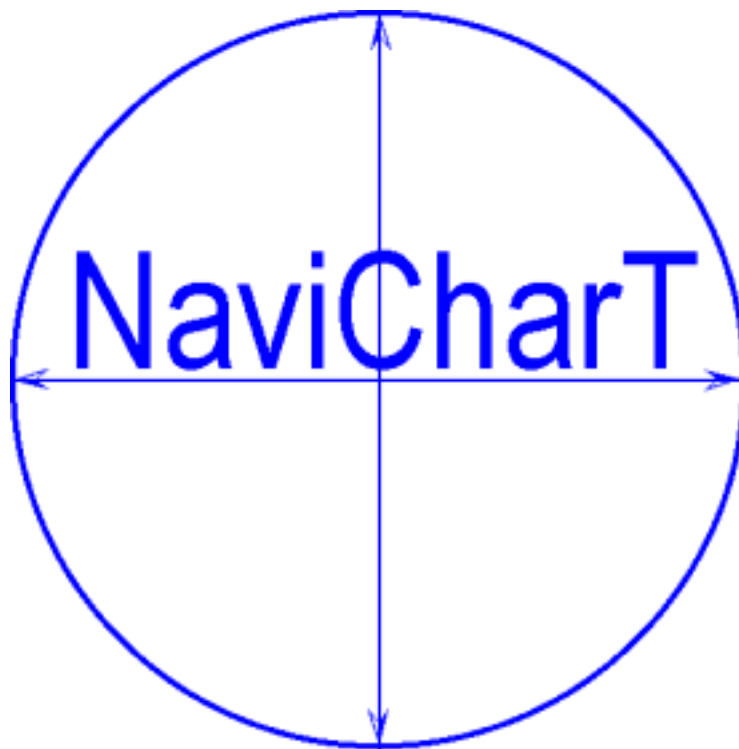

DigiSoft GmbH & Co. KG
Waldstrasse 7 * D - 76768 Berg

MANUALE D'UTILIZZAZIONE



Il sistema di navigazione professionale

Versione 3.7
Aggiornato: 17.05.2005

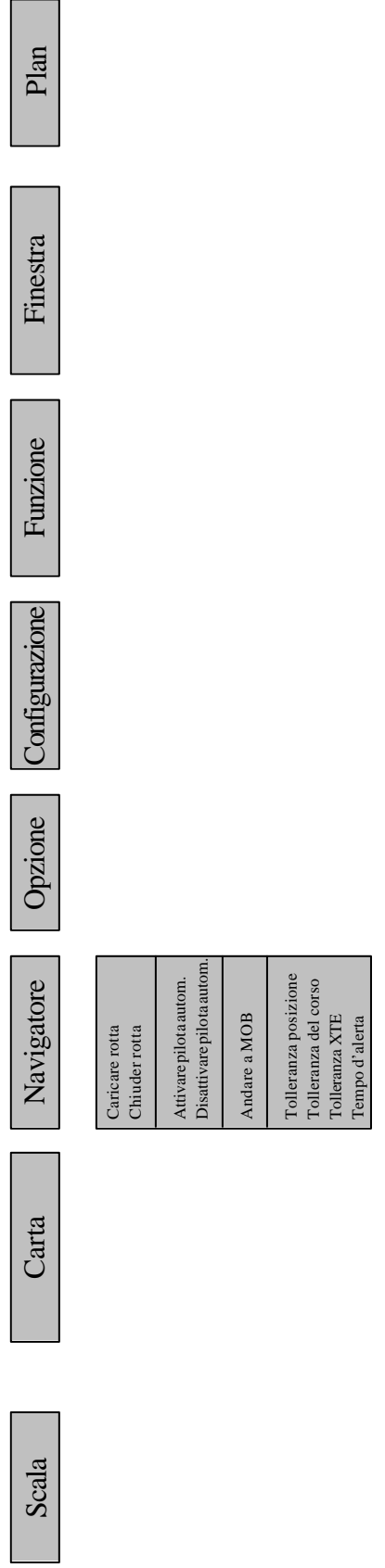
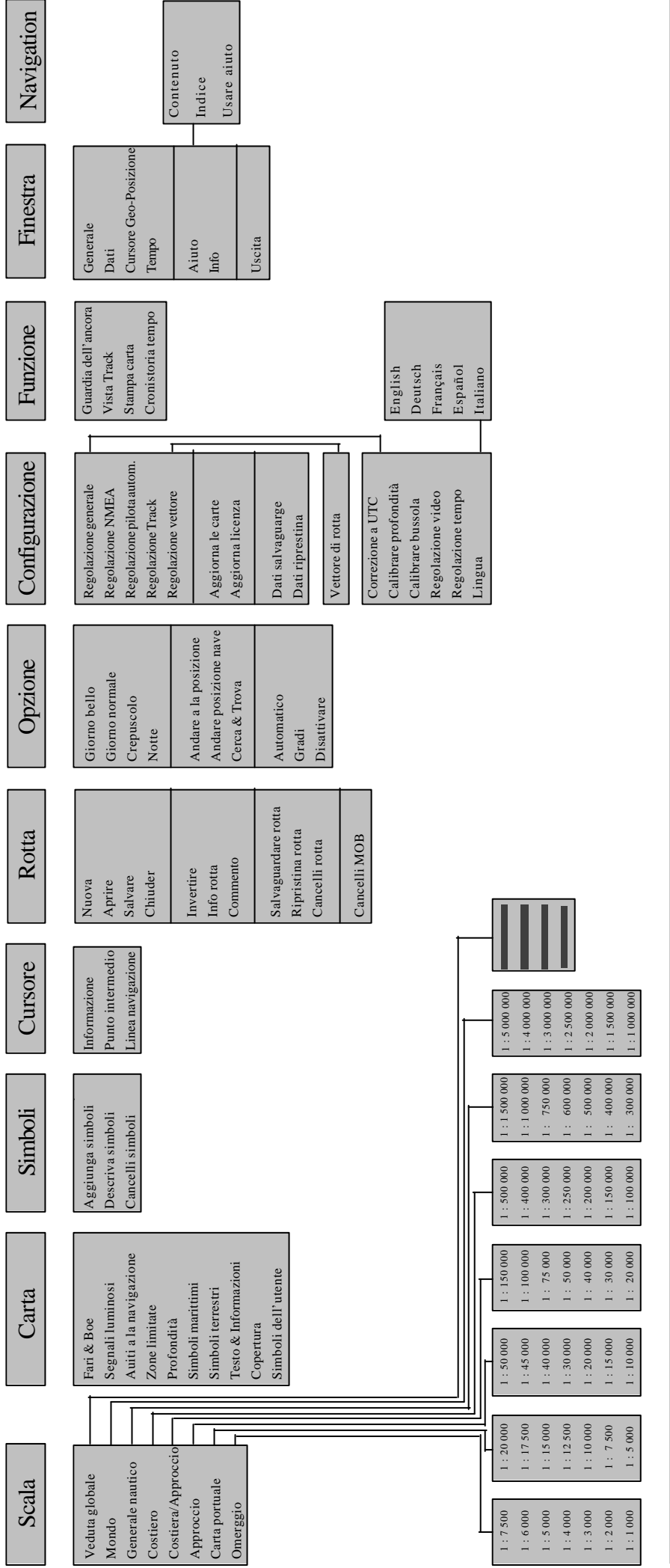
SOMMARIO

1. INFORMAZIONI GENERALI	6
1.1 Descrizione del Programma	6
1.2 Installazione della Hardware	7
1.3 Installazione del Software	8
1.3.1 Scelta di archivio	8
1.3.2 Scelta dello schermo video	8
1.3.3 Lettore CD o disco fisso	8
1.4 Aggiornamento del programma “NaviCharT” e manuale	9
1.5 Versione-Trial di prova	10
1.6 Rinuncia	10
2. APPLICAZIONE DEL PROGRAMMA.....	11
2.1 Menu principale.....	11
2.1.1 Modo Plan (Planning Mode)	11
2.1.2 Modo Navigation (Navigation Mode)	11
2.1.3 Mouse o Trackball	13
2.1.4 Tasti di Funzione	14
Ci sono due tasti di funzione attivi con il programma “NaviCharT”	14
E sono i seguenti :	14
a) F1 - la finestra « Help » (Aiuto) si apre (vede anche 2.2.9.7)	14
2.2 Modo Plan	14
2.2.1 Menu - Scala (Scale)	14
2.2.2 Menu - Carta (Chart)	15
2.2.2.1 Fari & Boe (Beacon & Buoys)	16
2.2.2.2 Segnali luminosi (Lights)	16
2.2.2.3 Aiti a la navigazione (Navigational Aids)	16
2.2.2.4 Zone limitate (Restriction Areas)	16
2.2.2.5 Profondità (Depth)	16
2.2.2.6 Simboli marittimi (Sea Objects)	16
2.2.2.7 Simboli terrestri (Land Objects)	17
2.2.2.8 Testo & Informazioni (Text & Information)	17
2.2.2.9 Copertura (Coverage)	17
2.2.2.10 Simboli dell'utente (User Marks)	18
2.2.3 Menu - Simboli (Mark)	18
2.2.3.1 Aggiunga simboli (Add Mark)	18
2.2.3.2 Descriva simboli (View Mark)	20

2.2.3.3 Cancelli simboli (Delete Mark)	21
2.2.4 Menu - Corsore (Cursor)	22
2.2.4.1 Informazione	22
2.2.4.2 Punto intermedio (Waypoint)	23
2.2.4.3 Linea di navigazione (Navigation Line)	24
2.2.5 Menu - Rotta (Route)	25
2.2.5.1 Nuova (New).....	25
2.2.5.2 Aprire (Open).....	26
2.2.5.3 Salvare (Save).....	27
2.2.5.4 Chiuder (Close).....	27
2.2.5.5 Invertire (Reverse)	27
2.2.5.6 Info rotta (Info Route).....	28
2.2.5.7 Commento (Comment)	31
2.2.5.9 Salvaguardare rotta (Backup Route).....	33
2.2.5.10 Ripristina rotta (Restore Route).....	34
2.2.5.11 Cancelli rotta (Delete Route).....	34
2.2.5.12 Cancelli MOB (Delete MOB).....	35
2.2.6 Menu - Option	36
2.2.6.1 Giorno bello (Bright Day).....	36
2.2.6.2 Giorno normale (Normal Day).....	36
2.2.6.3 Crepuscolo (Dusk)	36
2.2.6.4 Notte (Night).....	36
2.2.6.5 Andare a la posizione (Go to Position).....	37
2.2.6.6 Andare a posizione nave (Go to Ship Position).....	37
2.2.6.7 Cerca & Trova (Search & Find).....	37
2.2.6.8 Automatico (Automatic).....	39
2.2.6.9 Gradi (Degree)	39
2.2.6.10 Disattivare (None).....	39
2.2.7 Menu - Configurazione (Setup)	39
2.2.7.1 Regolazione generale (General Settings).....	40
2.2.7.2 Regolazione NMEA (NMEA Settings (NMEA Sentence)).....	45
2.2.7.3 Regolazione pilota automatico (Autopilot Settings).....	49
2.2.7.4 Regolazione Track (Track Settings)	51
2.2.7.5 Regolazione vettore (Vector Settings).....	52
2.2.7.5.1 Vettore di rotta (Course Vector)	52
2.2.7.6 Aggiorna le carte (Chart Update).....	52
2.2.7.7 Aggiorna licenza (Licence Update)	53
2.2.7.8 Dati salvaguardare (Data Backup)	55
2.2.7.9 Dati riprestina (Data Restore).....	55
2.2.8 Menu - Funzione (Function)	56
2.2.8.1 Guardia dell'ancora (Anchor Guard)	57
2.2.8.2 Vista Track (Track View)	58
2.2.8.3 Stampa carta (Print Chart)	58
2.2.8.4 Cronistoria tempo (Weather Historic)	59
2.2.9 Menu - Finestra (Window).....	60
2.2.9.1 Generale	60
2.2.9.2 Dati (Data)	61
2.2.9.3 Corsore Geo-posizione/Corsore Linea di navigazione/WP Geo-posizione.....	61
2.2.9.4 Bussola (Compass)	63

2.2.9.5 Tempo (Weather).....	64
2.2.9.6 Aiuto (Help).....	65
2.2.9.7 Info.....	65
2.2.9.8 Uscita (Exit).....	66
2.2.10 Menu - Navigation	66
2.3 Modo - Navigation (Navigation Mode).....	67
2.3.1 Menu - Navigatore (Navigator).....	67
2.3.1.1 Caricare rotta (Load Route).....	67
2.3.1.2 Chiuder rotta (Close Route).....	68
2.3.1.3 Attivare pilota automatico (Start Autopilot).....	68
2.3.1.4 Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot).....	69
2.3.1.5 Andare a MOB (Go to Man Over Board)	69
2.3.1.6 Tolleranza della posizione (Position Tolerance)	70
2.3.1.7 Tolleranza del corso (Course Tolerance).....	70
2.3.1.8 Tolleranza XTE (XTE Tolerance)	71
2.3.1.9 Tempo d’alerta (Warning Time).....	71
2.3.2 Menu - Plan.....	72
2.4 Status Bar	72
2.5 Funzione Uomo in mare (Man Over Board Function).....	74
2.5.1 In un caso serio “MOB”	75
2.5.2 "Mouse Uomo in Mare" ("MOB-Mouse").....	79
3. NMEA.....	81
3.1 NMEA Nozioni di base (NMEA Basics).....	81
3.1.1 NMEA Sentenza di Entrata (NMEA Input Sentence).....	82
3.1.2 NMEA Sentenza d’Uscita (NMEA Output Sentence).....	82
3.2 RS-232 Nozioni di base (Basics)	83
3.3 USB.....	84
3.4 Regolazione NMEA su GPS.....	85
3.4.1 Definire il protocollo NMEA	85
3.4.2 Scelta di NMEA Sentenza.....	85
3.4.3 NMEA protocollo della trasmissione / BaudRate	86
3.4.4 NMEA frequenza d’emissione.....	87
3.4.5 NMEA Checksum	87
3.4.6 Carte di referimentoa.....	87
3.4.7 Indicazione generale per NMEA 0183	87
4. CONSIGLIO DEL CABLAGGIO.....	88
5. MULTIPLEXER.....	89

6. SISTEMA OPERATIVO MICROSOFT WINDOWS	90
Informazioni per la risoluzione dei problemi	90
6.1.1 The COM-Port	93
6.1.2 USB	95
6.1.3 HyperTerminal	95
6.2 Colore e Regolazione dello schermo (Color and screen settings)	98
7. MESSAGGI D'ERRORE (ERROR MESSAGES)	99
7.1 Messaggi d'Errore del programma "NaviCharT"	100
8 Messaggi Errore del Sistema Operativo	103
9. INDICE	104



AVVERTIMENTO

Questo programma è un estensivo e facile da usare aiuto alla navigazione quale è usato professionalmente nella marina mercantile, fra altri. Comunque, il dati **non devono** essere considerato mai sicuri senza controllare con altri aiuti alla navigazione e strumenti di navigazione come carte marittime, scandaglio ottico , scandaglio radio, GPS, radar, ecoscandaglio, etc .

DigiSoft GmbH & Co. KG (in seguito DigiSoft) non accetta responsabilità e non sarà tenuto responsabile per i errori di navigazione, quale è dovuto a disfunzioni o difetti del programma, operazione incorretta o inammissibile o carte marittime incorrette

1. INFORMAZIONI GENERALI

1.1 Descrizione del Programma

“NaviCharT” è un programma di navigazione elettronica con carte marittime incluse. Inoltre permette per la pianificazione della rotta e il controllo della navigazione attraverso il collegamento diretto con strumenti NMEA come Il Sistema del Posizionamento Globale (GPS), Bussola, Pilot Automatico, Gionale di bordo, anémomètre e Radar. Può essere installato facilmente su ogni PC o Quaderno.

Come computer raccomandiamo l'uso di almeno: Pentium III con 800 MHz, 64 MB RAM, Lettore CD-ROM-Drive, Disco fisso con una capacità libera di almeno 1,1 GB ed un Video a colore.

Per un funzionamento ottimale (incluso controllo del Autopilot) raccomandiamo: Pentium IV Microprocessore con 1,4 GHz o più, 128 MB RAM, Lettore CD X24 o più. “NaviCharT” è compatibile con dei sistemi del funzionamento Windows 95, Windows 98, Windows ME, Windows NT, Windows 2000 e Windows XP.

Nota a Sistemi del Funzionamento Windows: I sistemi operativi di Microsoft Windows sono sistemi multifunzione, quali richiedono un ammontare alto della capacità della microprocessore per il controllo interno e processi del servizio.

Con computer più lenti questo ha come conseguenza un impatto negativo ben visibile sulla velocità di esecuzione del programma “NaviCharT”. Per tali computer, raccomandiamo l'uso di “NaviCharT” solamente per navigazione con un massimo di uno GPS collegato. Inoltre dovrebbe essere assicurato che tutti i processi di sfondo non necessari (quale è eseguito da Windows) sono disattivati.

Salva schermo e funzioni salva energia dovrebbero essere disattivati anche (questo per assicurare un buon funzionamento).

In tutti i casi sopra-menzionati un strumento di navigazione, **un ricevitore GPS** che può emettere dati nella norma NMEA 0183 via un'interfaccia provvisto di un cavo-consulta il Suo GPS manuale, è richiesto in qualsiasi caso.

IMPORTANTE: La data della tabella del Suo GPS ricevitore deve essere inserito su WGS 84. (vede “Installazione della Hardware” sotto 1.2 e “Regolazione NMEA su GPS” sotto 3.4).

Se la funzione “Procede calcolo della navigazione per perdere GPS (Proceed navigation Reckoning by Losing GPS)” (vede “Regolazione Pilota Automatico (Autopilot Settings)” in 2.2.7.3.4) è attivato, è richiesta una bussola da nave (deve essere installata sul imbarcazione e quale può produrre dati nella norma NMEA 0183)

Requisito indispensabile dell’utente

Per l'uso di “NaviCharT” è un requisito indispensabile che l'utente ha una conoscenza nel maneggio di superficie grafiche dei sistemi operativi Windows rispettivi come della navigazione terrestre.

1.2 Installazione della Hardware

Per l'installazione di ciascuno NMEA strumenti è particolarmente importante consultare il manuale rispettivo (della ditta di fabbricazione del strumento di navigazione) e determinare quali sono i cavi (Transmit+ e Transmit-, come allora come Receive+ e Receive-) . Questi devono essere, (secondo la descrizione di **4. Consiglio del cablaggio**) brasati sul Sub-D rispettivo, in ordine di potere connettere al PC. Alcuni fabbricanti offrono cavi prefabbricati per il collegamento PC (e.g. Garmin GPS) presumiamo che presto ci saranno altri fabbricanti a seguire.

1.3 Installazione del Software

Inserire il Disco “NaviCharT” “Program-CD” nel Suo lettore CD , e iniziare il programma Setup da questo lettore pigiando “Comincia” e “Esegue”.

1.3.1 Scelta di archivio

Non c'è nessuna restrizione su scelta del disco fisso o del archivio. Il programma automaticamente crea l'archivio “Navichart”, raccomandiamo che questo è retenuto.

1.3.2 Scelta dell schermo video

Qui l'altezza dello schermo può essere messa a punto. Per una mostra ottimale delle carte marittime raccomandiamo un 21" schermo con una résolution di 1.600 X 1.200. Questo résolution può essere cambiato (dopo che installazione è completata) in qualsiasi tempo “Regolazione Video (Display Settings)” vede 2.2.7.1.4. Una incorretta regolazione dello schermo ha come conseguenza un errata scala delle carte marittime ed nell'incorretto centralizzazione nello schermo. Se necessario provate diverse risoluzioni, dipende dalla capacità di resulzione dello schermo e della scheda grafica.

Per ottenere una visualizzazione ottimale a colori delle carte agustare il posizionamento grafico di Windows dovrebbe essere messo di minimo “Colore Alto 16 Bits” (65535 colori).

1.3.3 Lettore CD o disco fisso

“NaviCharT” può funzionare da ambo il CD ed il disco fisso. Raccomandiamo installazione del CD sul disco fisso. Questo dà risultati migliori ed elimina la necessità di cambiare CDs.

Durante l'installazione sarà richiesto inserire "Chart-CD1" brevemente dopo sarà richiesto inserire "Chart-CD2". "Chart-CD2" sarà copiato sul disco fisso ed allora sarà richiesto re-inserire "Chart-CD1". "Chart-CD1" sarà copiato pure sul disco fisso. Questo completerà l'installazione ed i CD non saranno più necessari per il funzionamento del programma.

1.4 Aggiornamento del programma "NaviCharT" e manuale

DigiSoft GmbH & Co. KG aggiorna tecnicamente di continuo il programma di navigazione "NaviCharT". Per apportare miglioramenti e moduli nuovi del programma sono integrati. DigiSoft GmbH & Co. KG perciò offre a tutti i clienti con una licenza valida il servizio di scarica dall'Internet dal sito

www.navichart.com

gratis l'ultimo aggiornamento della programma di navigazione "NaviCharT".

Per favore copiate il programma "NAVICHART.EXE" nel archivio rispettivo "NaviCharT". Così, dunque nel periodo della licenza avrete disponibile la versione ultima del programma di navigazione "NaviCharT".

Può controllare il numero della vostra versione corrente dal menu "Finestra (Window)" in "Info" (vede 2.2.9.6).

Lo stesso è vero per il manuale del programma di navigazione "NaviCharT", quale sarà aggiornato continuamente e può essere scaricate in varie lingue da nostro homepage.

Ha anche la possibilità di scaricare gratuitamente dal nostro sito Internet l'aggiornamento della funzione di Auito Online "F 1". Decompressate l'archivio e copiatelo nell'elenco Navichart. Ha ora l'Auito Online-aiuti del manuale dell'utente nell'ultima versione (vedi 2.2.9.6.1 "Contenuto (Contents)").

ATTENZIONE: Non provate mai di evadere una licenza necessaria manipolando o modificando la data del sistema . In primo luogo,

questo non funzionera, in secondo luogo il sistema è controllato via l'ora UTC del GPS. In caso di entrata del dati del l'ora sbagliata di questo genere, potrebbe essere necessario che configura il Suo disco fisso completamente.

1.5 Versione-Trial di prova

Su Internet sotto

www.navichart.com

uno ha anche la possibilità di scaricare gratuitamente l' ultima Versione di Prova del nostro software di navigazione “NaviCharT”. La versione non ha licenza e può solo essere usata come un versione di dimostrazione. Non può essere usato per navigazione ma serve solo sia a mostrare le tabelle che la funzione e la gestione del programma autorizzato.

1.6 Rinuncia

Questo manuale è stato prodotto con grande cura. DigiSoft GmbH & Co. KG non accetta alcuna responsabilità o passività per danni risultati da errori di espressioni (sintassi) o difetti nelle descrizioni tecniche.


2. APPLICAZIONE DEL PROGRAMMA

2.1 Menu principale

Sotto Menu Principale ci sono due modi diversi:

2.1.1 Modo Plan (Planning Mode)

Nel modo di pianificazione, la scala del menu è mostrata come segue:



Scala Carta Simboli Cursore Rotta Option Configurazione Funzione Finestra Navigation

Cambiare da modo di pianificazione a modo di navigazione cliccando sul pulsante della funzione “**Navigation**” (sotto modo pianificazione) (cf 2.2).

2.1.2 Modo Navigation (Navigation Mode)

Nel modo di navigazione, il menu scala è mostrato come segue:



Scala Carta Navigatore Option Configurazione Funzione Finestra Plan

Cambiare da modo di navigazione a modo di pianificazione cliccando sul pulsante della funzione “**Plan**” (sotto modo di navigazione) (cf 2.3).

NOTA:

Il modo di pianificazione e modo di navigazione funzionano in livelli diversi. Nel modo di pianificazione può muovere la Carta (Chart) tabella col cursore. Prepari i propri piani in questa maniera. Nel modo di navigazione la posizione attuale di nave è sempre esposta al centro dello schermo da un cerchio o un simbolo della nave. La Carta non può essere spostata in questo modo. Solo la funzione dello zoom è allora disponibile.

Nel modo di navigazione, la funzione "Rotta Su" è anche disponibile. (vedere 2.3.1.10)

2.1.3 Mouse o Trackball

Pulsanti di funzione permettono accesso a funzioni diverse e posizionamenti:

Pulsante sinistro: 1. Cliccando una volta, Posizionamento (/ cambio) delle tabelle e controlla lo stato della barra di informazione.

2. Cliccando il pulsante sinistro continuamente e muovendo il cursore, si ha la possibilità di creare un campo nelle tabelle, il quale si aggiusterà allo schermo.

Pulsante destro: 1. Richiamo informazioni per tutti i simboli di mare e di terra.

2. Posizionamento e cancella di tutti i punti intermedie (Waypoints).

3. Posizionamento e cancella di simboli dell'utente (User Marks).

4. Controlla della distanza e rilevamento (Linea di Navigazione).

Scroll: Zoom (In o Fuori) delle tabelle di mare sulle scale definite.

Cursore: Posizionamento del cursore a croce sullo schermo.

INDICAZIONE: I pulsanti del Mouse sono basati sulla regolazione della mano nel sistema di funzionamento Windows. Se la regolazione è messa a mancino, i pulsanti del Mouse sono invertiti.

2.1.4 Tasti di Funzione

Ci sono due tasti di funzione attivi con il programma “NaviCharT”.

E sono i seguenti :

- a) F1 - la finestra « Help » (Aiuto) si apre (vede anche 2.2.9.7)
- b) F12 – la funzione “Uomo in Mare MOB (Man Over Board)” (vede anche 2.5).

2.2 Modo Plan

Scala Carta Simboli Cursore Rotta Option Configurazione Funzione Finestra Navigation

L’utilizzo del programma “NaviCharT” nel Modo di Pianificazione permette l’accesso e di visualizzare, Carte marittime mondiali, disponibili e I piani di rotta.

2.2.1 Menu - Scala (Scale)



Scale per le carte marittime sono disponibili come segue:

Veduta globale (Overview):	1: 30.000.000 a 1: 7.500.000;
Mondo (World):	1: 5.000.000 a 1: 1.000.000;
Generale nautico (General Nautical):	1: 1.500.000 a 1: 300.000;
Costiero (Coastal):	1: 500.000 a 1: 100.000;
Costiera/Approccio (Coastal / Approach):	1: 150.000 a 1: 20.000;
Approccio (Approach):	1: 50.000 a 1: 10.000;
Carta portuale (Harbour):	1: 20.000 a 1: 5.000;

Ormeggio (Berthing):

1: 7.500 a 1: 1.000;

NOTA: Non tutte le aree mondiali contengono carte marittime per tutte le scale che possono essere scelte nel programma. Se Carte marittime per altre scale sono disponibili, può essere visto dal segno di spunta ✓ di fronte al disegno della scala rispettiva. Quando si usa una scala che non è disponibile, uno schermo marrone appare con longitudini e latitudini senza informazioni. In questo caso si dovrebbe scegliere un altro livello nel menu “Scala (Scale)” In alcuni casi le posizioni “Carta Portuale (Harbour)” e “Ormeggio (Berthing)” contengono più informazioni in o l'altra scala e viceversa.

2.2.2 Menu - Carta (Chart)



“Carta (Chart)” permette l'attivazione e diattivazione di informazioni esposti sullo schermo. Questo è particolarmente utile nell' avvicinamento delle coste o porti con alta densità di traffico.

CAUTELA: Non dimenticare di riattivare informazioni importanti quando avvicinate altre regioni o comincii compiti nuovi di navigazione!

2.2.2.1 Fari & Boe (Beacon & Buoys)

Attivazione e diattivazione di marchi nautici come fari, radio fari, segnali luminosi, e boe.

2.2.2.2 Segnali luminosi (Lights)

Attivazione e diattivazione di luci di segnalazione o Fari.

2.2.2.3 Auti a la navigazione (Navigational Aids)

Attivazione e diattivazione di aiuti di navigazione e marchi di navigazione (come corsie del traffico, e altri).

2.2.2.4 Zone limitate (Restriction Areas)

Attivazione e diattivazione di aree con restrizioni del traffico speciali come navi naufragate, (oil rigs) operazioni di cavi di mare, aree permanenti di manovra, particolarmente aree protette di pesca e di allevamento di pesci.

2.2.2.5 Profondità (Depth)

Attivazione e diattivazione di dati della profondità e linee di profondità.

2.2.2.6 Simboli marittimi (Sea Objects)

Attivazione e diattivazione di simboli marittimi, marchi ed informazioni di tutti generi.

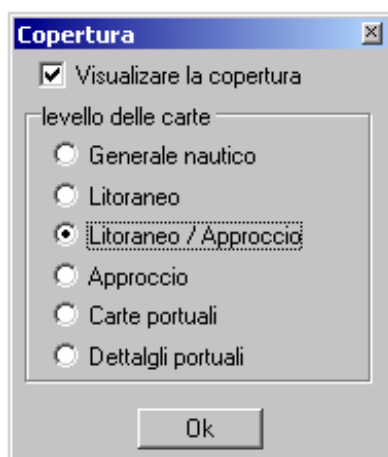
2.2.2.7 Simboli terrestri (Land Objects)

Attivazione e diattivazione di marchi ed oggetti di terra utili, di tutti generi per scopi di navigazione.

2.2.2.8 Testo & Informazioni (Text & Information)

Attivazione e diattivazione di informazioni di testo permanentemente esposti sulle Carte e le zone.

2.2.2.9 Copertura (Coverage)



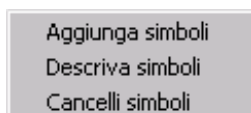
Attivare “Copertura (Coverage)” dà informazioni alla disponibilità di carte particolareggiate del programma “NaviCharT” per aree specifiche- questa informazione è esposta graficamente per mezzo di una griglia blu chiara.

SUGGERIMENTO: Solo uno livello alla volta può essere messo come “Copertura (Coverage)”.

2.2.2.10 Simboli dell'utente (User Marks)

Attivazione e diattivazione di marchi dell'utente.

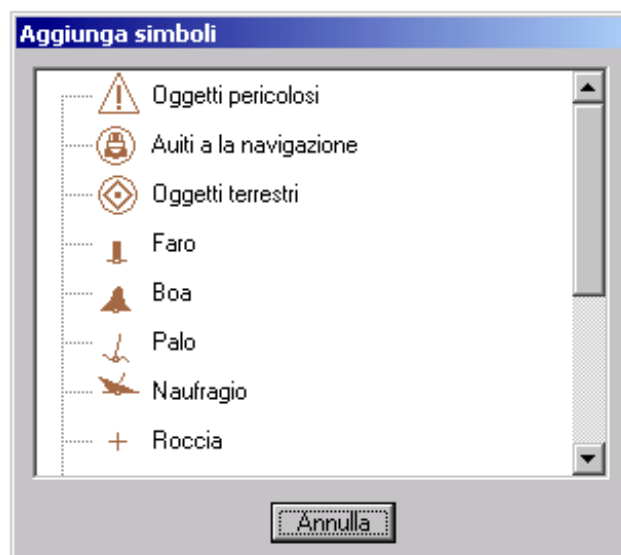
2.2.3 Menu - Simboli (Mark)



Simboli individuali possono essere messi (sulle carte marittime) per oggetti come segue

2.2.3.1 Aggiunga simboli (Add Mark)

“Aggiunga simboli (Add Mark)” permette simboli diversi:



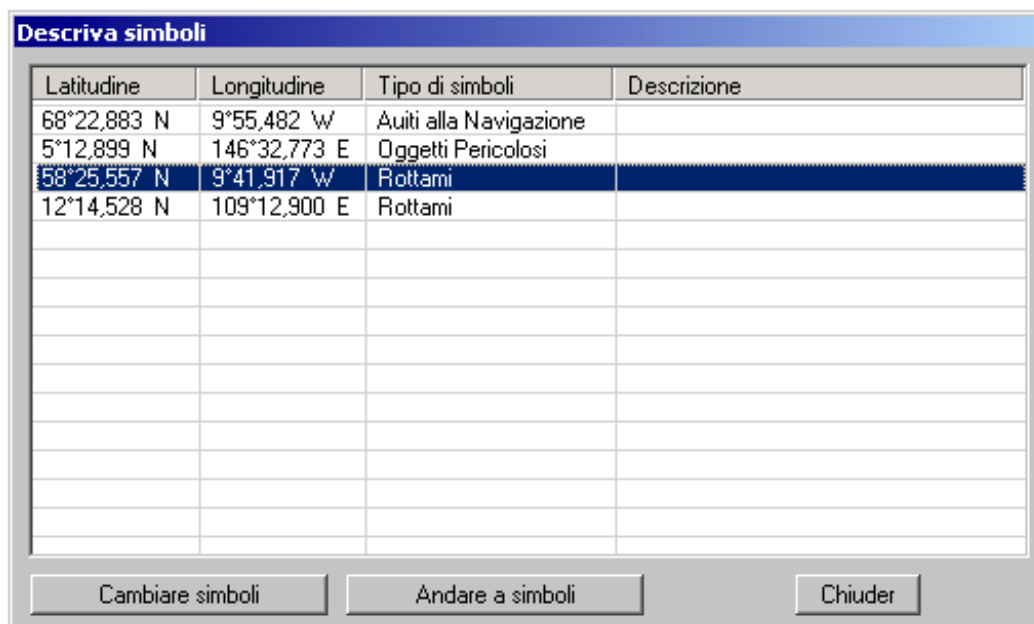
Questi simboli possono essere scelti liberamente (col pulsante sinistro del mouse) e posizionati a scelta sulle carte di mare via il pulsante destro del mouse, per esempio per aggiornare carte di mare più vecchie o entrate proprie.

La finestra susseguente



abilita entrata della descrizione propria ai marchi rispettivi. Descrizione non è obbligatoria. Premi “Annulla” o “Salva” per chiudere la finestra. Il marchio è stato messo sulle carte di mare. Il commento personale non può essere più cambiato. Se necessario, il marchio deve essere cancellato e (set) di nuovo col commento corretto.

2.2.3.2 Descriva simboli (View Mark)

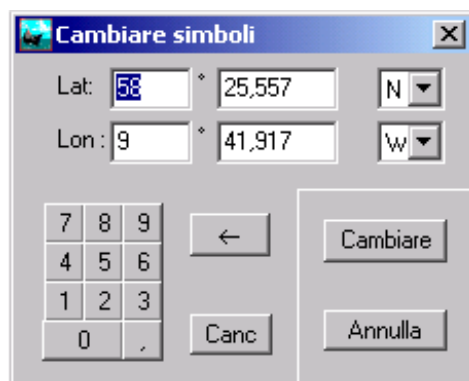


Latitudine	Longitudine	Tipo di simboli	Descrizione
68°22,883 N	9°55,482 W	Auti alla Navigazione	
5°12,899 N	146°32,773 E	Oggetti Pericolosi	
58°25,557 N	9°41,917 W	Rottami	
12°14,528 N	109°12,900 E	Rottami	

Buttons: Cambiare simboli, Andare a simboli, Chiuder

"Descriva Simboli (View Mark)" dà posizioni e descrizioni degli oggetti individuali come sopra. Clicca sugli oggetti individuali per vedere la posizione del simbolo sulla carta rispettiva. Selezionando un tipo di simbolo, i pulsanti "Cambiare simbolo (Change mark)" e "Andare a simbolo (Go to mark)" saranno attivati.

a) Cliccando "Cambiare simbolo (Change mark)" si ha la possibilità ora di cambiare manualmente la posizione del simbolo. Si apre una finestra,



Lat: 58 * 25,557 N
Lon: 9 * 41,917 W

Buttons: Cambiare, Annulla, Canc

Keypad: 7 8 9, 4 5 6, 1 2 3, 0 .

nella quale le coordinate di latitudine e longitudine possono essere cambiate. Cliccando "Cambiare (Change)" la posizione nuova è salvata e la finestra chiuderà.

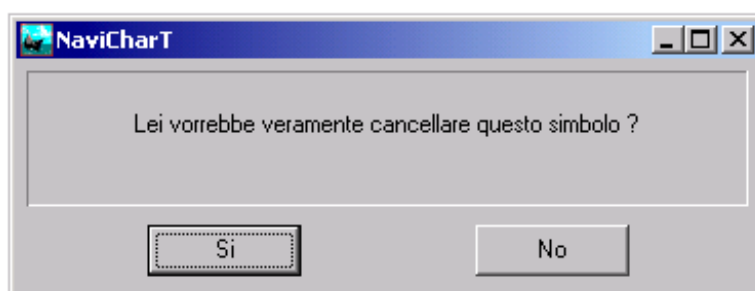
Quando clicca su "Annulla (Close)" la finestra " Cambiare simbolo (Change mark)" chiuderà e la posizione precedente sarà mantenuta.

b) Cliccando " Andare a simbolo (Go to mark)" il simbolo scelto sarà messo ed appare centrato sullo schermo.

INDICAZIONE: Per favore stia attento che la scelta “Simboli dell'utente (User Marks)” sia attivato nel menu “Carta (Chart)”, per mostrare il simbolo sulla carta.

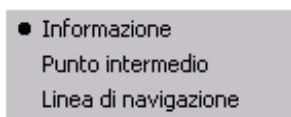
2.2.3.3 Cancelli simboli (Delete Mark)

“Cancelli simboli (Delete Mark)” abilita la cancellazione di alcuni simboli cliccando il pulsante destro del mouse sul marchio, e dopo conferma.



NOTA: Dopo il completamento di ogni azione singola il cursore si muove automaticamente alla modo d'informazioni. Se si vogliono cancellare più simboli il processo sopra-descrivuto deve essere ripetuto.

2.2.4 Menu - Corsore (Cursor)



Selezionare da sopra e cliccare col pulsante destro del mouse per attivare

- **Informazione:**

Informazioni su oggetti.

- **Punto intermedio (Waypoint):**

Posizionamento, cancellazione e cambiamento di punto intermedio.

- **Linea di navigazione (Navigation Line):**

Misurare la distanza e rilevamento fra due punti.

2.2.4.1 Informazione

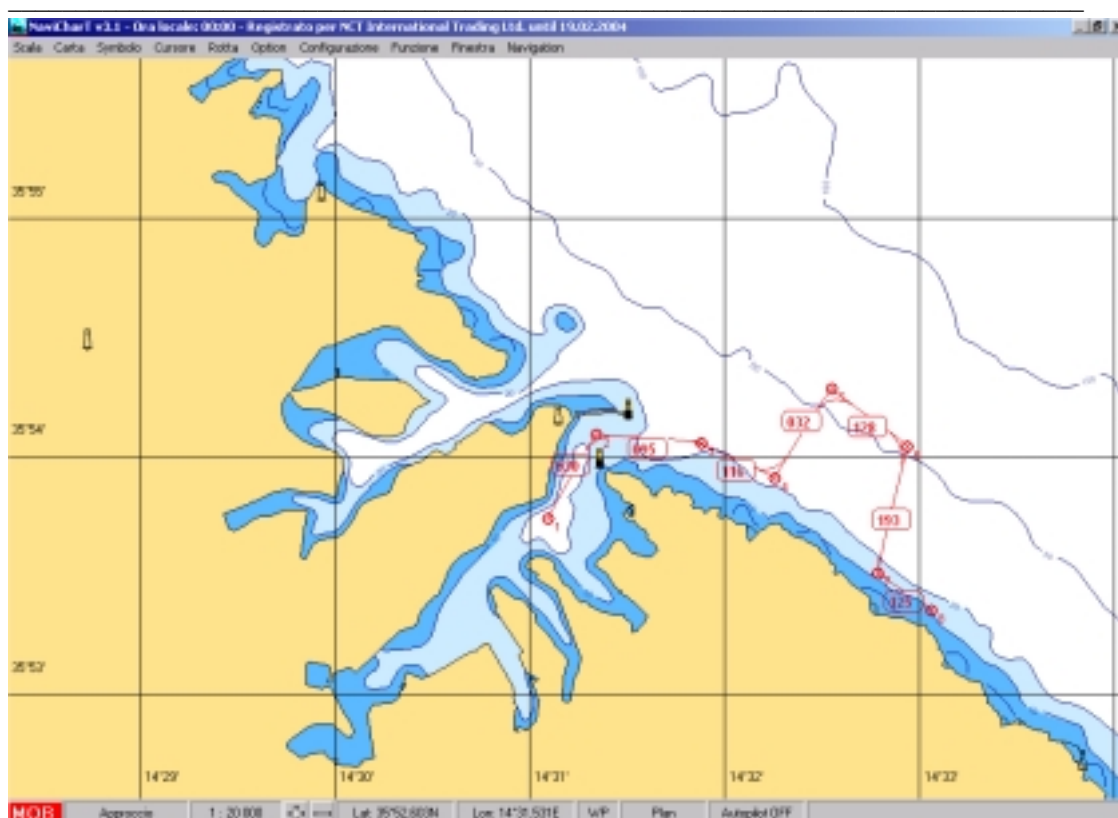
Cliccando il pulsante destro del mouse si possono richiamare informazioni da ogni oggetto.

INFORMATION	
Depth area ▶	
Sea area ▶	
Territorial sea area ▶	
Sea area ▶	
Coastline ▶	Light characteristic : occulting
Depth contour ▶	Colour : white,
Beacon, special purpose ▶	Height : 31
Buoy, safe water ▶	Signal period : 7,0
Control point ▶	Quality of vertical measurement : measured
Light ▶	Sectorlimit one : 45,0
Radio station ▶	Sectorlimit two : 34,0
Top mark ▶	Signal sequence : 05.0+(02.0)
Source of data ▶	Value of nominal range : 7,0

2.2.4.2 Punto intermedio (Waypoint)

Si può creare un percorso con tanti Punti Intermedio (waypoint) quanto si desiderano. Cliccando il pulsante destro del mouse per marcare (waypoint) 1- trascina il cursore alla seconda posizione e cliccare col pulsante destro del mouse per marcare (waypoint) 2- e così via! Se si desidera annullare un (waypoint), clicca il waypoint una seconda volta (non cliccare due volte). Per completare un percorso- quando si marca l'ultimo, muova il cursore via leggermente ed inserisca un (waypoint) addizionale, allora cliccando di nuovo (non cliccare due volte) ed il (waypoint) addizionale sarà cancellato. Questo abilita il completamento del Suo percorso.

Se desidera scroll la tabella o cambiare la scala durante il posizionamento dei waypoints, usa il pulsante sinistro del mouse, come al solito.



NOTA: Il pulsante sinistro del mouse sposta la tabella e non ha funzione per marcare i (waypoints) o informazioni di richiamo.

2.2.4.3 Linea di navigazione (Navigation Line)

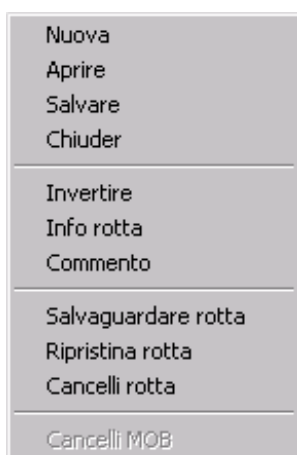
“Linea di navigazione (Navigation Line)” serve per misurare distanza e rilevamento fra due punti. Posizionare il cursore sul primo punto e cliccare col pulsante destro del mouse per marcare il punto. Spostando il cursore ora disegna (mostra) una linea variabile tra il primo punto e l’attuale posizione del cursore.

Cursore Linea navig.	
Lat :	35°59,794 N
Lon :	14°36,072 E
Rng:	7,274 nm
Brg :	33,7 °

La finestra che si apre nel menu “Finestra (Window)” sotto “Cursore Geo-posizione (Cursor Geo-Position)” (vede descrizione dettagliata a 2.2.9.3), le informazioni possono essere lette. Cliccare col pulsante destro del mouse di nuovo per cancellare la linea di navigazione e rifarne una nuova.

Cliccando la status bar rimette automaticamente il cursore alla funzione standard del “Informazione”.

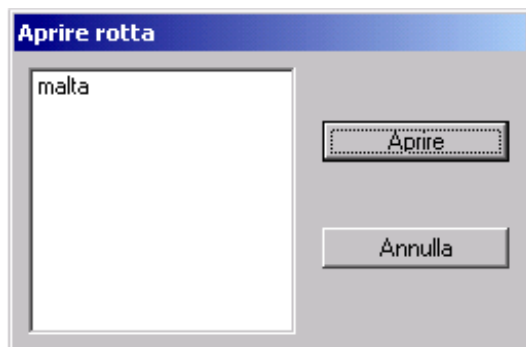
2.2.5 Menu - Rotta (Route)



2.2.5.1 Nuova (New)

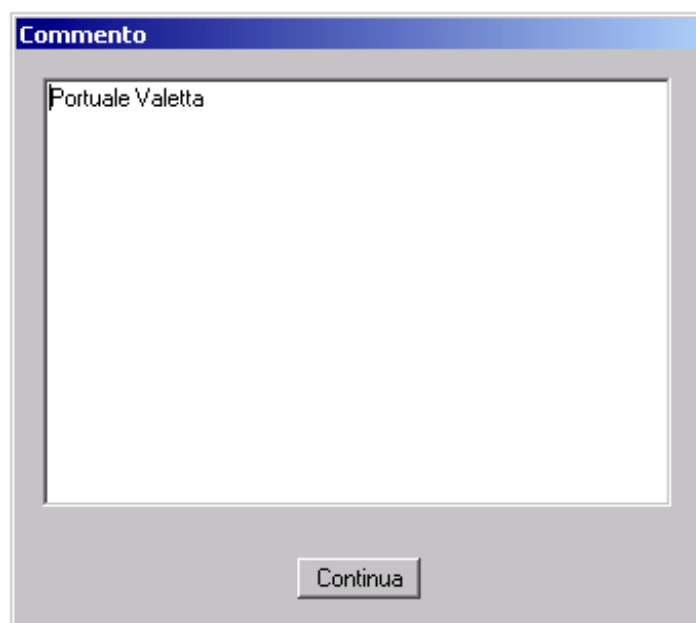
Pianifica una rotta nuova- questo menu cambia il cursore automaticamente a funzione del punto intermedio (waypoint). Punto intermedio possono essere messi ora col bottone del mouse giusto (vede 2.2.4.2). Clicca “Nuova (New)” disattiva altre rotte sullo schermo.

2.2.5.2 Aprire (Open)



“Aprire (Open)” permette di aprire esistente (salvate) rotte- il primo punto intermedio (waypoint) è esposto sul centro dello schermo.

NOTA: Se un'annotazione dell'utente è stata entrata su una rotta, il testo appare nella finestra d'inizio quando la rotta riferita è aperto. Cliccando “Continua” la finestra chiuderà e la rotta apparirà sullo schermo.



2.2.5.3 Salvare (Save)



Salva rotte nuove o corretteo.

2.2.5.4 Chiuder (Close)

Attivi “Chiuder (Close)” per rimuovere la rotta dallo schermo

2.2.5.5 Invertire (Reverse)

Attivi “Invertire (Reverse)” esporre rotta in inverso. Il punto intermedio (waypoint) ultimo ora diviene il primo e viceversa. E raccomandato salvare la rotta invertita sotto un nome dell'archivio diverso.

2.2.5.6 Info rotta (Info Route)

WP	Latitudine	Longitudine	Cap	Distanza
1	47°37,968 N	9°21,461 E	005 °	0,86 nm
2	47°38,828 N	9°21,581 E	131 °	0,56 nm
3	47°38,464 N	9°22,211 E	017 °	0,72 nm
4	47°39,153 N	9°22,521 E	121 °	0,67 nm
5	47°38,811 N	9°23,380 E	220 °	0,73 nm
6	47°38,249 N	9°22,683 E	131 °	1,51 nm
7	47°37,254 N	9°24,375 E	232 °	0,68 nm
8	47°36,832 N	9°23,581 E	107 °	1,42 nm
9	47°36,426 N	9°25,604 E	209 °	0,54 nm
10	47°35,955 N	9°25,218 E	000 °	0,00 nm

Tempo stimato kn = **0 giorni 1 ore 1 min**

Rotta : bodensee 2

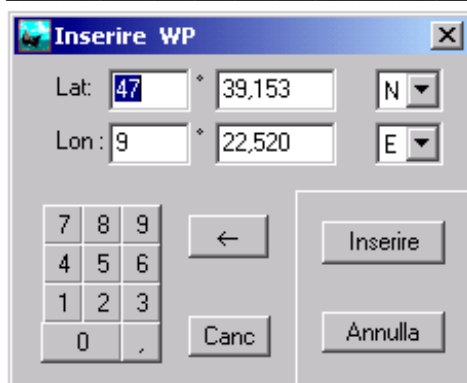
Somma di WP : 10

Distanza totale : 7,70 nm

Attivi "Info Rotta (Info Route)" per ottenere tutte le informazioni sulla rotta, posizione, corso e distanza. Il punti intermedi (Waypoints) possono anche essere cambiati, cancellati o aggiunti manualmente.

Selezionando un punto intermedio (waypoint), i pulsanti "Cambiare WP (Change WP)" e "Cancelli WP (Delete WP)" saranno attivati.

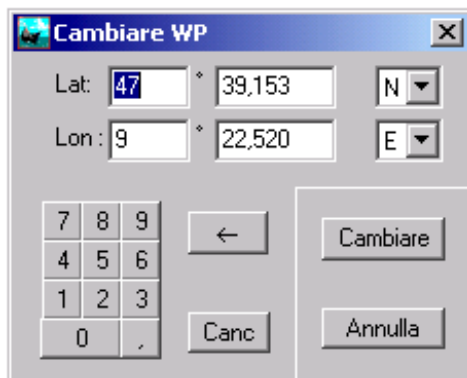
- a) "Inserire WP (Add WP)" permette di aggiungere manualmente un punto intermedio (waypoint) nuovo dopo il punto intermedio (waypoint) selezionato. Una finestra "Inserire WP (Add WP)" si apre,



nella quale si inserisce la posizione del punto intermedio (waypoint) nuovo. Con "Inserire (Add)" queste coordinate nuove saranno aggiunte. I punti intermedi seguente allora riceveranno un numero nuovo.

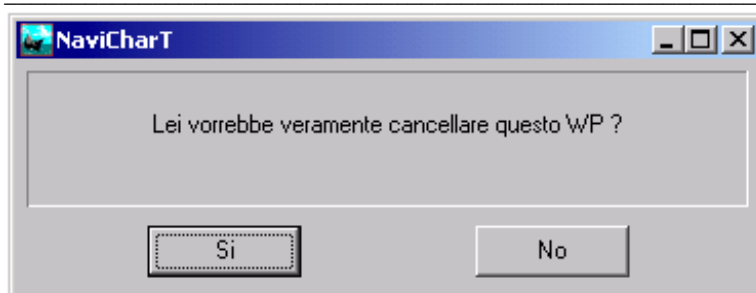
Se nessun punto intermedio (waypoint) è stato selezionato, il punto intermedio nuovo sarà automaticamente l'ultimo.

b) Cliccando "Cambiare WP (Change WP)" si ha la possibilità ora di cambiare manualmente la posizione del punto intermedio. Si apre una finestra,



nella quale le coordinate di latitudine e longitudine possono essere cambiate. Cliccando "Cambiare (Change)" la posizione nuova è salvata e la finestra chiuderà.

c) Con "Cancella WP (Delete WP)" il punto intermedio selezionato può essere cancellato: Dopo che si conferma,



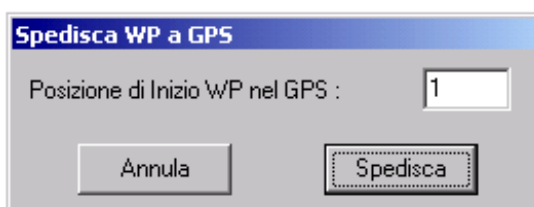
il punto intermedio è definitivamente cancellato. I punti intermedi seguente allora riceveranno un numero nuovo.

Nel campo d'informazioni "Tempo stimato (Estimated time by)" si può determinare il tempo per coprire il tragitto della rotta. Inserendo la velocità dello yacht il tempo calcolato può essere letto.

Nel campo d'informazioni "combustibile necessario", il combustibile usato nei viaggi passati può essere elencato col il tragitto percorso prima della partenza. Per valutare il combustibile necessario per il tragitto elencato, inserire l'uso medio del combustibile della nave.

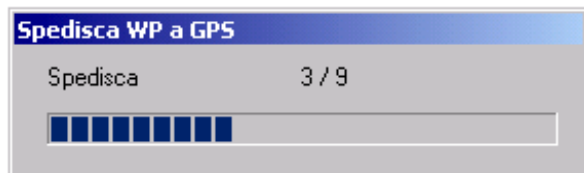
Attivando "Rotte trasferite all'attivazione PC → GPS", l'informazione della rotta è trasmessa al GPS attivo. Per leggere i dati, il GPS deve sostenere la frase "WPL". Per favore è consapevole che la frase "WPL" è attivata sul GPS come pure nel nostro programma di navigazione "NaviCharT" nella finestra "NMEA 0183 Produzione *COM x" (Vede "Regolazione NMEA (NMEA Settings)" sotto 2.2.7.2).

Quando attiva "PC → GPS"



la finestra "Spedisca WP a GPS (Send WP to GPS)" apre e vi sarà domandato di indicare il numero della posizione del primo punto intermedio nel GPS.

Fondamentalmente, tutto l'elenco dei punti intermedi elencati nella finestra "Info Rotta (Info Route)" è trasmesso al GPS da che segue che tutti i punti intermedi seguenti sono numerati e trasmessi. Le posizioni già esistente nel GPS sono trascritte.



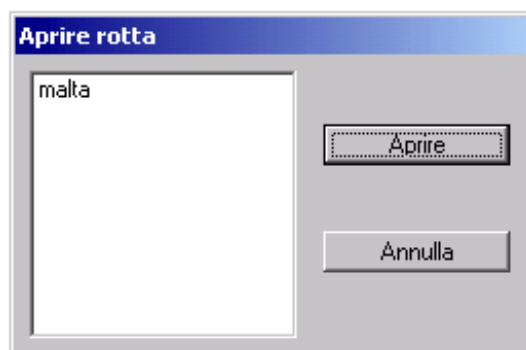
Con la barra d'informazione riporti, si vede la continuità del trasferimento dei punti intermedi al GPS. La finestra chiude appena il trasferimento è finito.

Cliccando "Chiuder (Close)" la finestra "Info Rotta" è chiusa ed si è ora di nuovo nell'attività normale del programma di navigazione "NaviCharT."

2.2.5.7 Commento (Comment)

Con "Commento (Comment)" commento individuale riguardo a la rotta già salvata può essere entrato.

Cliccando "Commento (Comment)" la finestra "Aprire rotta (Open Route)" apre, selezionare la rotta per la quale il Suo commento è stato entrato.



Dopo che scegliete la rotta cliccate "Aprire" ed una finestra apre in quale può entrare il vostro commento.



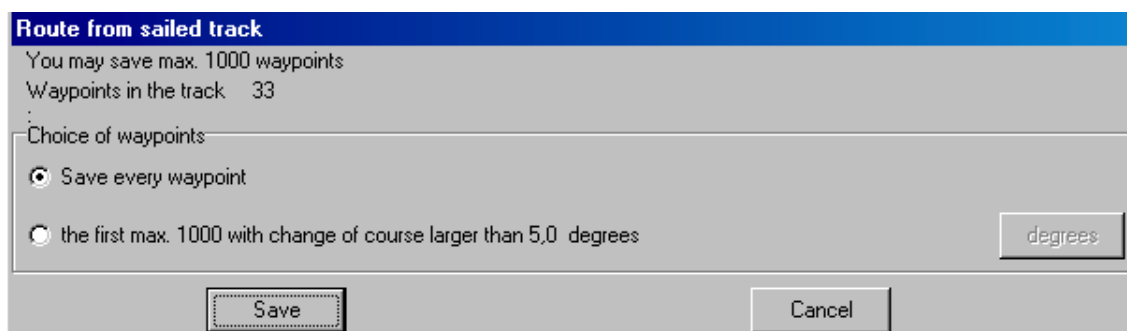
Cliccate “Salva” il testo entrato sarà associato alla rotta interessata. La finestra allora chiuderà automaticamente.

2.2.5.8 Rotta da un Itinerario Veleggiato.

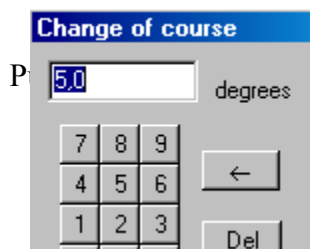
" Rotta da un Itinerario Veleggiato " offre la possibilità di integrare un rotta esistente in una rotta nuova. Prima, secondo 2.2.8.2 (Vista Track) apri la rotta veleggiata che dovrebbe essere attivata come la rotta. Una volta questa rotta è stata esposta sullo schermo, cliccando il pulsante sinistro sul " Rotta da un Itinerario Veleggiato" nel menu principale "Rotta" si attivare. La finestra " Rotta da un Itinerario Veleggiato" si apre Allora può scegliere tra:

a) converte ciascuno punto di posizione singolo del Itinerario Veleggiato in una Rotta.

b) che il (massimo 1000) primi punti del itinerario con cambio di rotta superiore al X. gradi

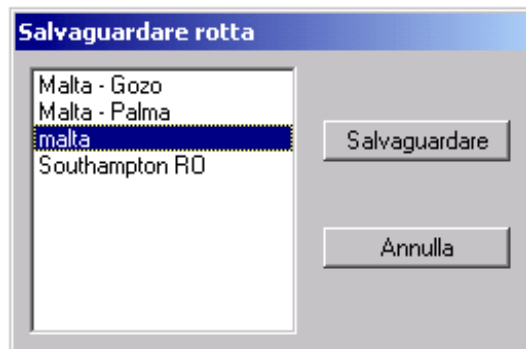


Cliccando "gradi," si apre un'altra finestra ancora



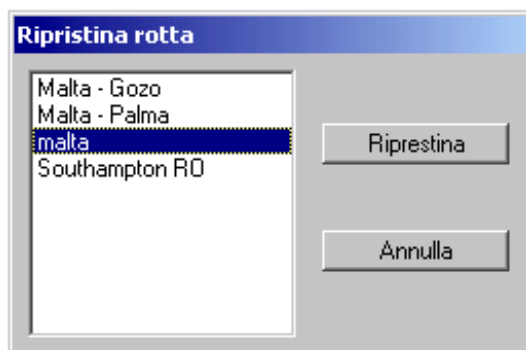
al quale desidera cambiare il punto intermedio (waypoint).

2.2.5.9 Salvaguardare rotta (Backup Route)



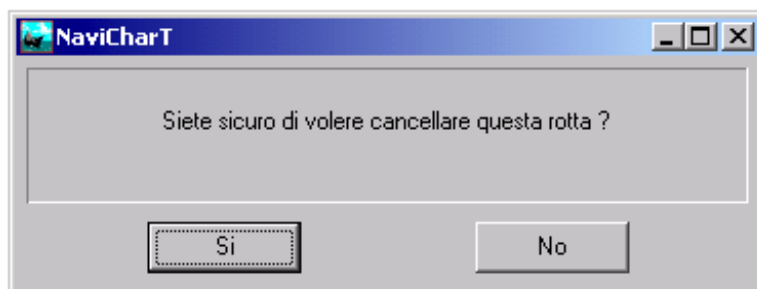
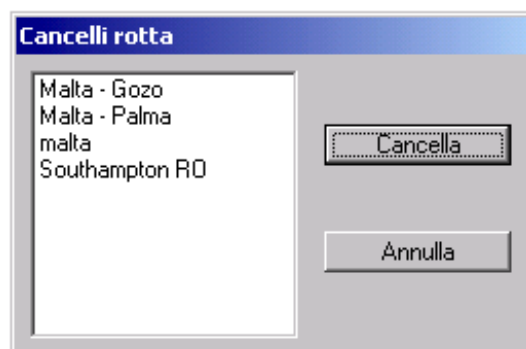
Attivi "Salvaguardare" salvera la rotta sul lettore A:

2.2.5.10 Ripristina rotta (Restore Route)



Attivi “Ripristina rotta (Restore Route)” recuperare la rotta da lettore A: / e la salvera su disco fisso nell'elenco *Navichart / Rotta* (Navichart/Route).

2.2.5.11 Cancelli rotta (Delete Route)



Attivi “Cancella” cancellare ha rotta salvata .

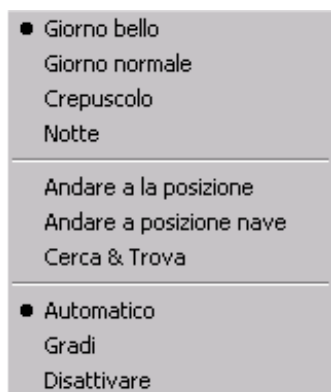
2.2.5.12 Cancelli MOB (Delete MOB)

Attivi “Cancelli MOB (Delete MOB)” cancellare il simbolo (Uomo in Mare) (descrizione particolareggiata dell'MOB (Uomo in Mare) funzione in 2.5).

NOTA:

L'attivazione della funzione “MOB” può solo essere cancellata se prima la funzione “Andare a MOB (Go to MOB)” è stata attivata e interrotta da “Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)” nel menu “Navigatore (Navigator)”. Solo dopo di questo, può la funzione “Cancelli MOB (Delete MOB)” essere eseguito nel menu “Rotta (Route)”.

2.2.6 Menu - Option



Nel menu “Option” può scegliere da 4 livelli diversi di colore e luminosità per lo schermo secondo il giorno e le condizioni della luce cliccando sul mouse.

2.2.6.1 Giorno bello (Bright Day)

Adattamento della luminosità dello schermo a “Giorno bello (Bright Day)”.

2.2.6.2 Giorno normale (Normal Day)

Adattamento della luminosità dello schermo a “Giorno normale (Normal Day)”.

2.2.6.3 Crepuscolo (Dusk)

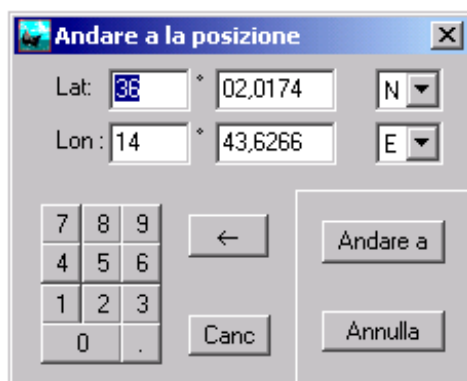
Adattamento della luminosità dello schermo a “Crepuscolo (Dusk)”.

2.2.6.4 Notte (Night)

Adattamento della luminosità dello schermo a “Notte (Night)”.

2.2.6.5 Andare a la posizione (Go to Position)

Ti permette di andare a alcuna posizione scelta quale sarà esposto al centro dello schermo (solo possibile nella maniera della pianificazione) (Planning Mode).

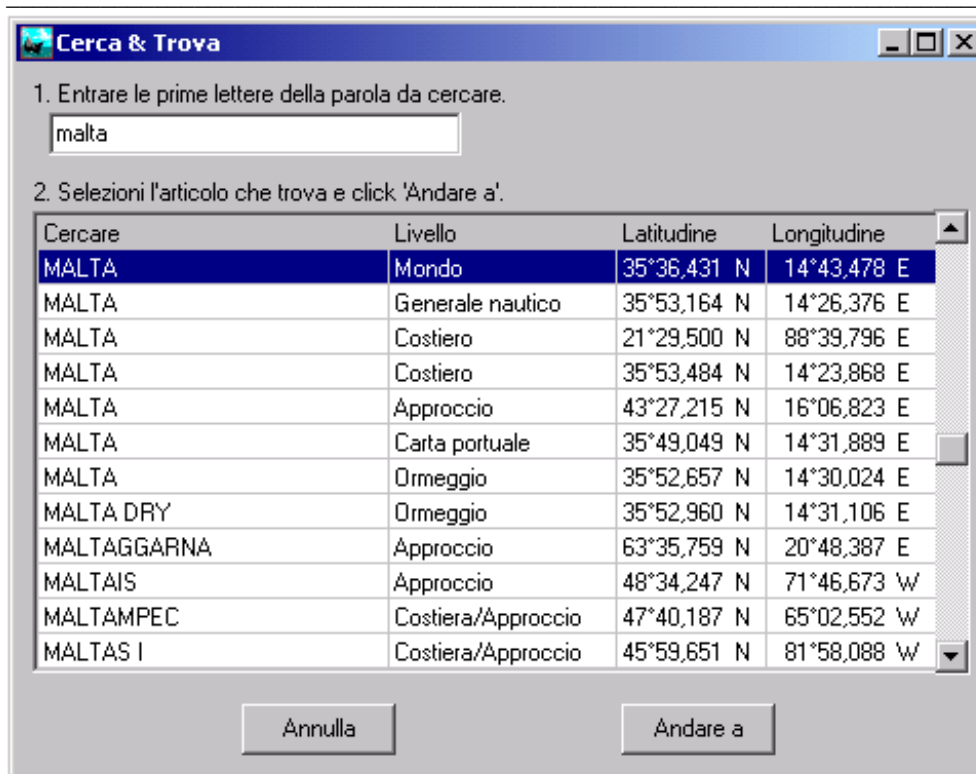


2.2.6.6 Andare a posizione nave (Go to Ship Position)

Cliccando “Andare a posizione nave (Go to Ship Position)” la posizione corrente della nave è esposta al centro sullo schermo (Solo possibile nella maniera della pianificazione) (Planning Mode).

2.2.6.7 Cerca & Trova (Search & Find)

Con “Cerca & Trova (Search & Find)” ha la possibilità di cercare con parole chiave e chiamarli su alla posizione corrispondente sulla carta.



Quando attiva questa funzione, la finestra “Cerca & Trova (Search & Find)” apre. Nel campo 1, ha la possibilità a entrata una nozione della ricerca. Immediatamente, la nozione ricercata e esposto nel campo 2. Dopo che scegliete la parola interessata, cliccando “Andare a” la nozione appare al centro dello schermo. Questa funzione può essere ripetuta tanto spesso quanto Lei vuole.

Cliccando “Annulla” la finestra aperta è chiusa ed si è ora di nuovo nell'attività normale del programma di navigazione “NaviCharT”.

NOTA: La funzione “Cerca & Trova (Search & Find)” può solo è chiamato su nel modo di pianificazione.

Con le funzioni seguenti la griglia di longitudini / latitudini possono essere attivate o completamente disattivate. Solo una funzione possono attivare.

2.2.6.8 Automatico (Automatic)

Cliccando “Automatico (Automatic)” la griglia di longitudini / latitudini sono adattate automaticamente alla scala scelta.

2.2.6.9 Gradi (Degree)

Cliccando “Gradi (Degree)” la griglia di longitudini / latitudini sono sempre uno grado (1°).

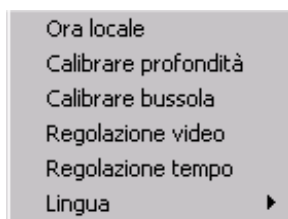
2.2.6.10 Disattivare (None)

Cliccando “Disattivare (None)” la griglia di longitudini / latitudini sono disattivate completamente.

2.2.7 Menu - Configurazione (Setup)

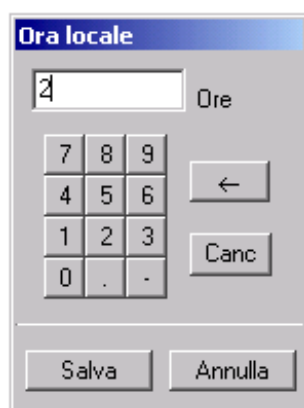


2.2.7.1 Regolazione generale (General Settings)



Con “Regolazione generale (General Settings)” i parametri individuali delle funzioni sequenti possono essere entrati.

2.2.7.1.1 Correzione a UTC (Correction to UTC)



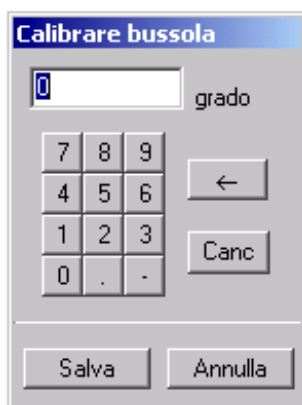
Con “Correzione a UTC (Correction to UTC)” una differenza del ora individuale a l'ora UTC (GMT) può essere adattata o cambiata. Quando si connette il programma di navigazione “NaviCharT” a un GPS ricevitore e NMEA produzione del dati è attivata, la data ed il tempo è esposto nella finestra “Generale (General)” (vede 2.2.9.1) via il comando “ZDA” o “RMC”.

2.2.7.1.2 Calibrare profondità (Depth Offset)



Con “Calibrare profondità (Depth Offset)” il dati della profondità ricevuti dal ricevitore acustico dell'eco possono essere messi a punto. Questo serve lo scopo di inserire alcuna differenza tra la linea dell'acqua e il trasmettente di ricevitore acustico dell'eco così si calibra l'informazioni della profondità esatta dei dati sullo schermo (vede 2.2.9.2).

2.2.7.1.3 Calibrare bussola (Compass Offset)



1. Con “Calibrare bussola (Compass Offset)” si può inserire alcuna differenza in deviazione della bussola così si abilita informazioni precise dei dati bussola sullo schermo.
2. “Calibrare bussola (Compass Offset)” include allineamento del simbolo “NAVE” (Navigation Mode) in maniera di navigazione quando si attiva la funzione pilota

automatico (**quando nessuna** bussola è disponibile o collegata) (vede 2.3.1.7 “Tolleranza del corso (Course Tolerance)”). Questo è applicabile quando si attiva “Bussola NMEA disponibile (NMEA Compass available)” senza una bussola disponibile o collegata (vede 2.2.7.2 “Regolazione NMEA (NMEA Settings)”).

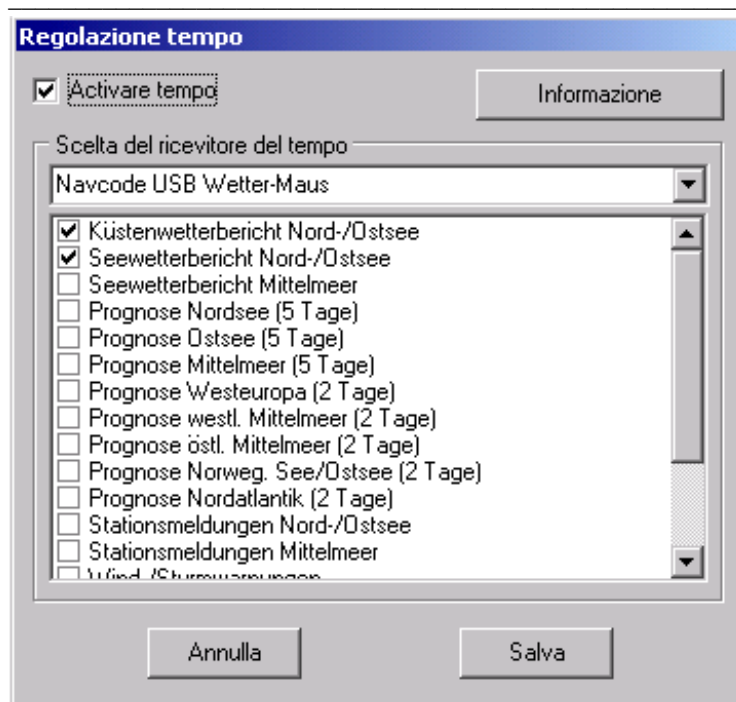
2.2.7.1.4 Regolazione video (Display Settings)



Con “Regolazione video (Display Settings)” si può aggiustare o cambiare la grandezza dello schermo in qualunque momento.

2.2.7.1.5 Regolazione tempo (Weather Settings)

Cliccando su “Regolazione tempo (Weather Settings)” il modulo del tempo integrato può essere attivato o disattivato. Il ricevitore del tempo, collegato all'USB Com-Port può essere letto e l'informazioni visualizzata.



Nella finestra “Regolazione tempo (Weather Settings)” le regolazioni devono essere fatte:

- a) La funzione “Attivare tempo (Activate Weather)” permette di attivare o disattivare il modulo del tempo nel programma di navigazione “NaviCharT”. Appena si è scelto e dopo che si clicca salva, il modulo del tempo è attivato.
- b) La funzione “Scelta del ricevitore del tempo (Choice of weather receiver)” permette di scegliere il ricevitore il quale deve emettere l'informazioni al programma di navigazione “NaviCharT”. L'elenco delle aree marittime per il ricevitore del tempo interessato può ora essere attivato o disattivato secondo la vostra scelta ed il vostro bisogno.
- c) Nella finestra sopra, Il ricevitore del tempo che ha selezionato sarà esposto. Secondo i vostri desiderio o , con click del pulsante sinistro può selezionare quelli per attivare o disattivare. L'informazione ricevuta per le aree elette sarà salvata nell programma di navigazione “NaviCharT” e può essere richiamato in qualunque momento (vede 2.2.8.4 “Cronistoria tempo (Weather historic)” e 2.2.9.5 “Tempo (Weather)”).

Cliccando “Informazione” si ha la possibilità di richiamare informazioni dei vari ricevitori del tempo ed il loro fabbricante.

Per il momento questo è solo possibile con:

NAVCODE Wetter - Maus (www.navcode.de)

*Trapp Navtronic * Mainstraße 8d * D - 45786 MARL*

Cliccando “Annulla (Cancel)” la finestra “Regolazione tempo (Weather Settings)” si chiude. Le regolazione precedenti rimarranno comunque.

Cliccando “Salva (Save)” le regolazioni saranno salvate e la finestra “Regolazione tempo (Weather Settings)” si chiude automaticamente.

SUGGERIMENTO: In ordine che il programma di navigazione “NaviCharT” può riconoscere il tempo ricevuto, le apparecchiature esterne devono essere installate correttamente. Più informazioni possono essere trovate nel manuale dell'utente delle apparecchiature usate.

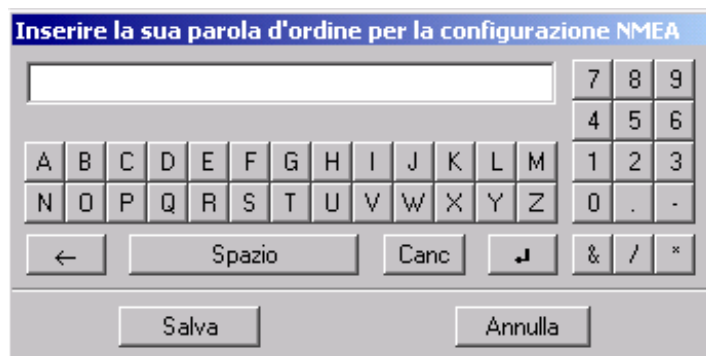
2.2.7.1.6 Lingua (Language)



“Lingua (Language)” permette di selezionare la lingua propria. Tutti i messaggi e comunicazioni del programma saranno allora nella lingua scelta.

2.2.7.2 Regolazione NMEA (NMEA Settings (NMEA Sentence))

Attivate “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” e inserite parola d'ordine: **1 3 5** (senza spazio) per cambio delle configurazioni della hardware.





Dopo che si inserisce la parola d'ordine, cliccate “Salva” per andare a lo schermo di configurazione.

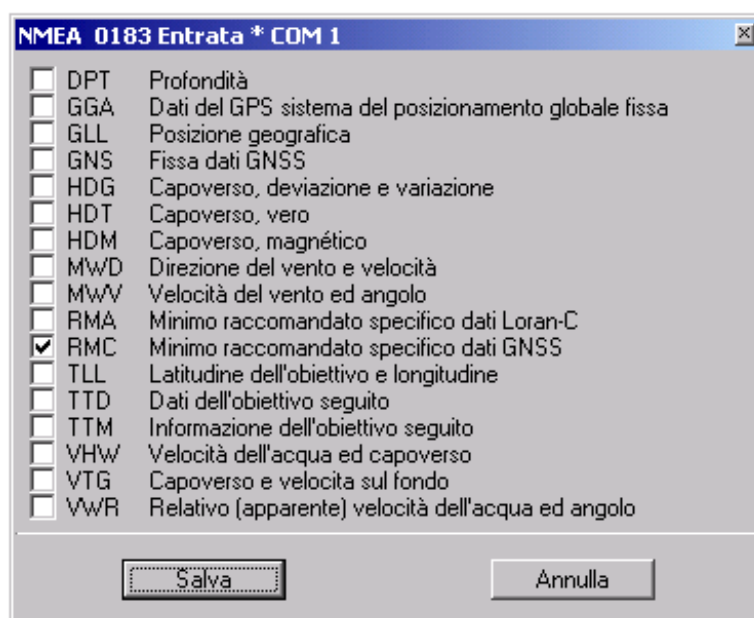


Questo schermo accentua il Suo raccordi di interfaccia COM attivi e vi permette di marcare le funzioni disponibili.

Bussola NMEA disponibile

Se c'è una bussola con NMEA 0183 dati attivi collegata al sistema “NaviCharT” questa opzione deve essere attivata. Attivazione della bussola cambia il simbolo della nave da un cerchio  a una nave  con direzione della rotta - e permette il rilievo automatico della rotta anche quando i dati GPS sono persi temporaneamente.

Cliccando “Entrata (Input)” sul raccordo COM, la finestra “NMEA 0183 Entrata * COM x (NMEA 0183 Input * COM x)”.



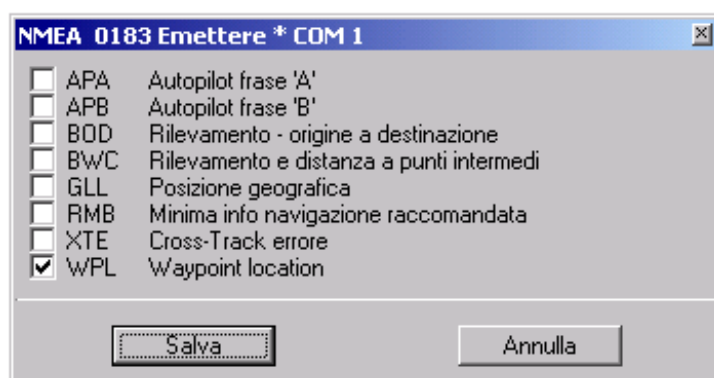
in quale i pacchetti dati richiesti e disponibili (frase)(Sentence) possono essere attivati da suo raccordo periferico a “NaviCharT”. Vede manuali dell'utente del raccordo periferico per dettagli dei pacchetti dati disponibile.

La maggior parte delle unità di raccordo periferico richiede l'attivazione dei pacchetti dati (Vede anche descrizione del NMEA norma in 3.1).

Clicca “Salva” per salvare questa configurazione. (Vede 3.4.2 “Scelta di NMEA Sentenza (Choice of NMEA Sentences)”).

Ciascun raccordo periferico dovrebbe essere connesso a un COM separato. **Comandi identici** (come “GLL” o altri) i quali sono prodotti da unità periferiche diverse devono **essere attivati su un solo COM.**

Cliccando “Emettere (Output)” su l raccordo COM, la finestra “NMEA 0183 Emettere * COM x (NMEA 0183 Output * COM x)” si apre,



e riferisce pacchetti dati disponibili (frasi)(sentences) da “NaviCharT” alla vostra unita periferica.

SUGGERIMENTO: Attivate solo pacchetti dati essenziali- questa parte del programma richiede risorse del sistema molto alte e può avere perciò un impatto negativo sulla velocità della gestione di “NaviCharT”. Consulta manuali dell'utente del unita periferica per stabilire quale comandi l' unita rispettiva periferica può leggere e processare.

Nel campo “Buffersize” avete la possibilità di adattare la lunghezza in “Bits” delle sequenze d'entrata / d'uscita. Molte apparecchiature NMEA hanno ordini programmati fissi, i quali non possono essere spenti o disattivati. Così in certe situazioni, l'entrata / l'uscita di ordini non possono essere letti e trattati completamente. In questi casi speciali è necessario adattare il “Buffersize”.

Con PC più vecchi, un “Buffersize” troppo grande può influenzare la gestione normale del programma di navigazione “NaviCharT”.

Di nuovo, con un “Buffersize” troppo piccolo non tutti gli ordini possono essere valutati. Un valore standard di: **300 caratteri** è stato definito. Dal esperienze, il valore è fra 200 fino a 500 caratteri. Se necessario, altri valori devono essere esaminati.

Clicca pulsante “Comunicazione (Configur)” (segnato con martello e chiave) per configurare il raccordo COM rispettivo.

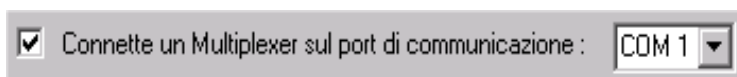


Standard di trasmissione per la molti apparecchiature periferiche sono:

BaudRate: 4800 Parita: no_parity DataBits: databits8 StopBit: stop1

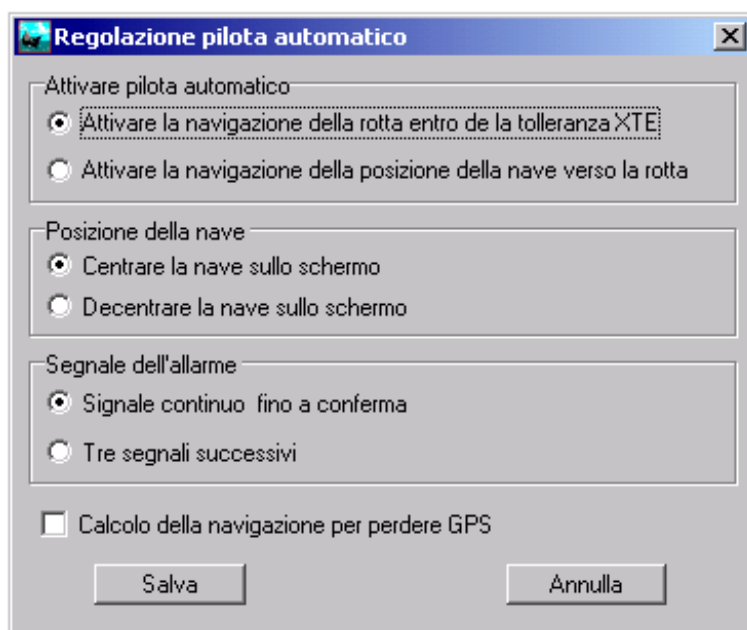
(vede anche la descrizione dei termini “RS-232” in 3.2)

Consulti manuali dell'utente rispettivi per determinare la velocità e genere di comunicazione del rispettivo periferico. Clicca “Configurare” per salvare regolazione (Vede 3.4.3 “NMEA protocollo della trasmissione / BaudRate (NMEA transmission protocol / BaudRate)”).



L'Attivazione di “Multiplexer” automaticamente disattiva la configurazione precedente di tutti i raccordi NMEA connessi. Il Multiplexer prende il controllo dello scambio di dati tra “NaviCharT” e i strumenti (vede 5. “Multiplexer”).

2.2.7.3 Regolazione pilota automatico (Autopilot Settings)



Con “Regolazione pilota automatico (Autopilot Settings)” le seguenti regolazioni possono essere effettuati:

2.2.7.3.1 Attivare pilota automatico (Autopilot Start)

- a) *Attivare la navigazione della rotta entro de la tolleranza XTE (Start Navigation from Route inside XTE-Tolerance):* Pilota automatico può solo essere attivato da punto intermedio 1 o entro la rotta +- XTE Tolleranza.
- b) *Attivare la navigazione dell posizione della nave verso la rotta (Start Navigation from ship Position to Route):* Pilota automatico può essere attivato da posizione della nave corrente con rotta automatica a punto intermedio (waypoint) 1.

AVVERTIMENTO: Rotta pilota automatico a punto intermedio 1 è un linea diritta senza considerazione di ostacoli sulla rotta.

RACCOMANDIAMO: Operazione pilota automatico solo a “Attivare la navigazione della posizione della rotta (Start Navigation from Route)”.

2.2.7.3.2 Posizione della nave (Ship Position)

- a) Centrare la nave sullo schermo.
- b) Decentrare la nave sullo schermo.

Con l'attivazione di uno o l'altro punto si può scegliere se la posizione della sua nave nella maniera di navigazione è centrata su schermo o se è decentrata.

2.2.7.3.3 Segnale dell'allarme (Alarm Signal)

- a) Segnale continuo fino a conferma.
- b) Tre segnali successivi.

Questa opzione vi permette di regolare il Segnale dell'Allarme a continuo (segnale continuo fino a conferma) o a 3 segnali successivi.

IMPORTANTE: Nessuno segnale suona quando ritorna la Tolleranza-XTE. Da una deviazione nuova i segnali sono attivati di nuovo.

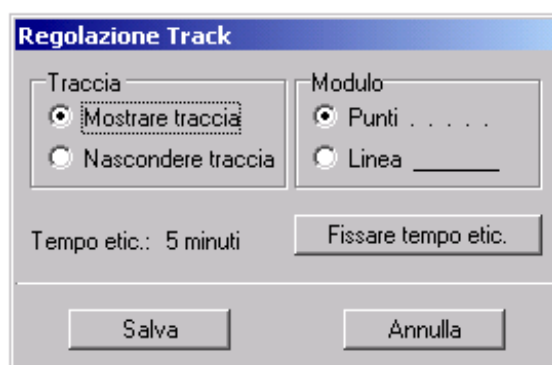
2.2.7.3.4 Procedere calcolo della navigazione per perdere GPS

(Proceed Navigation Reckoning by Losing GPS)

Questo permette ulteriori calcoli della rotta quando il pilota automatico è attivato ed in caso che c'è provvisorio / permanente fallimento del sistema GPS (accoppiamento automatico). Questa funzione è solo disponibile se una bussola che emette dati a norma NMEA 0183, è collegata a "NaviCharT". Se il pilota automatico è disattivato non può essere riattivato senza ricevimento di dati GPS.

Clicca "Salva" per salvare configurazione.

2.2.7.4 Regolazione Track (Track Settings)



Questa funzione vi permette di vedere (su schermo) la rotta attuale della nave "Mostrare traccia" o non "Nascondere traccia" e per determinare la frequenza di aggiornamento "Tempo Etichetta".

Scegliendo "Punti (Dots)" o "Linea (Line)", ha la possibilità vedere la rotta coperta. Attivando "Punti (Dots)" un punto rosso sarà messo ciascuno minuto alla posizione della nave corrispondente sulla carta. Attivando "Linea (Line)" la rotta coperta sarà mostrata da una linea continua rossa.

Clicca "Salva" per salvare configurazione.

2.2.7.5 Regolazione vettore (Vector Settings)

Vettore di rotta

2.2.7.5.1 Vettore di rotta (Course Vector)

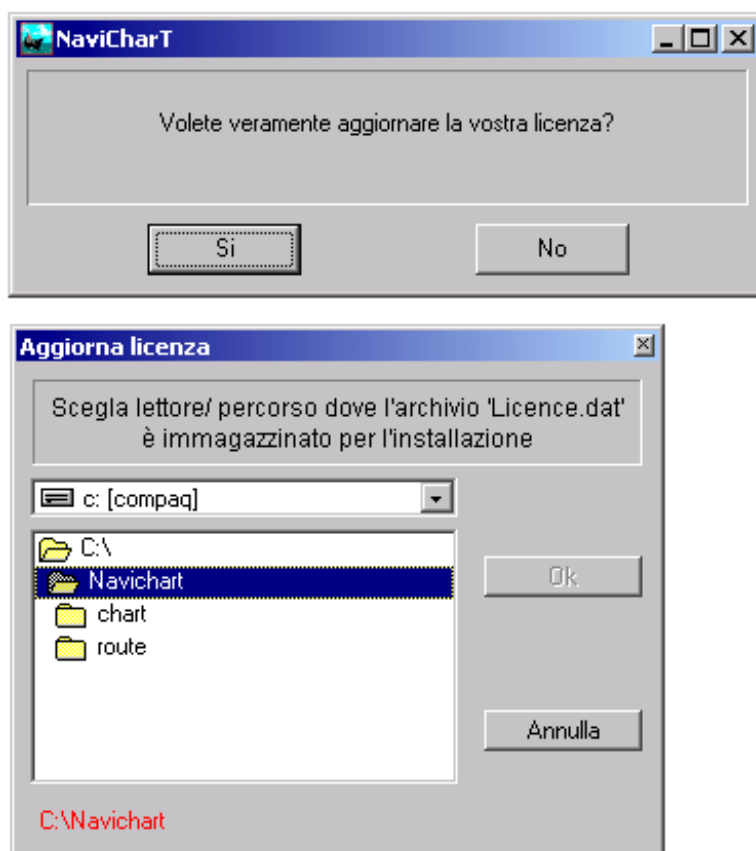
Attivando “Vettore di rotta (Course Vector)” la rotta avanti della nave è rappresentato da una linea. Purché c'è una bussola integrata che può emettere dati di entrata a norma NMEA 0183 ei Dati “RMA”, “RMC”, “VTG” sono attivati nel programma di navigazione “NaviCharT” (vede “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” sotto 2.2.7.2).

2.2.7.6 Aggiorna le carte (Chart Update)



Come mostrato sopra noi raccomandiamo che si installa le carte marittime (fornite da DigiSoft) sul disco fisso.

2.2.7.7 Aggiorna licenza (Licence Update)



Con “Aggiorna licenza (Licence Update)” si può installare la licenza acquistata da DigiSoft GmbH & Co. KG. DigiSoft consegnerà la licenza (**Licence.dat**) per E-mail su ricevuata del Vostro ordine. Quando si installa la licenza, il seguente potrebbe accadere:

1. Avete ancora una licenza valida.

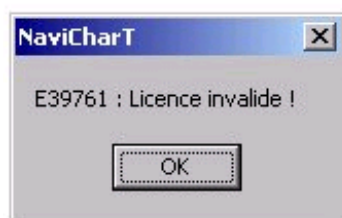
- a) Cliccando “Aggiorna licenza (Licence Update)” nel menu “Configurazione (Setup)”, la finestra “Aggiorna licenza (Licence Update)” apre dopo la conferma. In questa finestra si può scegliere in quale archivio sarà localizzata la licenza consegnata da DigiSoft GmbH & Co. KG. Dopo che scegliere l'archivio e cliccando su “Ok” la licenza sarà installata. Dopo una installazione riuscita della licenza il programma sarà chiuso automaticamente e deve essere ricominciato. Il programma

di navigazione “NaviCharT” può essere usato da Voi per il periodo della licenza nuovo.

- b) Cliccando su “Annulla” nella finestra “Aggiorna licenza (Licence Update)” la finestra aperta è chiusa ed si è ora di nuovo nell'attività normale del programma di navigazione “NaviCharT”.

2. La licenza per il programma di navigazione “NaviCharT” è scaduta.

Quando il programma di navigazione “NaviCharT” inizia, la comunicazione dell'errore seguente è visibile:



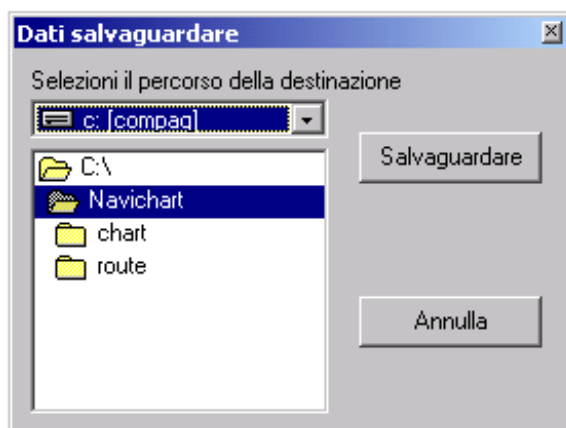
- a) Cliccando su “Ok” la finestra “Aggiorna licenza (Licence Update)” apre in quale si può scegliere in quale archivio sarà localizzata la licenza consegnata da DigiSoft GmbH & Co. KG. Dopo che scegliete l'archivio e cliccate su “Ok” la licenza sarà installata. Dopo che installazione riuscita della licenza il programma sarà chiuso automaticamente e deve essere ricominciato. Il programma di navigazione “NaviCharT” può essere usato da Voi per il periodo della licenza nuovo.
- b) Cliccando su “Annulla” nella finestra “Aggiorna licenza (Licence Update)” la finestra aperta è chiusa e il programma di navigazione “NaviCharT” è chiuso.

ATTENZIONE: Non provate mai di evadere una licenza necessaria manipolando o modificando i dati del sistema. In primo luogo, questa non funzionerà, in

secondo luogo il sistema è controllato via l'ora UTC del GPS. In caso di entrata di dati del tempo sbagliati di questo genere, potrebbe essere necessario che si configura (Format) il vostro disco fisso completamente. (Vede 6.1 “Messaggio Errore E30210 (Error Messages E30210)”.

2.2.7.8 Dati salvaguardare (Data Backup)

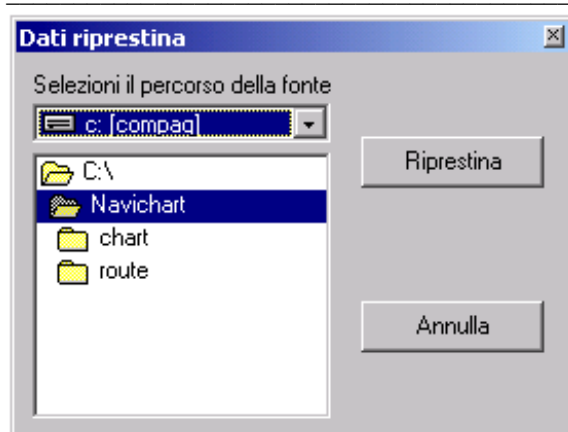
Con questa funzione dati personali come traccia, marchi, MOB-Data, e regolazioni del programma sono salvati.



- a) Cliccando su questa funzione, la finestra “Dati salvaguardare (Data Backup)” apre e si può scegliere l'archivio di destinazione su quale il dati dovrebbe essere salvati. Cliccando “Salvaguardare”, il dati sono copiati e salvati sul drive concernato. Dopo di questo, la finestra chiude ed si è di nuovo nell'attività normale del programma di navigazione “NaviCharT”.
- b) Cliccando su “Annulla (Close)” la finestra aperta è chiusa ed si è ora ancora una volta nell'attività normale del programma di navigazione “NaviCharT”.

2.2.7.9 Dati riprestina (Data Restore)

Con questa funzione, Dati salvati saranno ripristinati sul disco fisso.

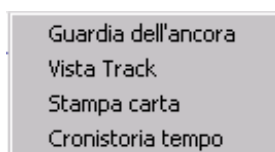


- a) Cliccando questa funzione, la finestra “Dati ripristina (Data Restore)” apre e si può scegliere l'archivio dove sono i dati salvati. Cliccando “Ripristina” i dati sono ripristinati nell'archivio del programma di navigazione “NaviCharT”. Se non ci sono nessun dati salvato nel l'archivio della fonte, il bottone “Ripristina” non può essere attivato. Dopo di questo, la finestra chiude ed si è di nuovo nell'attività normale del programma di navigazione “NaviCharT”.

CAUTELA: Il dati esistente nel archivio “NaviCharT” saranno rimpiazzati con ripristina.

- b) Cliccando “Annulla” la finestra aperta è chiusa ed si è ora ancora una volta nell'attività normale del programma di navigazione programma “NaviCharT”.

2.2.8 Menu - Funzione (Function)



2.2.8.1 Guardia dell'ancora (Anchor Guard)



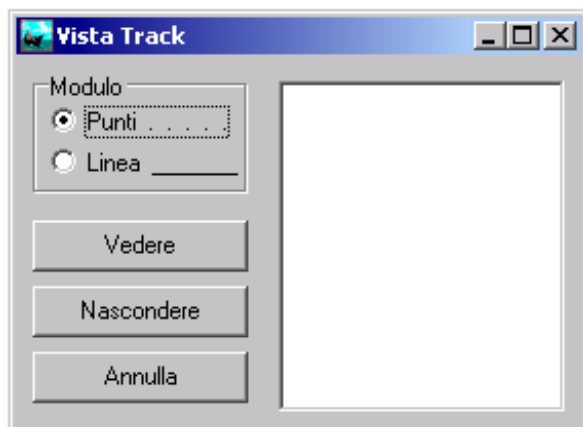
“Guardia dell'ancora (Anchor Guard)” è una funzione di sicurezza e serve per la soprintendenza automatica della posizione della nave da un moto di deriva eventuale. Quando si attiva questa funzione, si deve mettere la vostra tolleranza del moto propria massima in NM. Quando si attraversa questi moto massimo un suono di allarme segnala il quale deve essere confermato. Dopo che si conferma, il “Guardia dell'ancora (Anchor Guard)” si ferma e deve essere attivato di nuovo se necessario.



Questo funzione può essere disattivato cliccando “Uscita”.

SUGGERIMENTO: Un massimo di 5 NM può essere messo come tolleranza del moto.

2.2.8.2 Vista Track (Track View)



“Vista Track (Track View)” permette esposizione delle rotte già coperte. Per attivare “Vista Track (Track View)” una finestra apre, in quale può essere scelto per quale periodo la rotta coperta deve essere rappresentata. Per scegliere il periodo corrispondente e cliccando “Vedere” la rotta appare sullo schermo.

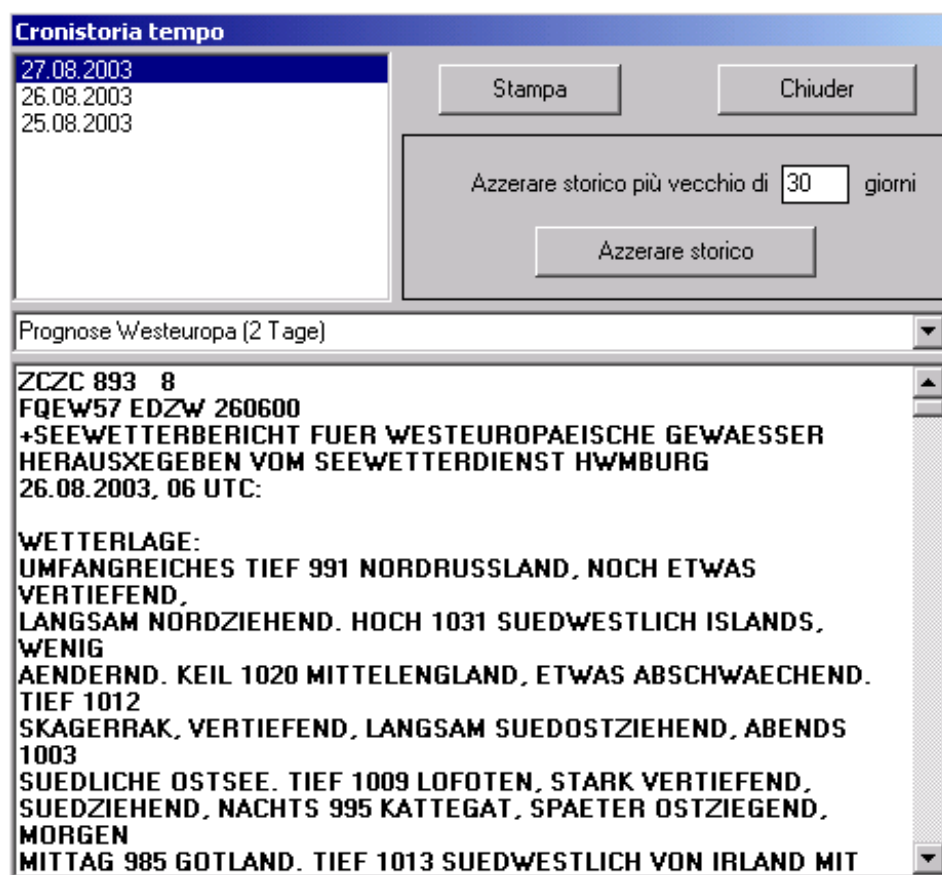
Questa funzione sarà disattivata cliccando “Nascondere” nella finestra “Vista Traccia (Track View)”.

SUGGERIMENTO: Questa funzione “Vista Traccia (Track View)” può solo essere selezionata nella maniera di Pianificazione.

2.2.8.3 Stampa carta (Print Chart)

Cliccando “Stampa carta (Print Chart)” la carta visualizzata sullo schermo può essere stampata. Questo schermo copia (snapshot) è adattato alla carta configura e stampa in formato laterale.

2.2.8.4 Cronistoria tempo (Weather Historic)



Con questa funzione si ha la possibilità di vedere informazioni del tempo ricevute nel passato. Cliccando su “Cronistoria tempo (Weather Historic)” nel menu “Funzione (Function)” la finestra si apre nella quale si può scegliere liberamente, da quale giorno l’informazioni del tempo ricevute dovrebbe essere richiamato. Cliccando sul giorno interessato ed area marittima, l’informazione del tempo ricevuto appare nella finestra.

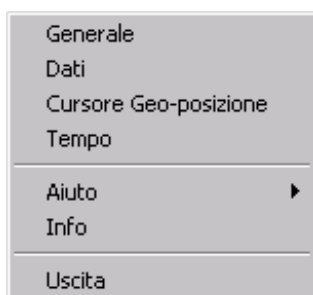
Cliccando “Stampa (Print)” l’informazione del tempo mostrata può essere stampata.

Cliccando “Azzerare storico (Clear historic)” si ha la possibilità di cancellare l’informazioni del tempo del mare, salvate dal passato. Inserendo il numero di giorni nella finestra “Azzerare storico più vecchio di giorni”, si immette il periodo di tempo dal quale il tempo storico dovrebbe essere cancellato. Cliccando “Azzerare storico (Clear historic)” e dopo un’ultima conferma, tutte l’informazioni che sono più

vecchie del periodo fisso di tempo sono cancellate. Queste informazioni sono cancellate definitivamente.

Cliccando su “Chiuder (Close)” la finestra “Cronistoria tempo (Weather Historic)” chiuderà ed si è ora di nuovo nell'attività normale della programma di navigazione “NaviCharT”.

2.2.9 Menu - Finestra (Window)



Nel menu “Finestra (Window)” finestre permanenti possono essere aperte o chiuse. Informazioni o aiuto può essere chiamato via.

2.2.9.1 Generale



Quando attiva “Generale” una finestra apre in quale UTC (GMT) data e tempo è esposto come pure la posizione attuale della nave in longitudine e latitudine ed la rotta attuale. In ordine che i abbia l'UTC esposto, sul GPS il comando “ZDA” o “RMC” deve essere attivato per la produzione dei dati. La finestra non può essere chiusa se i comandi “RMC” o “ZDA” sul GPS è disattivato (vede anche 2.2.7.1.1 “Correzione a UTC (Correction to UTC)”.

2.2.9.2 Dati (Data)

Dati	
CoG:	0 °
SoG:	0,0 kn
WaS:	0,0 kn
WiA:	0 °
WiS:	0,0 kn
Depth:	0,0 m
R WiA:	0,0 °
R WiS:	0,0 kn

Attivando "Dati (Data)" informazioni sono disponibili su Vero corso sul fondo, Velocità sul fondo, velocità in superficie, vero angolo del vento, vera velocità del vento, profondità (in metri), direzione relativa del vento e velocità relativa del vento, se i strumenti rispettivi sono collegati. Muovere il cursore su l'abbreviazione per vedere il loro significato.

2.2.9.3 Cursore Geo-posizione/Cursore Linea di navigazione/WP Geo-posizione

Attivando "Cursore Geo-posizione (Cursor Geo-Position) / Cursore Linea di navigazione (Cursor Navigation Line) apre un'altra finestra che si accenderà selezionando "Cursore Linea di navigazione (Cursor Navigation Line)" sotto menu principale "Cursore (Cursor)" (maniera di pianificazione). L'attivazione di "Cursore Geo-posizione (Cursor Geo-Position) / Cursore Linea di navigazione (Cursor Navigation Line)" non è salvato e necessita di essere attivato quando ricomincia "NaviCharT".

Cursore Geo-posizio...	
Lat :	1°02,671 N
Lon :	8°16,385 W
Rng:	2498,400 nm
Brg:	211,3 °

Cursore Linea navig...	
Lat :	59°06,229 N
Lon :	38°42,891 W
Rng:	2938,300 nm
Brg:	303,5 °

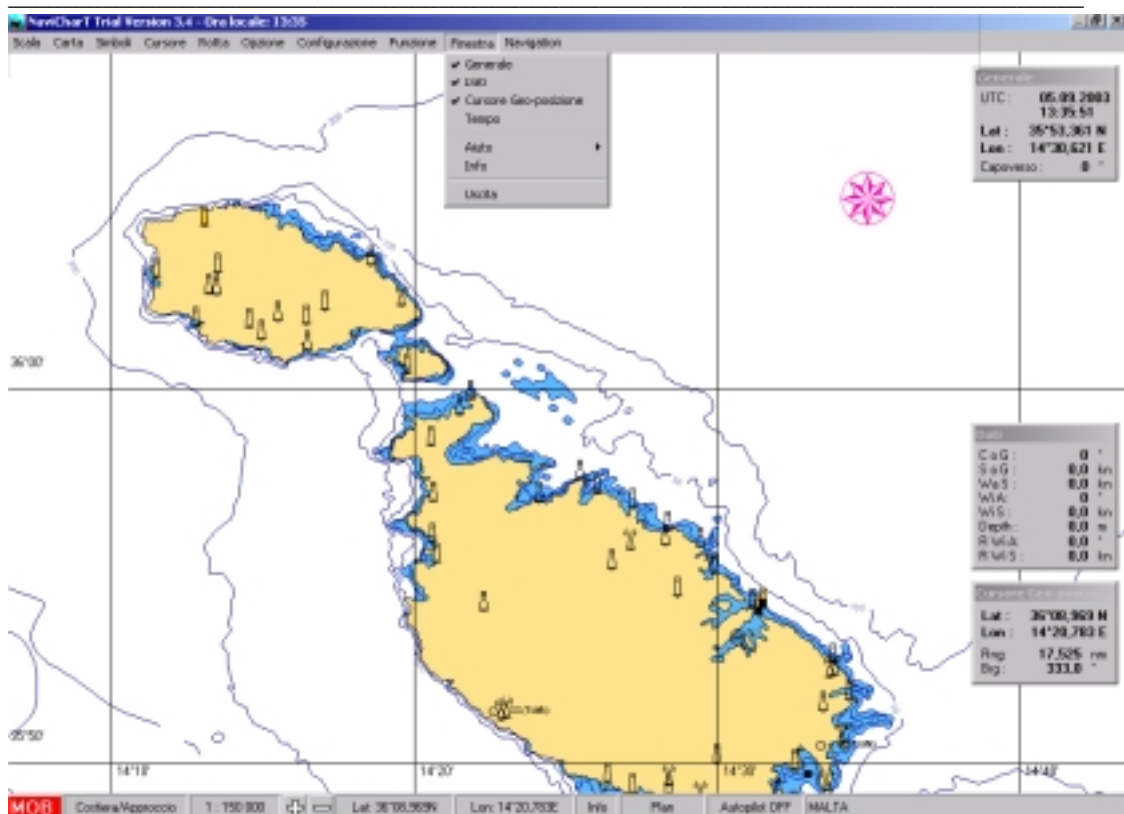
WP Geo-Position	
Lat :	23°29,593 N
Lon :	126°55,977 W
WP 10 to cursor	
Rng:	7641,200 nm
Brg:	257,6 °

-
- 1) Attiva “Cursore Geo-posizione (Cursor Geo-Position)” per darvi dati come posizionare di cursore e distanza in miglia nautici (NM) e Relevamento dalla posizione della nave al cursore.

 - 2) Attiva “Cursore Linea di navigazione (Cursor Navigation Line)” per darvi gli stessi dati ma con una linea di navigazione - questa maniera vi permette (Cliccando bottone destro del mouse) mettere un punto intermedio (waypoint) provvisorio ed ottiene dati come posizione del cursore e distanza in miglia nautici e rilevamento da una posizione scelta al cursore.

 - 3) L’attivazione del cursore per programmare I punti intermedi [waypoint], la finestra “Cursore Geo-Position / Cursore Navigation-Line (Cursor Geo-Position/Cursor Navigation-Line)” si cambia a "WP Geo-posizione (WP Geo-Position)" Qui le coordinate di posizione del cursore è indicato per latitudine e longitudine. Allo stesso tempo la distanza e rilevamento del cursore al punto intermedio [waypoint] precedente è indicato. Per somma o avvicinando dal punto intermedio [waypoints], la distanza e rilevamento al punto intermedio [waypoint] seguente è anche determinato e visualizzato.

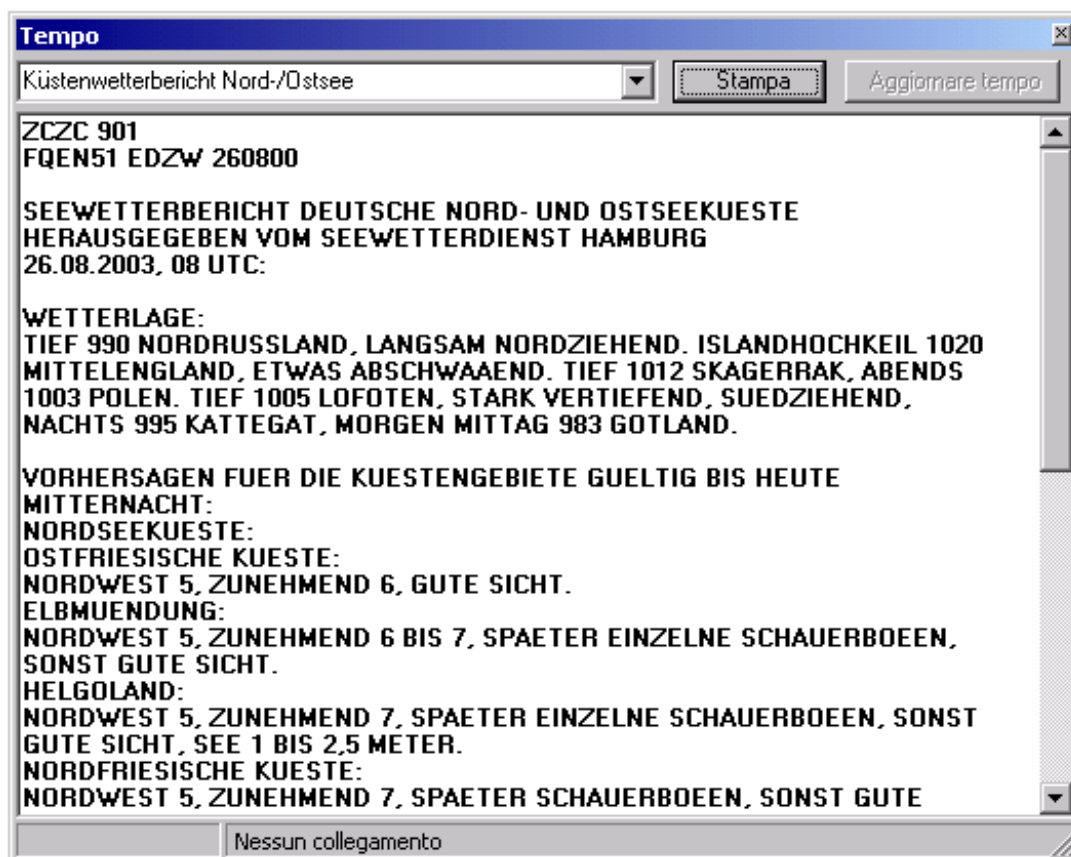
INDICAZIONE: La funzione “Cursore Linea di navigazione (Cursor Navigation Line)” può essere attivato cliccando su “Linea di navigazione (Navigation Line)” nel menu “Cursore (Cursor)” (vedi 2.2.4.3 “Linea di navigazione (Navigation Line)”).



2.2.9.4 Bussola (Compass)

Attivando la funzione "Bussola", la finestra "Bussola" apre, in quale una bussola color rosa appare.

2.2.9.5 Tempo (Weather)



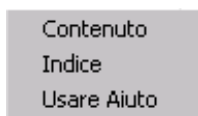
Cliccando questa funzione, la finestra “Tempo (Weather)” si apre nella quale è possibile attivare le regolazioni del tempo per le aree marittime scelte per le quali l'informazione del tempo dovrebbero essere richieste. Cliccando sull'area marittima interessata, l'ultima informazione del tempo salvata sarà mostrata.

Cliccando “Stampa (Print)” l'informazione del tempo mostrata può essere stampata.

Cliccando “Aggiornare tempo (Weather Update)” le ultime informazioni del tempo possono essere lette dal ricevitore del tempo. Queste informazioni allora possono essere salvate e mostrate nel programma di navigazione “NaviCharT”.

Nel menu “Finestra (Window)” sotto “Tempo (Weather)” varie informazioni dello stato dell'apparecchiatura del ricevitore del tempo sono alla vostra disposizione.

2.2.9.6 Aiuto (Help)



Questo manuale ed altri suggerimenti come aiuto online.

2.2.9.6.1 Contenuto (Contents)

Aiuti Online dal manuale dell'utente del programma di navigazione "NaviCharT".
Cliccando sul tasto "F1" l'Aiuto Online dell'attiva finestra si apre.

2.2.9.6.2 Indice (Index)

Indice del programma di navigazione "NaviCharT".

2.2.9.6.3 Usare Aiuto (Using Help)

Usare aiuto del sistema di funzionamento Windows.

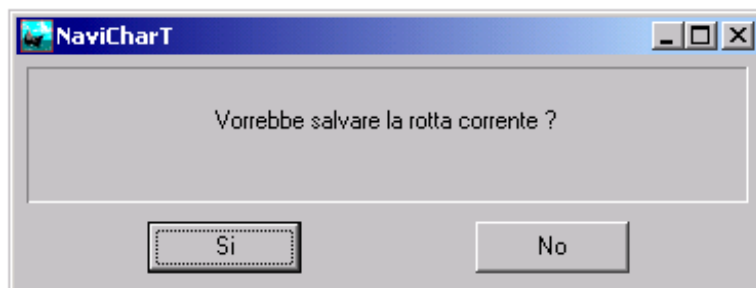
2.2.9.7 Info

Informazioni del redattore, informazioni della licenza ed informazioni del programma (programma versione, numero versione, etc. della versione delle carte).

2.2.9.8 Uscita (Exit)

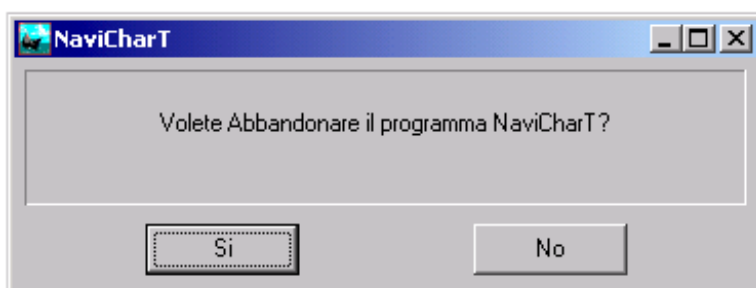
Con “Uscita (Exit)” il programma “NaviCharT” si chiude.

Se i dati non sono ancora salvati, una conferma di sicurezza scocca su, la quale deve essere risposto con “Sì” o “No”.



Con “Sì” il dati sono salvati, con “No” il programma sarà chiuso, ed il dati saranno persi.

Una finestra della conferma finale appare.



2.2.10 Menu - Navigation

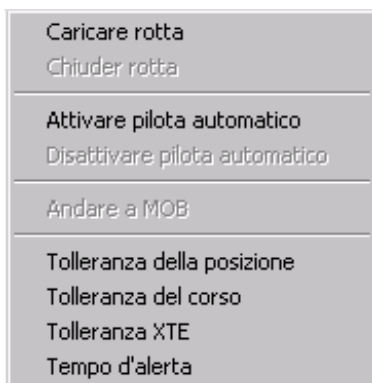
Premere “Navigation” cambierà a modo di navigazione (vede 2.3). In modo di navigazione la barra del compito resta la stessa ma il menu “Rotta (Route)” (vede 2.2.5) è sostituito da “Navigatore (Navigator)” ed altre funzioni sono disponibili.

2.3 Modo - Navigation (Navigation Mode)

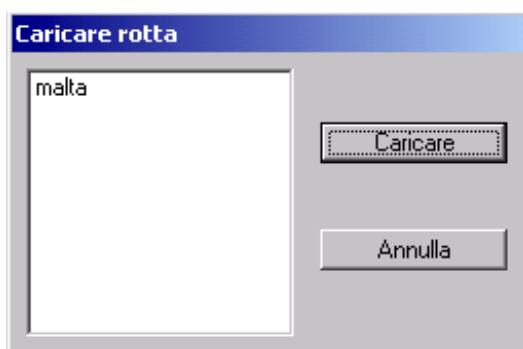
Scala Carta Navigatore Option Configurazione Funzione Finestra Plan

Modo di navigazione vi permette di navigare la nave (incluso il funzionamento del Pilota Automatico (Autopilot) con funzioni di pianificazione soppresse.

2.3.1 Menu - Navigatore (Navigator)



2.3.1.1 Caricare rotta (Load Route)



Questo vi permette di caricare (richiamare) una rotta salvata.

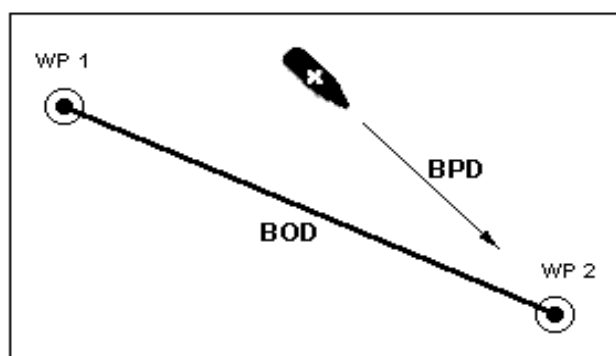
2.3.1.2 Chiuder rotta (Close Route)

Questo vi permette di chiudere la rotta corrente.

2.3.1.3 Attivare pilota automatico (Start Autopilot)

“Attivare pilota automatico (Start Autopilot)” attiva il pilota automatico e il “Tracking” via “NaviCharT” ed inizia il trasferimento dei dati per il pilota automatico del imbarcazione / yacht. La finestra “Pilota automatico (Autopilot)” apre ed il seguente è mostrato:

Pilota Automatico	
Waypoints:	9
Distanza:	3,3 nm
ETA :	15.05.2003 15:58
TTG :	0d 1h 15m
DST :	3,2 nm
Prossimo WP :	2
DTG :	0,5 nm
SPD :	2,6 kn
BOD :	46,4 °
XTE :	0,001 nm
BPD :	46,5 °



1. Numero totale di punto intermedio	Waypoints
2. Distanza totale della rotta.	Distanza
3. Stimato data e ora di arrivo	ETA
4. Tempo rimanente a destinazione	TTG
5. Distanza rimanente a destinazione	DST
6. Numero del prossimo punto intermedio	Prossimo WP
7. Distanza al prossimo punto intermedio	DTG
8. Velocità sul fondo	SPD
9. Rotta da precedente a prossimo punto intermedio	BOD
10. Deviazione dala linea di rotta	XTE
11. Rottao da posizione della nave a prossimo punto intermedio	BPD

Pure quando non c'è nessuno collegamento col pilota automatico della nave, quando si attiva “Attivare pilota automatico (Start Autopilot)” è possibile vedere, deviazione dal capoverso, punti intermedio (waypoint) tempo e molto più.

2.3.1.4 Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)


“Disattivare pilota automatico (Stop autopilot)” disattiva il pilota automatico e e il “Tracking” via “NaviChart”. La finestra “Pilota Automatico (Autopilot)” sarà chiuso.

2.3.1.5 Andare a MOB (Go to Man Over Board)

“Andare a “Uomo in Mare MOB” è una funzione come (e.g) “Attivar pilota automatico (Start Autopilot)”. Scegliendo questa funzione il la pilota automatico del programma di navigazione “NaviCharT” è attivato. il programma di navigazione ora guida la rotta del pilota automatico tramite navigazione direttamente alla posizione dove “Uomo in Mare MOB” è stato attivato. Nella finestra “Pilota automatico (Autopilot)” tutti i dati posono essere letti. Altre informazioni sono disponibili su “Uomo in Mare MOB (Man Over Board)” (vede anche 2.5).

Pure quando non c'è nessuno collegamento col pilota automatico della nave, quando si attiva “Andare a (Go to MOB)” “Uomo in Mare MOB”, è possibile vedere, deviazione dal capoverso, Punto intermedio (waypoint), tempo e molto più.

2.3.1.6 Tolleranza della posizione (Position Tolerance)



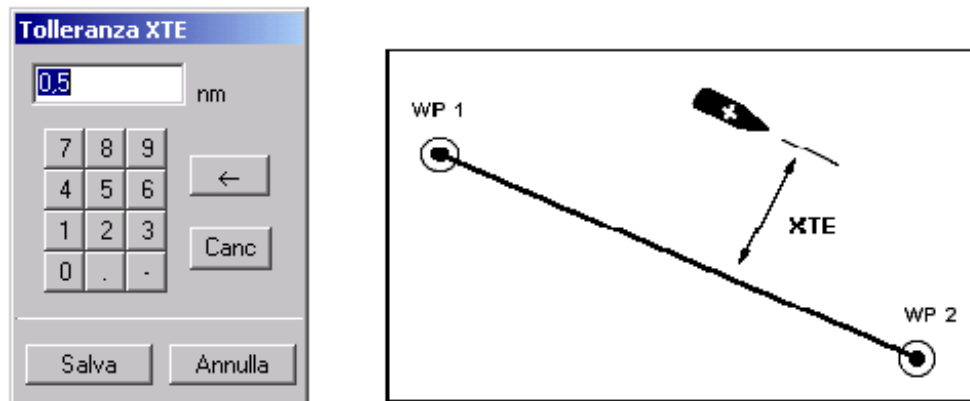
Inserite la massima “Tolleranza della posizione (Position Tolerance)” in miglia nautici (NM) tra posizione corrente e punto intermedio (waypoint) 1 per l'attivazione del pilota automatico sotto “Attivare la navigazione della posizione della nave verso la rotta (Start navigation from Ship Position to Route)”. Questa funzione è limitata automaticamente a un massimo di 10 miglia nautici (NM).

2.3.1.7 Tolleranza del corso (Course Tolerance)



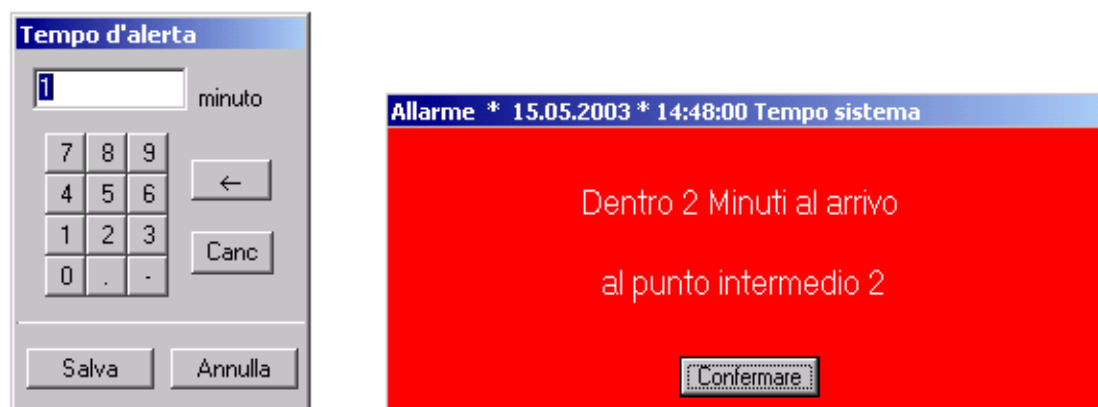
Inserite la massima “Tolleranza del corso (Course Tolerance)” in gradi per permettere la deviazione dell'angolo della nave dalla rotta fissa per l'attivazione del “Pilota Automatico (Autopilot)”. Questo si riferisce solamente, se un Bussola NMEA attivato (vede 2.2.7.2 “Regolazione NMEA (NMEA Settings)”).

2.3.1.8 Tolleranza XTE (XTE Tolerance)



Inserite la massima “Tolleranza XTE (XTE-Tolerance)” in miglia nautici (NM) per la deviazione parallela a la linea della corrente rotta progettata. Al di fuori di questa tolleranza, la funzione pilota automatico non può essere cominciato.

2.3.1.9 Tempo d’allerta (Warning Time)



Inserite il tempo per tono e segnale dello schermo prima di raggiungere il prossimo punto intermedio (waypoint). Se segnale continuo è attivato, confermare cliccando il mouse per fermare il ripetere del segnale.

2.3.1.10 Rotta Su

Attivando l'opzione Rotta Su nel programma di navigazione "NaviCharT," la navigazione sarà esposta sempre verso su. Il simbolo della nave va verso l' orlo superiore di schermo. La tabella gira con la direzione che prende la nave. La bussola punta al nord attuale. Il numero sullo schermo indica la rotta l'attuale veleggiata.

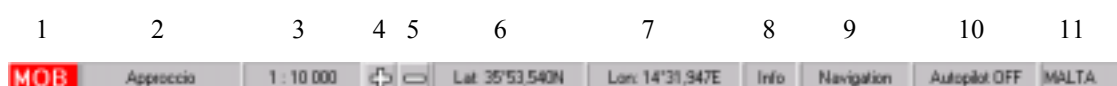
NOTA:

La funzione "Rotta Su" non sarà salvata automaticamente. Al ciascuna inizio del programma di navigazioni "NaviCharT" questa deve essere attivata se richiesta.

2.3.2 Menu - Plan

Cliccando su "Plan" il programma cambia alla maniera di pianificazione (vede 2.2). Il punto menu "Navigatore (Navigator)" che è visibile nella "Task Bar" della maniera di navigazione, cambia. Inoltre, le funzioni seguenti sono disponibile nella pianificazione: symbolo, cursore e rotta.

2.4 Status Bar



La condizione sociale più bassa sbarra drammi le funzioni seguenti ed informazioni:

Campo 1: MOB (Uomo in Mare) MOB (Man Over Board)

Campo 2: Visualizzazione del livello della carta marittima attiva (Display of active chart level)

Campo 3: Visualizzazione della scala della carta marittima attiva (Display of active scale)

Campo 4: Mostra della funzione dello zoom attivo +

Campo 5: Mostra della funzione dello zoom attivo -

Campo 6: Mostra della Latitudine corrente (Lat)

Campo 7: Mostra della Longitudine corrente (Lon)

Campo 8: Mostra della funzione attiva del cursore (INFO, WP, MARK, NAV-L)

Campo 9: Mostra della mostra dello schermo attivo (MANIERA di PLAN o
NAVIGATION)

Campo 10: Mostra della funzione del pilota automatico corrente (attivo o inattivo)

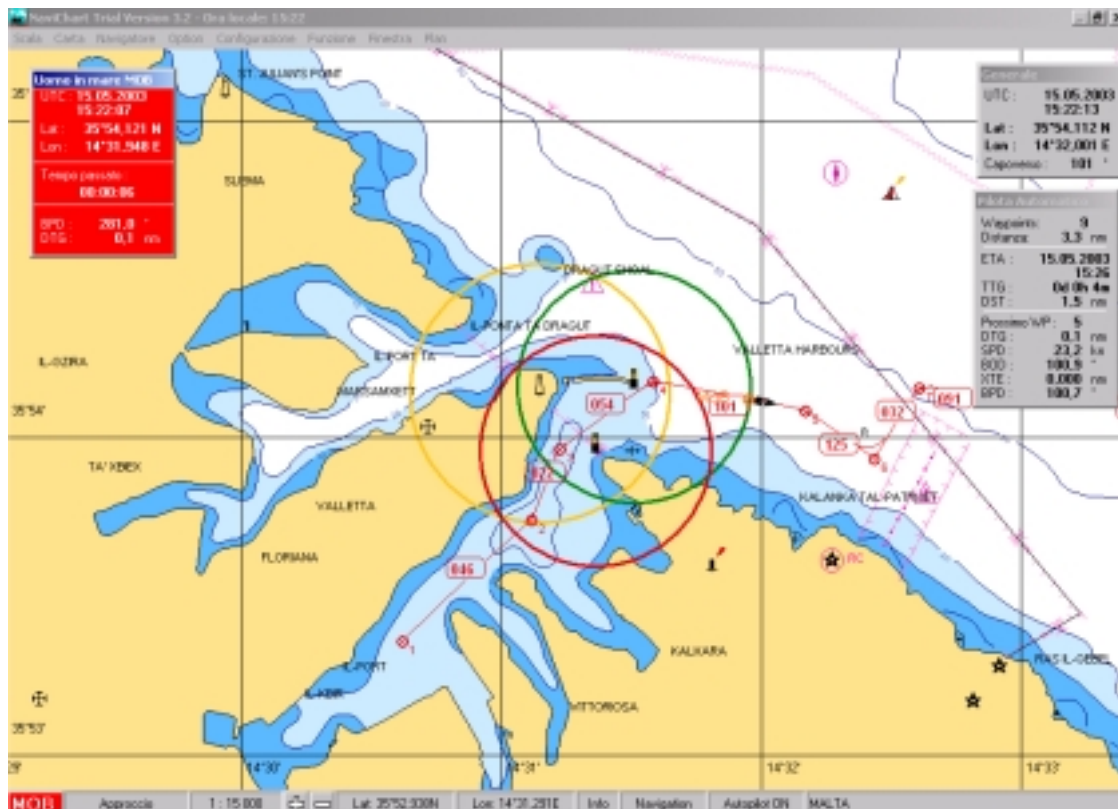
Campo 11: Mostra della rotta attiva nella maniera di navigazione

2.5 Funzione Uomo in mare (Man Over Board Function)

La funzione **MOB** è una funzione di sicurezza quale aiuta a salvare vite in caso di emergenza. E perciò vitale per il capitano di essere familiare con questa funzione. la funzione “MOB” può essere attivata in qualunque momento, in qualsiasi maniera (Mode). Cliccando “MOB” e la posizione del “Uomo in Mare” è marcato sulla carta di mare.

Uomo in mare MOB	
UTC :	15.05.2003 15:04:57
Lat :	35°54,135 N
Lon :	14°31,853 E
Tempo passato :	
	00:12:31
BPD :	271,5 °
DTG :	1,7 nm

Allo stesso tempo una finestra (come sopra) si apre e dà tutti i dettagli relativi.



E vitale di stare calmi ed agire in un maniera disciplinata!!

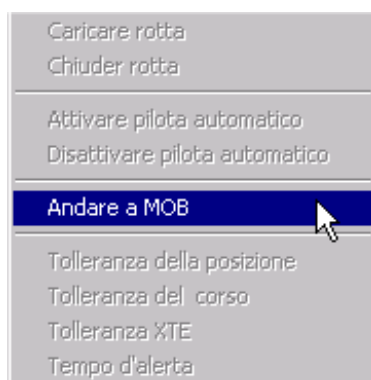
2.5.1 In un caso serio “MOB”

Esempio 1:

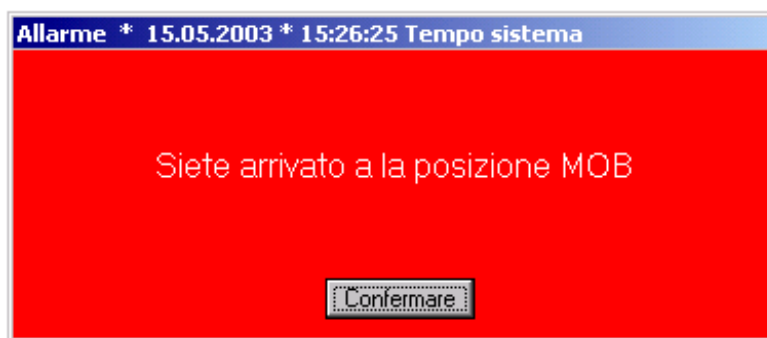
Veleggiare una rotta in “NaviCharT”- funzione: “Pilota automatico (Autopilot)” e premete “MOB”.

Sequite i passi seguenti:

1. Fermate “NaviCharT” funzione: “Pilota automatico (Autopilot)” con “Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)” e chiudete la rotta attiva con “Chiuder rotta (Close Route)”. Tutte le funzioni “NaviCharT” sono chiuse ora, tranne la funzione “Andare a MOB (Go to MOB)” nel menu “Navigatore (Navigator)”.



2. Iniziare funzione “NaviCharT” “Andare a MOB (Go to MOB)”. Facendo così, una rotta è disegnata dalla posizione della nave alla posizione segnata “MOB”. Questa indica la direzione e la distanza alla Posizione “MOB”. “NaviCharT” automaticamente riattiva la sua funzione pilota automatico.
3. Se avete un pilota automatico a bordo, “NaviCharT” dirige la nave direttamente alla posizione “MOB”. “NaviCharT” vi mostrerà la rotta a “MOB” la distanza a “MOB” ed il tempo stimato di arrivo a “MOB” (nella finestra “Pilota Automatico (Autopilot)” cliccate “Andare a MOB (Go to MOB)” per aggiornare la rotta ed evitare che la nave ritorna sulla rotta originale (in caso di un eccettuata deviazione). Quando la posizione “MOB” è raggiunta, il rapporto che seguente appare:



4. La normale navigazione della rotta può solo essere continuata quando la posizione “MOB” è cancellata.
5. In ordine per fare questo, cambiate “NaviCharT” alla maniera di pianificazione “Plan”. Andare al sub-menu “Rotta (Route)”.
6. Cliccate “Cancelli MOB (Delete MOB)” “MOB” scomparirà dalla carta.

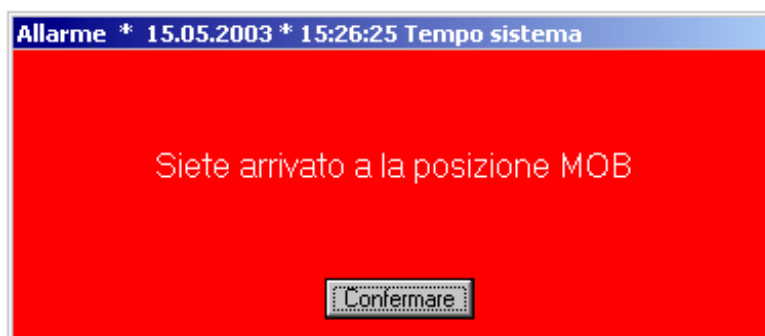


7. La pianificazione della rotta normale può essere attivata di nuovo e cominciata.

Esempio 2:

Non siete nella funzione “Pilota Automatico(Autopilot)” e senza una rotta attiva.

1. Iniziare funzione “Andare a MOB (Go to MOB)”. Facendo così, una rotta è disegnata dalla posizione della nave alla posizione segnata “MOB”. Questa indica la direzione e la distanza alla Posizione “MOB”. “NaviCharT” automaticamente riattiva la sua funzione pilota automatico. “NaviCharT” automaticamente riattiva la sua funzione “Pilota Automatico (Autopilot)”.
2. Se avete un pilota automatico a bordo, “NaviCharT” dirige la nave direttamente alla posizione “MOB”. “NaviCharT” vi mostrerà la rotta a “MOB” la distanza a “MOB” ed il tempo stimato di arrivo a “MOB” (nella finestra “Pilota Automatico (Autopilot)” cliccate “Andare a MOB (Go to MOB)” per aggiornare la rotta ed evitare che la nave ritorna sulla rotta originale (in caso di un'eccettuata deviazione). Quando la posizione “MOB” è raggiunta, il rapporto che seguente appare:



3. La normale navigazione della rotta può solo essere continuata quando la posizione “MOB” è cancellata.
4. In ordine per fare questo, cambiate “NaviCharT” alla maniera di pianificazione “Plan”. Andare al sub-menu “Rotta (Route)”.



5. Cliccate “Cancelli MOB (Delete MOB)” “MOB” scomparirà dalla carta.
6. La pianificazione della rotta normale può essere attivata di nuovo e cominciata.

I SEGUENTI SONO SUGGERIMENTI IMPORTANTI:

- Mantenete la calma!!
- Cliccate “MOB” immediatamente- per marcare la posizione. (“Bottone Rosso MOB” su la parte sinistra inferiore del “Task Bar”).
- Recuperate le vele con calma e rallentate.
- Fermate funzione “Pilota Automatico (Autopilot)” con “Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)”.
- Chiudete la rotta attiva nella maniera di navigazione con “Chiuder rotta (Close Route)”.
- Comincia manovra “MOB” con “Andare a MOB (Go to MOB)”.
- Al arrivo alla posizione “MOB” (e quando la persona è di nuovo a bordo), fermate la funzione pilota automatico riattivata con “Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)”.
- Andare a menu “Rotta (Route)” nella maniera di pianificazione (Plan) e cancellare la posizione segnata “MOB” con “Cancelli MOB (Delete MOB)”.

-
- Tutte le altre funzioni (come pianificazione della rotta e navigazione della rotta) possono ora essere riattivate via il controllo della tracce.

SUGGERIMENTO:

Provate la funzione “MOB” ripetutamente e fate pratica di questo manovra. E una funzione di sicurezza, che è intesa a salvare vite. Questa dovrebbe essere perfezionata il piu possibile.

CAUTELA:

La funzione “MOB” può solo essere attivata quando il collegamento di dati tra GPS e “NaviCharT” è attivato.

COMMENTO:

L'attivazione della funzione “MOB” può solo essere cancellato se primo la funzione “Andare a MOB (Go to MOB)” è stata attivata e interrotta da “Disattivare pilota automatico (Stop Autopilot)” nel menu “Navigatore (Navigator)”. Solo dopo di questo, può la funzione “Cancelli MOB (Delete MOB)” essere eseguita nel menu “Rotta (Route)”.

2.5.2 "Mouse Uomo in Mare" ("MOB-Mouse")

Il MOB-Mouse assomiglia a un piccolo salvagente con un bottone nel mezzo. E molto facile da montare in qualunque posto sulla nave. Se un caso serio accade durante un MOB, premete questo pulsante subito. Non c'è nessuno bisogno di cercare una chiave o un pulsante sul monitor. Un tocco sul MOB-mouse, e "NaviCharT" riconosce la posizione.

Prima di avere la funzione piena di MOB-mouse, è necessario installarlo e coordinare una tasto. Questo è "F12" per il "NaviCharT." Allora la funzione di MOB potrebbe cominciare con un semplice tocco.

NOTA:

Il tasto "F12" è il tasto per cominciare la funzione „Uomo in Mare“ (MOB) anche senza MOB-mouse.

Per più informazioni sul MOB-mouse:

Maritim-Consulting
-Ing.- Büro für Yachtelektronik-
Raschweg 4
D-22147 Hamburg
Telefon: 040 / 6476182



3. NMEA

3.1 NMEA Nozioni di base (NMEA Basics)

La maggior parte di apparecchiature elettroniche marine contengono porti di comunicazione dati NMEA.

NMEA è noto come un Segnale di Dati Differenziale - dedotto dal fatto che ciascun segnale dati su NMEA portato da due fili (che è definito come un “paio equilibrato”).

La tensione differenziata fra questi due fili determina il livello del segnale.

Siccome i file il+ (positivo) e- (negativo) sono vicini l'un all'altro e perciò sono sottoposti allo stesso rumore, la differenza tra loro resta lo stesso - il differenziale del segnale è così conservato.

Quattro fili sono usati sulla maggior parte dei porti NMEA (alcuni comunque hanno solo una direzione singola - due fili- Emette e Riceve) come segue: Emette+ (positivo) ed Emette- (negativo), Riceve+ (positivo) e Riceve- (negativo).

Connettere un NMEA a un altro per connettere l'Emette+ (positivo) dell'apparecchiatura che spedisce al Riceve+ (positivo) dell'apparecchiatura ricevente. Segue che l'Emette- (negativo) dell'apparecchiatura che spedisce dovrebbe essere connesso al Riceve- (negativo) dell'apparecchiatura ricevente.

Collegamenti dovrebbero essere fatti sempre da un'apparecchiatura a un altro e non usando la Massa (DC-Ground) del battello per Emette- (negativo).

Dove un apparecchiatura NMEA condivide la Massa (DC-Ground) del battello con Emette- (negativo). (e perciò non conforme alle specifiche NMEA) un collegamento tramite un cavo dovrebbe essere fatto dal Emette- (negativo) al Riceve- (negativo) dell'apparecchiatura ricevente.

NOTA: I dati NMEA usati dal programma “NaviCharT” corrispondono a NMEA standard. In casi dove i fabbricanti delle apparecchiature di navigazione hanno

implimentato adattamenti individuali, è possibile che “NaviCharT” non può processare i comandi.

3.1.1 NMEA Sentenza di Entrata (NMEA Input Sentence)

DPT	Profondità in Metri del Aqua
GGA	GPS Posizione (longitudine / latitudine), UTC-Time
GLL	GPS Posizione (longitudine / latitudine), UTC-Time
GNS	GNSS Posizione
HDG	Rotta
HDT	Rotta Attuale
HDM	Rotta Compassa Magnetico
MWD	Direzione del Vento, Velocità del Vento
MWV	Velocità del Vento, Angolo del Vento
RMA	Loran-C-Position (longitudine / latitudine), velocità sull fondo, rotta sull fondo
RMC	GNSS-Position (longitudine / latitudine), UTC-Time, velocità sull fondo, rotta sull fondo
TLL	Radar, numero d’arrivo, posizione d’arrivo (longitudine / latitudine)
TTD	Radar, numero d’arrivo, distanza restante da percorrere, sondaggio verso l’arrivo, velocità d’arrivo, rotta d’arrivo
TTM	Radar, numero d’arrivo, distanza restante da percorrere, sondaggio verso l’arrivo, velocità d’arrivo, rotta d’arrivo
VHW	Velocita' in superficie e Rotta della bussola
VTG	Velocita' sull fondo, Rotta sull fondo
VWR	Relativa Velocità del Vento, Relativa Direzione del Vento

3.1.2 NMEA Sentenza d’Uscita (NMEA Output Sentence)

APA	Posizione Pilota Automatico “A”
APB	Posizione Pilota Automatico “B”

BOD	Sondaggio dal punto originale verso il punto d'arrivo
BWC	Sondaggio e distanza a punto intermedio, posizione del punto d'arrivo (longitudine / latitudine), Sondaggio e distanza dalla posizione corrente al punto d'arrivo
GLL	GPS posizione (longitudine/ latitudine), UTC-Time
RMB	Dati del punto intermedio dell'Inizio, dati del punto intermedio dell'arrivo, posizione del punto intermedio dell'arrivo (longitudine / latitudine), BPD (Sondaggio dalla posizione corrente al punto d'arrivo)
XTE	Deviazione Laterale della rotta
WPL	Posizione del punto intermedio

3.2 RS-232 Nozioni di base (Basics)

La maggior parte dei PC (desktop o laptop) sono dotati di roccordi RS-232

Connettere una apparecchiatura RS-232 a un altro apparecchio RS-232:

La Linea Emette della primo apparecchiatura va connessa a la linea Riceve della seconda apparecchiatura.

La Linea Riceve della prima apparecchiatura va connessa a la linea Emette della seconda apparecchiatura.

Il Segnale Massa della prima apparecchiatura va connesso al Segnale Massa della seconda apparecchiatura.

In casi dove le apparecchiature danno una scelta fra raccordi RS-232 e NMEA cercate di accoppiare RS-232 a RS-232 e NMEA a NMEA.

Nella maggior parte dei casi un raccordo RS-232 può essere connesso a un raccordo NMEA e viceversa.

Connettere una apparecchiatura NMEA per offrire un entrata a un apparecchiatura RS-232: Connetta Emette+ (positivo) di NMEA al Ricevere+ (positivo) del RS-232 ed Emette- (negativo) di NMEA al Segnale massa del RS-232.

Connettere una apparecchiatura NMEA per prendere entrata da un apparecchiatura RS-232: Connetta Riceve+ (positivo) di NMEA al Emettere+ (positivo) di RS-232 e Riceve- (negativo) di NMEA al Segnale massa del RS-232.

Connettere una apparecchiatura NMEA per provvedere e prendere entrata da una apparecchiatura RS-232: Connetta Emette+ (positivo) di NMEA al Ricevere+ (positivo) del RS-232, connette Riceve+ (positivo) di NMEA al Emettere+ (positivo) del RS-232, ed l'Emette- (negativo) di NMEA ed il Riceve- (negativo) di NMEA al Segnale massa del RS-232.

Se incontrate problemi quando legate insieme l'Emette- (negativo) e Riceve- (negativo) del NMEA probabilmente avete bisogno di usare un convertitore NMEA a RS-232.

3.3 USB

Con cavi convertitori speciali (SUB-D 9 Pol su USB) avete anche la possibilità di connettere l'equipaggiamento della navigazione a un PC o Laptop via il raccordo USB. Specialmente i portatili Laptops hanno solo poco o nessuno spazio per niente per altri raccordi di interfaccia COM. Invece, questi computer hanno vari raccordi USB, siccome questi possono essere integrati senza occupare molto spazio.

Questi PCs possono essere migliorati con schede speciali (PCMCIA). Queste prese USB devono essere, comunque, essere configurate nel Windows come raccordi COM, così che il programma di navigazione "NaviCharT" può riconoscere queste prese USB come raccordi COM.

3.4 Regolazione NMEA su GPS

DigiSoft GmbH & Co. KG lavora di continuo così che tutti gli strumenti di navigazione che producano sentenze dati NMEA 0183 sono sostenuti dal programma di navigazione “NaviCharT”. Perché c'è ne sono così tanti, non è possibile configurare ciascuno separatamente. Vogliamo comunque darvi alcune indicazioni.

3.4.1 Definire il protocollo NMEA

Fundamentalmente, è necessario verificare su ciascuna apparecchiatura, se il protocollo della produzione di dati è messo su NMEA 0183. IL programma di navigazione “NaviCharT” è costruito a norma NMEA 0183- versione 2.3, quale dovrebbe essere adattato anche al GPS. Se questa versione non esiste, una versione più vicina deve essere selezionata.

INDICAZIONE: Fundamentalmente, l'attivazione delle norma NMEA 0183 è abbastanza.

3.4.2 Scelta di NMEA Sentenza

Sulla maggior parte dei strumenti è possibile attivare sentenze NMEA 0183 individualmente. Si deve fare attenzione che solo quelle frasi necessarie sono attivate. Per apparecchiature GPS, utilizzate unicamente per la produzione di dati di uscita, e sufficiente attivare dati per la posizione attuale, la frase “RMC” solo o la combinazione di “GLL” e “ZDA”, in caso di bisogno “VTG” per la Rotta e Velocita' sull fondo, (vede “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” sotto 2.2.7.2).

Se i punti intermedi devono essere inviati dal programma di navigazione al GPS, la sentenza “WPL” deve essere attivata. in ambi casi ed il cavo corrispondente deve essere collegato al COM-Port (Vede “Consiglio del cablaggio (Wiring advice)” sotto 4).

INDICAZIONE: Il numero di sentenze dell'entrata ha un'influenza sulla velocità della programma di navigazione “NaviCharT”. E per questo che è consigliato di attivare solo la frase “RMC”, se esiste. Se più frasi sono attivate, è necessario in certe circostanze, di adattare il “Buffersize” nella programma di navigazione “NaviCharT” al COM-Port corrispondente (vede “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” sotto 2.2.7.2).

Afinche il trasferimento dei dati tra NMEA apparecchiatura e programma di navigazione “NaviCharT” funziona, questi devono essere sincronizzato all'istrumento di navigazione (per esempio il GPS) come pure al programma di navigazione “NaviCharT”. Perciò è necessario attivare la frase NMEA 0183 corrispondente al uscita dei dati nell'apparecchiatura che li spedisce come pure al entrata dei dati nella programma di navigazione “NaviCharT”.

3.4.3 NMEA protocollo della trasmissione / BaudRate

lo standard di trasmissione per NMEA 0183 è:

BaudRate: 4800 Parita: no_parity DataBits: Databits8 StopBit: Stop1

In certe circostanze questi valori sopra devono essere regolati nel GPS .

INDICAZIONE: Avete anche la possibilità di lavorare con altri valori senza problemi. Comunque, si deve essere sicuri che la regolazione del GPS come pure nel programma di navigazione “NaviCharT” corrispondono l'un all'altro (vede “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” sotto 2.2.7.2).

3.4.4 NMEA frequenza d'emissione

Alcuni strumenti di navigazione permettono di regolare la frequenza d'emissione. Per il programma di navigazione "NaviCharT", la frequenza di ripetizione dovrebbe essere regolata a uno secondo.

3.4.5 NMEA Checksum

Alcune apparecchiature di navigazione permettono l'attivazione / deactivation dei dati "checksum" per sentenze individuali NMEA. Benchè il programma di navigazione "NaviCharT" potrebbe lavorare senza "checksum", è consigliato di attivarlo. La sicurezza nel trasferimento dei dati è maggiore ed errori di trasmissione sono esclusi.

INDICAZIONE: lo standard NMEA 0183 è con la produzione del "checksum".

3.4.6 Carte di riferimento

IL programma di navigazione "NaviCharT" è basato su la "tabella" (sistema di Coordinazione) WGS 84. Così che il GPS calcola e produce correttamente la posizione alla programma di navigazione "NaviCharT", il "dati della tabella" WGS 84 devono essere regolati nel GPS.

3.4.7 Indicazione generale per NMEA 0183

Il protocollo NMEA 0183 normalmente definisce la norma. L'esperienza mostra, che non tutti I fabbricanti di strumenti di navigazione osservano questa norma. Se ci fossero ancora problemi per usare strumenti di navigazione esistenti, La DigiSoft GmbH & Co. KG adattere il programma di navigazione "NaviCharT".

4. CONSIGLIO DEL CABLAGGIO

Collegamento del GPS o altri strument di navigazine al PC:

Standard-D a 9 poli (Raccordo COM-Entrata a PC))

Lignia 2= RX (Entrata a PC da GPS o altra apparecchiature che emette dei dati)

Lignia 3= TX (Uscita da PC all' Pilot Automatico o altra strumento di visualizzazione che riceve dati)

Lignia 5= Massa (Entrata a PC da GPS o altra apparecchiature che emette dei dati)
(Uscita da PC all' Pilot Automatico o altra strumento di visualizzazione che riceve dati)

Standard-D a 25 Poli (Raccordo COM-Entrata a PC)

Lignia 3= RX (Entrata a PC da GPS o altra apparecchiature che emette dei dati)

Lignia 2= TX (Uscita da PC all' Pilot Automatico o altra strumento di visualizzazione che riceve dati)

Lignia 7= Massa (Entrata a PC da GPS o altra apparecchiature che emette dei dati)
Uscita da PC all' Pilot Automatico o altra strumento di visualizzazione che riceve dati)

5. MULTIPLEXER

Questo programma addizionale non è ancora disponibile. Sarà completato probabilmente dalla fine dell'anno.

Più informazioni possono essere fondate su nostro sito

<http://www.navichart.com>

6. Sistema Operativo Microsoft Windows

Il programma di navigazione "NaviCharT" è compatibile con tutti i SO Windows .
Benchè gli utenti dovrebbero possedere abbastanza conoscenza dei dati relativi ai driver per i SO.

In questo capitolo DigiSoft informa tutti utenti su alcuni consigli utili e suggerimenti per usare il programma di navigazione "NaviCharT" appropriatamente. "NaviCharT" richiede dei messa a punto speciali in nel Sistema Operativo Microsoft in alcuni casi, quale non sono conosciuti da tutti gli utenti. E' significativo che pure, nell'assenza di un COM-Ports ordinario (Sub-D9 Pol) nell hardware, il programma di navigazione "NaviCharT" dovrebbe essere operativo

Per avviare Gestione periferiche:

1. Fare clic sul pulsante **Start**, quindi scegliere **Pannello di controllo**.
2. Scegliere **Prestazioni e manutenzione**, quindi scegliere **Sistema**.
3. Fare clic sulla scheda **Hardware**, quindi scegliere **Gestione periferiche**.

Informazioni per la risoluzione dei problemi

6,1 Gestione Periferiche (Device Manager)

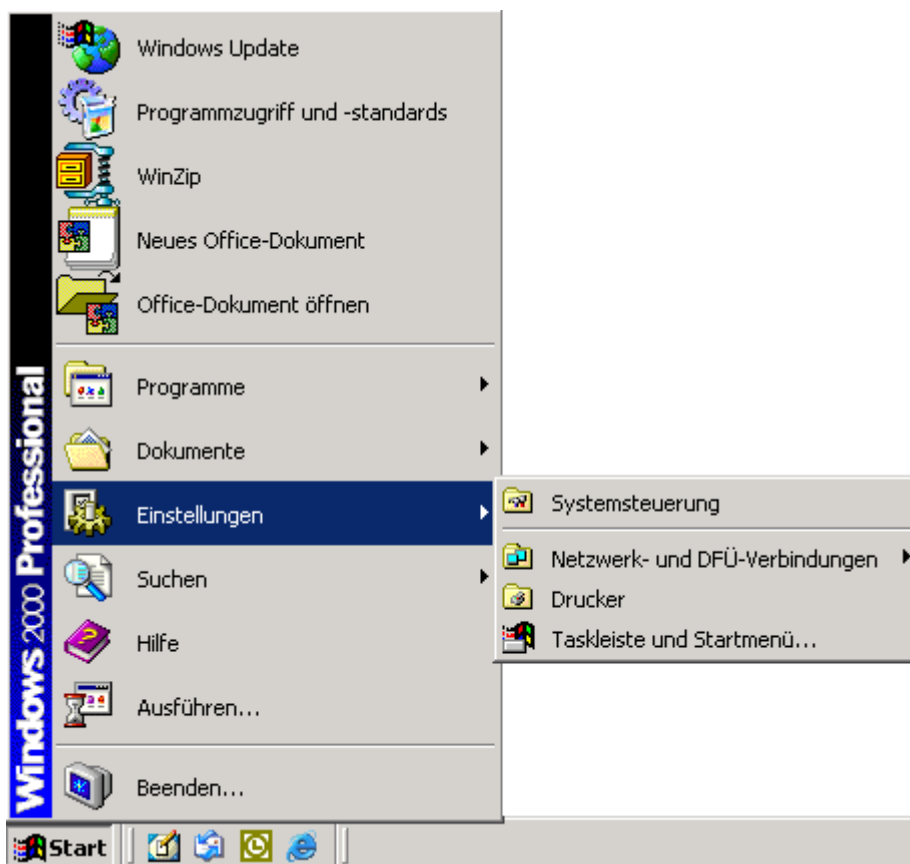
Gestione Periferiche espone tutte le periferiche del hardware in grafico. Con Gestione Periferiche può cambiare configurazione di hardware ed influenza il collegamento tra hardware ed il microprocessore. Gestione Periferiche offre le seguenti operazioni:

- a) Assicura operazione corretta del hardware senza problemi
- b) Cambio dei dati di configurazione del hardware
- c) Riconosce i Drivers per ciascuna apparecchiatura per caricare o chiama informazioni
- d) Cambio della messa a punto avanzati e proprietà delle apparecchiature
- e) Installa Drivers aggiornati
- f) Disattiva, attiva o rimuove periferiche
- g) Riconosce conflitti fra periferiche e configurare un risorsa risorsa manualmente
- h) Stampare un elenco di tutte le periferiche installate

Normalmente il Gestione Periferiche è usato per controllare lo stato del hardware ed aggiorna i drivers delle periferiche nel computer. Un utente Esperto con conoscenze solide del hardware utilizza la funzione diagnostica di Gestione Periferiche per risolvere conflitti di hardware e modificare le impostazioni delle risorse per le periferice.

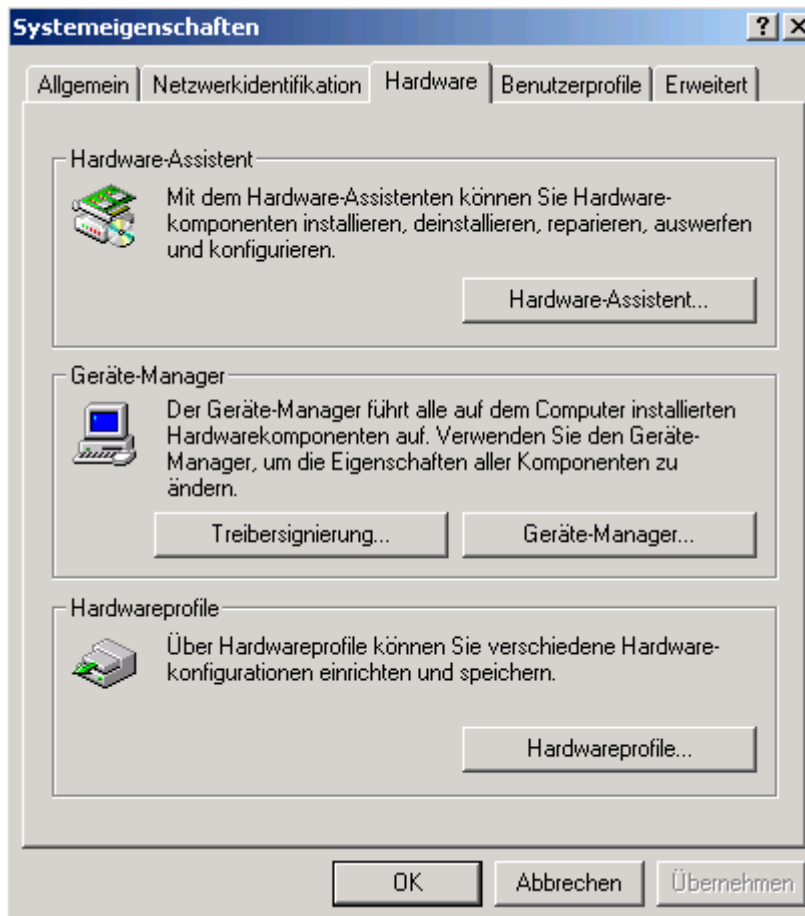
Come trovare il Gestione Periferiche:

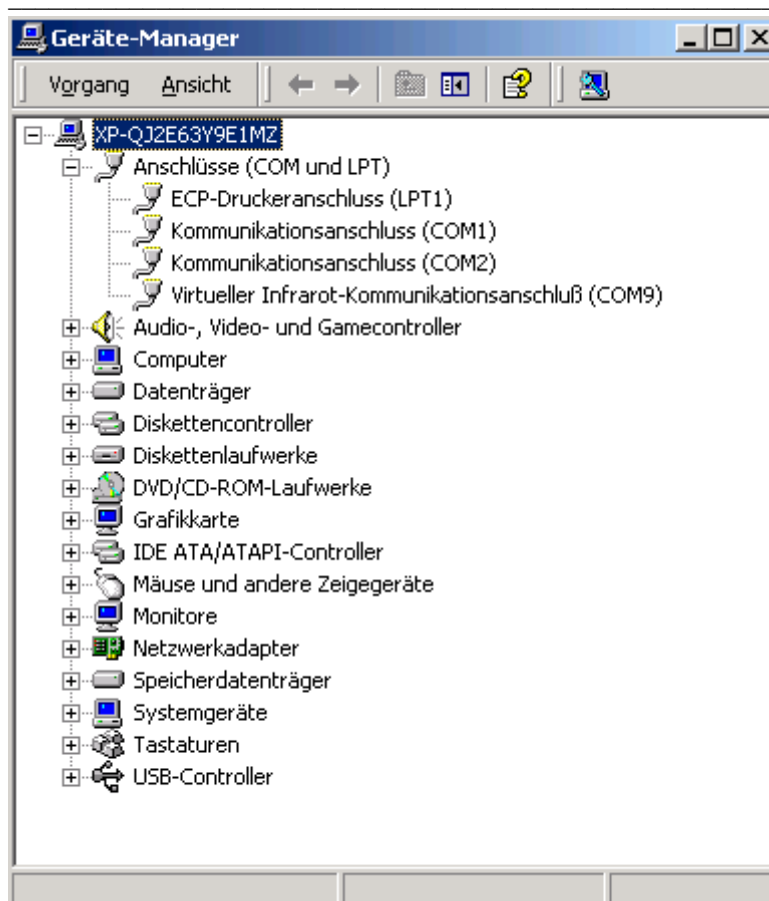
Cliccare su **START** e poi su **RISORSE DEL COMPUTER**. allora cliccare su **PANNELLO DI CONTROLLO**. Un Clicc doppio su **SISTEMA**. Cliccare la sceda **HARDWARE** quindi scegliere **GESTIONE PERIFERICHE**



Il simbolo del controllo del sistema:







AVVERTIMENTO:

Modifiche non appropriate alle impostazioni delle risorse possono disabilitare l'hardware e causare malfunzionamenti o blocchi del computer. La modifica delle impostazioni delle risorse è consigliata solo a utenti esperti con una conoscenza approfondita dell'hardware del computer e delle relative configurazioni.

6.1.1 The COM-Port

La porta seriale, chiamato anche "COM-Port" nel mondo di PCs, è per il collegamento di molti raccordi esterni, ed è il sistema più adatto per il PC. In più, la comunicazione tra due PCs è disponibile col uso delle porte seriali.

Per l'utilizzo e per le proprietà elettrice dei segnali della porta seriale, una norma è messa a punto da lungo tempo. La norma è stata creata nei primi anni 60s da EIA (Associazione delle Industrie delle Elettronica) e ha ricevuto il marchio "RS-232" dal Gremium. lo scopo era di definire un standard-Hardware-bus attraverso il quale i sistemi possono scambiare informazioni diverse.

L'esempio più noto sarebbe il Mouse, modem connesso al PC, comunque ci sono molte macchine professionali che misurano, e tecniche di regolazione che utilizzano ancora il raccordo RS-232.

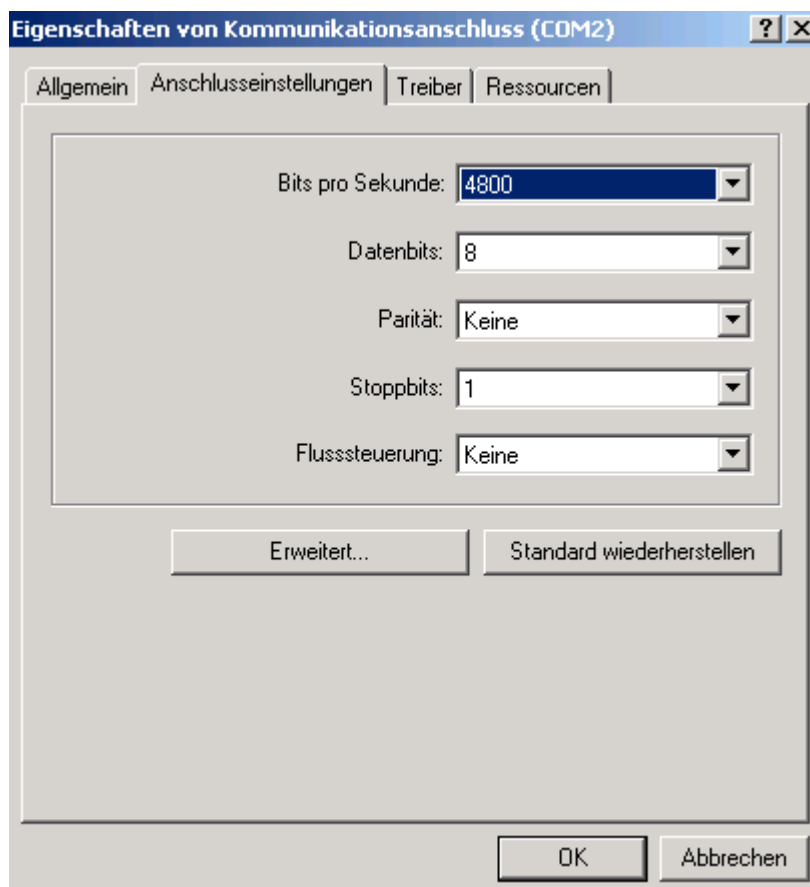
Il sistema e l'hardware sono separati in due gruppi dal RS-232-Standard:

La differenza è il Data Terminal Equipment (DTE) ed Data Communication Equipment (DCE).

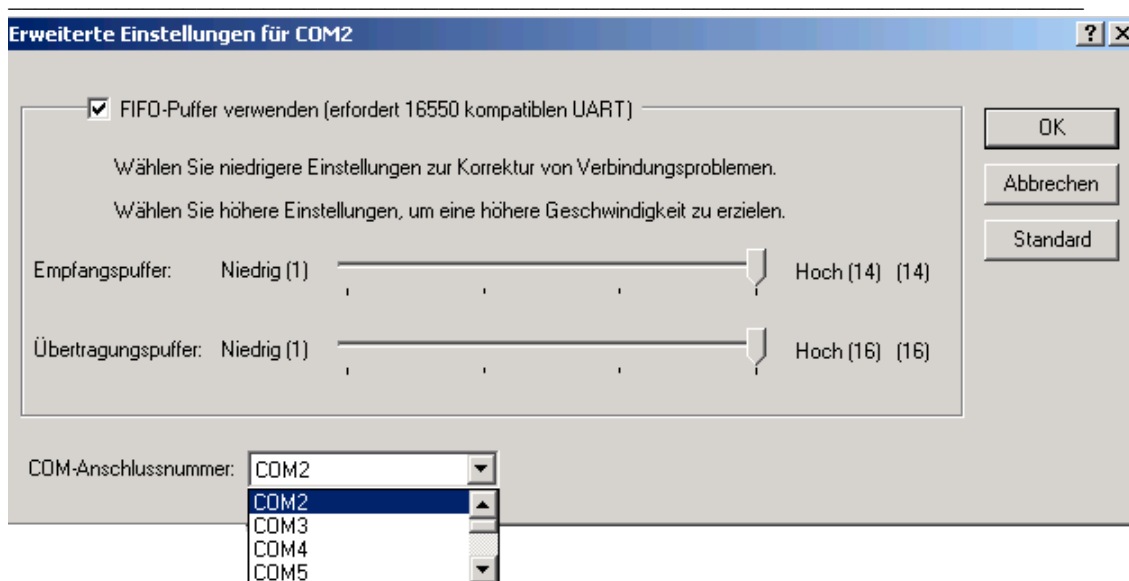
Se modifiche dei dati di configurazione del COM-Port sono richiesti, segue l'indicazioni come segue:

Nella scheda **Modem** selezionare il modem che si desidera configurare, quindi fare clic sul pulsante **Proprietà**.

- a) Apri il **Gestione Periferiche** (vedere 6.1)
- b) Clic Doppio su **Connessioni** (COM and LPT)
- c) Nella scheda selezionare la regolazione che si desidera configurare, quindi fare un clic doppio col pulsante destro del mouse e fare clic sul pulsante **Proprietà**.
- d) Modificare la configurazione del collegamento (**connection settings**) sulla scheda come si desidera (in AVANZATO (**Advanced settings**), può commutare COM-Port a altro porti).



Proprietà del COM-Porto



Regolazione avanzata del COM2

6.1.2 USB

USB è abbreviazione di Universal Serial Bus, quale lo permette connettere hardware esterni più estensivi.

USB è stato fatto per collegare hardware esterni. Il vantaggio di USB è primo di tutto, la sua alta velocità (superiore a USB 2.0) e la facilità di utilizzo di tipo "plug & Play". Basta collegare il hardware al computer.

Non è necessario spegnere fisicamente il computer e riaccenderlo normalmente, ed una scheda aggiornata non è anche necessaria.

CONSIGLIO:

Una scheda USB è necessaria per installare USB. Se questa non esiste (non è stato inclusa nel computer), la Gestione Periferiche non riconoscerà l'USB.

Connettere USB a un COM-Port (NaviCharT lo richiede provvisoriamente) è necessario installare il software quale è stato incluso al vostro USB. Con questo software può cambiare il porto a un altro COM-Port.

6.1.3 HyperTerminal

HyperTerminal consente di connettersi utilizzando il modem. Nel caso più semplice un PC si trasforma in un terminale con la assistenza e comunica attraverso il Serial-Bus (COM-Ports).

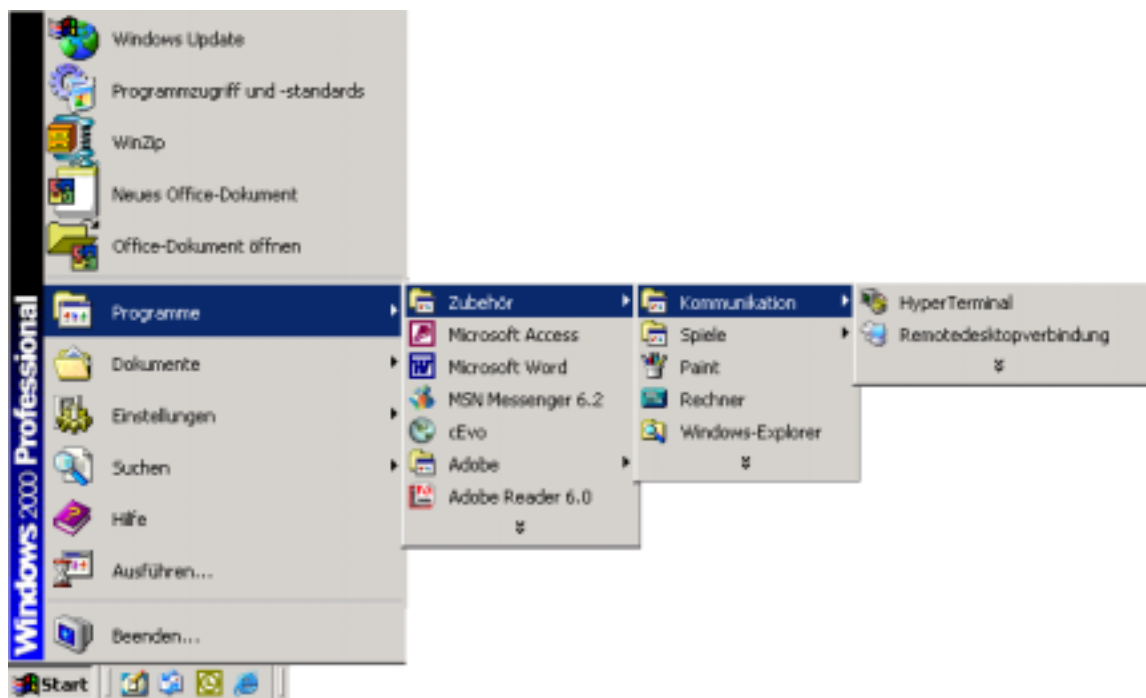
Per esempio, controlla: protocollo dei dati che un GPS-receiver emana o comunicazione con un MODEM con l'uso di comandi AT-.

Il programma del terminale "HyperTerminal" fa parte di Windows.

Riconosce varie funzioni e comandi. Prima di esporre un esempio, il programma deve essere installato.

Per installarlo, fare clic sul pulsante **START**, scegliere **PROGRAMMI**, **ACCESSORI**, quindi **COMMUNICAZIONI**, infine scegliere l'icona appropriata **HYPERTERMINAL**.





Esempio per il ricevimento di Dati-GPS:

Dopo che la partenza, l'utente deve dare un nome per il nuovo collegamento.
Per esempio GPS-Device.

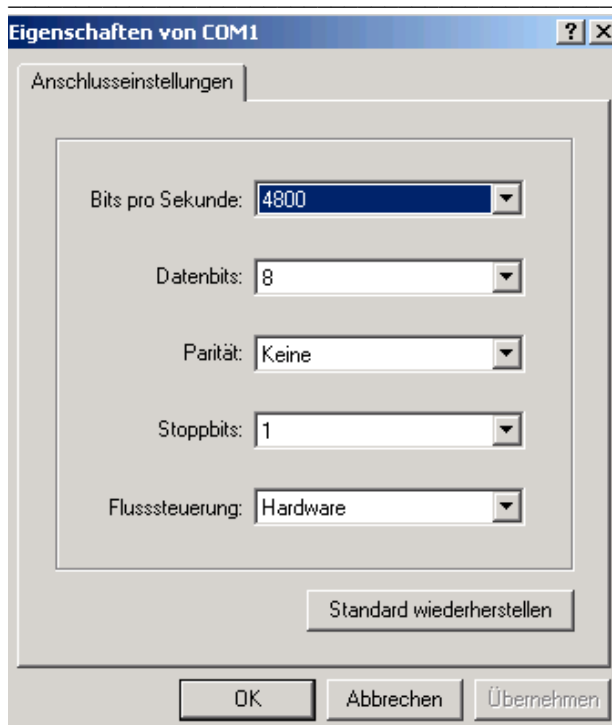


E' libero scegliere un'icona, così come il nome, e questi non hanno alcuna influenza sulla prova.

Al termine un'alta finestra si apre per scegliere un porto, da quale desidera leggere in dati.



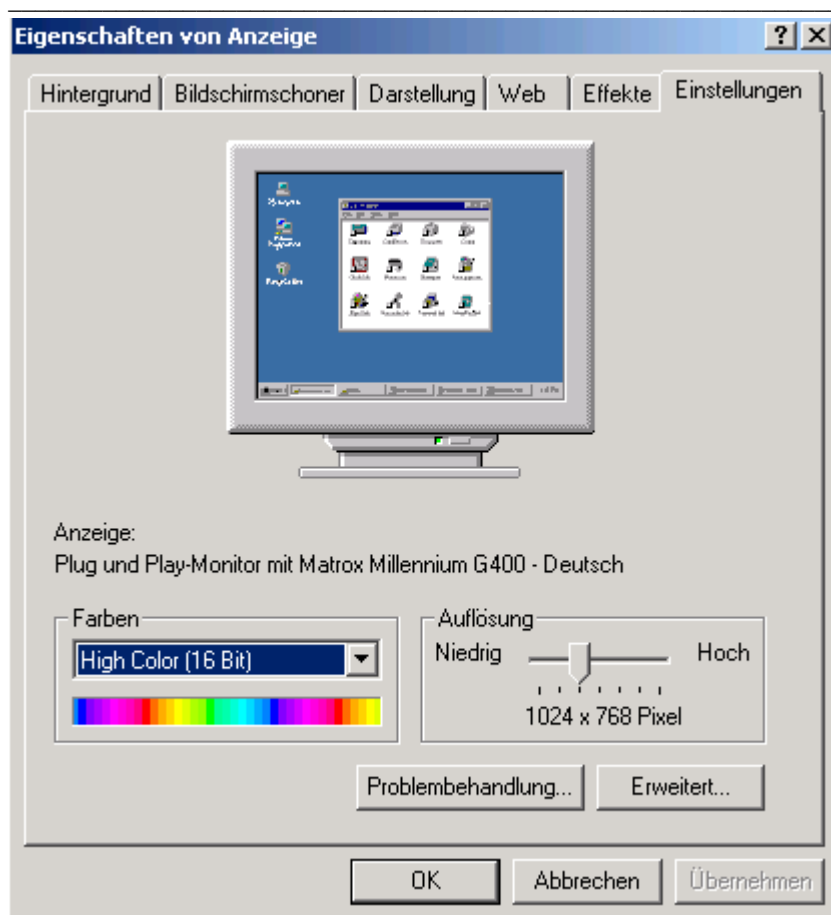
Connection to a GPS-Device



Scelga un porto adatto ed aggiusta il "baudrate" (normale 4800), allora HyperTerminal comincerà la lettura dei dati.

6.2 Colore e Regolazione dello schermo (Color and screen settings)

Per la corretta visualizzazione di "NaviCharT," se è necessario, la risoluzione dello schermo e eventualmente l'intensità del colore dovrebbero essere aggiustati. Cliccando col pulsante destro del mouse sul desktop apre il menu, poi clic se sinistro su "Proprietà."



properties of setting

La finestra sopra apre. Questo ti permette di fare le modifiche necessarie. Il posizionamento più adatto sarebbe 1600X1200 Pixel (soluzione) per il schermo di 21 pollice e sempre “Colore Alto (16 Bits) o vero colore (32 Bits).

7. MESSAGGI D'ERRORE (ERROR MESSAGES)

Separatamente dagli esempi di errore tipico segnalati più avanti, c'è una serie di comunicazioni che può accadere durante il corso del programma. Nella maggior parte questi messaggi spiegano la causa del problema e aiutano a risolverla.

Se restati bloccati, comunque, o se avete domande in riguardo potete contattarci in qualsiasi momento tramite il nostro sito

<http://www.navichart.com>

7.1 Messaggi d'Errore del programma "NaviCharT"

Errore segnalato quando si "Inserire il pilota automatico"



Questa comunicazione scocca su quando attiva il "NaviCharT" autopilot funzione "Inserire pilota automatico (Start Autopilot)" e quando il trasferimento dei dati dal GPS è disturbato interrotto (può essere provvisorio o permanente) o le tolleranze sono troppo piccole.

SOLUZIONE:

Veda se l'errore si ripete. Controlli le tolleranze nel menu "Navigatore (Navigator)" (vede 2.3.1).

Errore segnala quando si connette il Multiplexer

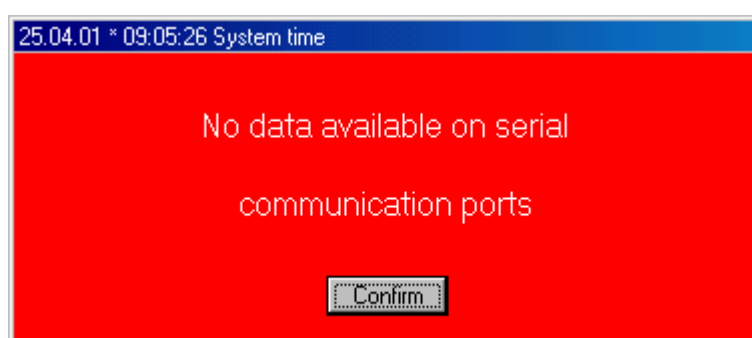


Questa comunicazione appare se un raccordo COM, quale è configurato nel “Configurazione (Setup)”, è nullo o è stato usato da un altro strumento.

RIMOZIONE DELL'ERRORE:

Primo controllate l'uso del raccordo COM del Suo PC nell'area della hardware, per rimuovere quel drivers che bloccano l'interfaccia ed allora controlla le configurazioni nel Menu “Configurazione (Setup)” del programma “NaviCharT” (vede 2.2.7).

Errore segnalato quando si comincia programma di navigazione “NavicharT”

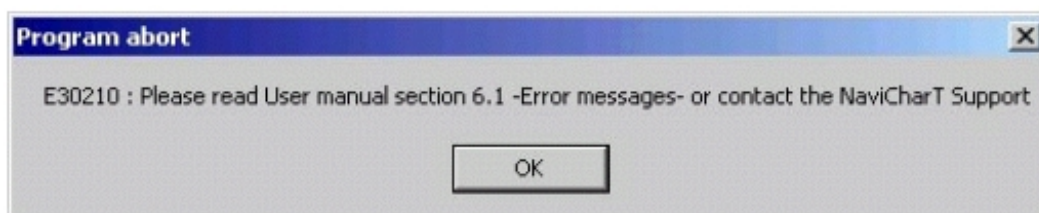


Questo errore appare quando il collegamento tra il raccordo COM ed il GPS è disturbato o è interrotto.

SOLUZIONE:

-
- Accendere il GPS
 - Controlla il adattatore del interfaccia COM
 - Controlla la configurazione NMEA 0183 (sotto 2.2.7.2 “Regolazione NMEA (NMEA Settings)).

Messaggio Errore E30210



SOLUZIONE:

a) L'ora del sistema è stata spostata indietro:

Questo errore può solo essere rimosso se l'ora del sistema è messa di nuovo alla ora attuale. Il programma di navigazione “NaviCharT” può allora essere cominciato di nuovo.

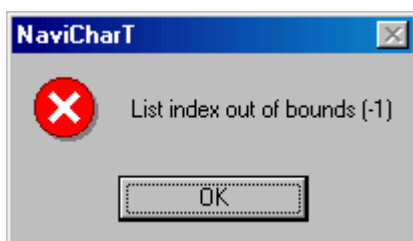
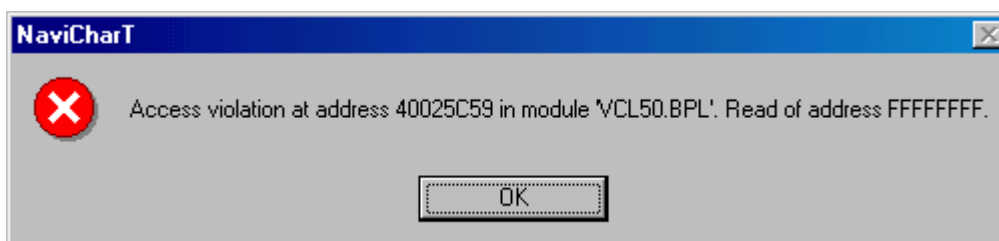
b) L'ora del sistema si è stata messa in avanti:

Se il programma di navigazione “NaviCharT” è stato cominciato con l'ora del sistema messo in 'anticipo, il messaggio d'errore E30210 appare, l'ora del sistema deve essere corretto così che questo è davanti al tempo avanzato. Comunque, è importante non passare oltre la data del termine della licenza. Il programma di navigazione “NaviCharT” comincerà allora di nuovo. E molto importante che un GPS è collegato al raccordo COM del Suo PC, così che il programma “NaviCharT” può emettere dati all'entrata e che gli ordini “RMC” o “ZDA” sono bene attivati sul GPS e nel programma di navigazione “NaviCharT” (Vede “Regolazione NMEA (NMEA Settings)” sotto

2.2.7.2). L'ora del sistema sarà corretto automaticamente dopo quasi 30 minuti. Il programma di navigazione "NaviCharT" può essere allora terminato.

8 Messaggi Errore del Sistema Operativo

Errore vari possono essere segnalati dal sistema operativo. In genere, questi sono attivati da conflitti nel hardware in collegamento con raccordo COM ed altri strumenti periferici o da contrasti della memoria con applicazioni.



Se tale o errore simili sono segnalati, richiediamo l'utente di specificare l'errore segnalato ed trasmettere tutti i dati attinenti a DigiSoft GmbH & Co. KG, preferibilmente via il nostro Internet Online Support.

<http://www.navichart.com>

9. INDICE

Aggiornamento del programma „NaviCharT” e manuale	1.4
Aggiorna le carte	2.2.7.6
Aggiorna licenza.....	2.2.7.7
Aggiornare tempo.....	2.2.9.5
Aggiunga simboli	2.2.3.1
Add Mark.....	2.2.3.1
Aiuti a la navigazione	2.2.2.3
Aiuto	2.2.9.6
Alarm Signal.....	2.2.7.3.3
Anchor Guard	2.2.8.1
Andare a MOB	2.3.1.5 - 2.5
Andare a la posizione	2.2.6.5
Andare a la posizione nave.....	2.2.6.6
Anémomètro	1.1
Aprire (Rotta)	2.2.5.2
Applicazione del programma	2
Approach	2.2.1
Approccio	2.2.1
Attivare la navigazione della rotta entro de la tolleranza XTE	2.2.7.3.1.(b)
Attivare la navigazione del posizione della nave verso la rotta	2.2.7.3.1.(a)
Attivare pilota automatico	2.2.7.3.1 - 2.3.1.3
Attivazione della profondità.....	2.2.2.5
Automatic	2.2.6.8
Automatic	2.2.6.8
Autopilot Settings.....	2.2.7.3
Autopilot Start	2.2.7.3.1 - 2.3.1.3
Backup Route	2.2.5.9
BaudRate	3.4.3
Beacon & Buoys.....	2.2.2.1
Berthing	2.2.1
BOD.....	2.3.1.3 -3.1.2
BPD	2.3.1.3
Buffersize	2.2.7.2
Bussola	2.2.7.1.3
Bright Day	2.2.6.1
Calcolo della navigazione per perdere GPS	1.1 - 2.2.7.3.4
Calibrare bussola	2.2.7.1.3
Calibrare profondità.....	2.2.7.1.2
Cancelli MOB.....	2.2.5.12
Cancelli rotta	2.2.5.11
Cancelli simboli.....	2.2.3.3
Caricare rotta	2.3.1.1
Carta (Menu)	2.2.2

Carta portuale	2.2.1
Carte di riferimentoa	3.4.6
CD Drive	1.3.3
Centrare la nave sullo schermo.....	2.2.7.3.2.(a)
Center the Ship on screen	2.2.7.3.2.(a)
Cerca & Trova	2.2.6.7
Cerchio simbolo	2.2.7.2
Chart (Menu)	2.2.2
Chart Date.....	1.1 - 3.4.6
Chart Level	2.2.1
Chart Update.....	2.2.7.6
Checksum	3.4.5
Chiuder (Rotta).....	2.2.5.4
Chiuder rotta.....	2.3.1.2
Close Route	2.3.1.2
Close (Route).....	2.2.5.4
Coastal	2.2.1
Coastal/Approach	2.2.1
Colore luminosità per lo schermo.....	2.2.6.1 - 2.2.6.2 - 2.2.6.3 - 2.2.6.4
Comment	2.2.5.7
Commento	2.2.5.7
Compass Offset	2.2.7.1.3
Configurazione (Menu)	2.2.7
Configuration of screen	1.3.2 - 2.2.7.1.4
Consiglio del cablaggio	4
Contents.....	2.2.9.6.1
Contenuto	2.2.9.6.1
Copertura	2.2.2.9
Costiera/Approccio.....	2.2.1
Costiero	2.2.1
Course Tolerance.....	2.3.1.7
Course Vector	2.2.7.5.1
Coverage.....	2.2.2.9
Cronistoria tempo	2.2.8.4
Crepuscolo.....	2.2.6.3
Cursor (Menu)	2.2.4
Cursore (Menu)	2.2.4
Cursore Geo-posizione / Cursore Linea di navigazione.....	2.2.4.3 - 2.2.9.3
Data.....	2.2.9.2
Dati	2.2.9.2
Dati di profondità	2.2.2.5
Dati riprestina	2.2.7.9
Dati salvaguardare	2.2.7.8
Data Backup	2.2.7.8
Data Restore	2.2.7.9
Data della carta.....	1.1 - 3.4.6
Data UTC.....	2.2.9.1

Decentrare la nave sullo schermo	2.2.7.3.2.(b)
Definire il protocollo NMEA	3.4.1
Degree.....	2.2.6.9
Delete Mark	2.2.3.3
Delete MOB.....	2.2.5.12
Delete Route	2.2.5.11
Depth Offset	2.2.7.1.2
Depth	2.2.2.5
Descriva simboli.....	2.2.3.2
Descrizione del programma.....	1.1
Deviazione dell'angolo della rotta.....	2.3.1.7
Deviazione della linea di rotta.....	2.3.1.3
Deviazione del primo punto intermedio e la posizione attuale.....	2.3.1.6
Deviazione.....	2.2.7.3.3 - 2.3.1.8
Disattivare pilota automatico.....	2.3.1.4
Disco fisso	1.3.3
Display Settings.....	1.3.2 - 2.2.7.1.4
Distance to the next waypoint	2.3.1.3
Distanza al prossimo punto intermedio	2.3.1.3
Distanza sul fondo	2.2.7.1.2
Distanza totale	2.2.5.6 - 2.3.1.3
Distanza	2.3.1.3
Disattivare.....	2.2.6.10
DST	2.3.1.3
DTG.....	2.3.1.3
Dusk.....	2.2.6.3
Error Messages	6
ETA	2.3.1.3
Excenter the Ship on screen	2.2.7.3(2)
Exit	2.2.9.8
Fari & Boe	2.2.2.1
Finestra (Menu)	2.2.9
Function (Menu).....	2.2.8
Funzione (Menu)	2.2.8
Funzione Uomo in Mare (MOB).....	2.5
General Nautical.....	2.2.1
Generale nautico.....	2.2.1
General Settings.....	2.2.7.1
Generale.....	2.2.9.1
Gionale di bordo.....	1.1
Giorno bello.....	2.2.6.1
Giorno normale.....	2.2.6.2
Global Positioning System (GPS)	1.1 - 4

Go to MOB	2.3.1.5 - 2.5
Go to Position	2.2.6.5
Go to Ship Position	2.2.6.6
Gradi	2.2.6.9
Guardia dell'ancora	2.2.8.1
Harbour	2.2.1
Hardware Installation	1.2
Help	2.2.9.6
Index	2.2.9.6.2
Indicazione generale per NMEA 0183	3.4.7
Indice	2.2.9.6.2
Info	2.2.9.7
Info rotta	2.2.5.6
Info Route	2.2.5.6
Informazione	2.2.4.1
Informazione generali	1
Inserire della profondità	2.2.7.1.2
Installazione del software	1.3
Installazione della Hardware	1.2
Interfaccia COM	2.2.7.2
Invalid Licence	2.2.7.7
Invertire (Rotta)	2.2.5.5
Land Objects	2.2.2.7
Language	2.2.7.1.5
Lettore CD o disco fisso	1.3.3
Licence Update	2.2.7.7
Lights	2.2.2.2
Linea di navigazione	2.2.4.3.- 2.2.9.3
Linea di profondità	2.2.2.5
Lingua	2.2.7.1.5
Livello della carta	2.2.1
Load Route	2.3.1.1
Correction to UTC	2.2.7.1.1
Man Over Board (MOB Function)	2.5
Manuale	1.4
Mark (Menu)	2.2.3
Menu principal	2.1
Messaggi errore del programma „NaviCharT”	6.1
Messaggi errore del sistema operativo	6.2
Messaggi d'errore	6
Modo Navigation	2.1.2 - 2.3

Modo Plan	2.1.1 - 2.2
Modo pianificazione	2.1.1 - 2.2
Mondo	2.2.1
Mostra della latitudine / longitudine	2.4
Mostra attivo del zoom + / -	2.4
Mostra della funzione attiva del cursore	2.4
Mostra della funzione dell pilota automatico corrente	2.4
Mostra della rotta attiva nella maniera di navigazione	2.4
Mostra della schermo attivo	2.4
Mostra MOB (Man Over Board)	2.4
Mouse	2.1.3
Multiplexer	5
Navcode Wetter-Maus	2.2.7.1.5
Nave simbolo	2.2.7.2
Navigation (Menu)	2.2.10
Navigatore (Menu)	2.3.1
Navigational Aids	2.2.2.3
Navigation Line	2.2.4.3 - 2.2.9.3
Navigazione „Tracking” via „NaviCharT”	2.3.1.3
Navigation Mode	2.1.2
Navigator (Menu)	2.3.1
New (Route)	2.2.5.1
Next WP	2.3.1.3
Night	2.2.6.4
NMEA	3
NMEA 0183	1.1 - 3.4.7
NMEA Basics	3.1
NMEA Checksum	3.4.5
NMEA frequenza d'emissione	3.4.4
NMEA Input Sentence	3.1.1
NMEA Notioni di base	3.1
NMEA Output Sentence	3.1.2
NMEA protocollo della trasmissione / BaudRate	3.4.3
NMEA Sentenza di Entrata	3.1.1
NMEA Sentenza d'Uscita	3.1.2
NMEA Settings	2.2.7.2
None	2.2.6.9
Normal Day	2.2.6.2
Notte	2.2.6.4
Nuova (Rotta)	2.2.5.1
Open (Route)	2.2.5.2
Option (Menu)	2.2.6
Correzione a UTC	2.2.7.1.1
Ora UTC	2.2.9.1
Ormeggio	2.2.1

Overview	2.2.1
Parola d'ordine	2.2.7.2
PCMCIA	3.3
Pilota Automatico	2.2.7.3 - 2.3.1.3 - 2.3.1.4
Planning Mode	2.1.1
Plan (Menu)	2.3.2
Position Tolerance	2.3.1.6
Posizione della nave	2.2.7.3.2
Print Chart	2.2.8.3
Procede calcolo della navigazione per perdere GPS	1.1 - 2.2.7.3.4
Proceed Navigation Reckoning by losing GPS	1.1 - 2.2.7.3.4
Profondità	2.2.2.5
Punto intermedio	2.2.4.2
Radar	1.1 - 3.1.1
Regolazione generale	2.2.7.1
Regolazione NMEA su GPS	3.4
Regolazione NMEA	2.2.7.2
Regolazione pilota automatico	2.2.7.3
Regolazione tempo	2.2.7.1.5
Regolazione Track	2.2.7.4
Regolazione vettore	2.2.7.5
Regolazione video	1.3.2 - 2.2.7.1.4
Restore Route	2.2.5.10
Restriction Areas	2.2.2.4
Reverse (Route)	2.2.5.5
Richiamo informazioni	2.1 - 2.2.4.1
Rinuncia	1.6
Riprestina rotta	2.2.5.10
Rotta (Menu)	2.2.5
Route (Menu)	2.2.5
RS-252 Basics	3.2
RS - 232 Nozioni di base	3.2
Salvaguardare rotta	2.2.5.9
Salvare (Rotta)	2.2.5.3
Save (Route)	2.2.5.3
Scala (Menu)	2.2.1
Scale (Menu)	2.2.1
Scelta dell schermo video	1.3.2 - 2.2.7.1.4
Scelta di archivio	1.3.1
Scelta di NMEA Sentenza	3.4.2
Scroll	2.1.3
Sea Objects	2.2.2.6
Search & Find	2.2.6.7

Segnale dell'allarme	2.2.7.3.3
Send WP to GPS.....	2.2.5.6
Setup (Menu).....	2.2.7
Ship Position	2.2.7.3.2
Segnale continuo fino a conferma.....	2.2.7.3.3.(a)
Segnali luminosi.....	2.2.2.2
Simbolo cerchio/nave.....	2.2.7.2
Simboli (Menu).....	2.2.3
Simboli marittimi	2.2.2.6
Simboli dell'utente	2.2.2.10
Simboli terrestri.....	2.2.2.7
Sistema operativa.....	1
SPD.....	2.3.1.3
Spedisca WP a GPS.....	2.2.5.6
Stampa carta	2.2.8.3
Start Autopilot.....	2.2.7.3.1 - 2.3.1.3
Start navigation from Route inside XTE Tolerance.....	2.2.7.3.1.(a)
Start navigation from Ship Position to route	2.2.7.3.1.(b)
Status Bar.....	2.4
Stop Autopilot	2.3.1.4
Tempo.....	2.2.9.5
Tempo rimanente a destinazione	2.3.1.3
Tempo etichetta	2.2.7.4
Tempo d'allerta.....	2.3.1.9
Text & Information.....	2.2.2.8
Testo & informazioni	2.2.2.8
Time UTC.....	2.2.9.1
Tolleranza della posizione.....	2.3.1.6
Tolleranza del corso	2.3.1.7
Tolleranza XTE	2.2.7.3 - 2.3.1.8
Trackball.....	2.1.3
Track Settings.....	2.2.7.4
Track View	2.2.8.2
Tre segnali successivi.....	2.2.7.3.3.(b)
TTG	2.3.1.3
Unita periferica.....	2.2.7.2 - 3
Uomo in Mare (MOB).....	2.5
USB	3.3
User Marks	2.2.2.10
Usare aiuto.....	2.2.9.6.3
Uscita.....	2.2.9.8
Using Help.....	2.2.9.6.3
UTC Dati/Ora.....	2.2.9.1
Veduta globale.....	2.2.1
Vettore di rotta.....	2.2.7.5.1

Vector Settings	2.2.7.5
Velocità sull fondo	2.2.9.2 - 3.1.1
Versione - Trial di prova	1.5
View Mark	2.2.3.2
Vista Track	2.2.8.2
Visualizzazione della scala della carta marittima attiva.....	2.4
Visualizzazione della latitudine / longitudine	2.4
Visualizzazione del livello della carta marittima attiva	2.4
Visualizzazione ottimale Windows.....	1.3.2
Warning Time.....	2.3.1.9
Waypoint	2.2.4.2
Weather.....	2.2.9.5
Weather historic.....	2.2.8.4
Weather Settings.....	2.2.7.1.5
WGS 84	1.1 - 3.4.6
Windows grafico ottimale	1.3.2
Window (Menu)	2.2.9
World.....	2.2.1
WPL.....	3.1.2
WP	2.3.1.3
XTE	2.3.1.3
XTE Tolerance	2.2.7.3 - 2.3.1.8
ZDA	2.2.7.1.1 - 2.2.9.1
Zone limatate	2.2.2.4