

Sensor de rumbo integrado

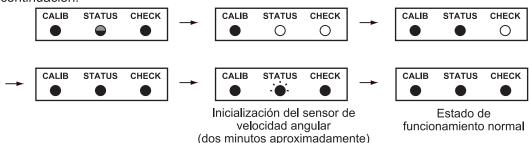
PG-700

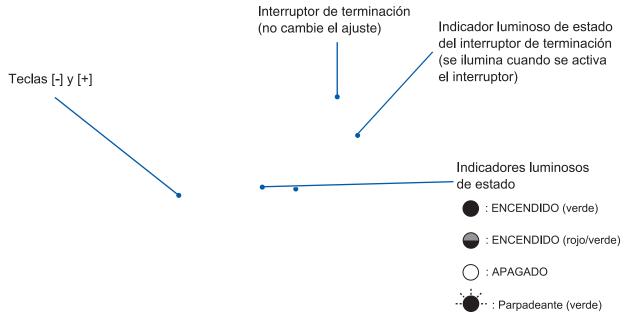
Guía del operador

El propósito de esta guía es explicar la utilización básica de este equipo. Para obtener información más detallada, consulte el Manual del operador. Todas las marcas y nombres de productos son marcas comerciales, marcas registradas o marcas de servicios que pertenecen a sus respectivos propietarios.

Encendido de la unidad PG-700

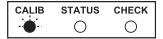
El PG-700 no incluye ningún interruptor de encendido. Cuando el sensor reciba corriente de alimentación a través del bus CAN, la unidad comprobará automáticamente el estado de las memorias ROM y RAM. Después, los indicadores luminosos se encenderán según se ilustra a continuación:



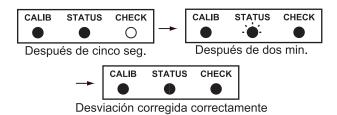


Corrección de la desviación

1. Pulse y mantenga presionadas las teclas [+] y [-] juntas por espacio de tres segundos, luego suéltelas. Parpadeará el indicador luminoso CALIB. Se apagarán los indicadores luminosos STATUS y CHECK.



- 2. Dirija el barco de forma que realice un círculo preciso a una velocidad de tres nudos aproximadamente durante unos dos minutos.
- 3. Siga girando hasta que haya terminado de corregirse la desviación (entre tres y cinco giros aprox.). Cuando se haya corregido correctamente la desviación, los indicadores luminosos CALIB y STATUS se encenderán por espacio de cinco segundos. Cuando se enciendan todos los indicadores luminosos, vaya al siguiente paso.



4. Ancle el buque en un muelle. Alinee la embarcación situándola en dirección a un objeto estacionario y confirme que la indicación de demora es correcta.