

TARGET/CRUISER KOMPAS - ZEER BELANGRIJK - AANVULLING OP HANDLEIDING

De volgende punten zijn gewijzigd ten opzichte van de punten in de handleiding:

DE DEMPING VERANDEREN

Wanneer het schip wordt beïnvloed door snelle koersvariaties in ruwe zee, kan een zwaarder gedempte weergave worden geselecteerd in plaats van de normale licht gedempte weergave. Druk samen op ENTER en DOWN om te wisselen tussen de standen zwaar en licht gedempt. Het display toont “L” (voor lichte demping), “A” (voor gemiddelde demping) of “H” (voor zware demping) gedurende twee seconden nadat de toetsen worden losgelaten om aan te geven welke demping is geselecteerd. Door de twee toetsen achtereenvolgens in te drukken, schakelt u tussen de drie dempingsinstellingen.

DE GEWENSTE KOERS INSTELLEN

Breng het schip naar de gewenste koers en druk tegelijkertijd op ENTER en UP om die koers vast te zetten. Het beeldscherm verandert zoals weergegeven op afbeelding 3. De geregistreerde koers is de koers die wordt weergegeven wanneer de ENTER en UP knoppen EERST worden ingedrukt. Het voorliggende koers symbool geeft aan dat de koers van het vaartuig zich binnen de foutinstelling bevindt.

KOERSAFSTELLING

Het is belangrijk dat de sensor is uitgelijnd met het schip en het noorden (0°) afleest wanneer het schip naar het noorden wijst. Dit moet worden gecontroleerd voordat u foutcorrecties uitvoert zoals later beschreven. Als het scherm de 0°-koers niet correct aangeeft, moet de sensor iets worden gedraaid om hem uit te lijnen. Draai de bevestigingsschroeven van de sensor voldoende los zodat de eenheid kan worden gedraaid en draai de eenheid totdat het display de bekende koers weergeeft. Draai vervolgens de montageschroeven van de sensoreenheid weer vast om de kompasijking op die positie te vergrendelen.

CORRECTIES VOOR KOMPASFOUTEN

Net als bij alle magnetische kompassen kan de aanwezigheid van magnetische voorwerpen in het schip het magnetische veld van de aarde in de buurt verstoren en de nauwkeurigheid van de detectie van het magnetische noorden en de nauwkeurigheid van de aflezingen op andere punten van het kompas beïnvloeden. De fouten staan bekend als kompasafwijkingen. Compensatie op deze andere punten van het kompas is echter zelden nodig als een goede positie voor de sensor is gekozen zonder veldverstoring door externe magnetische objecten. Deze fouten kunnen automatisch worden gecompenseerd in het doel/kruiskompas als het schip nauwkeurig in bepaalde richtingen kan worden gestuurd met behulp van bekende geografische kenmerken. Compensatie vindt plaats door de actuele aflezingen te loggen wanneer het schip correct is gericht op de hoofdrichtingen 45° (noordoost), 90° (oost), 135° (zuidoost), enzovoort. Het loggen gebeurt automatisch en de compensaties worden berekend en permanent opgeslagen in het geheugen van het apparaat. Bij normaal gebruik van het kompas zijn de correcties bij tussenliggende hoeken evenredig met de gelogde compensaties bij de acht hoofdrichtingen.

DE KOMPASCOMPENSATIEWAARDEN WISSEN

Als het gewenst is om alle compensatiewaarden terug te zetten naar de fabrieksinstellingen, zet het NASA Marine instrument dan in de modus Engineering zoals in de handleiding beschreven in de functie ENGINEERING KIEZEN. Druk samen op ENTER, UP en DOWN (deze drietoets is nodig om te voorkomen dat het wissen per ongeluk gebeurt). Het woord “clr” wordt gedurende twee seconden weergegeven om aan te geven dat alle fabriekscompensatie-instellingen hersteld zijn.

INSTELLEN VAN DE KOMPASCOMPENSATIEWAARDEN

Het is belangrijk om voor het instellen van de kompascompensatie te beslissen hoe de uitlijning van het schip moet worden bereikt. Als een handpeil referentiekompas wordt gebruikt, stel de eenheid dan in op Magnetisch. Als kaarten of kaartreferenties worden gebruikt, stel de eenheid dan in op Ware en zorg ervoor dat de magnetische variatie correct is ingesteld (zie hierboven). Het is belangrijk dat de juiste magnetische variatie is ingesteld voordat het kompas wordt ingesteld, omdat er altijd rekening wordt gehouden met de magnetische variatie voordat de ware koers wordt weergegeven.

Kompasfouten kunnen als volgt gecompenseerd worden:

1. Zet het instrument in de ENGINEERING stand zoals in de handleiding beschreven in de modus ENGINEERING KIEZEN. Zet het instrument vervolgens in de compensatiemodus door tegelijkertijd op UP en DOWN te drukken. Het eerste display is 45°, wat staat voor Noord-Oost. Breng het schip naar een peiling van 45° en wacht minstens 10 seconden tot de waarde van de sensor zich stabiliseert. Druk op ENTER om de peiling te registreren. “At” wordt weergegeven om aan te geven dat de waarde is gelogd.
2. Druk nogmaals op INC om de aangegeven peiling naar de volgende peiling te brengen en herhaal dit proces bij elke 45°-stap totdat de 315°-peiling is gelogd.
3. Wanneer alle fouten gelogd zijn, druk je samen op UP en DOWN om terug te keren naar de Engineering-modus.
4. Druk op ENTER om Engineering te verlaten.
5. Als laatste test kan het schip worden gezwenkt om te bevestigen dat het kompas naar behoren werkt met alle fouten correct gecompenseerd.

Het is niet nodig om alle instellingen na elkaar uit te voeren zoals beschreven. Als bekend is dat de fout onder een bepaalde hoek verwaarloosbaar is, is het niet nodig om het vaartuig uit te lijnen en de compensatie op die positie te registreren. Extra correcties kunnen bij verschillende bezoeken worden toegevoegd als een geschikte uitlijning is bereikt.