

S100 Controller

ユーザーガイド

English

Date: 06-2006

Document number:

81242-4-EN © 2006

Raymarine UK Limited



FLIR | Raymarine



Raymarine 製品が気になったら /
🔍 www.ys-product.com で検索

FLIR | Raymarine



製品トラブル /
**困ったら
その場で相談**

🔍 <http://nav.ca/sgVEM>

⚠️ 本製品を弊社イノベーション・プロモーションで
ご購入された方のみご利用可能です。

INNOVATION • QUALITY • TRUST

Raymarine®

HOME	免許関係	電波利用料	電波環境	電波監視	周波数割当て	基準認証制度	その他
------	------	-------	------	------	--------	--------	-----

技術基準適合証明等を受けた機器の検索

[HOME](#) > [基準認証制度](#) > [技術基準適合証明等を受けた機器の検索](#) > 技術基準適合証明等を受けた機器の検索

登録証明機関による工事設計認証に関する詳細情報	
工事設計認証番号	005NYCA0452
工事設計認証をした年月日	平成19年4月13日
工事設計認証を受けた者の氏名又は名称	インダストリアル・サプライヤーズ株式会社
工事設計認証を受けた特定無線設備の種類	第2条第19号に規定する特定無線設備
工事設計認証を受けた特定無線設備の型式又は名称	A18104
電波の型式、周波数及び空中線電力	G1D 2405~2480MHz(5MHz間隔16波) 0.001W/MHz
スプリアス規定	新スプリアス規定
BODY SAR	—
備考	
登録証明機関名	テュフ・ラインランド・ジャパン(株)

注：「氏名又は名称」、「型式又は名称」、「電波の型式、周波数及び空中線電力」について変更があった場合は、備考欄に変更履歴として表示します。

担当：総合通信基盤局電波部電波環境課認証推進室

コンテンツ一覧

免許関係

[無線局開局の手続き・検査](#)

[電波利用システム](#)

[無線従事者制度](#)

[検索・統計](#)

[免許等に関するその他の制度](#)

電波環境

[電波の安全性に関する調査及び評価技術](#)

[高周波利用設備の概要](#)

[電波伝搬障害防止制度](#)

[電波環境に関するその他の制度](#)

基準認証制度

[制度の概要（登録証明機関一覧）](#)

[技術基準適合証明等を受けた機器の検索](#)

[特定無線設備、特別特定無線設備一覧](#)

[基準認証関係法令](#)

[基準認証制度についてよくある質問 \(FAQ\)](#)

HOME	免許関係	電波利用料	電波環境	電波監視	周波数割当て	基準認証制度	その他
------	------	-------	------	------	--------	--------	-----

技術基準適合証明等を受けた機器の検索

[HOME](#) > [基準認証制度](#) > [技術基準適合証明等を受けた機器の検索](#) > 技術基準適合証明等を受けた機器の検索

登録証明機関による工事設計認証に関する詳細情報	
工事設計認証番号	005NYCA0454
工事設計認証をした年月日	平成19年4月12日
工事設計認証を受けた者の氏名又は名称	インダストリアル・サプライヤーズ株式会社
工事設計認証を受けた特定無線設備の種類	第2条第19号に規定する特定無線設備
工事設計認証を受けた特定無線設備の型式又は名称	A18106
電波の型式、周波数及び空中線電力	G1D 2405~2480MHz(5MHz間隔16波) 0.001W/MHz
スプリアス規定	新スプリアス規定
BODY SAR	—
備考	
登録証明機関名	テュフ・ラインランド・ジャパン(株)

注：「氏名又は名称」、「型式又は名称」、「電波の型式、周波数及び空中線電力」について変更があった場合は、備考欄に変更履歴として表示します。

担当：総合通信基盤局電波部電波環境課認証推進室

コンテンツ一覧

免許関係

[無線局開局の手続き・検査](#)

[電波利用システム](#)

[無線従事者制度](#)

[検索・統計](#)

[免許等に関するその他の制度](#)

電波環境

[電波の安全性に関する調査及び評価技術](#)

[高周波利用設備の概要](#)

[電波伝搬障害防止制度](#)

[電波環境に関するその他の制度](#)

基準認証制度

[制度の概要（登録証明機関一覧）](#)

[技術基準適合証明等を受けた機器の検索](#)

[特定無線設備、特別特定無線設備一覧](#)

[基準認証関係法令](#)

[基準認証制度についてよくある質問 \(FAQ\)](#)

1-はじめに

コントローラーバッテリーの交換	5
S100オートパイロットコントローラー	6
システムの電源をオンにするにはどうすればよいですか？	7

2 - Using your S100

オートパイロットの使用方法は？	9
どうすれば自動的にまっすぐに操縦できますか？	10
GPSからルートをどのようにたどりますか？	11
サークルパターンに従うにはどうすればよいですか？	12
ジグザグパターンに従うにはどうすればよいですか？	13
クローバーのパターンに従うにはどうすればよいですか？	14
固定された風の角度にどのようにステアリングしますか？	15
オートパイロットを使用してタックするにはどうすればよいですか？	16
どうすれば障害を回避できますか？	17

3-S100のセットアップ

パターンの方向を変更するにはどうすればよいですか？	19
ボートの種類を変更するにはどうすればよいですか？	20

4アラームとトラブルシューティング

S100アラームメッセージ	23
障害発見	25
一般的なメンテナンス	26
ディーラーのメンテナンス手順	26
製品サポート	29

5-重要な情報

安全上の注意	31
使用目的	33
適合宣言	34
EMCガイドライン	34

1

まず 始めに...



コントローラーバッテリーの交換

S100コントローラーは、ユニットの背面にある2つのAAAバッテリーで駆動します。

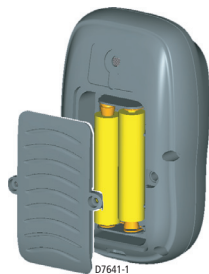
良質のアルカリ電池のみを使用してください。

充電式バッテリーを使用しないでください。

バッテリーカバーのネジを外すには、小さなプラスドライバーが必要です。

1か月以上使用しない場合は、ユニットからバッテリーを取り外してください。

使用済みのバッテリーの適切な手入れと廃棄については、バッテリーの製造元の指示に従ってください



S100オートパイロットコントローラー



NAVIGATE PORT パイロットモードで使用して、ボートをパワーステアリングします。

NAVIGATE STARBOARD パイロットモードで使用して、ボートをパワーステアリングします。

PILOT を使用して自動操縦をアクティブにします。

MODE を押して、必要なパイロットモードを選択します。

オフの場合、**STANDBY (POWER ON)**押してS100の電源ON。パイロットモードのときにボートの手動制御に戻ります。長押ししてパイロット設定にアクセスします

D7602-1

システムの電源をオンにするにはどうすればよいですか？

電源オン

オートブレーカーと基地局の電源が船のブレーカーでオンになっていることを確認してください。コントローラーで、STANDBYボタンを押し続けます。ハンドセットからビープ音が鳴り、ディスプレイにSTANDBYと表示されて準備完了です。

省電力モード

スタンバイモード（オートパイロットオフ）の場合、ボタンが5分間押されないと、ハンドセットは自動的にオフになります。これは、バッテリーの寿命を延ばすのに役立ちます。

ワイヤレス信号強度

ワイヤレス信号強度（5レベル）は、ディスプレイの右側に表示されます。

キーロック

S100を使用する場合、誤って操作されないように、オートパイロットキーを一時的にロックできます。

キーロックを有効にするにはどうすればよいですか？

キー記号と「LOCK」メッセージが表示されるまで、モードボタンを押し続けます。

Note: オートパイロットがボートを制御している場合、キーロックを有効にすることはできません。

キーロックをオフにするにはどうすればよいですか？

モードを押してから、パイロットボタンを押します。「KEYLOCK OFF」メッセージが表示されます。

2















S100で 操作する



オートパイロットの使用方法は？

オートパイロットは、プリセットモードのいずれかに従ってボートを操縦できます。使用可能なモードは、ボートと自動操縦の種類によって異なります。これらのそれぞれについて、次のページで説明します。

利用可能なモード

パワー	釣り	セール
		
 オート	 オート	 オート
 トラック	 トラック	 トラック
	 ジグザグ*	 ウィンド
	 サークル*	 トラック
	 クローバー*	

* S1000自動操縦のみ



簡単なヒント

自動操縦設定ページでボートのタイプを変更できます

D7616-1

どうすれば自動的にまっすぐに操縦できますか？

自動操縦制御下で現在の方位を続けるには、自動モードを使用します。これは、他の方法で命令されるまで、まっすぐに進みます。AUTOモードをSMARTSTEERと組み合わせると、ボートのリモートパワーステアリング制御が可能になります。



1 2 3

PILOT

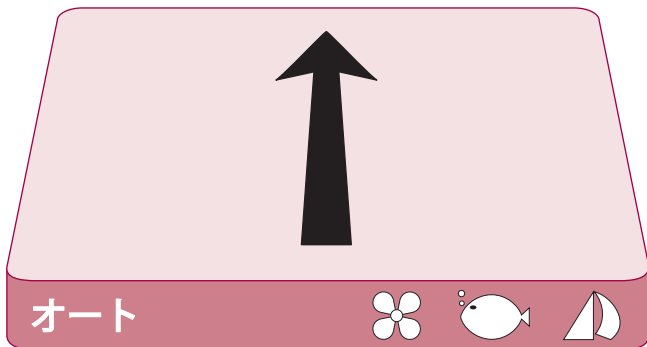
AUTOモードで自動操縦をアクティブにします

STANDBY

ボートを手動操縦に戻します

任意の画面から：

1. 目的の船首方位にボートを操縦します。
2. 障害物がないことを確認します。
3. PILOTキーを押して、自動操縦を有効にします。



簡単なヒント

AUTOモードは、MODEボタンで選択することもできます。

D7617-1

GPSからルートをどのようにたどりますか？

オートパイロットは、GPSまたはChartplotterで以前に設定したルートをとどることができます。GPS / Chartplotterが有効なSeaTalkまたはNMEA 0183データを送信していることを確認してください。



1 2 3

MODE	トラックに達するまで繰り返し押しします
PILOT	TRACKモードで自動操縦をアクティブにします
PILOT	新しいヘディングを受け入れるように求められたら押しします。

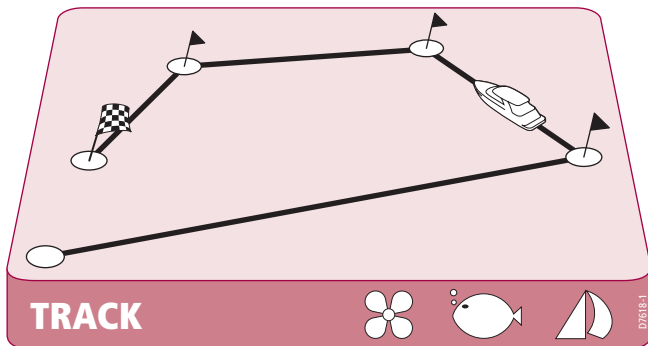
各ウェイポイントに到着すると

PILOT	新しいヘディングを受け入れるように求められたら押しします。
--------------	-------------------------------

任意の画面から：

1. TRACKが表示されるまでMODEを繰り返し押しします。
2. PILOTを押して、トラックモードを有効にします。
3. 有効なルートが受信されると、SmartControllerは、ボートを回す方向と、新しい方向に進む方向を通知します。PILOTを押して受け入れます。

注：各ウェイポイントで、ターンの確認が必要になります。PILOTを押して受け入れます。



サークルパターンに従うにはどうすればよいですか？

CIRCLEモードを選択すると、現在の位置がサークルパターンの中心としてマークされます。オートパイロットは、選択したサイズのサークルにボートをそっと誘導します。

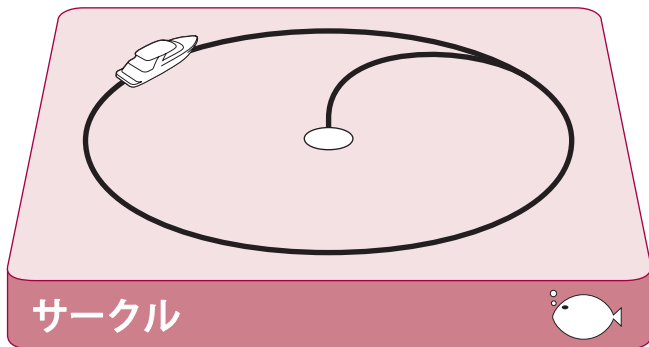


1 2 3

	CIRCLEに達するまで繰り返し押しします
	パターンサイズの変更 (Sml、Medまたは Large)
	CIRCLEモードで自動操縦を有効にします

任意の画面から：

1. CIRCLEが表示されるまでMODEを繰り返し押しします。
2. PORTおよびSTARBOARDキーを使用して、必要に応じてサイズ (S、M、L) を変更します
3. PILOTキーを押して自動操縦を有効にします



簡単なヒント

サークルが徐々に大きくなっている場合は、応答設定を増やして、サークルパターンを再起動してください。

D7612

ジグザグパターンに従うにはどうすればよいですか？

ZIGZAGモードに入ると、自動操縦は現在の位置と方向をジグザグの中心線として使用します。自動操縦は、右boardへの旋回から始めて、ボートをパターンにそっと誘導します。

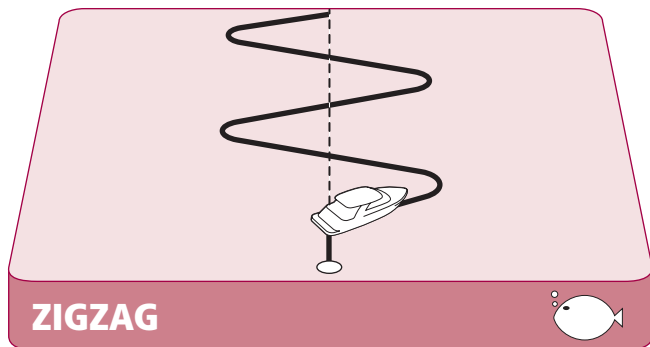


	ジグザグに達するまで繰り返し押します
	パターンサイズの変更 (Sml, MedまたはLarge)
	ZIG ZAGモードで自動操縦をアクティブにします

1 2 3

任意の画面から：

1. ZIGZAGが表示されるまでMODEを繰り返し押します。
2. PORTおよびSTARBOARDキーを使用して、必要に応じてサイズ (S、M、またはL) を変更します
3. PILOTキーを押して自動操縦を有効にします



簡単なヒント

釣りのパターンは、最大15ktsの速度で動作するように設計されています。開始する前に速度を確認してください。

D7621-1

クローバーのパターンに従うにはどうすればよいですか？

クローバーモードに入ると、オートパイロットは現在の位置を中心点として使用します。オートパイロットは、スタートポイントを繰り返し交差する一連の右boardターンを介してボートを操縦します。

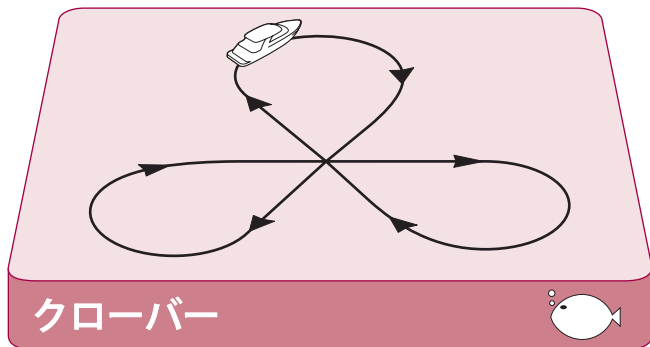


1 2 3

	クローバーに達するまで繰り返し押します
	パターンサイズの変更 (Sml、MedまたはLarge)
	クローバーモードで自動操縦をアクティブにします

任意の画面から：

1. CLOVERLEAFが表示されるまでMODEを繰り返し押します。
2. PORTおよびSTARBOARDキーを使用して、必要に応じてサイズ (S、M、またはL) を変更します
3. PILOTキーを押して自動操縦を有効にします



簡単なヒント

PILOT SETUPでパターンの方向を変更できます (セクション3を参照)。

D7622-1

固定された風の角度にどのようにステアリングしますか？

ボートに風変換器が装備されている場合、風に対して一定の角度で操縦するように自動操縦を設定できます。ニーズに合わせてこの角度を調整できます。

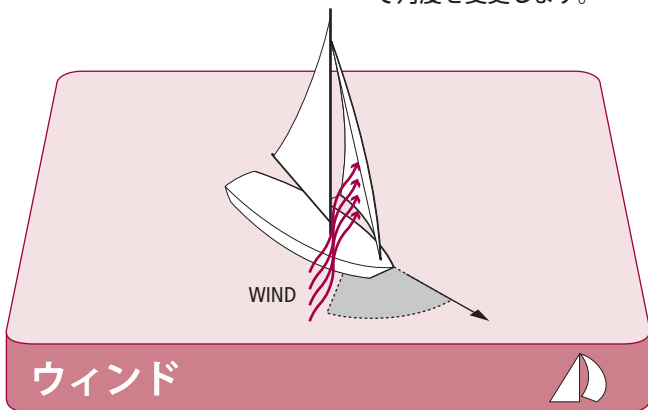


1 2 3

	WINDに達するまで 繰り返し押します
	WINDモードで自動操縦を アクティブにし、現在の風 の角度を表示します。
	希望の風の角度 を調整します。

任意の画面から：

1. WINDが表示されるまでMODEを繰り返し押します。
2. PILOTを押して、WINDモードを有効にします。
3. 現在の風の角度が表示されます。PORTおよびSTARBOARDキーを使用して、必要に応じて角度を変更します。



簡単なヒント

風上に向かうときに最良の結果を得るには、手で操縦する場合よりも風からわずかに自由に航行してください。

D076031

オートパイロットを使用してタックするにはどうすればよいですか？

WINDモードでは、自動操縦を使用してタックメニューバを実行できます。旋回の程度はオートパイロットによって設定されます（タック角の変更の詳細については、オートパイロットに付属のハンドブックを参照してください）

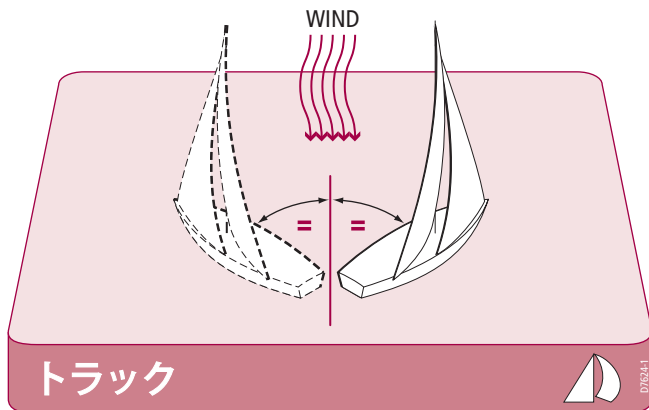


1 2 3

	TACKに達するまで繰り返し押しします
	希望のタック方向を選択します
	TACK操作を開始します。

任意の画面から：

1. TACKが表示されるまでMODEを繰り返し押しします。
2. PORTおよびSTARBOARDキーを使用して、TACK方向を選択します。
3. PILOTを押して受け入れます。





どうすれば障害を回避できますか？

自動操縦がアクティブになっていても、それをオーバーライドすることはできます。たとえば、障害物に遭遇した場合、または方向を数度だけ変えたい場合。これにより、ボートを効果的にパワーステアリングできます。



1 2 3

自動操縦をアクティブにした場合：

 か  1°コース変更
を押す

 か  10°コース変更
を押す/長押し

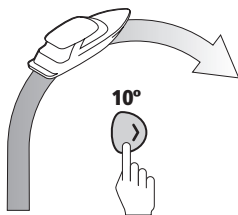
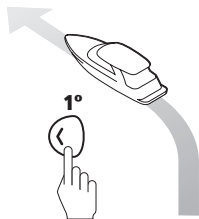


ボートを
手動操縦に戻す

自動操縦をアクティブにした場合：

1. PORTまたはSTARBOARDキーを短く押すと、その方向に1°コースが変更されます。20°までのコース変更にこの方法を使用します。
2. PORTまたはSTARBOARDキーを押し続けると、その方向に10度回転します。
3. 自動操縦が新しいヘディングで再開します。

ダッジ



簡単なヒント

SMARTSTEER対応の自動操縦で使用する場合、
長押しコマンドはSMARTSTEERをアクティブにします

D7625-1

3

S100を 設定する



パターンの方向を変更するにはどうすればよいですか？

デフォルトの自動操縦パターンの方向を変更できます。



1 2 3

	パイロットセットアップ
長押し	
	パターンの方向
or	CLOCKWISE またはANTICLOCK
	ノーマルモード

1. スタンバイを2秒間押し続けて、パイロットセットアップモードに入ります。
2. ディスプレイにパターン方向が表示されるまでモードを押します。
3. PORTまたはSTARBOARDキーを押して、時計回りと反時計回りを切り替えます。
4. スタンバイを押してパイロット設定を終了し、通常モードに戻ります。

	CLOCKWISE PATTERN
--	------------------------------



簡単なヒント

デフォルトの方向はCLOCKWISEです。パターンの最初のターンは、常にスターボードになります。

D7649-1

ボートの種類を変更するにはどうすればよいですか？

システムは、取り付けられる船舶のタイプに合わせて設定できます。これにより、ユーザーインターフェイスが最も関連性の高い機能を提供します。



1 2 3

	パイロットセットアップ
長押し	
	ボートタイプ
or	パワー セール もしくは釣り
	ノーマルモード

1. スタンバイを2秒間押し続けて、パイロットセットアップモードに入ります。
2. ディスプレイにボートの種類が表示されるまでモードを押します。
3. PORTまたはSTARBOARDキーを押して、POWER、SAIL、およびFISHINGを切り替えます。
4. スタンバイを押してパイロット設定を終了し、通常モードに戻ります。



**FISHING
BOAT**



簡単なヒント

S1000釣りパターンは、釣りモードでのみ利用可能です

D7650-1

4

アラームと トラブルシューティング



S100アラームメッセージ

S100は、システムの障害または障害を検出すると、次の表にリストされているアラームメッセージのいずれかをアクティブにします。

特に明記しない限り、問題を解決する前に、スタンバイを押してアラームをクリアし、手動制御に戻ることにより、アラームに対応する必要があります。

状況によっては、S100は複数のアラームを発します。最初のアラームを処理すると、次のアラームが表示されます。

アラームメッセージ	考えられる原因と解決策
CURRENT LIMIT	重大なドライブ障害-ドライブは、短絡または妨害のために電流を過剰に消費しています。ドライブユニットと配線を確認してください。
DRIVE STOPPED	自動操縦装置は舵を回すことができません（これは、舵にかかる天候の負荷が高すぎる場合に発生します。ドライブを確認してください。
INITIALISING	このアラームは、パイロットの準備が整う前にアクティブ化しようとすると発生します。パイロットを起動する前に、ボートを3ノット以上で30秒以上走らせる必要があります。
LARGE XTE	このアラームは、計画したトラックから0.3nm以上離れているときに鳴ります。また、トラックのPORTまたはSTARBOARDにいる場合、アラームが表示されます。
LRN FAIL 1, 2 or 4	AutoLearnが正常に完了しませんでした。 障害コード： 1=自動学習は実行されていません 2=AutoLearnが失敗しました。通常、手動の割り込みが原因です。 4=おそらくドライブの故障が原因でAutoLearnが失敗しました AutoLearn手順を繰り返します。
MOT POW SWAPPED	モーターケーブルは、もちろんコンピューターの電源端子に接続されます（電源ケーブルはモーター端子に接続されます）。電源を切り、接続を入れ替えます。

アラームメッセージ

考えられる原因と解決策

NO DATA

自動操縦は追跡モードであり、次のとおりです。

自動操縦がSeaTalkナビゲーションデータを受信していないか、GPSが低強度の信号を受信している場合、信号が改善されるとクリアされます。
注：データが失われるとすぐに、自動操縦は見出しの調整を停止します。

NO GPS COG

S1000オートパイロットは、GPSシステムから有効なCOGデータを受信していません。接続を確認し、GPSユニットの電源がオンになっている、COGデータを送信するようにセットアップされていることを確認します。

NO GPS FIX

GPSは低強度の信号を受信しています。信号が改善されるとクリアされます。

NO PILOT

コントローラーは自動操縦からデータを受信していません。接続と自動操縦を確認します。

OFFCOURSE

このアラームは、ロックされた方位から20秒以上コースを外れた場合に鳴ります。また、目的の見出しのポートまたはスターボードのどちらにしているかを示します。

REGISTRATION INCOMPLETE

システムが近くにある他のハンドセットを検出したため、新しいハンドセットの登録を完了できません。

1. 他のすべてのリモートハンドヘルドユニットの電源を切ります。登録プロセスを繰り返します。
2. このエラーが続く場合は、ポートを開いて（100フィート以内に他の船がない状態で）登録プロセスを繰り返します。

ROUTE COMPLETE

これは、トラックの完了時に鳴ります。PILOTを押して同じヘディングを続行するか、スタンバイを手動で制御します。

SHIPS BATTERY

船のバッテリー電圧が許容限度を下回りました。バッテリーの充電状態を確認してください。

TOO SLOW

速度が3ノットを下回りました。パイロットが操作するには、より速く移動する必要があります。

アラームメッセージ	考えられる原因と解決策
TOO FAST TO FISH	釣りのパターンは15kts未満の速度でのみ動作します。速度を確認してください。
WAYPOINT ADVANCE	ルート上のウェイポイントに到着しました。自動操縦装置は、次のレッグをオンにする許可を要求しています。PILOTを押して受け入れます。

障害発見

すべてのRaymarine製品は、長年にわたって問題なく動作するように設計されています。また、出荷前に包括的なテストと品質保証手順を実施します。

S100で障害が発生した場合は、このセクションの障害検出表を使用して、問題を特定し、解決策を提供してください。自分で問題を解決できない場合は、製品サポート情報を参照してください。

症状	考えられる原因と解決策
ディスプレイが点かない	電源が入らない-スタンバイを押してS100の電源を入れるか、バッテリーを交換します。
オートパイロットが応答しない	2.5kts以上で30秒間ボートを運転し、再試行します。自動操縦の接続を確認します。GPSがオンになって接続されていることを確認します。
ボートはゆっくりと回って、コースに入るのに長い時間がかかる	舵ゲインが低すぎる。AutoLearnを完了するか、ゲイン設定を増やします。
新しいコースに変わるとボートがオーバーシュートする	舵のゲインが高すぎます。AutoLearnを完了するか、ゲイン設定を下げます。
位置情報を受信しない	ナビゲーターが正しい位置データを送信していません。
パイロットは次のウェイポイントに自動的に進みません	ナビゲーターから受信したウェイポイント情報には関係ありません
SeaTalkから電源供給された機器の電源が入らない	接続を確認する ヒューズを確認する

一般的なメンテナンス

定期的なチェック

S100コントローラーには、ユーザーが修理できる部品は含まれていません。メインカバーを取り外すと、保証が無効になります。認定されたRaymarineサービス技術者のみがサービスを提供する必要があります。

その結果、ユーザーのメンテナンスは次のチェックに限定されます

- すべてのケーブルコネクタがしっかりと接続され、腐食がないことを確認します
- 摩耗または損傷の兆候を調べます-損傷したケーブルを交換します
- 必要に応じて電池を交換してください

S100のクリーニング

ディスプレイの清掃には注意してください。画面のコーティングを傷つける可能性があるため、乾いた布でディスプレイ画面を拭かないでください。必要に応じて、中性洗剤のみを使用してください。

コンピューターやコントローラーのクリーニングに化学物質や研磨剤を使用しないでください。汚れている場合は、清潔な湿った布で拭いてください。

ディーラーの校正エリアにアクセス

スタンバイモードから、スタンバイを2秒間押し続けて、パイロット設定に入ります。次に、ディーラーのキャリブレーション画面が表示されるまでモードを5秒間押し続けます。

モードを続けて押すと、さまざまなキャリブレーションオプションが順に切り替わります。

ハードウェアとソフトウェアのバージョン番号

この画面を使用して、ユニットのバージョンとシリアル番号を表示します。

コントラスト

<キー>キーを使用して、コントラストを適切なレベルに調整します。

セルフテスト

PILOTを押して単体テストシーケンスを開始し、画面の指示に従います。これにより、ディスプレイ、ブザー、ボタンの機能がテストされます。

診断

PILOTを押して、ワイヤレスリンクのステータスを表示します。

ハンドセット登録

Raymarineワイヤレスシステムでは、各ワイヤレスコントローラーを基地局に「登録」する必要があります。この登録プロセスは、近くの別のユーザーによるボートの不正な制御を防ぐためのものです。S100システムには、基地局に事前登録されたハンドセットが付属しています。

コントローラーを別のボートに移動して別のシステムで使用したい場合があります。この場合、現在のシステムから登録解除し、新しいシステムに登録する必要があります。これは、登録機能を使用して実行できます。

ハンドセットを登録するには

「ディーラー」メニューの「登録」で、「パイロット」を押します。S100が登録されていない場合、ディスプレイには「登録されていません」と表示されます。>を押して登録プロセスを開始します。いつでも<を押して検索を停止できます。

HANDSET NOT
REGISTERED REG >

REGISTER
START >

SEARCHING
< CANCEL

基地局がSmartControllerによって検出され、登録が完了すると、ディスプレイに「登録済み」と表示されます。登録を成功させるには、ポート上の他のすべてのハンドヘルドユニットがオフになっていることを確認します。他の人をアクティブにして新しいハンドセットを登録しようとすると、登録未完了のメッセージが表示されます。

D7657-1

ハンドセットの登録を解除するには

REGISTERED
DE-REG >

D7674-1

DEALERメニューのREGISTRATIONで、PILOTを押します。S100がすでに登録されている場合、ディスプレイにREGISTEREDと表示されます。>を押して続行するか、スタンバイを押して操作をキャンセルします。

S100は、基地局との通信と登録解除を試みます。完了すると、ディスプレイに「登録されていません」と表示されます。

S100が基地局と通信できない場合、BASE NOT FOUNDメッセージが表示されます。>を押して、この時点でS100の登録を解除することもできます。登録解除せずに終了するには、STANDBYを押します。

工場リセット

このオプションは、S100からすべての設定をクリアします。PILOTキーを2秒間押し続けて、リセットを有効にします。

注：リセットしても、S100の登録ステータスは変更されません。

製品サポート

Raymarine製品は、世界規模の販売代理店および認定サービス代理店によってサポートされています。この製品で問題が発生した場合は、全国の販売代理店、サービス担当者、またはRaymarineテクニカルサービスコールセンターにご連絡ください。連絡先の詳細については、裏表紙または www.raymarine.com を参照してください。

オートパイロットの返却を検討する前に、電源ケーブルが正常であること、およびすべての接続がきつく、腐食がないことを確認してください。接続が安全な場合は、この章の「障害検出」セクションを参照してください。障害を追跡または修正できない場合は、最寄りのRaymarineディーラーまたはサービスセンターに連絡して、以下を指定してください。

S100コントローラーのシリアル番号：

- コントローラーのシリアル番号は背面カバーに印刷されています
- コントローラソフトウェアのバージョン番号

5

重要な 安全情報



安全上の注意

製品のインストール

この装置は、このハンドブックに記載されている指示に従って設置および操作する必要があります。そうしないと、製品の性能が低下したり、怪我をしたり、ボートが損傷したりする可能性があります。

ボートのステアリングの正しい性能は安全のために重要であるため、認定されたRaymarineサービス担当者がこの製品に適合することを強くお勧めします。

警告：電気安全

電気接続を行う前に、電源がオフになっていることを確認してください。

警告：ナビゲーションエイド

この製品は正確で信頼できるように設計されていますが、多くの要因がパフォーマンスに影響する可能性があります。結果として、ナビゲーションの補助としてのみ使用する必要があります。常識やナビゲーションの判断に取って代わるものではありません。常に恒久的な監視を維持し、状況に応じて対応できるようにします。

警告：自動操縦コントローラー

ワイヤレスコントローラーがオートパイロットを操作する唯一の方法である場合は、S1000 オートパイロットインストールガイドで説明されているように、インラインパワースイッチがオートパイロット電源に取り付けられていることを確認してください。

S100は、ボートの楽しみに新しい次元を追加します。ただし、これらの基本的なルールに従うことにより、常に艇の安全を確保することは船長の責任です。

- 緊急時に手動で制御できるように、常に誰かが舵を取るようになっています。

- 乗組員のすべてのメンバーが自動操縦を解除する方法を知っていることを確認してください。
- 他のボートや航行の障害がないか定期的に確認する。
-海がどんなに澄んでいても、危険な状況が急速に発生する可能性があります。
- 航法援助または視覚ベアリングを使用して、ボートの位置の正確な記録を維持します。
- 現在のチャートでボートの位置を連続的にプロットします。ロックされた自動操縦装置の見出しが、すべての障害物を避けてボートを操縦するようにします。潮setセットを適切に考慮してください。自動操縦はできません。
- ナビゲーションエイドを使用してオートパイロットが目的のトラックにロックされている場合でも、常にログを維持し、定期的な位置プロットを作成します。ナビゲーション信号は、特定の状況下で重大なエラーを生成する可能性があり、自動操縦装置はこれらのエラーを検出できません。

一般的なケアと安全性

温度が60°C (140°F) を超える可能性のある場所にコントローラーを放置しないでください。

S100またはその付属品を分解しないでください。

自船に燃料を補給していない場合でも、燃料補給ポイントでS100システムの電源を切ります。

補聴器やペースメーカーなどの一部の医療用電子機器の操作は、コントローラーを隣で使用すると影響を受ける場合があります。そのようなデバイスの製造元の推奨事項に従ってください。

無線周波数エネルギー

S100と基地局は、低電力の無線送信機と受信機です。オンにすると、無線周波数 (RF) エネルギー (電波) を断続的に送受信します。

無線周波数エネルギーへの暴露

S100および基地局は、各国当局および国際保健機関によって設定されたRFエネルギーへの曝露の制限を超えないように設計されています。これらの制限は、一般集団の電波曝露の許容レベルを確立します。無線周波数曝露のガイドラインとこれらが準拠するように設計されている標準の例は次のとおりです。

BS EN 50371：2002-低電力の電子および電気機器が電磁場への人間の曝露に関連する基本的な制限に準拠していることを示すための一般的な規格。

FCC情報

これらのデバイスは、FCC規則のパート15に準拠しています。(1) これらのデバイスは有害な干渉を引き起こさない可能性があり、(2) これらのデバイスは、望ましくない動作を引き起こす可能性のある干渉を含む、受信した干渉を受け入れる必要があります。

Raymarineが書面で明示的に承認していないこの機器の変更または修正は、FCC規則への準拠に違反し、機器を操作するユーザーの権限を無効にする可能性があります。

廃棄

この製品の廃棄は、耐用年数の終わりに、現地の規制に従ってください。

使用目的

S100コントローラーと基地局は、レジャー船や小型作業船での使用を目的としています。

適合宣言

これにより、Raymarine UK Ltd.は、S100および基地局が1999/5/EC指令の必須要件およびその他の関連規定に準拠していることを宣言します。

オリジナルの適合宣言証明書は、www.raymarine.comの関連製品ページで見ることができます。

EMCガイドライン

すべてのRaymarine機器およびアクセサリは、レクリエーション用の海洋環境で使用するための最高の業界標準に合わせて設計されています。それらの設計と製造は、適切な電磁両立性（EMC）規格に準拠していますが、パフォーマンスが損なわれないようにするには、正しいインストールが必要です。

他の機器との接続

Raymarine機器をRaymarineが提供していないケーブルを使用して他の機器に接続する場合、Raymarineユニットの近くのケーブルに抑制フェライトを常に取り付けなければなりません。

ハンドブック情報

私たちの知る限り、このハンドブックの情報は、出版された時点で正しいものでした。ただし、Raymarineは、含まれている可能性のある不正確さまたは不作為について責任を負いません。さらに、継続的な製品改善のポリシーにより、予告なく仕様が変更される場合があります。その結果、Raymarineは、製品とハンドブックの違いについて責任を負いかねます。

SeaTalk[®] is a Registered Trademark of Raymarine

All other trademarks used in this document are acknowledged.

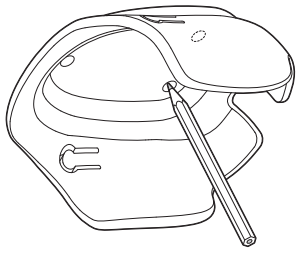
© Copyright Raymarine UK Limited 2004



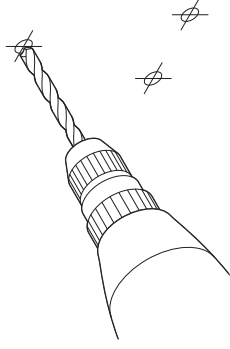
Fitting remote

固定位置のクレードル

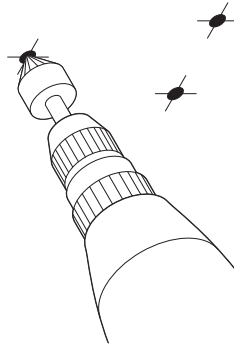
1. 固定ネジの穴をマークします。



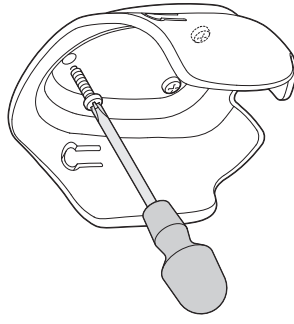
2. 固定ネジ用に3つの1/8インチ (3.4 mm) パイロット穴を開けます。



3. 取り付け面の損傷を防ぐために、下穴を皿穴にします。

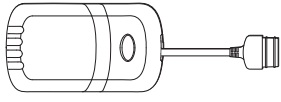


4. 3つの8番ネジを使用して、クレードルを取り付け面に固定します。



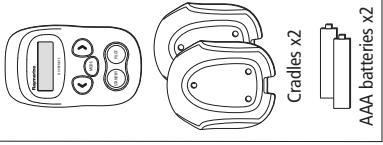
付属品

Base Station

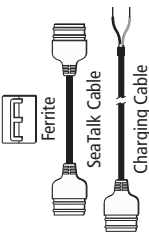
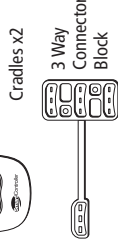
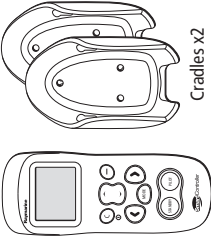


No. 6 size
No. 8 size
Self-tapping screws

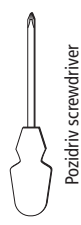
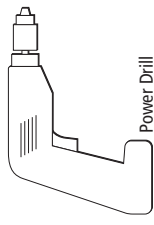
S100 Remote



Smart Controller



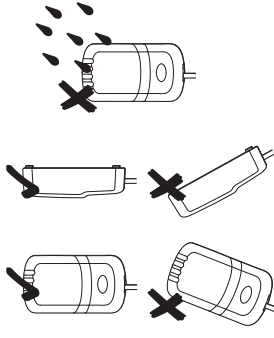
必要なツール



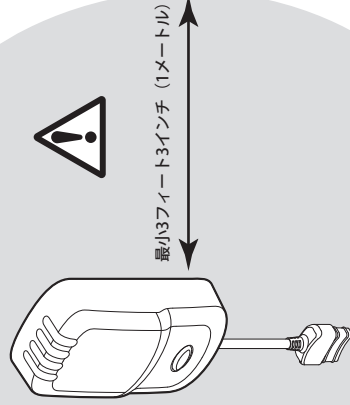
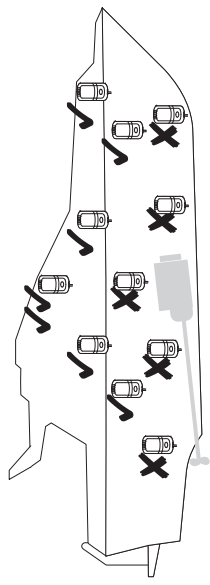
1/8 inch (3.4 mm) drill

7/64 inch (2.7 mm) drill

Locating Base Station



乾燥した場所で、できるだけ高くフィット



最小3フィート3インチ (1メートル)

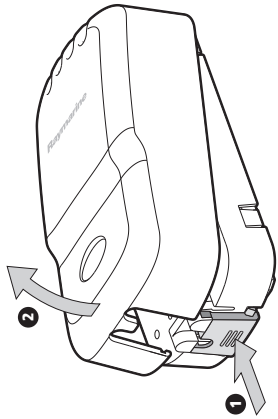
Raymarine®

Document: 87042-5
Date: 03-2019

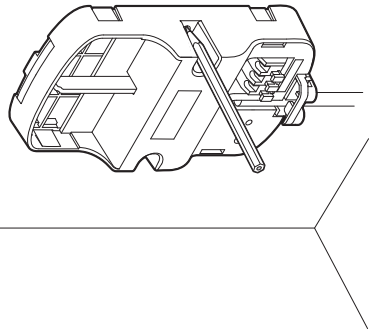
www.raymarine.com

Fitting Base Station

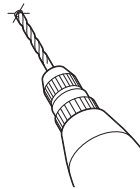
1. カバーを外す



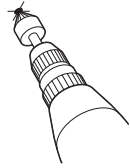
2. 固定ネジの穴をマークします。



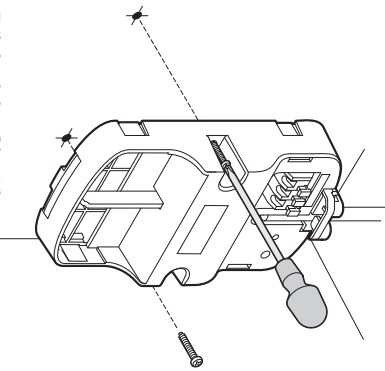
3. 固定ネジ用に2つの7/64インチ (2.7 mm) パイロット穴を開けます。



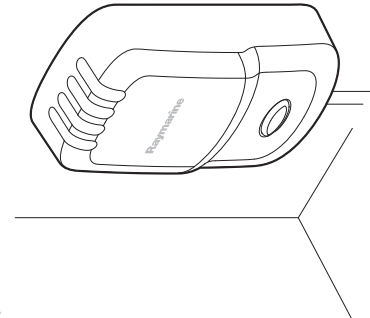
4. パイロット穴を皿穴にして、取り付け面の損傷を防ぎます。



5. 2本の6番ネジを使用して、ベースステーションを取り付け面に固定します。



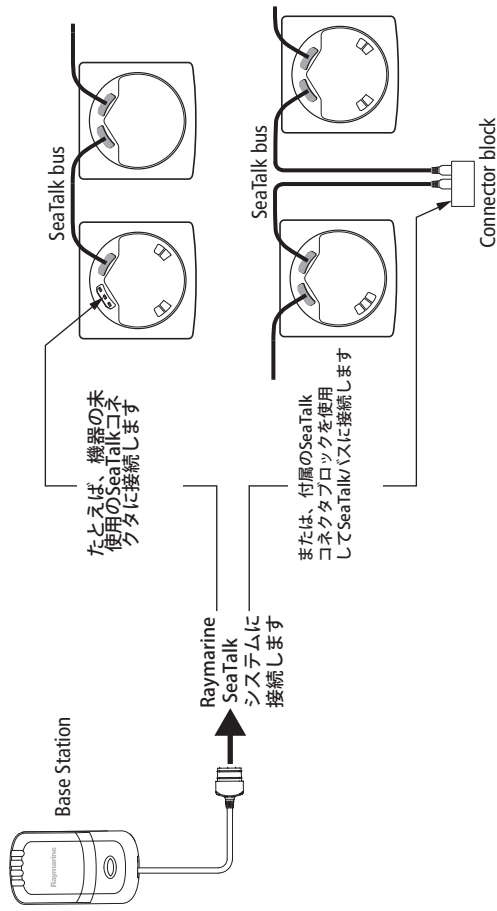
6. カバーを交換してください



Connecting Base Station

重要:

ベースステーションを接続する前に、関連するSeaTalkシステムの12 V電源が5 Aヒューズで保護されていることを確認してください。



たとえば、機器の未使用のSeaTalkコネクタに接続します

または、付属のSeaTalkコネクタプロックを使用してSeaTalkバスに接続します

注意:

必要に応じて、ベースステーションケーブルからSeaTalkコネクタを取り外して、RaymarineコースコンピューターでSeaTalkに直接接続できます。

SeaTalkカラーコーディング:

黄色: SeaTalkデータ

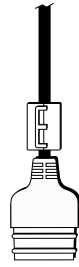
赤: +12 V

スクリーン: 0V

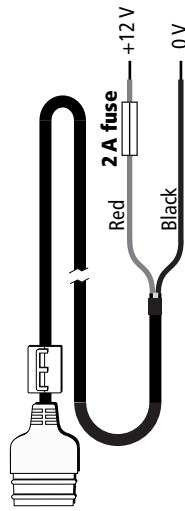
スマートコントローラー充電ケーブルの接続

バッテリーをS100リモートに取り付ける

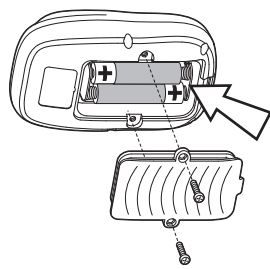
コネクタの近くのケーブルにフェライトをクリップで留めます。



ケーブルを2 Aヒューズ経由で12 V電源に接続します。



2 x AAAAバッテリー (付属) を取り付けます。



交換するときは、高品質のアルカリ単4電池のみを使用してください。

Raymarine[®]
A FLIR COMPANY

www.raymarine.com