

Gyro **(Drehratensensor)** **für Yacht Autopiloten**

Installations- und Bedienungsanleitung

Version 1.0
Juli 2008



Inhaltsverzeichnis

Referenzen, Warnungen, Erklärung.....	3
Funktionsübersicht.....	4
Installation / Inbetriebnahme.....	4
Der Einbauort.....	4
Der Anschluss.....	7
Das Kalibrieren.....	8
Weitere Informationen und Kontaktadressen.....	9

Referenzen, Warnungen, Erklärung

Der Gyro ist ein
Forschungsprojekt.

Dieses Produkt darf nicht als alleiniges oder primäres Mittel der Navigation verwendet werden.

Der Gyro ist entwickelt worden, um Untersuchungen zur Verbesserung der Kursstabilität auf Schiffen und Yachten vornehmen zu können, und um Datenkommunikation und Funktionserweiterungen bei verschiedenen Geräten zu ermöglichen und zu erproben.

Obwohl der Sensor gründlich getestet ist, können eventuelle Beschädigungen oder Beeinträchtigungen und Fehlfunktionen Ihres Autopiloten oder daran angeschlossener Geräte nicht ausgeschlossen werden.

Es kann keine Verantwortung für Schäden, Fehlfunktionen oder körperliche Schäden, Verletzungen oder Tod übernommen werden, die vom Ausfall oder von Fehlfunktionen des Gyro's mittelbar oder unmittelbar verursacht werden.

Der Gyro, Autopiloten und andere elektronische Geräte können jederzeit ausfallen. Der Autopilot kann falsch steuern oder durch Strom- und Windabdrift vom vorgesehenen Kurs abweichen. Ständige Kontrolle ist daher nötig, blindes Vertrauen möglicherweise gefährlich.

Dies ist kein Originalzubehör eines Herstellers. Ob und inwiefern der Anschluss dieses Sensors die Garantie und die Funktion Ihres Autopiloten beeinflusst, erfragen sie bitte gegebenenfalls beim Hersteller.

Der Anschluss und die Inbetriebnahme erfolgt daher auf eigene Gefahr.

Funktionsübersicht

Der Gyro misst die Geschwindigkeit und Stärke von Drehbewegungen des Schiffes und gibt diese Information an den Autopilot weiter.

Dieser Gyro wird bei sorgfältiger Installation die Steuereigenschaften Ihres Autopiloten deutlich verbessern und auf einigen Geräten zusätzliche Funktionen freischalten.

Segeln bei schwierigen Bedingungen wie z.B. Raumschotkurse, Vorwindkurse, achterliche Welle oder Kreuzsee wird dadurch spürbar erleichtert.

Installation / Inbetriebnahme

In wenigen Schritten werden Sie auch ohne Ingenieursstudium den Sensor angeschlossen und in Betrieb genommen haben.

Der Einbauort

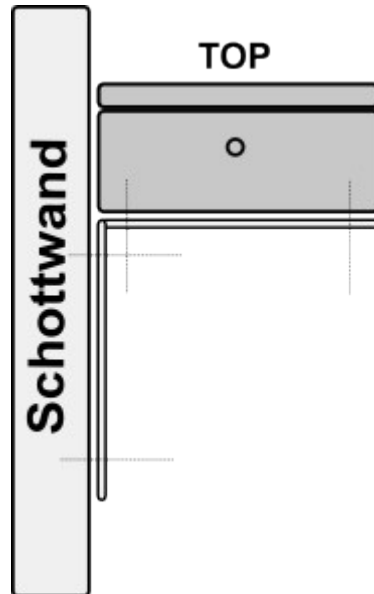
Der Sensor muss in der Nähe des Kurscomputers Ihres Autopiloten an einem möglichst trockenen und kühlen Ort befestigt werden.

Dabei muss die mit TOP bezeichnete Seite oben sein.

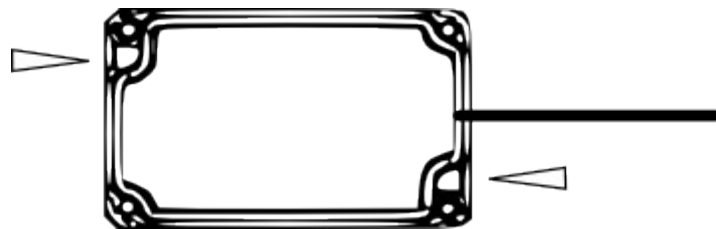
Auf welcher Seite das Kabel ist, ist unerheblich.

Das Kabel sollte nicht verlängert werden – die Funktion des Sensors kann beeinträchtigt werden.

Aufgrund der Schraubenlöcher im Gehäuseboden des Sensors empfiehlt sich zur Montage eine ebene, waagerechte Fläche - oder an einer Schottwand die Zuhilfenahme eines Winkels.



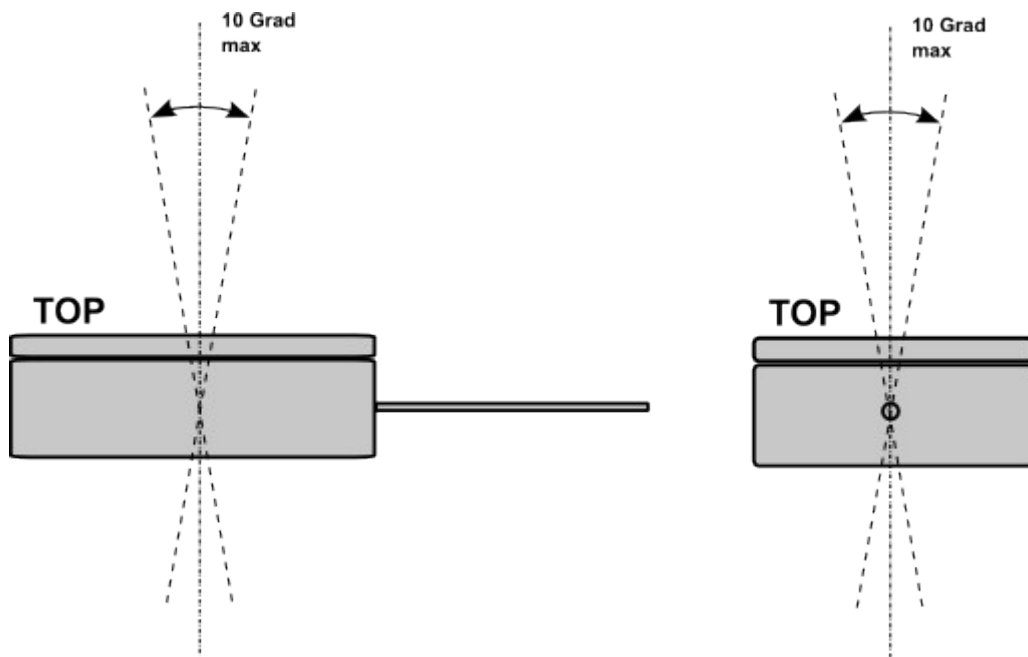
Entfernen Sie die vier Schrauben am Deckel des Sensors und öffnen Sie ihn. An zwei diagonal gegenüberliegenden Ecken sind die



Befestigungslöcher zu sehen. Halten Sie nun den Sensor an die gewünschte Position und markieren Sie mit einem Stift die Löcher. Bohren Sie leicht vor und schrauben Sie den Sensor dann fest.

Bei der Montage ist darauf zu achten, dass der Sensor möglichst **exakt waagrecht und fest** montiert wird. Andernfalls ist mit Fehlmessungen zu rechnen.

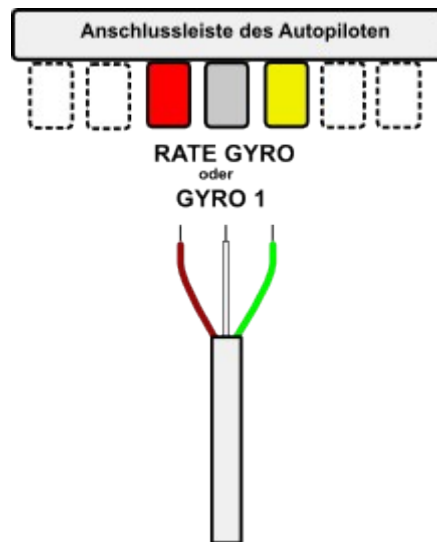
Drehratensensor – Gyro für Yacht-Autopiloten



Schrauben Sie nun den Deckel wieder auf den Sensor.

Der Anschluss

Vergewissern Sie sich, dass der Autopilot ausgeschaltet (stromlos) ist. An der Anschlussleiste Ihres Autopiloten finden Sie drei Klemmen unter denen entweder RATE GYRO oder GYRO 1 steht.



Verbinden Sie nun:

Das braune Kabel	mit der	roten Klemme.
Das weiße Kabel	mit der	grauen Klemme und
das grüne Kabel	mit der	gelben Klemme.

Vergewissern Sie sich, dass die Kabel korrekt angeschlossen sind
Atmen Sie durch.....

Ein Fehler hier würde den Sensor möglicherweise zerstören und/oder den Autopiloten beschädigen

Kontrollieren Sie die Kabel jetzt nochmal

Wenn alles stimmt, befestigen Sie das Kabel vom Sensor zum Autopiloten so, dass sich nichts darin verfangen kann und es nicht in der unmittelbaren Nähe von starken Stromleitungen, Funkkabeln oder evtl. Lautsprechern für Funk oder Musik verläuft.

Das Kalibrieren

Sie können den Autopiloten jetzt einschalten.

Ein Drehbewegungssensor muss kalibriert werden, damit der Autopilot sich auf die Ruhesignale des Gyros einstellen kann.

Eine Anleitung zum Kalibrieren finden Sie in Ihrem Handbuch zum Autopiloten und das Handbuch auf der Website des Herstellers.

Wenn es schnell gehen soll, können Sie auch mit den meisten Autopiloten folgende Methode verwenden:

Dazu muss das Boot in ruhigem Wasser, am besten am Steg liegen.

Drücken Sie AUTO, warten Sie mindestens fünf Minuten - das Boot darf sich in dieser Zeit möglichst nicht bewegen - und drücken Sie dann STANDBY. Der Autopilot hat jetzt die Werte gespeichert – die Installation ist beendet.

Näheres zur Bedienung des Autopiloten mit Gyro finden Sie ebenfalls im Handbuch Ihres Autopiloten.

Weitere Informationen und Kontaktadressen

Für Fragen, Anregungen, Neuigkeiten, Tipps und Meinungsaustausch zum Gyro steht im Internet eine Diskussionsforum bereit. Besuchen Sie das Forum auf www.gadgetPool.de

oder senden Sie eine E-Mail an gyro@gadgetPool.de