

# 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

Bei vorhandenem Trollingventil erfolgt das Einkuppeln ruckfrei, da der Kupplungsdruck graduell - aber zügig - 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

Elektrisches Rad in der Mittelraste bedeutet Kurs halten. Mit dem Rad wird die Drehrate gewählt. Für eine direkte manuelle Bedienung der Thruster hat man proportionale Thruster-Joysticks an jeder Station.

## Mit dem Joystick steuern

Einfach den Hover-Joystick in die gewünschte Richtung bewegen oder drehen.

## Speed Mode

Beim Schleppen kann die Logspeed oder die GND Speed gewählt werden

## TECNAUTIC GmbH

Kasernenstrasse 4 b  
CH-8184 Bachenbülach

Schweiz

Tel+41-44-8862986 Fax+41-44-8862988

e-mail: service@tecnautic.com



## Hover-Mode - Dynamic Positioning (DP)

Auf Knopfdruck stoppt das Schiff und hält die momentane Position. Wenn die Verhältnisse es erlauben auf 0,2 m genau. Kurs ändern durch Drehen des Joysticks oder den Kurs oder Windwinkel digital wählen



Hover-Joystick

## Profil Mode

Im Profil Mode wird am nächsten Wegpunkt angehalten. Bei Annäherung wird automatisch gebremst und der GPS Ankermode aktiviert.



## SLIDE Mode

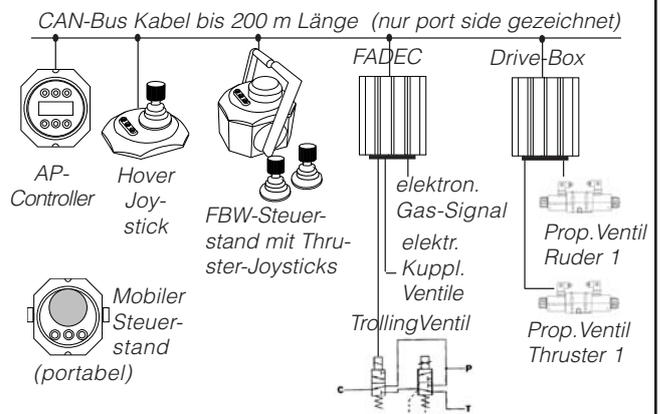
Das Schiff folgt exakt einer Route, man kann die Speed wählen, zum Beispiel 0.6 kn, und gleichzeitig den Kurs beliebig wählen, rundherum 360 Grad.

## Drehpunkt wählen

Beim Drehen im Hover-Mode dreht sich das Schiff um den "pivot"-Punkt. Arbeitet die Crew am Heck, wählt man eventuell einen hinteren Pivot-Punkt.



Bei Bedarf wechselt man in den sparsamen **Ankermode**. Dann liegt das Schiff an einer virtuellen Boje, am **Bug oder Heck**. Die Position der Boje kann mit dem Joystick in kleinen Schritten verändert werden. Die Thruster werden im Ankermode nicht benützt.



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