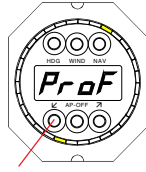


PROFIL Mode

Der **Profil Mode** fügt dem Autopiloten ein Speed-Profil hinzu, wenn er sich im NAV oder LAND Mode befindet.



Aktivieren des Profil Mode mit der linken Taste. Damit wird auch der Autothrottle eingeschaltet.

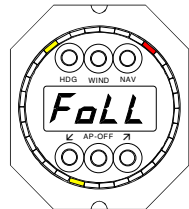
Codierte Profil-Informationen können in den Wegpunkt-Namen der Route eingebettet werden.

Sind keine Profil-Informationen in den Wegpunktnamen vorhanden, wird am nächsten Wegpunkt automatisch der Ankermode aktiviert. **Achtung:** bei negativen Werten des Antennen-Offset "AntE" wird das Schiff am Heck angebunden. Daher wird zuerst gewendet, bevor sich eine Stabile Position an der Boje einstellt (nicht empfohlen).

Beenden des Profil-Mode erfolgt durch Wahl des manuellen Throttle Mode oder einen Wechsel des Autopilot-Mode.

AIS und ARPA Follow Mode (automatisches Folgen hinter anderem Schiff)

Die Bereitstellung zum **FOLLOW Mode** erfolgt durch gemeinsames Drücken der NAV und HDG Taste, wobei mit der NAV-Taste begonnen wird.



Die rote NAV-LED beginnt dann zu blinken. Das Ausschalten kann auf die gleiche Weise erfolgen.

Die MMSI Nummer des Ziels muss in der ersten Zeile der MMSI-Liste im Autopiloten eingetragen sein.

Auf einem Plotter kann man die Position des Ziels überprüfen. Erst danach sollte man das automatische Folgen mit der NAV-Taste aktivieren.

So lange die rote NAV-LED blinkt, steht der normale NAV-Mode nicht zur Verfügung.

Die Geschwindigkeit regelt man manuell, oder man wählt PROFIL, womit der Autothrottle die gleiche Speed wie das Target hält. Mit dem Joystick kann man die Annäherungs-Geschwindigkeit verändern, sie wird dabei auf dem AP-Display angezeigt.

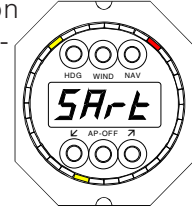
Anmerkung:

Bei Empfang eines MOB Targets von der Crewliste wird der FOLLOW Mode unterbrochen.

AIS MOB und SART Mode

Beim Empfang eines AIS SART oder MOB Notsenders der eigenen Crew ertönt ein Warnsignal, das Autopilot-Display zeigt "SART" und beginnt an der NAV-Taste rot zu blinken und die Motoren gehen auf Leerlauf und Neutral. Für Segelyachten gibt es die Option dass das Schiff sofort automatisch in den Wind dreht.

Der S20 MOB-Sender von McMurdo sendet das erste Signal kurz nach seiner Aktivierung, z.B. beim Aufblasen der Rettungsweste, noch bevor er eine GPS-Position hat. Das Schiff ist dann bloss 15 Sekunden weiter, bis die übrige Crew an Bord alarmiert wird, lange bevor das MOB-Ziel auf einem Plotter erscheint.



Sobald der Notsender seine Position meldet wird auf dem AP-Display die Peilung und die Distanz zum AIS MOB-Ziel angezeigt.

Wenn der Alarmton **nicht** gelöscht wird steuert das Schiff nach einer Minute selbsttätig das Ziel an. Die MOB-Automatik kann im Setup ausgeschaltet werden, man kann sie bei Bedarf jedoch jederzeit mit der NAV-Taste manuell aktivieren. Das Schiff nimmt Kurs zum Notsender und beschleunigt auf maximal 6 kn, um bei Annäherung wieder abzubremsen.

Am Ende wird bei 30m Antennendistanz vor dem Ziel angehalten (die relative Speed wird auf Null geregelt) und die Maschinen werden ausgekuppelt. Falls sich die Distanz auf mehr als 50 m vergrößert beginnt die Annäherung von Neuem.

Das automatische Manöver kann durch manuelle Übernahme unterbrochen werden und mit der rot blinkenden NAV-Taste wieder aufgenommen werden.

Falls der Autopilot nicht mit den Maschinen verbunden ist, muss jemand das Gas von Hand bedienen.

Im Autopilot muss die MMSI Nummer der an Bord vorhandenen AIS-Notsender in eine Liste eingetragen werden.

Ein Seekartenplotter ist nicht erforderlich. Bei vorhandenem Plotter lässt sich das Manöver am Bildschirm überwachen. Das Ziel des Autopiloten wird als ARPA-Target (Radar-Ziel) neben dem AIS-Target dargestellt.



Der normale NAV-Mode des Autopiloten mit Route oder Wegpunkt steht während des Empfangs eines AIS-Notsenders von der MMSI-Liste nicht zur Verfügung.

Anmerkung:

Bei aktivem Anker- oder Hover-Mode gibt es keinen automatischen MOB-Mode.