

NAV*pilot*



FishHunter™ Drive pour moteurs SUZUKI

Guide de compatibilité

Table des matières :

1 Introduction au Suzuki FishHunter™ Drive

1-1 Qu'est-ce que le Suzuki FishHunter™ Drive ?

2 Configuration du système Suzuki FishHunter™ Drive

2-1 Exigences du système global

2-2 Exigence relatives aux capteurs

2-3 FishHunter™ Drive avec le Fantum Feedback™

3 Installation et configuration du FishHunter™ Drive

3-1 Câblage

3-2 Réglages initiaux du NAVpilot-300

3-3 Auto Rudder Limit

3-4 Réglage moteur

3-5 Détection du déjaugage

3-6 Notes d'installation

4 Éléments inclus pour le FishHunter™ Drive

4-1 Étiquettes de mise en garde

4-2 Inclus dans le SUZ-PLT-SOF

5 Conseils pour la mise à jour NAVPilot-300

1 Introduction au Suzuki FishHunter™ Drive



1-1 Qu'est-ce que le Suzuki FishHunter™ Drive ?

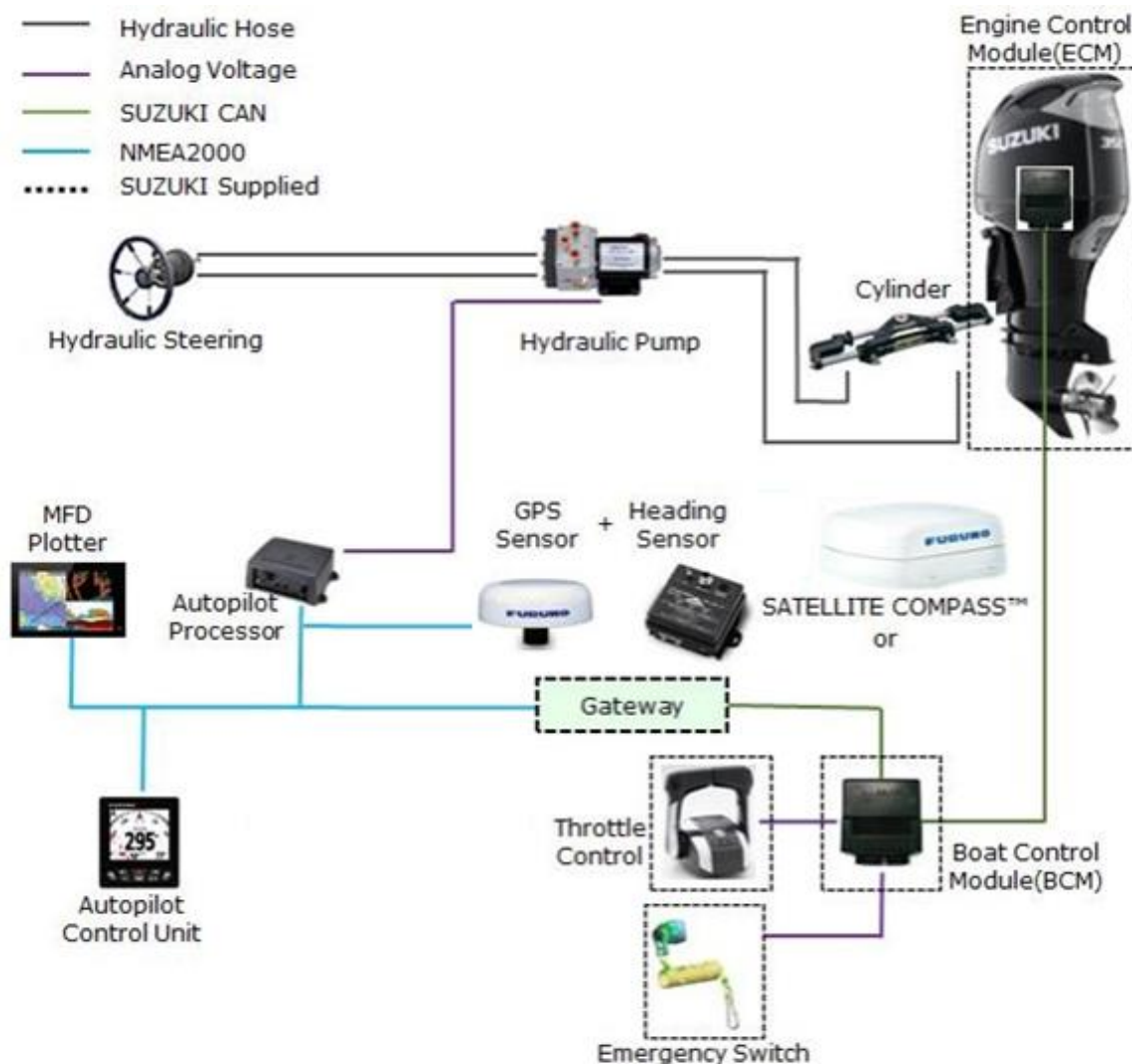
Le FishHunter™ Drive pour NAVpilot-300 en combinaison avec un moteur hors-bord Suzuki compatible avec le Precision Control (SPC) peut contrôler automatiquement le gouvernail et l'accélérateur et exécuter des fonctions autonomes.

Ces fonctions comprennent :

- [Constant Speed Control](#) (Contrôle de Vitesse), une fonction qui ajuste le régime du moteur selon les besoins pour tenir compte des changements de vent et de courant afin de maintenir une vitesse constante.
- [Route Smoothing™](#) diminue la vitesse des virages à l'approche des points de route lorsque le bateau navigue sur une route active. Si la vitesse du bateau est trop rapide à l'approche d'un virage, le bateau peut dépasser le point de route, ce qui entraîne une déviation indésirable.
- [Auto-Stop on Arrival](#) (arrêt automatique à l'arrivée), qui décélère et arrête automatiquement le navire lorsqu'il arrive au dernier point de route en mode NAV.
- [Point Lock™](#), maintient une position stationnaire du bateau en contrôlant le gouvernail et l'accélérateur, contrant les effets du vent et du courant qui travaillent constamment à faire dériver le bateau. Point Lock™ est un outil inestimable pour la pêche sur une épave ou un récif, et s'adresse également aux plaisanciers qui doivent occasionnellement attendre l'ouverture d'un pont pour pouvoir passer.

- [SABIKI Lock™](#) SABIKI™ Lock est conçu pour les pêcheurs et tire parti du mode pêche SABIKI™ disponible avec le pilote automatique NavPilot300. Avec le mode SABIKI™ de Furuno, la barre est pilotée automatiquement par le NavPilot pour maintenir la position du navire tandis que le pêcheur n'a qu'à régler la manette des gaz pour maintenir une position stationnaire. Le nouveau verrouillage SABIKI™ du FishHunter™ Drive développe cette fonctionnalité en contrôlant à la fois le gouvernail et l'accélérateur pour maintenir le cap du navire, libérant ainsi le pêcheur pour qu'il se concentre à 100 % sur le jigging et les autres techniques de pêches.

2. Configuration du système Suzuki FishHunter™ Drive



2-1 Exigences du système global

FishHunter™ Drive est conçu pour les navires équipés de moteurs hors-bord Suzuki 2022 ou plus récents (supporte jusqu'à 4 moteurs) avec le SUZUKI Precision Control (SPC 2.0), une passerelle Suzuki dédiée, BCM (Boat Control Module), et soit un système de contrôle hydraulique ou électronique du navire (EVCS) (Dometic/Seastar EVCS). Généralement la longueur du bateau est de 20 à 40 pieds (6 à 12 m).

Pour prendre en charge FishHunter™ Drive, les appareils suivants sont nécessaires :

Modèle	Modèles pris en charge
Commande de l'accélérateur	67200-98L00, 67200-98L10, 67200-8L20 (Télécommande spéciale pour le nouveau modèle SPC)
Moteur hors-bord (2022 et plus sont compatibles)	DF140BG, DF115BG, DF150AP, DF200AP, DF175AP, DF300AP, DF250AP, DF350A, DF300B
Passerelle	34923-96L12, 34923-96L11 & 34923-96L10 sont compatibles avec la mise à jour du logiciel
Boat Control Module (BCM)	36770-98L01
Capteurs de navigation	Cap et position pour le contrôle du pilote automatique (Compas satellitaire à privilégier).
Feedback Hors-bord linéaire (RRU)	FAP-AR4502 – RO-00593
Traceur et écran multifonctionnel (MFD)	NavNet TZtouch3 : TZT9F, TZT12F, TZT16F, TZT19F avec la version 3.50 du logiciel ou une version ultérieure. NavNet TZtouch2 : TZTL12F, TZTL15F avec la version 8.01 du logiciel. NavNet TZTouch2 : TZT2BB avec la version 8.01 (ou 9.50) du logiciel ou une version ultérieure.

	Plotter GP1871F/GP1971F avec version 4.0 (ou 5.0) ou supérieure
Indicateur et calculateur du pilote automatique	FAP3012, FAP3011, GC-001

2-2 Exigence relatives aux capteurs

Un capteur de cap et un GPS, ou un GPS avec capteur de cap intégré, sont nécessaires pour exécuter tout ou partie des fonctionnalités de FishHunter™ Drive. Un capteur de cap compatible doit présenter les caractéristiques suivantes :

Cap : Précision du relèvement : +/- 1,0 degré, Résolution du relèvement : 0.1-degré, Cycle de sortie : 100ms, Temps de retard : 75ms.

GPS : Exigences de performance pour le GNSS : 10m, pour WAAS : 3m, pour MSAS : 7m Cycle d'actualisation de la position : 0.1 sec, Lissage : 1 sec.

Note : FishHunter™ Drive est entièrement compatible avec le PG-700, GP330B, GP33, GP1x71F/TZTLxF/TZTxF, SC-30/33, et/ou SCX-20.

2-3 FishHunter™ Drive en Fantum Feedback™

Les options FishHunter™ Drive suivantes sont disponibles **en mode** Fantum Feedback :

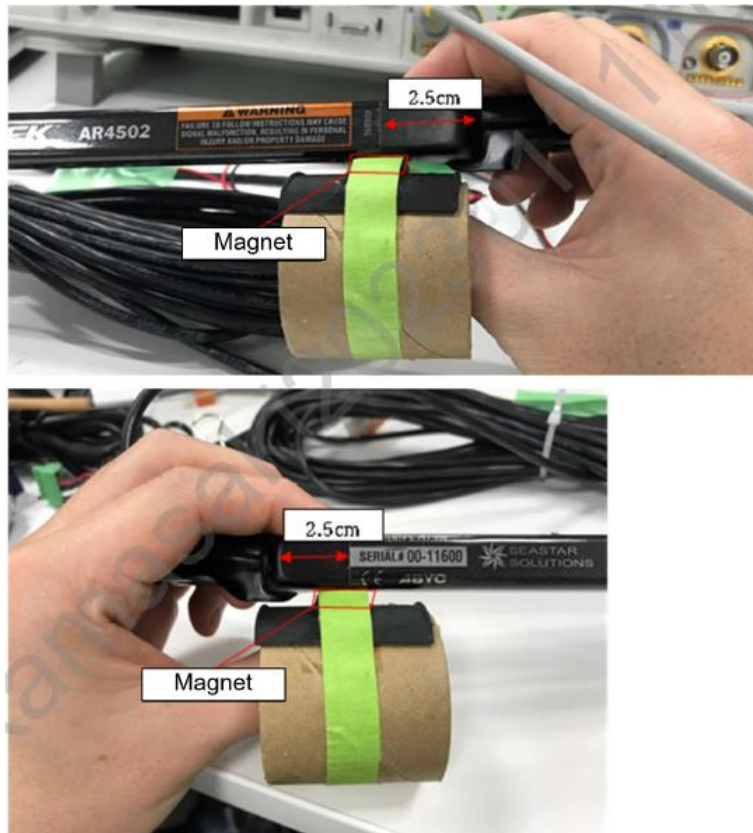
- Contrôle de vitesse
- Arrêt automatique à l'arrivée
- Route Smoothing™
- SABIKI Lock™.
- Point Lock™ n'est pas disponible et est désactivé dans le menu si une référence de gouvernail n'est pas détectée.

3. Installation et configuration du FishHunter™ Drive

3-1 Câblage



1. Connecter le NAVpilot-300 au réseau NMEA2000.
2. Connecter les capteurs.
3. Connecter la passerelle Suzuki au réseau NMEA2000.
4. Si le navire est équipé d'un feed-back FAP-AR4502 installé de part et d'autre du moteur hors-bord, l'indicateur n'est pas en mesure de lire la limite de la butée fixe et affichera le message "Rudder Angle Error" s'il atteint la butée fixe. Assurez-vous de régler le FAP-AR4502 de façon que la position de lecture de l'aimant soit au moins à 2,5 cm de la butée dure de l'indicateur.



3-2 Réglages initiaux du NAVpilot-300

- Dans [Installation] – [Ship's Characteristics] Configurez votre navire en fonction du type de système de direction installé. Pour une direction hydraulique, choisissez [Outboard] pour les systèmes de direction compatibles EVCS, sélectionnez [EVCS-Outboard]
- Si le navire a un feed-back hors-bord FAP-AR4502 installé, sélectionnez [Linear Sensor], Pour les navires sans feed-back, sélectionnez [Fantom Feedback] dans le menu.
- Sélectionnez [Dockside Setup Menu]
- Procédez à la mise en place de la [Drive Unit] soit pour [Reversible 24V] ou [Reversible 12V] en fonction du type de pompe de direction concerné.

3-3 [Auto Rudder Limit]

- Si le gouvernail est automatiquement déplacé vers la butée lorsqu'il est engagé dans le mode SABIKI Lock™ et Point Lock™, cela peut déclencher une erreur d'angle de gouvernail.

Sous [Dockside Setup], réglez [Auto Rudder Limit] sur une plage d'environ -5° que la valeur définie pour [Rudder Limit Setup].
Si une erreur d'angle se produit pendant le FishHunter™ Drive, revenez sur ce réglage et réglez la valeur sur un nombre plus élevé.

3-4 [Engine Setup]

- Lorsque vous avez terminé les éléments du menu [Dockside Setup]. Sélectionnez [Sea Trial] dans le menu d'installation principal.
- Dans le menu [Sea Trial], sélectionnez [Boat Speed Settings].
- Sélectionnez [Set Max Speed] et entrez la vitesse maximale du bateau. Si vous n'êtes pas sûr, estimez environ 1,2 fois la vitesse de croisière moyenne du navire.

3-5 [Planing Detection]

- Dans le menu [Boat Speed Settings], entrez une valeur pour les paramètres suivants :
 - o [Set Planning Speed] : Entrer la vitesse du déjaugage
 - o [Set Planning Lever Position] : Entrer la position du déjaugage

3-6 Installation Notes

- Dans [Set Max Speed] pour les navires avec plusieurs moteurs hors-bord, définissez une valeur représentative de tous les moteurs hors-bord réunis.
- Pour déterminer une valeur pour [Set Planning Speed], accélérer le bateau jusqu'à ce que la proue du bateau commence à s'élever à un angle d'environ 3 à 5 degrés au-dessus de la surface de l'eau.
- Observez la vitesse du bateau et la position de la manette des gaz, tout en surveillant l'accélération générale du moteur. La valeur correcte [Set planning Speed] est la vitesse et la position du levier juste avant que l'accélération du navire n'augmente rapidement de 5 kn à 25 kn. Il s'agit généralement d'une valeur autour de 10 à 12 kn et la position du levier à mi-chemin entre le plein régime et le ralenti.

- Si les symptômes suivants se produisent pendant que [Speed Control] est activé, retournez dans [Sea Trial] > [Engine Setup] et réajuster les valeurs comme suit :
- Si la vitesse augmente ou diminue autour de la vitesse moteur réglée, commencez à diminuer les valeurs de [Set Planing Speed] et [Planing lever position].
- Si la vitesse ne suit pas rapidement la vitesse réglée, commencez à augmenter le [Set Planing Speed] et [Planing lever positions].

4. Éléments inclus pour FishHunter™ Drive

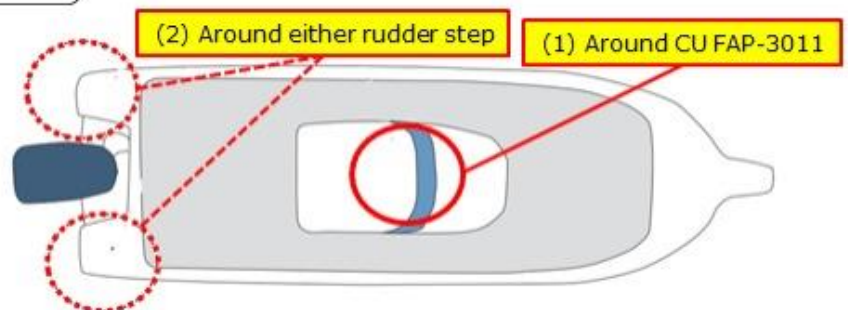
4-1 Étiquettes de mise en garde

Attention : Lors de l'utilisation de ce système, veillez à apposer les étiquettes d'avertissement fournies (SUZ-PLT-SOF) près de l'indicateur et dans des endroits facilement visibles.



Code	: 1044080010
Type	: 64-034-1021-0
Description	: Caution messages for Point Lock and SABIKI func.
Including	: Two (2) labels with instruction document

Left - Label design



Right - Location of two (2) labels

4-2 Inclus dans SUZ-PLT-SOF :



Article	Description
Étiquettes d'avertissement, 2 pc.	L'emballage comprend 2 étiquettes indiquant les messages d'avertissement pour l'utilisation des fonctions Point Lock et SABIKI™ Lock. Veillez à en fixer une sur la console et l'autre près du moteur hors-bord, respectivement.
Documents	Procédure de mise à jour du logiciel NAVPilot-300 NAVPilot-300 Instructions pour la fixation de l'étiquette d'avertissement
Mémoire externe (USB), 2 pc.	Logiciel pour la commande déportée GC-001

5. Conseils pour la mise à jour NAVPilot-300

Veillez suivre les instructions fournies dans le pack SUZ-PLT-SOF et mettre à jour le logiciel du calculateur, de l'indicateur et de toute(s) unité(s) GC-001 avant d'utiliser le FishHunter™ Drive. Pour de meilleurs résultats, Furuno recommande de mettre à jour le logiciel de l'indicateur en premier, puis de mettre à jour le calculateur.

Après l'installation du logiciel, si la version APP de l'unité de traitement signale la version v01.08 ou antérieure, les données de sauvegarde peuvent être effacées.

Ne réglez pas le lecteur FishHunter™ sur [ON] s'il n'est pas actuellement interfacé avec un moteur Suzuki compatible avec la passerelle. Si vous réglez le FishHunter™ Drive sur [ON] sans moteur attaché, les fonctions seront désactivées.