

Kurzanleitung Autopilot

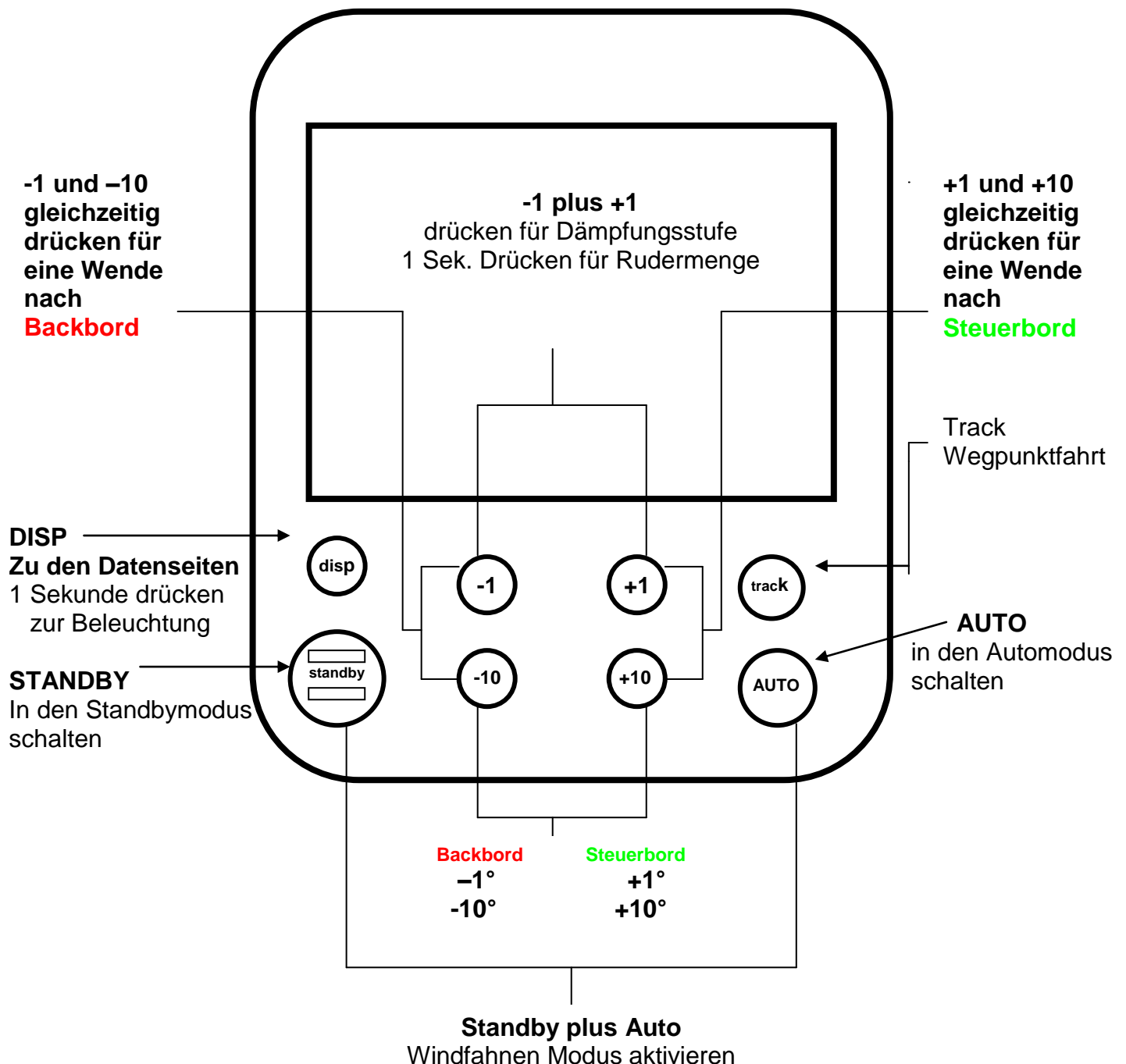
Type: Raymarine ST6001 Smart Pilot

Es gibt vier Betriebsarten:

- Standby:** Autopilot aus, Handsteuerung
- Auto:** Autopilot aktiv und auf einen Sollkurs fixiert
- Track** Autopilot mit dem Plotter(GPS) gekoppelt und auf Wegpunktfahrt
- Windfahne:** Autopilot unter Windfahne, hält einen konstanten Winkel zum scheinbaren Wind

Der Autopilot wird mit den Drucktasten bedient, zusätzliche Funktionen werden durch drücken von beiden Tasten gleichzeitig aktiviert.

Nach dem Einschalten ist der Autopilot immer auf **STANDBY**.

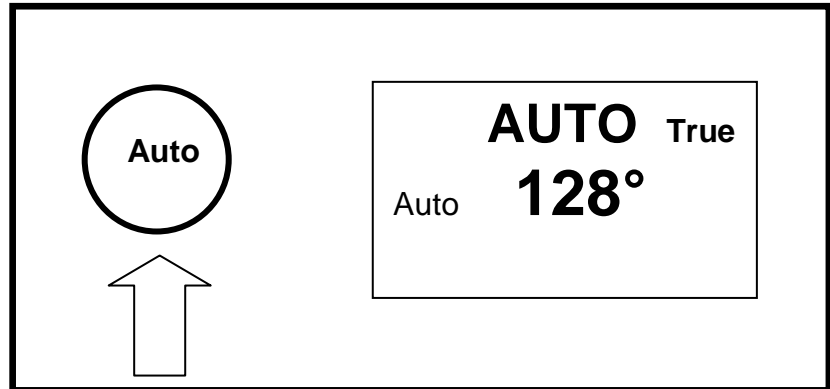


Kurzanleitung Autopilot

Einschalten des Autopilots

1. Bringen Sie das Schiff auf den gewünschten Kurs.
2. Drücken Sie **AUTO**

im Automodus wird der Sollkurs auf dem Display angezeigt .



Kursändern im Automodus

Mit den **+1** und **+10** (Steuerbord) und **-1** und **-10** (Backbord) Tasten kann im Automodus der Sollkurs in 1 oder 10 er Schritten korrigiert werden.

Ausschalten des Autopilots und zum **händischen** Steuern zurückkehren: drücken der Taste **STANDBY**.

Zum letzten Sollkurs zurückkehren (Last HDG)

Falls das Schiff vom Sollkurs weggesteuert wurde (Autopilotenausweichmanöver oder STANDBY Taste) können Sie zum Sollkurs zurückkehren:

Drücken Sie **AUTO** 1 Sek. lang, der letzte Sollkurs wird zusammen mit LAST HDG 7 Sekunden lang angezeigt.

Um diesen Kurs zu übernehmen, drücken Sie innerhalb der 7 Sekunden kurz **AUTO**

Automatische Wende

Drücken Sie die **+1** und **+10** Tasten beide gleichzeitig um nach Steuerbord oder die **-1** und **-10** Tasten beide gleichzeitig um nach Backbord zu wenden.

Kursfehleralarm

Der Kursfehleralarm ertönt, wenn der Sollkurs länger als 20 Sekunden vom Istkurs um mehr als 20° differiert.

Mögliche Gründe: Es sind zuviel Segel gesetzt oder sie sind schlecht getrimmt.

Große Kursänderungen

In solider Seemannschaft macht man große Kurswechsel händisch.

Kurzanleitung Autopilot

Stürmische Verhältnisse

Es wird empfohlen nicht platt vor dem Wind zu segeln.
Idealerweise sollte ein Mindestwinkel von 30° achterlich eingehalten werden.

Bedienung im Wegpunktmodus

Im Wegpunktmodus hält der Autopilot das Schiff auf dem vom GPS Plotter vorgegebenen Kurs. Dabei wird auch ein eventueller Versatz oder eine Abdrift ausgeglichen. Diese Funktion steht natürlich nur zur Verfügung, wenn im Navigationsgerät die **Wegpunkte** gesetzt sind und die Route **gespeichert** ist.

- Bringen Sie das Schiff bis auf 0,1 nm auf die Sollroute
- Drücken Sie **AUTO**
- Drücken Sie **TRACK** um auf Wegpunktfahrt zu gehen

Nach einer kurzen Verzögerung für das Lesen der Daten ertönt der Wegpunktalarm, und das Display zeigt abwechselnd den Kurs zum Wegpunkt und die Richtung in die das Schiff drehen wird.

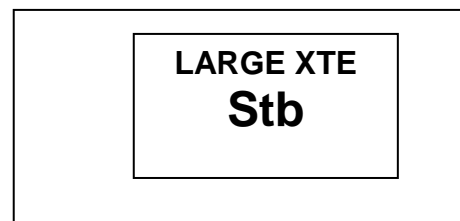
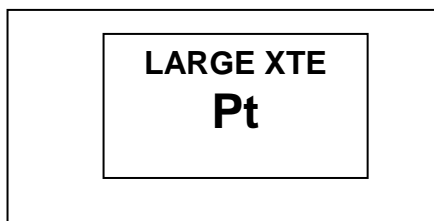
- Überprüfen Sie, ob Sie gefahrlos auf Kurs gehen können.
- Drücken Sie **TRACK**. Das Schiff wird auf Kurs gehen und der Alarm wird gelöscht.

Bemerkung: Falls das Schiff mehr als 0,3 nm von der Sollroute entfernt ist, ertönt der Alarm für den großen **Kursversatzfehler (XTE)**. Mit **STANDBY** schalten Sie den Alarm aus. Bringen Sie händisch das Schiff näher an die Sollroute heran und drücken Sie erneut **AUTO** und **TRACK**.

Kursversatzfehler (XTE)

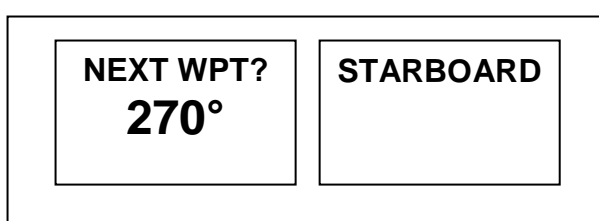
Der **Kursversatzfehler (XTE)** ist die seitliche Entfernung zwischen der aktuellen Position und der Sollroute.

Die Richtung des Fehlers wird mit **Pt (Port= Backbord)** oder **Stb (Steuerbord)** im Display angezeigt.



Ankunft am Wegpunkt und Weiterschalten

Sobald das Schiff den Zielwegpunkt erreicht hat, kann zum nächsten Wegpunkt weitergeschaltet werden. Der Autopilot erkennt den neuen Wegpunkt, der Wegpunktweiterschaltalarm ertönt, die neue Peilung zum Wegpunkt und die Drehrichtung des Schiffes erscheint am Display.



Drücken Sie **TRACK** um den nächsten Wegpunkt zu akzeptieren

Kurzanleitung Autopilot

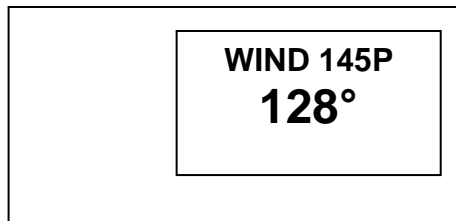
Windfahnensteuerung (WindTrim)

Die Windfahnensteuerung ermöglicht es, einen konstanten Winkel zum scheinbaren Wind zu halten. Durch die **WindTrim** Funktion führen Turbulenzen und kurzzeitige Winddreher zu keinen Störungen.

Dadurch wird ein ruhiges Steuerverhalten mit minimalen Stromverbrauch erreicht.

Einschalten der Windfahnensteuerung

- Bringen Sie das Schiff auf den gewünschten Kurs mit dem gewünschten Windwinkel.
- Drücken Sie **STANDBY** und **AUTO** gleichzeitig, um die Windfahnensteuerung zu aktivieren und den aktuellen Windwinkel zu fixieren.



Der fixierte Kurs wird groß angezeigt, der fixierte Windwinkel wird über dem Kurs angezeigt, wobei durch **P**(=Backbord) oder **S** (Steuerbord) die Richtung angegeben wird.

Der Autopilot steuert das Schiff so, dass es immer im gleichen Winkel zum Wind bleibt. Der fixierte Windwinkel kann mit **-1**, **+1**, **-10** und **+10** korrigiert werden.

Nur für kleine Veränderungen verwenden, da sich das Verhältnis zwischen scheinbaren und wahren Wind ändert!!

Zum letzten scheinbaren Windwinkel zurückkehren(LAST WND)

Drücken Sie **STANDBY** und **AUTO** gleichzeitig 1 Sekunde lang um den letzten scheinbaren Windwinkel (LAST WND) anzuzeigen. Bestätigen Sie durch Drücken **STANDBY** und **AUTO** gleichzeitig innerhalb von 7 Sekunden.

Windalarm

Der Windalarm ertönt, und der Text „**WINDSCHIFT**“ wird angezeigt, wenn der Wind um mehr als **15°** dreht.

Um den Alarm zu löschen, drücken Sie **STANDBY** und **AUTO** gleichzeitig.

Automatische Wende unter Windfahne

Mit der automatischen Wende wird das Schiff auf den gleichen scheinbaren Windwinkel am anderen Bug gewendet.

Zuerst dreht das Schiff um den Wendewinkel von 100°, dann wird der Sollkurs solange korrigiert, bis der erforderliche scheinbare Windwinkel erreicht wird.

- für eine Steuerbordwende drücken Sie **+1** und **+10** gleichzeitig
- für eine Backbordwende drücken Sie **-1** und **-10** gleichzeitig