguer au dessus ou en dessous du cap moyen de près (adonnante ou refusante) par un affichage numérique stable (afficheur inférieur).

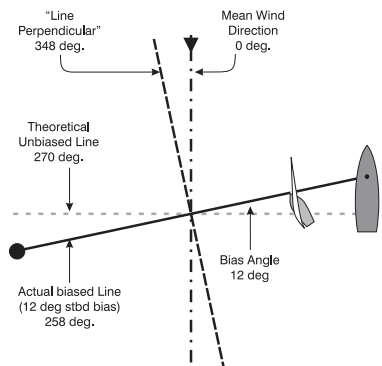
De combien vous êtes en adonnante ou en refusante par un curseur graphique vertical pour un impact visuel instantané.

Le race Master vous donne ces informations critiques quand vous naviguer au près ET au portant. Vous menez votre bateau au plus vite au vent utilisant le Race Master pour détecter les adonnantes et les refusantes et vous aider à prendre la décision de virer. Bien décider de vos virements et de vos empannages est indispensable pour gagner des régates et le Race Master vous montre les variations de vent plus clairement que jamais.

Régate et ligne de départ

Si la ligne de départ est mouillée exactement perpendiculairement au vent, la distance jusqu'à la marque au vent est la même quel que soit l'endroit d'où l'on franchit la ligne.

Si la ligne de départ n'est pas exactement à 90 degrés du vent, il y a un côté favorable de la ligne; un bateau qui prend le départ du côté favorable est au vent et de ce fait devant un bateau qui part de l'autre côté de la ligne. L'angle entre la position réelle de la ligne et la position théorique perpendiculaire au vent est appelé orientation de la ligne. Plus cet angle est élevé, plus il y a avantage à partir du côté favorable de la ligne. Le dessin montre les relations entre ces valeurs.



Optimisez votre départ avec le Race Master

Votre Race Master permet d'enregistrer la perpendiculaire à la ligne (le cap de l'angle droit au vent de la ligne de départ) et d'afficher l'orientation ou décalage de la ligne et le côté favorable.


3.3 Avant la course

Si vous avez des informations de vent disponibles sur le réseau Micronet, l'information requise est automatiquement capturée par le système (voir paragraphe 5.7) ; Autrement, il vous faut programmer la direction moyenne du vent (MWD) et l'angle de virement (TAK) comme suit :

Pour programmer la direction moyenne du vent (MWD) et l'angle de virement (TAK) avec le mode «à un seul bouton»

S'assurer que la page «Vent» (WND) est affichée.

Naviguer au près pendant quelques minutes pour déterminer votre cap moyen au près sur chaque bord.

Appuyer et maintenir le bouton . Des pointillés tournants apparaissent sur l'écran. Conservez votre cap au près sur un bord. Après 30 secondes, s'affiche «TAC NOW». Virez de bord et maintenez votre cap au près sur l'autre bord.

Les pointillés tournants apparaissent sur l'afficheur, maintenez votre cap au près jusqu'à qu'apparaisse l'angle de virement (TAK).


La valeur affichée peut être ajustée avec les boutons  et .



Pour capturer la perpendiculaire à la ligne de départ et l'angle d'orientation de la ligne

Assurez vous que la direction moyenne du vent (MWD) a bien été enregistrée (voir paragraphe précédent).

Sélectionnez la page «Ligne» (LiNE).

Naviguez le long de la ligne, puis appuyez sur le bouton .

L'angle de ligne s'affiche (LiNE), indiquant le décalage de la ligne et le côté favorable. Quand la fenêtre d'affichage se referme, l'afficheur du bas indique la perpendiculaire à la ligne (le cap au vent à angle droit du gisement de la ligne).

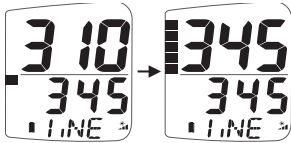


Visualisation du décalage de la ligne

Si le vent change avant le départ, à condition que vous ayez enregistré le cap de la ligne comme décrit si dessus, vous pouvez vérifier le décalage de la ligne à n'importe quel moment comme suit:

Assurez vous que la page «Ligne» (LiNE) est affichée.


Naviguez vers le vent jusqu'à ce que le cap du bateau affiché sur l'écran supérieur corresponde au cap de la perpendiculaire à la ligne affiché sur l'écran inférieur.






Si à ce moment là le vent vient de tribord, la ligne est favorable à tribord. Si le vent vient de bâbord, la ligne est favorable à bâbord


Configurer le compte à rebours

Sélectionner la page «Timer» (TMR).

Appuyer sur  pendant 1 seconde, la dernière valeur du compte à rebours s'affiche en clignotant.

Pour ajuster si nécessaire la valeur du compte à rebours, utiliser  et .

Appuyer sur  pour sortir du menu de configuration et se mettre en attente du décompte.

Au premier coup de canon, appuyer sur  pour démarrer le compte à rebours.


Un signal sonore est émis à chaque minute.

Pendant la dernière minute avant le départ, un signal sonore est émis toutes les 10 secondes.


Pendant les dernières 10 secondes, le signal sonore est émis toutes les secondes.

Le départ est indiqué par un signal triple.

A la fin du compte à rebours, une page présélectionnée est affichée (voir page 25 pour sélectionner cette page).

Le chronomètre commence alors automatiquement à compter le temps de course écoulé jusqu'à ce que l'on appuie sur le bouton  pendant 2 secondes.

Pour ajuster le compte à rebours

A n'importe quel moment pendant le décompte, appuyer sur  pour resynchroniser le compte à rebours à la minute la plus proche.



Pressez 1 seconde
pour paramétrer



Sélectionnez la
durée de compte à
rebours



Pressez 1 seconde
pour sauvegarder la
durée



Prêt pour
commencer le
compte à rebours



Appuyez pour
commencer



Décompte de
temps

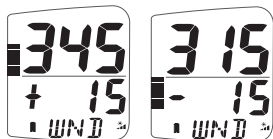


Appuyez pour
synchroniser

3.4 Pendant la course

Navigation au près

Virer de bord dans les refusantes pour naviguer sur le bord adonnant.
Le curseur graphique indique les variations de vent par pas de 2.5 degrés à partir d'un zéro central. Le curseur au-dessus du zéro central indique une adonnante, alors qu'en dessous il indique une refusante.



Quand la page «vent» (WND) est sélectionnée, les variations sont indiquées par une valeur + (adonnante) ou - (refusante) dans l'écran inférieur de l'afficheur.

Vent oscillant






Si le vent oscille régulièrement autour de sa direction moyenne (MWD), vous devez virer dans les refusantes pour rester sur le bord adonnant, autrement dit vous devez virer quand un " - " s'affiche.





Variations permanentes du vent (bascule)

Ceci peut être décelé par un refus constant sur un bord, et une adonnante permanente sur l'autre bord. Dans ce cas vous pouvez réajuster la direction moyenne du vent (MWD) de la manière suivante:

Si vous disposez de l'information vent sur le réseau Micronet:

1. Allez à la page Variations de Vent (WND)
2. Appuyez sur , la direction moyenne du vent (MWD) est réinitialisée à la valeur courante de la direction réelle du vent (TWD)
3. La fenêtre de vent moyen (MWD) s'affiche
4. Si nécessaire, la valeur peut être ajustée avec  et .

Si vous n'avez pas l'information de vent sur le réseau:

1. Naviguer au près sur un bord.
2. Si vous êtes tribord amures, appuyez sur . Sur bâbord, appuyez sur . La nouvelle direction du vent (MWD) est ainsi mémorisée.
3. La direction moyenne du vent (MWD) est affichée temporairement.
4. Si nécessaire la valeur peut être ajustée avec les boutons  et .





Navigation au portant



Empanner pour garder le curseur graphique bas, afin de naviguer dans les refusantes.



Le curseur graphique affiche l'angle de descente (l'angle du bateau par rapport à l'angle moyen du lit du vent) par pas de 2,5 degrés de 0 à 50 degrés, le zéro étant en bas de l'afficheur. Par exemple, à 45 degrés le curseur graphique est pratiquement au maximum et le bateau est orienté à 45 degrés de la direction moyenne du lit du vent.

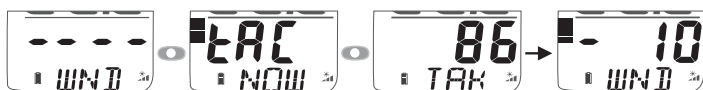
Quand la page «vent» (WND) est sélectionnée, l'angle de descente est indiqué sur l'afficheur numérique et la direction est indiquée par  (bâbord) ou  (Stbd), (tribord). L'exemple montre que le bateau navigue à 20 degrés sur tribord de la direction moyenne du lit du vent.

4 Fonctions avancées de régate

Les fonctions additionnelles suivantes sont fournies pour positionner la direction moyennes du vent (MWD) et l'angle de virement (**note:** elles ne sont pas requises si l'information de vent est disponible sur le réseau Micronet).

Programmation de la direction moyenne du vent (MWD) et de l'angle de virement (TAK) en navigation au près





1. Se placer dans la page «Vent» (WND).
2. Naviguez au près pendant quelques minutes pour déterminer votre cap moyen sur chaque bord
3. Enregistrez le cap moyen au près sur un bord
4. Appuyez sur le bouton . Le Race Master émet un double signal sonore et affiche " TAC NOW " pendant 2 secondes.
5. Virez de bord et enregistrez votre cap au près sur l'autre bord.
6. Appuyez à nouveau sur le bouton . Le Race Master émet un triple signal sonore et l'angle de virement (TAK) s'affiche.



L'angle de virement peut être ajusté avec les boutons  et .

Programmation de la direction moyenne du vent (MWD) à une valeur connue




Si vous connaissez la direction moyenne du vent (MWD), vous pouvez la programmer à tout moment comme suit (vous n'êtes pas obligés d'être en navigation):

1. Se placer dans la page «Vent» (WND).
2. Appuyez pendant 2 secondes sur , les pointillés tournants s'affichent
3. Appuyez sur , la direction moyenne du vent (MWD) s'affiche.
4. Programmez le cap souhaité l'aide des boutons  et .



Programmation de l'angle de virement (TAK) à une valeur connue



Si vous connaissez l'angle de virement (TAK), vous pouvez le programmer à tout moment comme suit (vous n'êtes pas obligés d'être en navigation):



1. Suivez la procédure décrite précédemment pour afficher la fenêtre de direction moyenne du vent (MWD)
2. Appuyez sur , l'angle de virement s'affiche.
3. Programmez la valeur requise à l'aide des boutons  et .



Programmation de la direction moyenne du vent (MWD) en se positionnant face au vent

Pour que la direction du vent s'enregistre correctement, s'assurer que l'angle de virement est enregistré en utilisant l'une des méthodes décrites ci-dessus.

1. Se placer dans la page «Vent» (WND).
2. Se positionnant face au vent
3. Appuyez pendant 2 secondes sur  les pointillés tournants s'affichent.
4. Appuyez sur  la direction moyenne du vent (MWD) s'affiche.

Si nécessaire la valeur peut être ajustée avec les boutons  et .



5 Fonctions Micronet

L'information dans l'afficheur inférieur est affichée dans un format Chapitre et Page, chaque chapitre contenant une ou plusieurs pages de l'information relatée.

Quand les capteurs de vitesse et de profondeur sont connectés via le transmetteur de coque, les informations suivantes sont disponibles:

Variation de Vent (WND)

Cap

Vitesse, Vitesse Maximum, Variations de vitesse, Distance parcourue, Distance du parcours, Température de l'eau




Profondeur, affichage profondeur, alarme de profondeur faible


Note: l'information de transmetteurs additionnels Micronet et d'appareils NMEA connectés peut également être affichée sur le Race Master Micronet.

Le diagramme de la page 15 montre la panoplie complète des affichages de données disponibles.

Pour une description détaillée de chaque type d'information supporté sur le réseau Micronet, voir le guide d'utilisation Informations Micronet sur le CD de votre produit ou sur le site Internet de Raymarine.

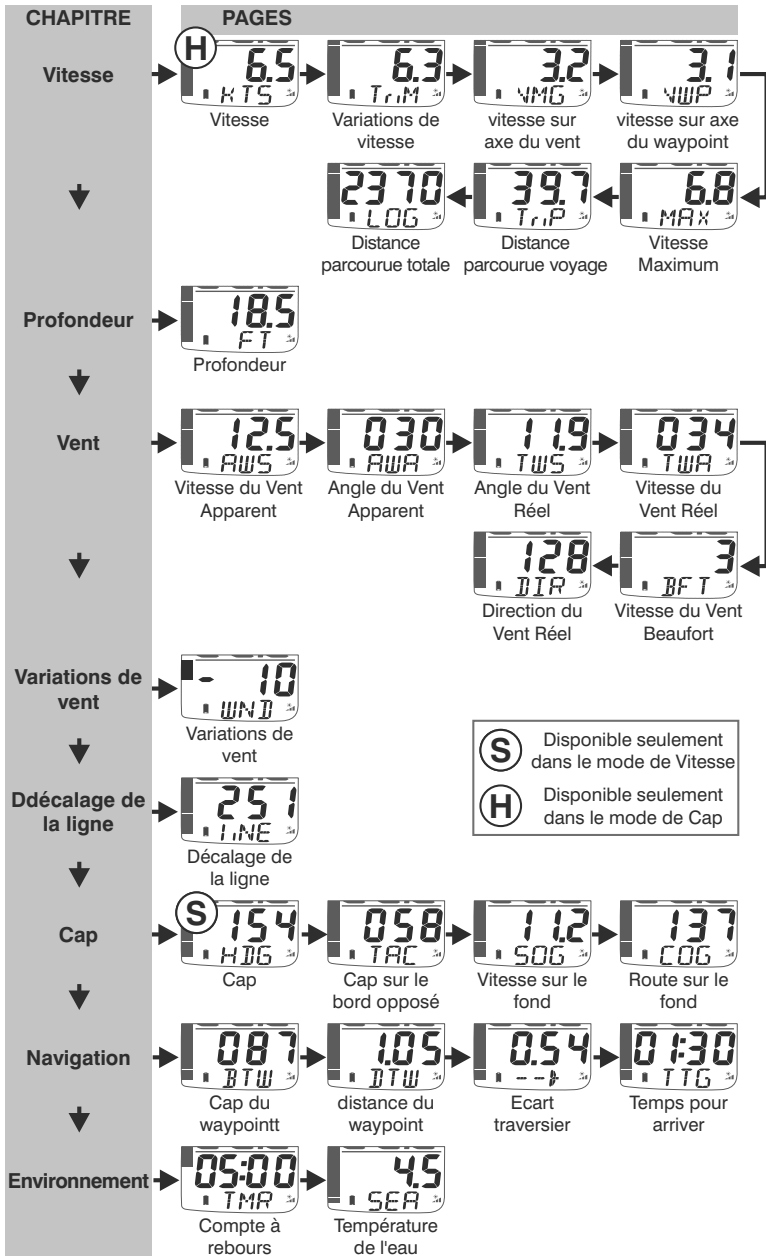
5.1 Opération de Chapitre et de Page

Utilisez  pour naviguer dans les chapitres et  et  pour naviguer entre les pages dans un chapitre.

Un appui sur  à tout moment déplace vers le chapitre suivant et la dernière page sélectionnée dans ce chapitre s'affiche. La sélection d'un chapitre ou d'une page va revenir à la première page quand un cycle est complété.

A la mise en marche, le Race Master détecte automatiquement les transmetteurs connectés au réseau Micronet et sélectionne le mode réseau ou Indépendant approprié. Les pages pour lesquelles aucune donnée n'est disponible sur le réseau sont automatiquement effacées du menu déroulant.

Chapitre et pages



5.2 Modes d'affichage

Trois modes d'affichage peuvent être sélectionnés dans la configuration (page 24)

Mode Compas (par défaut)



L'afficheur du haut indique toujours le cap et les pages «Compas» disparaissent du menu déroulant de l'afficheur du bas. Le curseur graphique peut être configuré pour indiquer **les variations de vent (par défaut)**, la profondeur ou les variations de vitesse.

Mode Vitesse



L'afficheur du haut indique toujours la vitesse du bateau et la page Vitesse disparaît du menu déroulant de l'afficheur du bas. Le curseur graphique peut être configuré pour indiquer **les variations de vitesse (par défaut)**, la profondeur ou les variations de vent.

Mode Direction du vent



L'afficheur supérieur indique la direction du vent. Vitesse du vent apparent (AWS), Angle du vent apparent (AWA), vitesse Beaufort du vent (BFT) et cap (HDG) sont disponibles sur l'afficheur inférieur. Le curseur graphique est désactivé dans ce mode.

5.3 Affichage de la profondeur et alarme de faible Profondeur

Pour alerter des hauts fonds, un affichage de profondeur et une alarme de faible profondeur peuvent être configurées.

Affichage de profondeur



quand la profondeur est inférieure à une valeur prédéfinie, la page Profondeur remplace automatiquement l'information de l'afficheur inférieur. La page de profondeur continue à être affichée jusqu'à ce que la profondeur augmente au-delà du niveau programmé, ensuite l'affichage initial du bas est rétabli.

Alarme de faible profondeur



un signal sonore indique que la profondeur est inférieure à une hauteur prédéfinie. L'icône «Cloche» apparaît dans l'afficheur inférieur.

La valeur de la profondeur qui déclenche l'alarme peut être corrigée par un décalage de quille ou un décalage de ligne de flottaison. Voir p 22 pour paramétrer la fonction de l'alarme.


Cette alarme ne sonne pas quand la profondeur augmente au dessus du niveau de l'alarme paramétrée.

5.4 Variations de vitesse

Une fonction d'indication de variations de vitesse est disponible, le curseur graphique indiquant le pourcentage de différence entre la vitesse actuelle du bateau et une vitesse de référence.



Le Race Master calcule en permanence automatiquement la vitesse de référence en faisant la moyenne de vitesse pendant les deux dernières minutes ; Cette valeur est indiquée dans le l'afficheur du bas du mode Variations de vitesse (TriM)

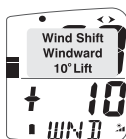
Si nécessaire vous pouvez utiliser la page Variations de vitesse (TriM) pour figer la vitesse de référence. Appuyez sur  pour enregistrer la valeur courante de la vitesse comme référence, cette valeur s'affiche. Une fois enregistrée, cette valeur de référence reste inchangée jusqu'à extinction du Race Master.

5.5 Fonctionnalités du curseur graphique

Le curseur graphique peut être configuré (voir page 24) pour indiquer l'une des informations décrites ci-dessous.

Note: dans le mode indépendant, la variation du vent est le seul curseur disponible.

Variations de vent

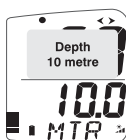


Au près les variations de vent sont indiquées en utilisant une échelle fixe de +/-25 degrés autour d'un zéro central. Chaque barrette correspond à une variation de 2.5 degrés.



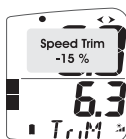
Au portant le curseur graphique indique l'angle de descente par rapport à la direction moyenne du vent (MWD) à partir d'un zéro en bas du graphe. Chaque graduation correspond à un angle de 2.5 degrés.

Profondeur



La profondeur est indiquée en utilisant une échelle fixe de 0 à 20m, avec le zéro en bas du graphe. Chaque graduation correspond à un mètre de profondeur. Le curseur graphique indique la profondeur en mètres, même si d'autres unités de profondeur sont sélectionnées pour l'affichage numérique.

Variations de vitesse




Les variations de vitesse sont indiquées en utilisant une échelle par défaut de +/-25 % autour d'un zéro central. L'échelle peut être programmée entre +/-25% et +/-100% dans le menu de configuration. (voir page 22).


5.6 Masquage de pages

Vous pouvez masquer des pages non voulues pour configurer le Race Master à vos besoins:

Pour sélectionner le mode masquage de pages

Appuyez et maintenez  pour entrer dans le menu de configuration.

Appuyez sur  répétitivement pour atteindre le chapitre **Options**

Appuyez sur  répétitivement pour atteindre la page **HIDE**


Appuyez sur  pour activer le masquage de pages pendant 5 minutes

Appuyez et maintenez  pour sortir du mode configuration.

Pour masquer des pages

Une fois que le masquage des pages est activé:


Appuyer sur  et  pour sélectionner la page à masquer

Appuyez sur  pendant 2 secondes pour masquer la page courante visible.

Vous pouvez masquer des pages pendant une période de 5 minutes.

Si vous avez précédemment masqué des pages et souhaitez rendre à nouveau toutes les pages visibles

Allez dans le chapitre de configuration OPT (options) (voir ci-dessous)

Appuyez sur  répétitivement pour atteindre la page **PAGE HID**

Appuyez sur  pour restaurer les pages masquées

Appuyez et maintenez  pour sortir du du mode configuration.

5.7 Opérations avec l'information Vent sur le réseau

Quand l'information Vent est disponible sur le réseau, les opérations du Race Master sur le vent et l'angle de ligne de départ sont simplifiées.

La direction moyenne du vent (MWD) est calculée automatiquement en faisant la moyenne de la direction du vent réel. La période de temps pour la moyenne peut être configurée dans la configuration (voir page 23)

La valeur calculée automatiquement peut être recalculée à n'importe quel moment en appuyant sur (X) dans la page Variations de Vent (WND); la valeur courante de la direction réelle du vent est capturée et enregistrée comme la Direction Moyenne du Vent (MWD); La fenêtre MWD s'affiche pour permettre de visualiser la valeur enregistrée. Le calcul de moyenne est alors désactivé jusqu'à l'extinction du système.

Les fonctions de réglage manuel pour la direction moyenne du vent (MWD) et pour l'angle de virement (TAK) sont redondantes et sont désactivées.

L'angle de la ligne (LinE) est enregistré comme décrit dans le chapitre



3.3 (page 8). La page Angle de Ligne indique en permanence l'angle de décalage et le côté favorable de la ligne; Ceux-ci sont en permanence mis à jour pour tenir compte des variations de direction du vent. La perpendiculaire à la ligne est redondante et non affichée.

6 Configuration et calibration

6.1 Organisation de la configuration et de la calibration

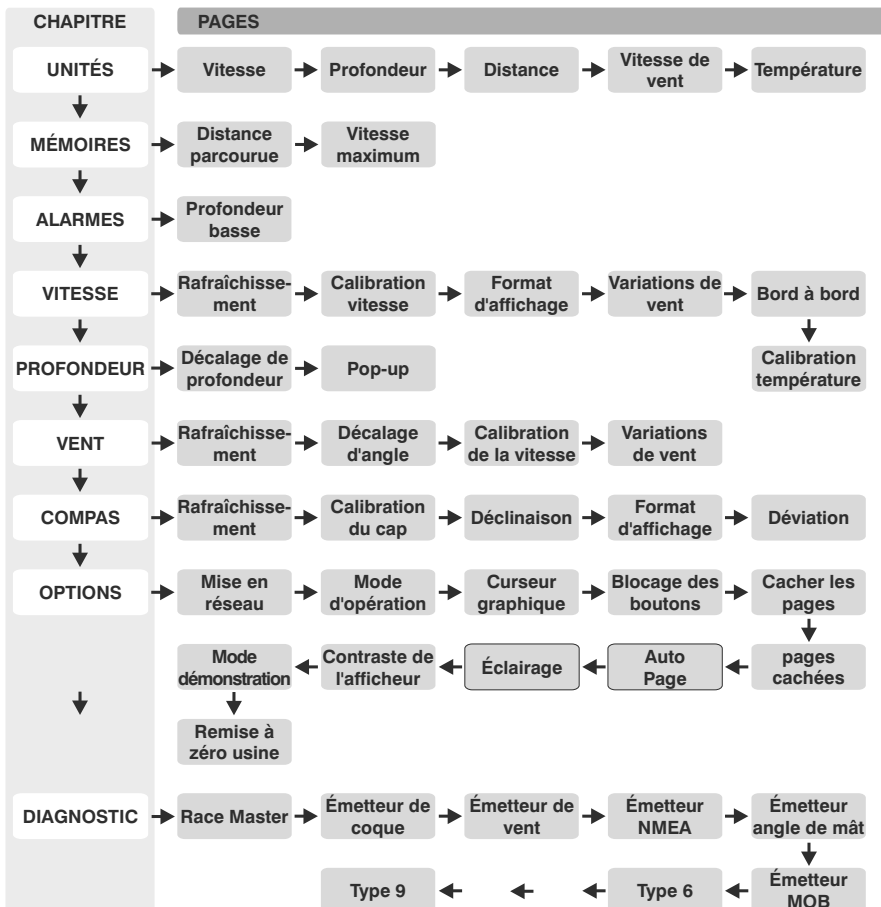
La configuration est organisée en chapitres, chacun comprenant des pages.

Les pages de configuration utilisent les parties hautes et basses de l'afficheur.

Le diagramme décrit l'organisation des chapitres et des pages.

Dans le mode Micronet, la configuration est faite dans le chapitre Unités.


Pour une description complète de chaque page de configuration, se référer au chapitre 5.4.




6.2 Opérations de configuration et de calibration

Pour entrer dans le menu de configuration





Attention: il n'est pas possible de rentrer dans le menu de configuration si vous êtes dans la page " Compte à rebours " ou la page " Vent ". Défiler vers une autre page pour entrer dans le mode de configuration. Rester appuyer sur le bouton , Le titre du premier chapitre s'affiche.

Pour changer de chapitre

Appuyer sur  plusieurs fois pour accéder au chapitre souhaité. A la fin du cycle, on revient au premier chapitre.

Si vous êtes dans un chapitre de la page des paramètres, revenez à la page de titre avant de pouvoir changer de chapitre.

Pour accéder aux pages de configuration

Utiliser  pour faire défiler les pages,  pour revenir à la page précédente.

6.3 Edition des données de configuration

Les paramètres peuvent être de quatre types:

Une valeur numérique modifiable (par exemple, la variation magnétique pouvant avoir la valeur 03 degrés).

Pour éditer la valeur d'un paramètre numérique :

Appuyer sur . La valeur numérique clignote.

Utiliser  et  pour ajuster cette valeur.

Appuyer à nouveau sur  pour enregistrer la nouvelle valeur.

Une donnée numérique mémorisée (par exemple la vitesse maximum en mémoire peut être ré initialisée à la vitesse courante).

Pour réinitialiser une valeur mémorisée:

Appuyer sur . Le paramètre est réinitialisé.

Une liste d'options (par exemple le paramètre de réponse du cap peut avoir trois valeurs SLO, mED ou FAST).

Pour sélectionner une option dans une liste:

Appuyer sur .L'option clignote.

Utiliser  et  pour sélectionner l'option souhaitée.

Appuyer à nouveau sur  pour enregistrer la nouvelle option.

Un basculement entre deux options alternatives (par exemple le paramètre de blacage des boutons peut être soit ON soit OFF).

Pour basculer entre deux options alternatives :

Appuyer sur . L'option va basculer entre les deux choix possibles.

6.4 Description des paramètres de configuration

Dans les descriptions ci-dessous, les valeurs par défaut du système sont indiquées en gras.

Chapitre Units



Vitesse

Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses.

Noeuds (KTS) ou Kilomètre par heure (KPH) ou mile (Anglo-saxon) par heure (MPH).



Profondeur

Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les profondeurs.

Pieds (FT), Mètre (MTR), Brasse (FA).



Distance

Paramétrez l'unité qui servira pour toutes les distances.

Miles Nautiques (NM), Kilomètres (KM) ou Miles (SM).



Vitesse de vent

Paramétrez l'unité qui servira pour l'affichage de toutes les vitesses de vents.

Noeuds (KTS) ou Mètres par seconde (M/S).



Température de l'eau

Paramétrez l'unité d'affichage des températures.

Degrés Celsius (°C) ou Degrés Fahrenheit (°F).

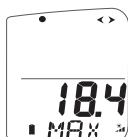
Chapitre Mémoire



Distance parcourue

La distance parcourue depuis la dernière re-initialisation.

Re-initialisation à 0.00.



Vitesse Maximum

La vitesse maximum depuis l'allumage de la centrale ou la re-initialisation.

Re-initialise à la vitesse actuelle.

Chapitre Alarmes



Alarme faible profondeur

Règle la profondeur à laquelle l'afficheur va donner l'alarme. Les options sont: **désactivé** et 0.5 à 25 pieds (0.1 à 7.6 mètres) (0.1 à 1.1 brasses). Les valeurs sont affichées dans les unités courantes (voir page 21)

Chapitre vitesse



Fréquence de rafraîchissement

Paramètre la fréquence de rafraîchissement de l'affichage. Les options sont: **Auto (automatique)** SLO (lent), mED (Moyen), FAST (rapide)



Calibrage de la vitesse

Un pourcentage qui corrige l'information de la roue à aubes. Voir page 29 pour la procédure de calibrage



Format d'affichage

Sélectionnez le format d'affichage des vitesse du bateau (nb de décimales). Choix entre **0.1** ou 0.01.

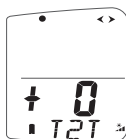


Echelle de variations de vitesse

Règle la valeur pleine échelle du curseur graphique de variation de vitesse.

La valeur peut être ajustée de 25% à 100%

Une valeur de 25% indique que à pleine échelle, la vitesse du bateau est +/- 25% de la vitesse mémorisée.



Correction bord sur bord

Une valeur qui corrige la vitesse affichée lorsque le bateau navigue tribord amure, pour tenir compte des différences de vitesse mesurées sur des bords opposés, causées par une installation décentrée du capteur.



Réglage de la température de l'eau.

Une valeur qui corrige l'information du capteur de température. La température de l'eau mesurée est affichée en haut et la valeur corrigée (max +/- 10 degrés) en bas.

Chapitre Profondeur



Décalage de profondeur

Permet d'ajouter un décalage de quille afin d'afficher la profondeur sous la quille ou un décalage de ligne de flottaison afin d'afficher la profondeur réelle à partir du niveau de la mer. Voir p28 pour paramétrer un décalage de profondeur.



Fenêtre de seuil de profondeur

Règle le seuil de profondeur pour la fenêtre de profondeur. Quand la profondeur devient inférieure à la valeur réglée, l'écran de profondeur remplace l'affichage normal. Quand il est réglé à zéro, la fenêtre de profondeur est désactivée.

Chapitre Vent



Fréquence de rafraîchissement

Règle la période de rafraîchissement des mesures de vent.

Options : **Automatique (Auto)**, Lent (SLO), Normal (mED), Rapide (FAST).



Décalage d'angle du vent

Aligne l'angle de vent apparent affiché avec la direction instantanée du vent. Voir page 30 pour la procédure de réglage.

L'angle de vent instantané est affiché en haut, avec le bord affiché PRT ou STB. La valeur de la correction appliquée est affichée en bas (un offset négatif est vers bâbord, positif vers tribord).



Calibration de la vitesse du vent

Un facteur de pourcentage qui corrige l'information du capteur de vitesse du vent. Voir page 30 pour la procédure de réglage. La vitesse instantanée du vent est affichée en bas, le pourcentage de correction est affiché en haut.



Période de moyenne de la vitesse du vent

La période en minutes pour la moyenne de la direction du vent réel pour calculer la direction moyenne du vent (MWD).

10 minutes par défaut.

Chapitre Compas



Fréquence de rafraîchissement

Configure la période de rafraîchissement de l'affichage du cap.

Options : **Automatique (Auto)**, Lent (SLO), Normal (mED), Rapide (FAST).



Calibration du cap compas

Permet d'aligner l'axe de l'afficheur avec le cap magnétique du bateau (voir page 17 pour la procédure de calibration).

Le cap courant est indiqué sur la ligne inférieure de l'afficheur du bas, avec l'offset appliqué sur la ligne du dessus indiqué en + / - degrés (0 à +/- 180).



Déclinaison Magnétique

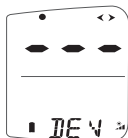
Permet de configurer manuellement la déviation magnétique locale à une valeur comprise entre 90° Ouest et 90 degrés Est.

Ce réglage est ignoré si l'information de variation est indiquée par une source GPS



Format du cap

Le système peut être configuré pour indiquer le cap soit **MAG (magnétique)**, soit TRU (réel). L'angle de déviation magnétique doit être configuré pour autoriser le format TRU. Un cap réel est indiqué par une icône TRUE dans la partie supérieure de l'afficheur; l'absence de cette icône indique un cap magnétique.



Compensation du compas

Permet au compas d'être corrigé pour l'influence d'objets magnétiques sur le bateau. Voir p. 27 pour la procédure de réglage.

Au départ, l'afficheur supérieur indique la déviation maximale appliquée (clignote si le tour complet n'a pas été effectué).

Chapitre Options



Mise en réseau automatique

Ajoute des unités d'affichage ou des transmetteurs dans le réseau Micronet.

Cette fonction n'est possible que si le système a été allumé par cet afficheur. Se référer à la page "mise en réseau automatique" pour plus d'informations. Le Race Master est verrouillé en réseau par défaut. Voir le chapitre Disfonctionnements si vous avez un problème pour introduire le Race Master dans un réseau existant.



Mode fonctionnement

Configure le mode fonctionnement de l'afficheur du Race Master Micronet. Les options sont HDG (cap), Spd (vitesse) ou DIR (direction du vent).

Voir page 16 pour les détails des modes de fonctionnement.



Modes du curseur graphique

Configure le curseur graphique pour le mode en cours de l'afficheur. Les options sont SPd (variations de vitesse), dEP (profondeur) ou Wind (variations de vent).

Dans le mode Vitesse, l'option par défaut est **SPd (variations de vitesse)**, dans le mode cap, l'option par défaut est **Wind (variations de vent)**.



Blocage des boutons

Appuyer sur  pour basculer entre blocage **OFF** et ON.



Masquer des pages

Autorise l'utilisateur à masquer des pages (voir page 18 pour masquer des pages). Noter que a) les pages nécessaires pour une utilisation du produit seul (non en réseau) ne peuvent être masquées, b) La vitesse du vent apparent (AWS) ne peut être masquée dans le mode Direction du vent.



Pages masquées/ Pages non masquées

Affiche le nombre de pages masquées. Le masquage des pages peut être effacé, rendant toutes les pages visibles. Voir page 18 pour la procédure de démasquage des pages.



Page Auto

Détermine la page qui va être automatiquement affichée à la fin du décompte du compte à rebours.

Les options sont: **WND (variations de vent)**, SPD (vitesse du bateau), DEP (profondeur) ou HDG (cap).



Contrôle du rétro-éclairage

Configure l'afficheur pour contrôler le rétro-éclairage du système complet ou juste de son propre rétro-éclairage.

Les options sont : **NWK (réseau)**, LOC (local).



Contraste de l'afficheur

Ajuste l'angle de vue de l'afficheur LCD pour optimiser la visibilité suivant la position de montage.

Les valeurs possibles sont 1 -7 , **4 par défaut**.





Mode démonstration

Autorise l'afficheur à montrer des informations pour des besoins de démonstration uniquement. Le Race Master revient à sa valeur par défaut **OFF** automatiquement à l'extinction.



Remise à zéro usine

Repositionne tous les paramètres à leur valeur par défaut. Un appui sur  démarre un compte à rebours de trois secondes, à la fin duquel toutes les valeurs configurables reprennent leur valeur par défaut. Le décompte peut être interrompu et la remise à zéro annulée en appuyant sur  à nouveau.

Chapitre Diagnostic



Etat de l'afficheur Race Master

la version logicielle est affichée dans l'écran inférieur. Le niveau de la batterie et le taux de charge sont indiqués dans les icônes. Si l'afficheur a été utilisé pour mettre en route le système, le nombre d'éléments (noeuds) dans le système s'affiche dans l'afficheur supérieur; autrement, la puissance du signal est affichée dans l'afficheur supérieur.



Etat du transmetteur de coque

Indique la puissance du signal, la version logicielle, le niveau de batterie et le taux de charge du transmetteur pour aider à la recherche de pannes.

Des pages d'information similaires sont disponibles pour d'autres transmetteurs si ils sont connectés au réseau Micronet, par exemple :

- Transmetteur de vent (identifié WND)
- Interface NMEA sans fil (NME)
- Transmetteur de rotation du mat (MST)
- Transmetteur d'homme à la mer (MOB)

7 Essais en mer et Calibration

Une fois que la centrale Micronet a été installée sur le voilier et mise en réseau, il devient nécessaire de procéder à la calibration.

Il n'est pas prudent d'utiliser les instruments en navigation avant que la calibration ne soit réalisée correctement.

7.1 Compensation du compas


Pour réduire au minimum l'influence des objets magnétiques et métalliques du bateau, il est nécessaire de compenser le compas. Les déviations causées par les objets alentours seront compensées et la valeur indiquée du compas sera juste.

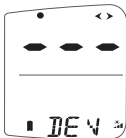
Pour commencer la calibration

Appuyer et maintenir  pour entrer dans le menu de configuration.

Appuyer plusieurs fois sur  pour accéder au chapitre **Cap**.

Pour effectuer un tour complet de compensation du compas

Appuyer sur le bouton  pour accéder au paramètre **DEV**.



Appuyer sur  pour entrer dans le mode de calibration du compas.

Faire tourner le bateau lentement en maintenant une vitesse inférieure à 4 noeuds et prenant environ 2 minutes pour effectuer 360 degrés. Continuer à faire tourner le bateau jusqu'à ce que l'affichage change pour indiquer une valeur (environ 1,25 tours).




Note: si la rotation est trop rapide, l'afficheur va indiquer " FAST TRN ". Il n'est pas nécessaire d'arrêter de tourner mais de diminuer la vitesse ou d'augmenter le cercle de rotation.

Appuyer sur  pour sortir du mode de calibration du compas.

Ensuite, pour aligner le cap



Utiliser un compas à main ou un compas externe fixe et amener le bateau à un cap connu.

Attention: n'utiliser un compas extérieur fixe que si vous êtes certains qu'il a été compensé.

Appuyer sur  répétitivement pour aller dans la page Offset du compas.





Appuyer sur  pour entrer dans le mode d'édition.

Appuyer sur  et  pour amener le cap affiché (en petits caractères) à sa valeur correcte.



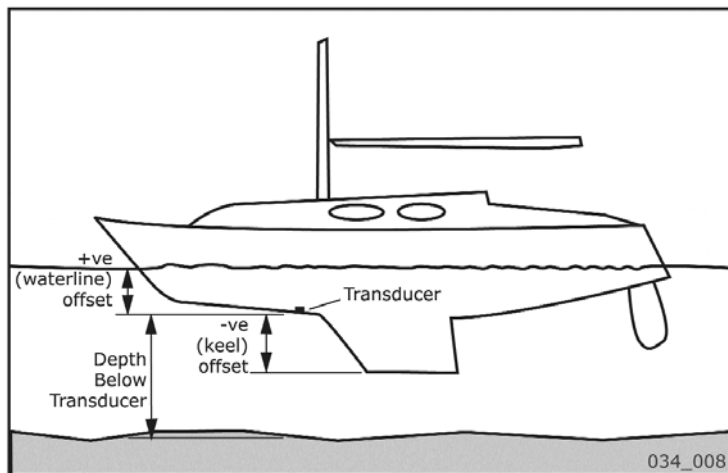
L'écran va afficher l'offset entré.

Appuyer sur  pour sortir du mode d'édition.

Appuyer sur  pour sortir du mode de configuration et retourner au fonctionnement normal.

7.2 Décalage de profondeur


Le décalage par défaut est de 0.0 de telle sorte que l'instrument lise la profondeur sous le capteur. Par ajout d'un décalage (+ ve ou - ve), l'afficheur indique la profondeur par rapport au niveau de la mer ou sous



la quille.

Pour entrer le décalage de profondeur:



Presser et maintenir  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement  pour atteindre le chapitre **Depth**.




Presser  pour atteindre la page **Depth Offset**.

Presser  pour entrer en mode édition.

Presser  et  pour modifier la valeur.



Presser  pour quitter le mode édition.

Presser et maintenir  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

7.3 Calibration de la vitesse


Pour s'assurer de la précision de la vitesse du bateau et des distances parcourues, il est nécessaire de prendre en compte l'écoulement de l'eau sur la carène qui varie en fonction de la forme de la coque. La correction se fait en multipliant la vitesse mesurée par un coefficient de calibration.


Il est essentiel de suivre cette procédure à un moment où le courant est nul.

Sinon, pour prendre en compte le courant, la calibration doit être réalisée deux fois : une fois dans le sens du courant et une fois à contre sens. Le coefficient de correction (%) à saisir est la moyenne des deux coefficients calculés lors des deux essais

Pour saisir le coefficient de correction de vitesse

Naviguez au moteur à vitesse constante et en ligne droite de telle sorte que la vitesse du bateau soit constante. Vérifiez que la vitesse fournie par le GPS soit constante (SOG).

Presser et maintenir  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement  pour atteindre le chapitre **Speed**.


Presser successivement  pour atteindre la page **Speed Calibration**.




Presser  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier le % de correction jusqu'à ce que la vitesse affichée corresponde à celle lue au GPS (SOG= Vitesse fond)



Presser  pour quitter le mode édition.

Presser et maintenir  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.


Si vous n'arrivez pas à suivre cette procédure à cause de courants trop forts ou de mauvaises informations GPS, d'autres précisions sont fournies pour réaliser la calibration de vitesse sur le site web Raymarine www.raymarine.com

7.4 Calibration du Vent


Tant la vitesse que la direction du vent peuvent être calibrés afin de corriger l'information du capteur de vent.

Décalage d'angle du vent

Dirigez le voilier dans l'axe du vent.

Presser et maintenir  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement  pour atteindre le chapitre **Wind**.

Presser successivement  pour atteindre la page **Wind Offset**.




Presser  pour entrer en mode édition.

Presser les boutons  et  pour modifier l'angle du vent affiché (en petit) à 000.



L'afficheur indique le nombre de degré de déviation entré.

Presser  pour quitter le mode édition.

Presser et maintenir  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

Correction de la vitesse du vent

Note: La lecture de la vitesse du vent est étalonnée en usine et la valeur affichée doit être correcte et ne pas être perturbée (sauf éventuellement par un facteur extérieur !). Une correction ne doit être effectuée que si une connaissance réelle du vent est disponible!



Presser et maintenir  pour accéder au paramétrage.

Presser successivement  pour atteindre le chapitre **Wind**.

Presser successivement  pour atteindre la page **Wind Calibration**.




Presser  pour entrer en mode édition.

Utiliser  et  pour changer la valeur affichée sur la ligne inférieure de la partie basse de l'afficheur au pourcentage requis.



La vitesse instantanée du vent est affichée sur la ligne supérieure de la partie basse de l'afficheur.

Presser  pour quitter le mode édition.

Presser et maintenir  pour sortir du paramétrage et retourner à l'utilisation normale.

8 Installation



Attention: Le Race Master doit être monté à à moins de 20 degrés de la verticale pour permettre un fonctionnement correct du compas intégré.

Idéalement l'afficheur doit être monté à hauteur des yeux ou plus bas; si cela n'est pas possible, il peut être nécessaire d'ajuster le contraste pour optimiser la lecture (voir page 16).

Choisissez un emplacement aussi éloigné que possible d'objets magnétiques qui pourraient interférer avec le compas.

Fixer le berceau sur un support adapté ou une cloison en utilisant les boulons et les vis fournies.

Assurez-vous que le plan de la fixation est à angle droit par rapport à l'axe du bateau. Un désalignement mineur pourra être compensé en suivant la procédure de calibration (voir page 17).

Se référer au site Internet de Raymarine (www.raymarine.com) pour les détails des supports disponibles en option pour le Race Master.



Pour l'installation du panneau solaire, du transmetteur de coque et du transpondeur, voir les guides d'installation fournis séparément.

9 Maintenance et détection de panne

9.1 Précautions et maintenance

Tous les produits Micronet sont totalement étanches à l'eau et ne sont pas démontables. Toute tentative de démontage d'un produit Micronet annule la garantie.

Pour nettoyer le produit, utiliser un chiffon doux humide. Aucun détergeant, solvant ou abrasif ne doit être utilisé. Pour éviter d'endommager un afficheur Micronet, il est recommandé dans le ranger dans sa pochette souple quand il n'est pas utilisé.

Si le Race Master doit rester inutilisé pendant une durée importante (par exemple en hiver), s'assurer que la batterie est chargée au maximum avant de le ranger.

9.2 Recherche de pannes

Alarme sonore absence de tension



Vérifier la connexion du transmetteur de coque au panneau solaire. Si la connexion n'est pas bonne, vous verrez l'alarme " No power " 10 secondes après avoir allumé votre système. Le panneau solaire est suffisant pour alimenter le transmetteur de coque (et l'interface NMEA sans fil si utilisée).

Le symbole de batterie du Race Master clignote et l'unité s'éteint.

Le niveau de batterie du Race Master est faible. Laisser le Race Master en plein soleil pendant 12 heures minimum pour recharger la batterie interne.

Signal d'alarme batterie basse



Vérifier le niveau de batterie du transmetteur de coque en déroulant le menu de configuration jusqu'au chapitre " Healt " (diagnostic). L'icône de niveau de batterie de la page HUL doit indiquer 1, 2, ou 3 barres pour assurer un fonctionnement correct. Vérifier que le panneau solaire est correctement connecté au transmetteur de coque.

Note: une alarme batterie faible peut aussi être causée par une interface sans fil NMEA ou un transmetteur de vent si ceux là sont utilisés avec le système. S'assurer que ces transmetteurs sont complètement chargés si nécessaire.

Les données affichées sont des tirets

Les informations ne sont pas transmises au Race Master. Dérouler le menu de configuration jusqu'au chapitre " Health " (diagnostic). Vérifier le niveau de signal des transmetteurs. Le niveau de signal doit avoir une valeur supérieure à 3 pour assurer un fonctionnement correct.

Le Race Master fait un bruit de liquide lorsqu'on l'agite

Ceci est normal. Le compas fluxgate est enfermé dans une enveloppe contenant un fluide afin qu'il ne soit pas affecté par les mouvements du bateau dans l'eau.

Le cap affiché ne correspond pas au cap souhaité

S'assurer que le Race Master est bien monté, il doit être orienté à moins de 20 degrés de la verticale. Il peut y avoir des objets magnétiques à moins de 20cm (2 pieds) du Race Master. Supprimez les objets magnétiques ou effectuez une procédure de calibration (voir page 17).

Le curseur graphique n'indique pas correctement les adonnantes /refusantes

Le Race Master n'a pas été programmé correctement. S'assurer que le vent moyen (MWD) et angle de virement (TAC) ont été programmés.

La vitesse du bateau affiche 0

L'information reçue du capteur de vitesse au travers du transmetteur de coque est reçue avec une valeur nulle. Vérifiez que la roue ne soit pas grippée ou bloquée par une algue ou coquillage, nettoyez la et vérifiez qu'elle tourne librement.

La vitesse du vent affichée est de 0

L'information reçue de la girouette anémomètre est une valeur nulle. Si l'anémomètre tourne en haut du mat et que la valeur lue est de zéro, cela signifie qu'il y a un problème avec le capteur.



Aucune donnée NMEA ne s'affiche sur les instruments externes

Passez en mode paramétrage et calibration et naviguez dans le chapitre «Health» (p18). Vérifiez le niveau du signal et l'état de la batterie du boîtier interface sans fil (NMEA). Si le niveau du signal indique une valeur supérieure à 3, alors vérifiez les connections des données et le paramétrage de l'équipement NMEA pour assurer que la NMEA 0183 est transmise correctement.

L'alarme de profondeur ne sonne pas

Si la profondeur actuelle est faible et que l'alarme ne sonne pas, il est fort possible que l'alarme soit désactivée. A partir d'un afficheur digital, entrez en mode paramétrage et calibration (p18) et naviguez jusqu'au Chapitre profondeur. Vérifiez le paramétrage de l'alarme.

La mise en réseau automatique n'arrive pas à détecter un afficheur Race Master

La fonction de mise en réseau automatique du Race Master est verrouillée par défaut. Pour déverrouiller la fonction : allumer le Race Master, dérouler le menu de configuration jusqu'au chapitre Options, page de mise en réseau automatique (autonetwork). Appuyer sur  pour démarrer le compte à rebours. Compte le décompte est terminé, appuyer à nouveau sur  pour sortir de la fonction de mise en réseau automatique. La fonction de mise en réseau automatique est à présent déverrouillée. Essayer à nouveau d'introduire votre Race Master dans le réseau.

Caractéristiques

| | |
|----------------------------------|--|
| Hauteur des caractères | 27mm |
| Rétro-éclairage | 3 niveaux avec extinction à la lumière du jour Commande à distance ou contrôle local |
| Energie | Energie solaire 300 heures d'autonomie de jour, 7 nuits avec le rétro-éclairage maximum, 20 nuits avec le rétro-éclairage minimum |
| Unités d'affichage | Vitesse du bateau (nœuds, kilomètres par heure, miles par heure) Distance (milles nautiques, miles, kilomètres) Profondeur (mètres, pieds, brasses) Vitesse du vent (nœuds, mètres par seconde, Beaufort) |
| Poids | 435g (1.0 livres) |
| Température d'utilisation | -10°C à +60°C (14°F à 140°F) |
| Fréquence | 868 MHz ou 916 MHz |

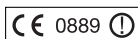
Informations de Garantie

Pour les détails sur la garantie de ce produit, consultez le site www.raymarine.com/warranty.



Cet instrument respecte l'article 15 des règlements FCC. Son opération est sujette à deux conditions (1) cet instrument ne doit pas causer d'interférences nuisibles, et (2) cet instrument doit accepter toute interférence reçue, y compris des interférences qui pourraient causer une opération indésirable.

Note: Le fabricant n'est pas responsable des interférences Radio ou TV dues à des modifications non autorisées faites sur ce matériel. De telles modifications pourraient empêcher l'utilisateur de faire fonctionner le matériel.



Raymarine Ltd déclare par la présente que l'afficheur Race Master respecte les conditions requises et les autres provisions applicables de la directive 1999/5/EC.



UU082- FR- r ev04