

バーティカルウィンドトランスミッター

Raymarine®

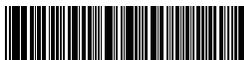
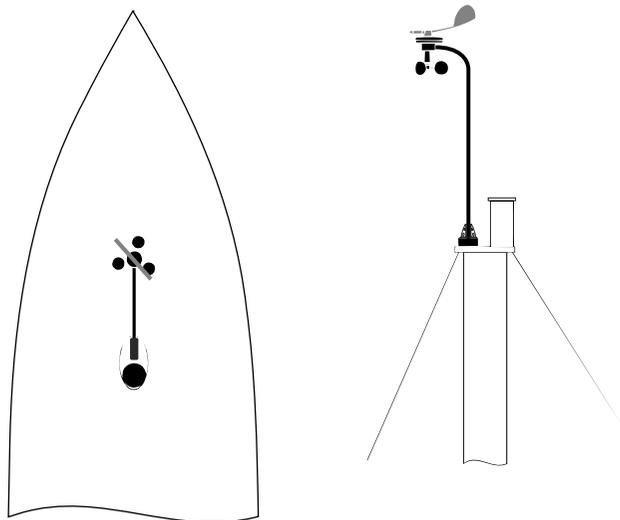
A FLIR COMPANY

www.raymarine.com

付属品

TA204マストフット
垂直風力トランスミッター
オートネットワーキングガイド

ポジショニングのアドバイス



UU060-r ev05

インストール手順

デッキレベルで自動ネットワーク手順（黄色の指示シートに記載）を完了し、風速と角度が機器に表示されていることを確認します。マストを上昇させる前に、風速計のカップと風向計の羽根がスムーズかつ自由に動作することを確認してください。

TA204マストフットをマストヘッドに取り付けます。マストフットのインストールガイドを参照してください。



マストヘッドでの作業は危険です。 マストに登る前に、常に正しく固定されていることを確認してください。作業中は常に安全ストラップをマストヘッドに取り付け、有能な人を支援するために甲板に置いておきます。疑問がある場合は、専門家にマストを登ってもらいます。マストフットアタッチメントの負荷は非常に高くなります。マストフットを安全に取り付ける必要があります。



風の送信機のシャフトをマストフットに差し込みます。トランスミッターを前後軸に正確に合わせます。図を参照。カーボンに穴を開けて固定ボルトを取り付けて、マストフットにトランスミッターシャフトを固定します。デッキレベルに降下する前に、風速計のカップと風向計の羽根のスムーズで自由な動作を再度確認してください。キャリブレーションとアライメントの詳細については、機器のハンドブックを参照してください。

トランスミッターの高さを調整する

必要に応じて、送信機シャフトの底部から最大150 mmを切断することにより、送信機の高さを調整できます。図を参照してください。



切断後、ドリルで穴を開ける前に、シャフトがマストフットの中央に位置し、この位置にしっかりと保持されていることを確認することが重要です（必要に応じてウェッジまたはチョックを使用）。 不正確な穴あけは製品保証の対象外です。

このデバイスは、FCCルールのパート15に準拠しています。動作は次の条件に従います。

- (1) このデバイスは有害な干渉を引き起こさない可能性があります、
- (2) このデバイスは、望ましくない動作を引き起こす可能性のある干渉を含む、受信した干渉を受け入れる必要があります。

Raymarine Ltdは、垂直風送信機が1999/5 / EC指令の必須要件およびその他の関連規定に準拠していることを宣言します。

CE 0889 ⓘ

Français Retrouver ce guide en français au site Web www.raymarine.com.

Español Para obtener una versión en español de esta guía, vaya a www.raymarine.com.

Nederlands Ga voor een Nederlandse versie van deze handleiding naar www.raymarine.com

Deutsch Eind deutsche Ausgabe dieser Anleitung finden Sie bei www.raymarine.com.

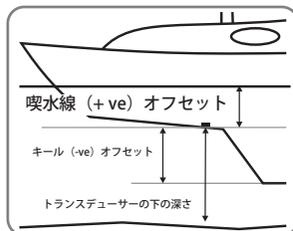
Italiano Per la versione in lingua italiana di questa guida, vedere www.raymarine.com

Raymarineは、キャリブレーションをシンプルにするために細心の注意を払っていますが、少し手間がかかります。最良の結果を得るには、このガイドに記載されている順序で慎重に従ってください。

セットアップ機能の使用の詳細については、個々の製品ガイドを参照してください。

i 微風、穏やかな水、たるみのある安定した状態でキャリブレーションを実行します。

深度オフセット

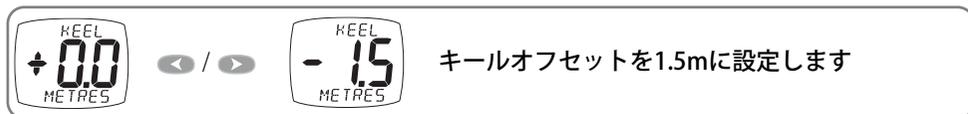


適切な+veまたは-veオフセットを追加することにより、システムはそれぞれ、喫水線より下の深さまたはキールより下の深さを表示するように構成できます。

工場出荷時のデフォルトは、3.5フィートのキール (-ve) オフセットです。

i インショアセーリングでは、キールオフセットを使用できます。オフショアでは、喫水線オフセットが好ましい場合があります。

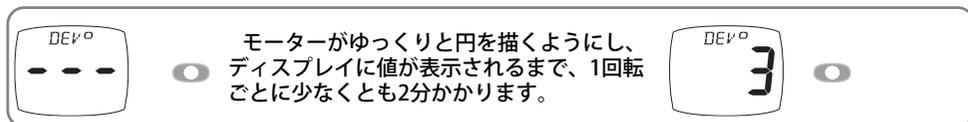
[設定]の[キール/ウォーターラインオフセット]ページを使用します。



コンパス偏差

ボート上の金属や磁気の物体によって生じる不正確さを最小限に抑えるには、コンパスの偏差を較正することが不可欠です。

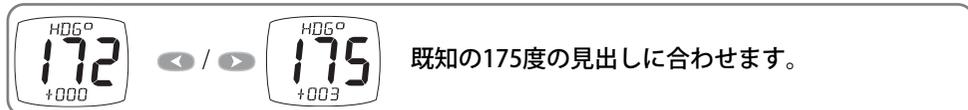
[設定]の[コンパス偏差]ページを使用します。



コンパスの見出しの配置

コンパスが前後に正しく配置されるようにします。安全な航行とシステムによる潮parametersパラメータの計算には、正確な較正が重要です。

最初にセットアップの[見出しの形式]ページを使用して、システムが見出しを磁気表示するように設定されていることを確認します。次に、セットアップのコンパス見出しページを使用します



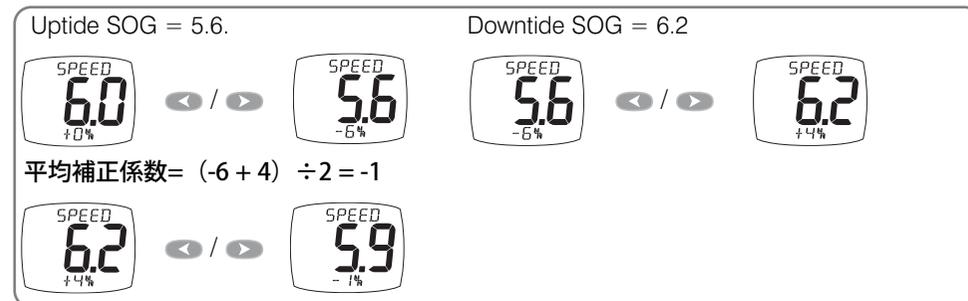
! 既知の方向を確認して補正したことが確実な場合にのみ、磁気ステアリングコンパスを使用して既知の方向を提供してください。

ボートスピード

トランスデューサーによって測定されるボートの速度は、船体の周りの水流の影響を受ける可能性があります。インストール後、GPSを使用して速度を調整する必要があります。セットアップの[速度キャリブレーション]ページを使用します。

ボートに力が入っている状態で、直接潮に乗り込みます。ボートの速度が一定の値に落ち着くまで待ちます。GPSが常にSOGを表示していることを確認してください。SOGに一致するように、キャリブレーションページに表示される速度を調整します。表示された補正係数に注意してください。

ボートの潮を直接操って上記のプロセスを繰り返します。最後に、表示された補正係数を上記の2つの補正係数の平均に調整します。



i 潮の干満やGPSデータが不十分なためにこの手順を実行できない場合は、www.raymarine.comにアクセスして、測定距離を使用した速度のキャリブレーションに関する情報を入手してください。

風の角度

風の送信アームが前後に正確に位置合わせされていない場合、測定された風の角度は不正確になることがあります。インストール後、次のように風の角度を調整します。[設定]の[風の角度]ページを使用します。

穏やかな日には、船を風に直接乗せます。表示される風の角度を000°に調整します。



i レースのキャリブレーションはすべて、安定した条件、穏やかな水、たるみのない状態で行う必要があります。理想的には曇り雲を使用して、環境への影響を最小限に抑えます。熱突風とシフト。それ以上の修正が不要になるまで、各キャリブレーションを繰り返します。

風の角度

風速は8~15ノットの範囲である必要があります。ウィンドシアが重要である可能性がある場合は、このキャリブレーションを試行しないでください。ウィンドシアにより、メインセイルは左twistと右boardのタックで異なってねじれ、左andと右boardのタックでマストヘッドの見かけの風の角度に違いが生じます。

[設定]の[風の角度]ページを使用します。

最適なトリム設定を使用してポートタックを強く引く帆、表示される風の角度に注意してください。同じトリム設定で牽引されたタックアンドセイルクローズ、表示された風の角度に注意してください。最後に、表示された風の角度を記載された値の平均に調整します。



ポート速度-タックトゥタック訂正

たとえば、トランスデューサがボートの中心線から外れているため、ポートと右boatのタックで測定されたボートの速度が異なる場合があります。セッティングのTack to Tackページを使用します (Maxi, Dual Maxi, Race Masterのみ)。

ポートタックで牽引された船を帆走します。ボートの速度が一定の値に落ち着くまで待ちます。この値に注意してください。スターボードにタックし、同じ見かけの風の角度で、同じセイルトリム設定で帆走します。表示される速度を、Port Tackに記載されている値に調整します。



気流補正

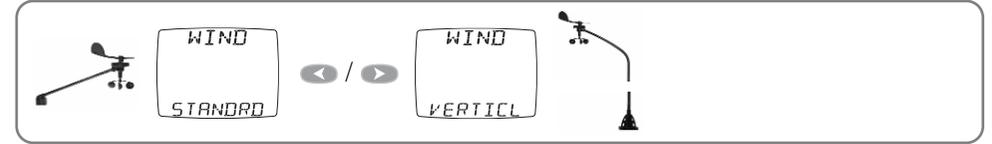
測定された風向は、セイルに対する空力効果、およびヒールとゆとりによる誤差の影響を受けます。通常、これらのエラーは、タック/ジャイブ時の反対のタックでの風向の誤ったシフトとして見られます。また、ビートからランに行くときに風速に誤った変化があるかもしれません。

Maxi Displayは、洗練されたデフォルトの修正セットを提供します。Maxi Setupの「気流風」ページを使用して、気流補正をオンにします。



i 次に、「気流風」ページを使用して、風トランスミッターのロッドタイプを選択します。最も安定した結果を得るには、垂直ロッドを取り付けることをお勧めします。

! ロッドタイプを変更すると、エアフローの微調整の修正がすべて削除されます。ロッドタイプを変更する前に注意してください。



互換性のあるすべてのディスプレイに、修正された風データが表示されるようになります。問題が発生した場合は、正しいソフトウェアバージョンがインストールされていることをディーラーに確認してください。デフォルトの修正が特定のボートに対して不十分な場合は、以下に詳述するように手動調整を適用できます。

i 気流の微調整プロセスは、10ノット未満、10~20ノット、20ノットを超える各風域で個別に実行する必要があります。システムは、3つの補正セットすべてを保存および補間します。

風の角度に対する風上での気流補正の微調整

リモート表示を設定して、30分のタイムベースで真の風向 (WINDIR) のグラフを表示します。同じ乗組員の位置と帆トリムの設定で、数本の引き寄せられた脚を帆走します。各タックの後にグラフを調べます。現在のタックのWINDIRが高または低である場合、Maxi SetupのAirflow Angle Upwindページで修正を適用します。

WINDIR前のタック= 125、WINDIRの現在のタック= 131、修正= -6。



現在のタックWINDIRが高く、補正が負。WINDIRが低く、補正が正。

i システムは、あなたが航行しているタックを自動的に考慮します。

i キャリブレーションプロセスはシステムからの現在の読み取り値に基づいて補正を生成するため (これには以前の補正が既に含まれています)、エアフローキャリブレーションページは常にゼロの値を表示して開きます。この修正が入力されると、以前に保存されたキャリブレーションデータは、新しい修正を考慮して自動的に調整されます。

風の角度に対する風下の気流補正の微調整

アップウィンドアングルの場合と同じように進みますが、風下でセーリングし、脚の間をジャイブします。Airflow Angle Downwindページを使用して修正を適用する

風速気流補正の微調整

30分のタイムベースで真の風速 (TWS) のグラフを表示するようにリモートディスプレイを設定します。

風速を上げて、船の速度が安定した値になるようにします。風下に向けて旋回し、状況に応じて帆の計画を変更し (例: スピンネーカーを巻き上げ)、再びボートが安定した速度になるようにします。TWSが現在のコースで高値または低値を示している場合は、[エアフロー速度]ページを使用して修正を適用します。