

Sub-Meter DP System



Motor- und Ruder- Bedienung

Ein-Hebel Bedienung von Gas und Schaltung. Geeignet für mechanisch und elektronisch gesteuerte Motoren und Getriebe. Bis zu acht Steuerstände möglich.

Superweiches Schalten

Das Einkuppeln erfolgt ruckfrei, da der Kuppelungsdruck graduell - aber trotzdem schnell - erhöht wird.



Slow Mode

Zum Manövrieren wechselt das Antriebs- und Steuersystem von selbst oder auf Knopfdruck in den Slow Mode. Damit werden die Thruster zum Steuern und die Trolling-Ventile für die Schubregelung der Maschinen aktiviert.



Steuerrad, Fahrhebel, Bug- und Heckstrahler

Rad in der Mittelraste bedeutet Kurs halten. Rad nach links oder rechts bestimmt die Drehrate. Für die direkte individuelle Bedienung der Thruster hat man proportionale Thruster-Joysticks an jeder Station.

Mit dem Joystick steuern

Einfach den Joystick in die gewünschte Richtung bewegen oder drehen. Per Tastendruck kann man zwischen einem kreisel-stabilisierten und unstabilisierten Joystickmode wechseln.

Speed Mode

Die gewünschte Fahrt über Grund wird im Speed-Mode mit dem Joystick gewählt.

Hover-Mode - Dynamic Positioning (DP)

Auf Knopfdruck stoppt das Schiff und hält automatisch die momentane Position. Wenn die Verhältnisse es erlauben sogar auf 0,2 Meter genau. Die Schiffsrichtung kann dabei verändert werden, zum Beispiel automatisch gegen den Wind oder auf einen gewünschten Kurs.



Profil Mode

Man kann im NAV- oder LAND-Mode den Profil Mode aktivieren, um am nächsten Wegpunkt anzuhalten. Bei Annäherung an den Wegpunkt wird automatisch gebremst und der GPS-Ankermode eingenommen.



SLIDE Mode

Das Schiff folgt exakt einer Route, man kann die Speed wählen (zum Beispiel 0.6 kn) und gleichzeitig den Kurs beliebig ändern, rundherum 360 Grad, wenn es die Arbeit oder Wind und Seegang erfordern.

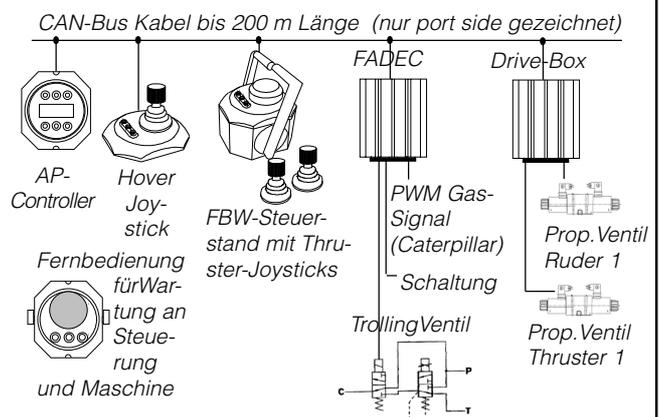


Ankerpunkt wählen

Beim Drehen im Hover-Mode dreht sich das Schiff um den Ankerpunkt. Arbeitet die Crew am Heck, wählt man eventuell einen hinteren Ankerpunkt als Drehpunkt.



Für Arbeitspausen wechselt man in den sparsamen **Ankermode**. Dann liegt das Schiff an einer virtuellen Boje (am Bug oder Heck). Die Position kann mit dem Joystick verändert werden. Die Thruster werden dabei nicht benützt.



Zwei CAN-Bus Äste - port und stbd - sorgen für ein redundantes System.

TECNAUTIC GmbH www.tecnautic.com

Deutschland: Bei der Schanz 17
DE-79798 Jestetten
Tel+49-7745-91170 Fax+49-7745-91172
e-mail: service@tecnautic.com



Schweiz: Kasernenstrasse 4 b
CH-8184 Bachenbülach
Tel+41-44-886 2986 Fax+41-44-886 2988
e-mail: sales@tecnautic.com