

Raymarine®

A FLIR COMPANY

Maxi Display ユーザーガイド

◆ 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.cx/asgVlM>



 本製品を弊社イローシップ・プロモーションで
ご購入された方のみご利用可能です。

6.1 トランスデューサのキャリブレーション

Micro-Talk ゲートウェイは、SeaTalkng® ネットワークと MicroNet ネットワークを組み合わせたものです。

Micro-Talk ゲートウェイに初めて電源を入れる前に、すべてのトランスデューサのキャリブレーションが完了していることをご確認ください。これはマスト回転装置では特に重要です。マスト回転装置は、方位ソースの後、方位ソースとは別にリニアライズする必要があります。つまり、方位ソースのために1回、マスト回転装置のために1回、リニアライズを2回行う必要があります。マスト回転装置は、リニアライズされた方位ソースを入力に使用します。

キャリブレーション/リニアライズの方法については、お使いの製品に付属のドキュメントを参照してください。

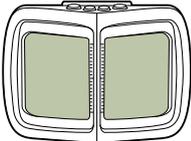
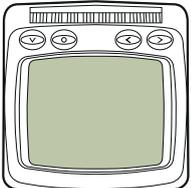
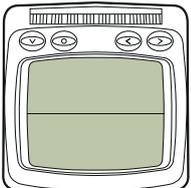
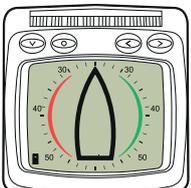
6.2 自動ネットワーク設定

Micronet ワイヤレス製品は、自動ネットワーク設定手順を使用して一緒にネットワーク設定されています。

自動ネットワーク設定は、有効範囲内の互換性のあるワイヤレス製品を同じ Micronet ネットワークに接続します。

自動ネットワーク設定 – 互換性のある Micronet ディスプレイ

自動ネットワーク設定は、以下に示す互換性のある Micronet ディスプレイの1つを使用して開始できます。

製品	説明
	T070 レース用マスターディスプレイ
	T110 多機能ワイヤレスディスプレイ
	T111 多機能ワイヤレスデュアルディスプレイ
	T112 多機能ワイヤレスアナログディスプレイ
	T113 多機能ワイヤレスリモートディスプレイ

自動ネットワーク設定の実行

下の手順に従って、新しいMicronet製品を既存のシステムに追加するか、複数のボックスから新しいシステムを作成します。

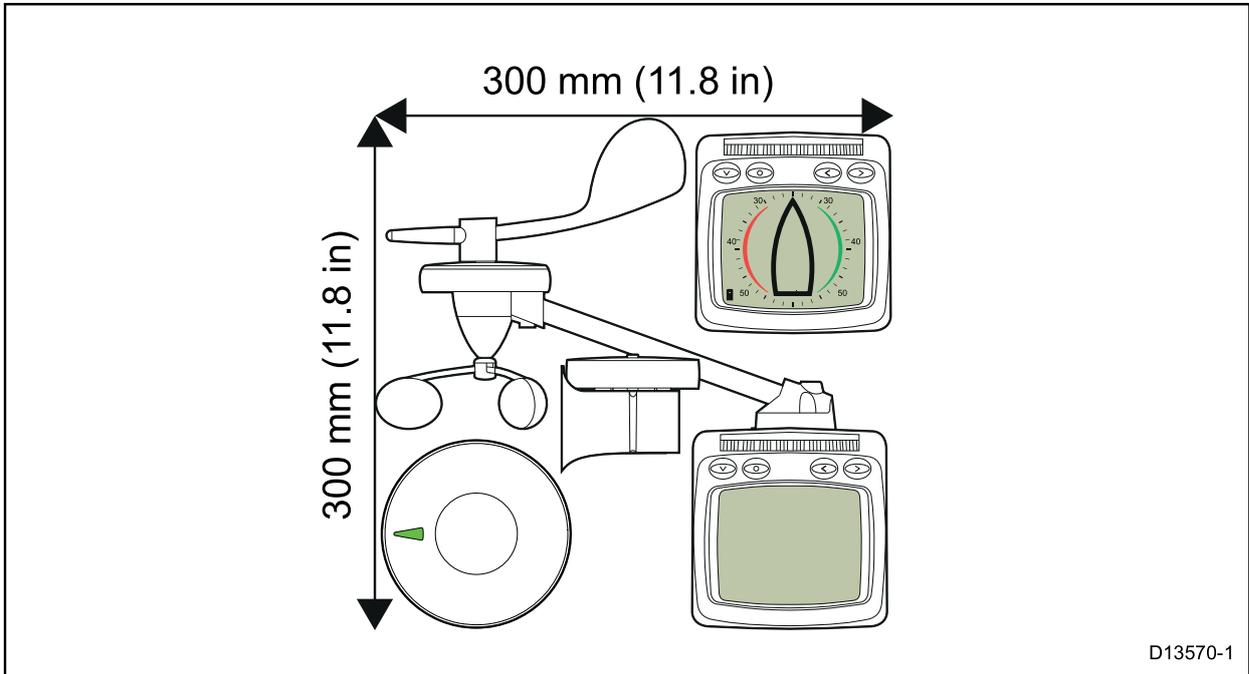
注意:

- 自動ネットワーク設定は、新しい製品を設置する前に実行してください。
- 1つの箱で提供された製品を使用して新しいシステムを作成する場合は、次の手順は必要ありません。
- 自動ネットワーク設定を開始できるディスプレイを選択する必要があります。

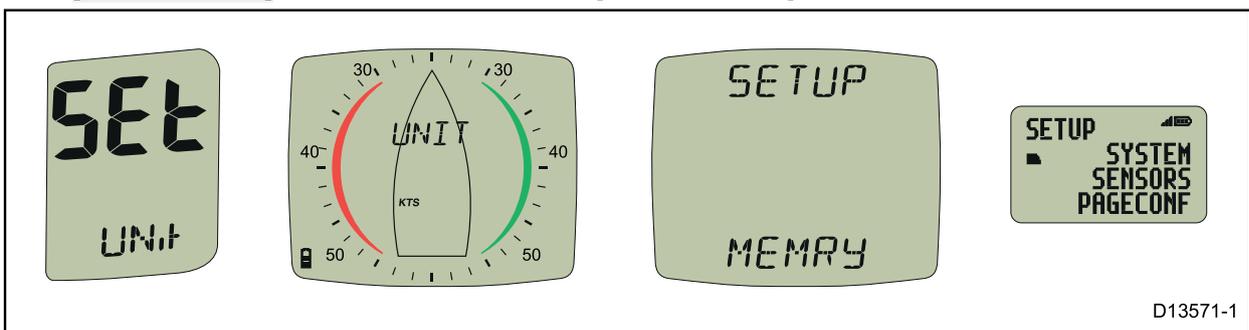
- 既存のシステムがある場合は、このシステムから対応可能なディスプレイを選択してください。

- 外部電源ソースを必要とする製品を12 V DC 電源に接続します。
- すべての新製品を自動ネットワーク設定を行うために選択したディスプレイの300 mm (11.8 インチ)以内の場所に置きます。

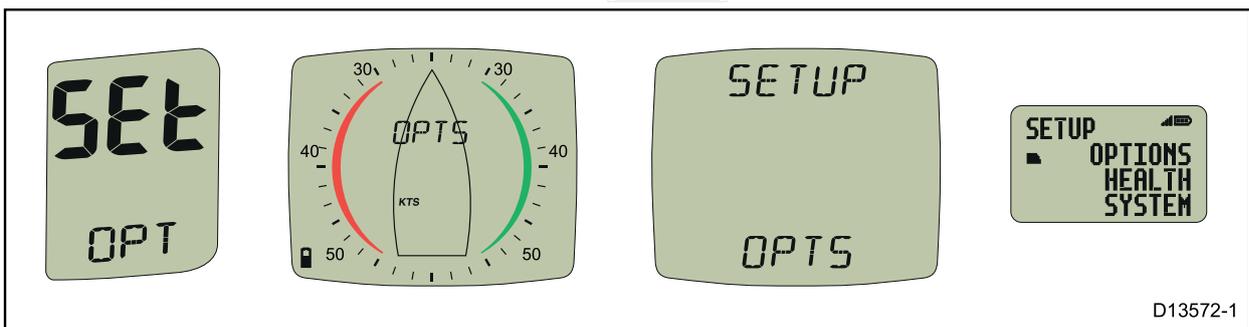
ネットワーク接続されている既存の製品を含める必要はありません。



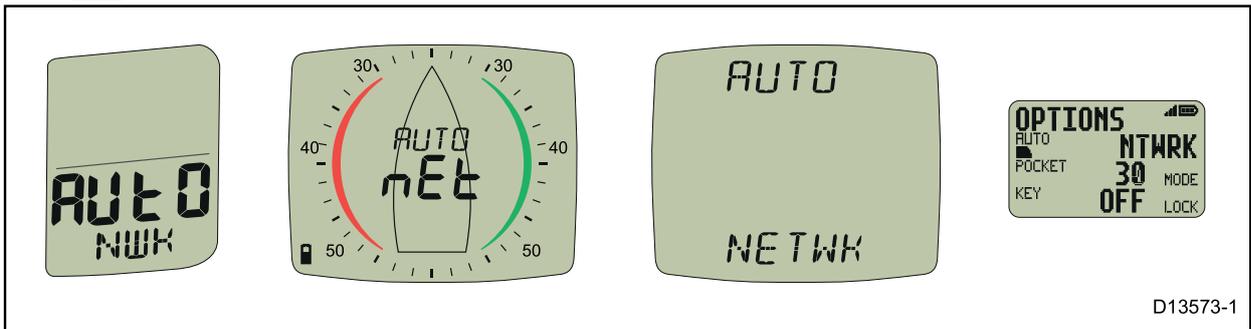
- すべての製品の電源が切れていることを確認します。
- 選択したディスプレイの **▼** 下/電源ボタンを2秒間長押しして、電源を入れます。
- 選択したディスプレイに「レーザー用タイマー」または「風の変化」ページが表示されていないことを確認します。
- [セットアップ]ボタンを2秒間押すと、[セットアップ]メニューが表示されます。



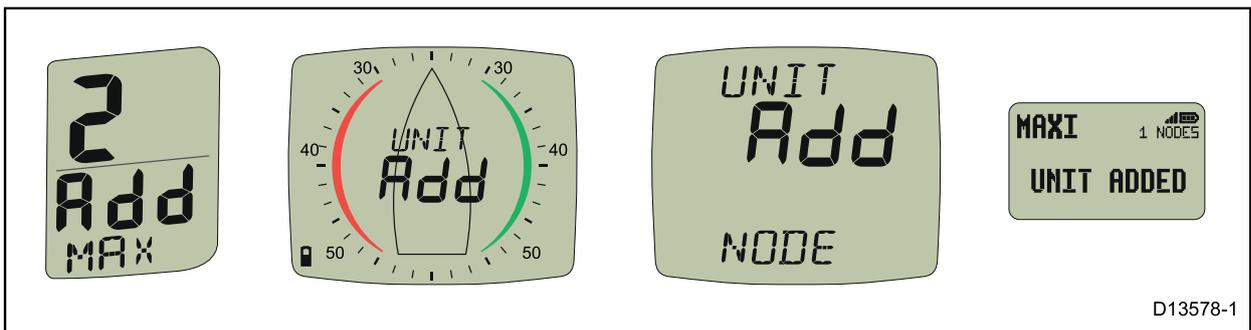
- [オプション]ページが表示されるまで、**▼** [下/電源]ボタンを押します。



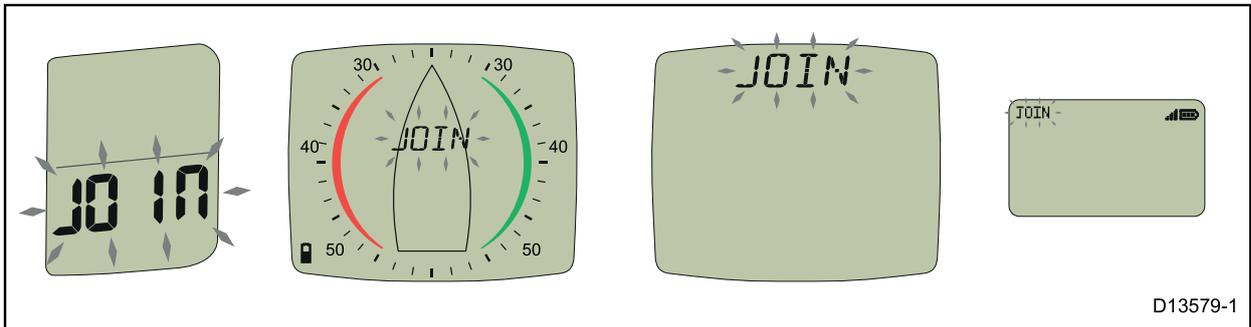
8. [右] ボタンを押すと、[自動ネットワーク設定] ページが表示されます。



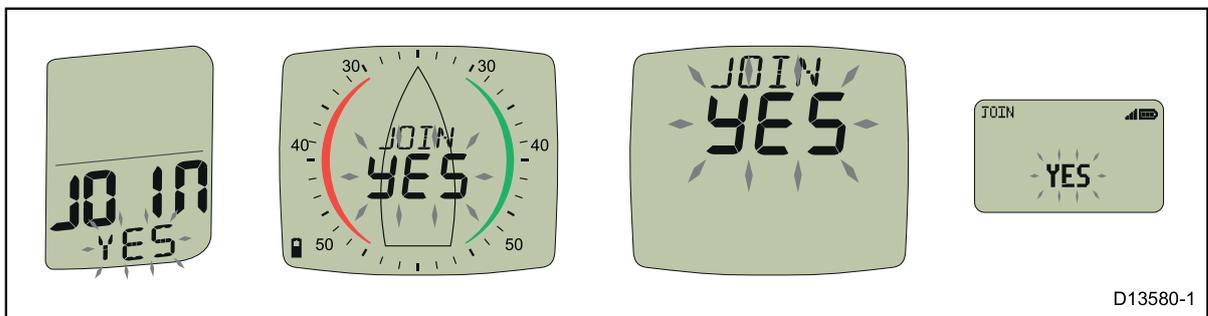
9. [セットアップ] ボタンを押すと、自動ネットワーク設定手順が開始されます。カウントダウンが始まり、選択したディスプレイに「WAIT(待機)」、さらにデバイスがネットワークに加わると「JOIN(参加)」と表示されます。



10. カウントダウンの最後の30秒で、デバイスによってはスイッチがオンになり、画面上に「JOIN(参加)」が点滅する場合があります。これらのディスプレイをネットワークに加えるには、下の手順に従います。



- i. 「JOIN(参加)」というメッセージが画面で点滅しているディスプレイの任意のボタンを押します。ディスプレイに「JOIN YES(参加 はい)」と表示されます。



- ii. 同じディスプレイの任意のボタンを押して確定します。ディスプレイの表示が「DONE(完了)」になります。

25秒以内に確定を完了しないと、「FAIL(失敗)」と表示されます。このメッセージが表示された場合、ディスプレイはネットワークに加えられなかったことを意味します。

カウントダウンが完了すると、選択したディスプレイは自動ネットワーク設定ページに戻ります。[セットアップ] ボタンを2秒間押したままにすると、通常の操作に戻ります。

11. システムをテストします。
 - i. 選択したディスプレイのスイッチを切ります。
 - ii. 選択したディスプレイのスイッチを入れます。

電源の入らないユニットがある場合は、新しいすべてのユニットが選択したディスプレイの 300 mm (11.8 インチ)以内にあり、必要に応じて電源に接続されていることを確認します。
12. すべてのユニットがネットワークに加わるまで、上記手順を繰り返します。
13. 古いユニットを交換する場合は、船舶から取り外します。
14. すべてのユニットが正しく機能していることを確認してから取り付けてください。

Micronetの製品識別

Micro-Talk ゲートウェイは、自動ネットワーク設定プロセスの間、Micronetディスプレイの正常性確認ページを表示しているときとは別な方法で識別されます。

自動ネットワーク設定時、ゲートウェイは NMEA 2000 デバイス (例: 2000、N2000、または N 2000)として識別されます。

Micronetディスプレイの正常性確認ページでは、ゲートウェイは タイプ 7 デバイス (例: TYP7、TYPE7または TYPE 7)として識別されます。

EMC適合

すべてのRaymarine機器は、レクリエーション用の海洋環境で使用するための業界最高水準に設計されています。Raymarine機器の設計と製造は、適切な電磁適合性（EMC）規格に準拠しています。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。

重要



適合性

Micronet機器で使用されているワイヤレス通信システムのため、最大18メートル（60フィート）のボートでのみ使用することをお勧めします。アルミ、スチール、または炭素繊維構造のボートに取り付ける前に、www.raymarine.comを参照してください。

ナビゲーションへの援助

他の電子機器と同様に、Micronetシステムはナビゲーションの援助としてのみ機能するように設計されており、恒久的な監視を維持し、状況を認識することは船長の責任です。

製品の解体

Micronet製品を分解すると、保証は無効になります。バッテリーは、この目的のために訓練され承認された人でのみ交換することができます。

安全および廃棄

Maxi Displayには、マンガン二酸化リチウム電池が含まれています。この電池は正しく処分する必要があります。機器を家庭内の廃棄物に処分しないでください。あなたの国の現行の規制を参照してください。

不確かな場合は、適切な廃棄のために機器をRaymarineに返送してください。

1	主な特徴	2
2	システムの概要	3
	2.1表示機能 -	3
	2.2リモートコントロール -	3
	2.3システムのオン/オフの切り替え -	3
	2.4章とページの操作 -	4
	2.5電源管理とバッテリー寿命 -	4
	2.6バックライト -	5
	2.7スリープモード -	5
3	パフォーマンス関数	6
	3.1自動ページ -	6
	3.2真の風の最適化 -	7
	3.3 Maxi Displayでのスタートの最適化 -	8
	3.4レース中 -	10
4	操作	14
	4.1データの章とページ -	14
	4.2可聴信号とアラーム -	15
	4.3ページ非表示 -	16
	4.4コントロールボタンを使ってMaxi Displayを操作する -	17
5	セットアップとキャリブレーション	18
	5.1セットアップとキャリブレーションの構成 -	18
	5.2セットアップとキャリブレーション操作 -	19
	5.3セットアップデータの編集 -	19
	5.4セットアップページの説明 -	20
6	海洋および較正	26
7	インストール	27
	7.1ブラケット取り付け -	27
	7.2バルクヘッドの取り付け -	27
8	保守と故障の検出	29
	8.1ケアとメンテナンス -	29
	8.2障害の発見 -	29
	仕様	32
	保証情報	32

1 主な特徴

簡単にインストールする

ソーラーパワード：あなたのマキシディスプレイは、日々の生活のために動かされます。革新的な技術は電流をほとんど使用しておらず、電源は非常に効率的です。マキシディスプレイはボートのバッテリーとは独立しています。

ワイヤレス：あなたのTactickディスプレイは無線で通信しますが、混乱やケーブルなしでボートのどこにでも設置できます。

パフォーマンス専用

スタートアップの最適化：マキシ・ディスプレイの強力な機能であるラインとライン・バイアス、レース・タイマーの距離とスピード・トリムは、できるだけ早くスタートすることができます。

ウインドシフトの内蔵機能と加速とトレンドのインジケーターでパフォーマンスを向上させましょう。

Maxi DisplayのSet、Drift、Turn、Course to Steer機能を使用して、潮の航行を簡略化します。

真風補正：Maxi Displayには、真の風計算の精度を最大限に高める洗練された補正技術が組み込まれています。

管理が簡単

自動データ選択：革新的なオートレグ機能により、コースの各レグに必要な情報が自動的に表示されます。

ページ非表示とは、異なるディスプレイ上でデータの重複を避けることができ、実際に必要なページを選択する時間を最小限に抑えることを意味します。

ワイヤレスリモコン：あなたのMaxiディスプレイは、Raymarine Remoteディスプレイを使用してボート内のどこからでも制御および設定できます。

優れた視認性

大型で高コントラストのLCDは、Maxi Displayに広い視野角を与え、ボートのどこからでも優れた視界を確保します。

黒い背景は夜間視界の乱れを最小限に抑え、赤色/黄色のオプションでは夜間にディスプレイのバックライトの色を選択できます。

2 システムの概要



Micronetシステムを使用する前に、黄色の指示書に記載されている「自動ネットワーク」手順と完全なセットアップと較正が正しく実行されていることを確認してください。

2.1 表示機能



2.2 Remote Control

Maxi Displayは、Raymarine Remote Displayを使用して制御および設定するように設計されています。リモートコントロールモードでリモートディスプレイを使用する方法の詳細については、リモートディスプレイに付属のユーザーガイドを参照してください。このユーザーガイドの 、、 または  のすべての参考資料は、リモートディスプレイの適切なボタンを参照しています。

-  リモートディスプレイが利用できない場合、単一のコントロールボタンは、制限されたコントロール機能を提供します。詳しくは、17ページを参照してください。
-  マキシディスプレイの設定には、リモートディスプレイが必要です

マキシディスプレイの設定の詳細については、18ページを参照してください。

2.3 システムのオン/オフの切り替え

Micronetシステムをオンまたはオフに切り替えるには、ディスプレイを選択し、 を2秒間押します。(Maxi Displayコントロールボタンの使用については、17ページを参照してください)



2.4 章とページの操作

データはMaxi Displayの章に表示され、各ページには関連するデータのいくつかのページが含まれています。14ページの図は、使用可能な章とデータページの完全なセットを示しています。

Micronetネットワークでサポートされる個々のデータ項目の詳細については、製品CDまたはRaymarine WebサイトのMicronet Dataユーザーガイドを参照してください。

章とページの選択：

 を使用してチャプターをスクロールし、 と  を使用してチャプター内のページ間を移動します。

 を押すと、次の章に移動し、章をスクロールすると、その章で最後に選択したページが表示されます。章とページの選択は、サイクルが完了すると最初のページにスクロールします。

データが利用できないページは、ダッシュ (---) で表示されます。

2.5

電源管理とバッテリー寿命

あなたのマキシディスプレイを可能にするのは、電力管理に対するRaymarineの革新的なアプローチです。エレクトロニクスで使用される電力の量を減らし、電力を供給するための太陽の可能性を最大にすることによって、Maxiディスプレイは事実上永久的なデバイスになります。

電源の状態は、ディスプレイに2つのアイコンで示されます。

バッテリーレベル  と充電率 

これらのアイコンを一緒に使用すると、電源の状態が表示されます。

 内蔵バッテリーが完全に充電されていても、ディスプレイがどのくらい明るい太陽光にさらされてもそれ以上の充電は不要ですが、充電率インジケータは低いままです。

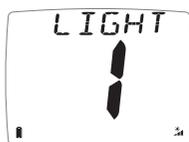
次の使用の前にディスプレイを長期間保管する場合は（冬の間）、保管前にバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。

 人工光はバッテリーを充電しません。人工光の近くにMaxi Displayを配置すると、ディスプレイが大きく損傷します。自然光の中でのみ充電してください。

Bright Sunny Day 	 	バッテリーは充電され、太陽によって補充されています。(ノートを参照してください)
	 	バッテリーが少なく、太陽によって充電されています。
Overcast Day 	 	バッテリーは充電されており、これ以上充電する必要はありません。
	 	バッテリーは低いですが、そのレベルを維持しています。
Night 	 	バッテリーは充電されていますが、充電中ではありません。
	 	充電していないとバッテリーが少なくなっています。
LOW Power	 	バッテリーが枯渇した状態です。完全に放電されたバッテリーは、直射日光の約12時間後に再充電されます。

2.6 バックライト

ディスプレイの操作のどの段階でも、 を押して点灯制御に2秒間ホールドします。



 と  を押すとバックライトを変更しながら OFF、1,2,3の設定をスクロールします。

夜間にディスプレイを使用する場合は、バックライトをレベル1または2に切り替えることで、電力使用量を大幅に削減できます。電力を節約するために、バックライトレベル3は夕暮れの状態でのみ使用することをお勧めします。

マキシディスプレイは、赤色またはアンバーバックライトを使用するように設定できます(24ページを参照)。Raymarineは、バッテリー消費量が少ないため、可能な限り赤いバックライトを使用することをお勧めします。バックライトは、ディスプレイの省電力機能の一部として昼間に自動的にオフになり、昼間には動作しません。

2.7 スリープモード

システムに登録されているボートの速度または変更が12時間ない場合は、節電のためにMaxiディスプレイがオフになります。システムの電源が切れる前に「POWER SAVE」アラームが鳴ります。アラーム音が鳴ってから10秒以内に任意のボタンを押すと、システムの電源がオンのままになります。

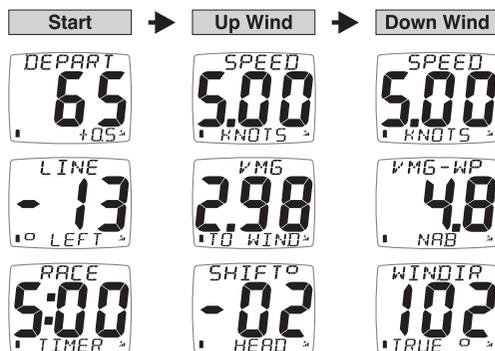
3 マキシディスプレイの性能関数

3.1 自動ページ

おそらく、コースの各レグについて、Maxi Displayに別のページが表示されたほうがよいでしょう。

Maxiディスプレイでは、AUTO LEGページのような特別なページを用意することで、これを簡単に行うことができます。この機能を使用すると、コースの各レグに必要な情報を正確に表示するようにMaxi Displayをプログラムすることができ、各マークの丸めでページを手動で変更する必要はありません。

たとえば、マストブラケットに3つのマキシディスプレイを搭載したボートを考えてみましょう。開始時に必要なデータは出発、ラインバイアス、レースタイマーであることが決定される。風上脚のボートスピード、VMGから風上および風のシフト、ボートスピードを下げ、VMGをウェイポイントに、真の風向きにする。レース前にこれらのページをオートレグページにプログラミングすると、コースの適切な脚のページが自動的に表示されます。戦術家は自分の楽器を構成することではなく、レースに集中することができます。



表示される足とページは、必要に応じて設定できます（20ページを参照）。

同様に、ページ隠蔽機能を使用して3つのディスプレイ上の重複ページを排除すると、表示されるデータの手動再構成が必要になった場合に必要な時間とキーの押下が減少します。

 ボートの物理的な位置と同じ順序でMaxi Displayを表示するように、リモートディスプレイのリモコンディスプレイリストをプログラムすることをお勧めします。リモートディスプレイのユーザーガイドを参照してください。

3.2 真の風の計算を最適化

マストヘッド風ユニットによって測定された風の角度および速度は、帆への空気力学的作用、およびシステムの測定形状に影響するヒールおよび余裕によって引き起こされる誤差の影響を受ける。誤差の大きさは可変であり、ボートの特性、風速、風の角度、気温、湿度などの多くの要素に依存します。

訂正しないと、これらのエラーは航海時に問題を引き起こします。通常、風向きでは約15度のずれが発生します。風上から旋回するときには真風速で約15% ダウンウィンドコースへ。

従来、これらの誤差は複雑で時間のかかる較正プロセスによって修正されましたが、Maxi Displayはこれをすべて変更しました。Raymarineはプロセスを簡素化し、Maxi Displayは訂正を迅速かつ簡単に行う独自の技術を組み込んでいます。Raymarineは2つのブレークスルーを作りました：

- ボートの過半数のエラーを大幅に削減する高度な修正が組み込まれています。
- 直感的な1ステップのプロセスで、すぐに微調整を入力できます。たとえば、風向が現在のタックアップウィンドで10度の高さに見える場合、風上の角度設定ページで10度のマイナス調整を入力するだけです。

風の角度と速度の補正はMaxi Displayによって生成され、Micronet ネットワークに送信されるため、ネットワーク上のすべてのディスプレイは正確な風の情報を表示します。

内蔵の修正があなたの特定のボートに十分でない場合、低風、中風、強風での風上、風上、風上の風向き調整は通常、システムを完全に校正するのに十分です。調整値は、ディスプレイ上の風速と方向を監視するか、リモートディスプレイ上のグラフを見ることで簡単に特定できます。

 2010年以前に製造されたディスプレイは、修正された風データを表示するためにソフトウェアをアップグレードする必要があります。

内蔵の補正をオンにしたり、微調整ページの詳細については、23 ページおよび24ページの「セットアップ」を参照してください。

3.3 Maxi Displayでのスタートの最適化

Maxiディスプレイは、あなたが素晴らしいスタートを得るのを助ける3つの機能を提供します：

Departページには、スタートラインからの距離と、スタート信号でラインを叩くためにどれくらい速く（または遅く）航行する必要があるかが表示されます。レースタイマーは視覚的かつ聴覚的なカウントダウンを提供します。

ラインバイアスページは、ライン上の最適なポジションを選択するのに役立ちます。

出発ページの使用



出発点に近づくには、ラインからの距離と、信号の前後に到着するかどうかを知ることが不可欠です。大きい数字は、距離単位またはボート長さのライン上の最も近いポイントからの距離を示します（23ページを参照）。

- i** 負の距離は、ボートがスタートラインの風上に向いていることを示しています。ボートはコースのコース側にはありません。すなわち、風下のスタートの場合、負の距離は、あなたがラインに正しく近づいていることを示している。

小さな数字は信号のラインに到着するのに必要な速度の変化を示します。負の値は、早く到着するのを避けるために速度を下げる必要があることを意味します。



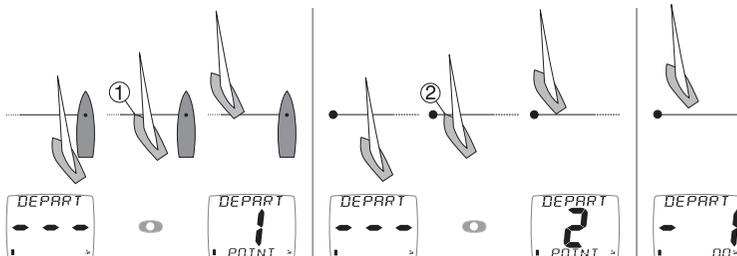
これらの計算はGPSデータに依存しているため、特に線からの距離が小さくなるとエラーが発生する可能性があります。あなたが最初に行を超えているかどうかを判断するために、この情報に頼らないでください。むしろ、データを使用して、ラインへのアプローチを最適化する必要があります。



Depart機能を使用する前に、設定でボート長とGPSボウのパラメータを設定する必要があります。23ページを参照してください。

出発ページの初期化

出発ページが表示された状態で、スタートラインの一端に近づきます。弓がラインに触れると **0** を押します。ポップアップ・ページに、最初の行位置がキャプチャされたことが示されます。ラインの反対側で繰り返します。ポップアップには、2番目の行の位置がキャプチャされたことが示されます。



- ① 出発計算の行は、設定した位置の間です。ポイントをできるだけ実際のスタートラインの端に近づけて設定してください。

開始ラインポイントの変更

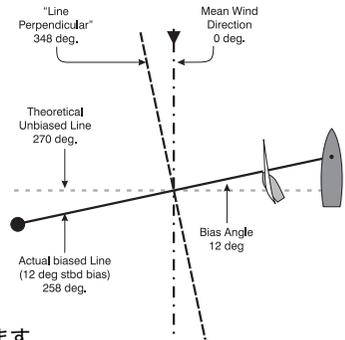
ポイントの1つを修正する必要がある場合は、正しい位置に  を押します。ポップアップは位置1がキャプチャされたことを示します。ポップアップが表示されている間に  または  を押すと、キャプチャされた位置をポジション2に設定したり、廃棄することができます (-)。



位置は、 が押された時点で取得されます。

ラインバイアスの開始と開始

スタートラインが風に対して正確に直角に配置されている場合、風上マークまで航行した距離は、ボートがスタートライン上で始まる場所と同じです。実際のレースでは、多くの場合、ラインに有利な終わりがあります。あなたが好きな側から出発すると、あなたは風上になり、そのため、船の反対側から船が先に進みます。ラインバイアス角度が大きくなればなるほど、好きな部分から始めるほうが多くなります。



この図は実際にどのように動作するかを示しています。

Maxi Displayはラインバイアス角度とラインの優先端を計算して表示することができます。

ラインバイアス表示を初期化するには



Line Biasページに進み、スタートラインに沿って直接航行し、 を押します。ラインバイアス角度と開始ラインの優先する端が表示されます。ラインバイアス表示は、始動前の期間中に起こり得る風のシフトを考慮して絶えず更新される。

開始タイマーの使用



レースタイマーを操作する最も便利な方法は、リモートディスプレイのタイマーページを使用することです。開始されると、すべてのディスプレイでカウントダウンが利用可能になります。レースタイマーの操作の詳細については、リモートディスプレイのユーザーガイドを参照してください。

3.4 レース中

レース中、次のマークへのスピードを最大にするために、セイルをトリミングしてコース調整を続けています。変更がパフォーマンスを増減しているかどうかを知ることは重要です。Maxi Displayは、トレンドとアクセラレーションの機能を提供しています。

速度、SOG、VMG-WINDおよびVMG-WPTページは、トレンドまたはアクセラレーションインジケータを表示するように設定できます。右側の矢印は速度の増加を示し、左側の矢印は速度の減少を示します。

加速モードでは、ディスプレイの下部にある矢印は、ボートが加速中であるか減速中であるかを示します。速度が安定しているときは表示されません。

トレンドモードでは、矢印は、全体的な速度の傾向が基準速度から上向きか下向きかを示します。デフォルトでは、基準速度は実際の速度のローリング平均として計算されます。

●を押すと、現在のボート速度（またはSOG、VMG）に等しい基準速度が設定されます。新しい基準速度が短時間点滅して表示され、◀と▶を使用して編集することができます。●をもう一度押すと、基準速度が自動計算モードに戻ります。

どちらのモードでも、表示される矢印の数は変化の大きさを示します。より多くの矢印は、より大きな加速またはより速い傾向を意味する。

トレンドと加速度の表示の感度はセットアップで設定できます（22ページを参照）。

ボートスピードトリム



速度ページは、あなたの加速または速度傾向を示すように構成することができます。これを使用してセイルトリムの変更を評価します。

セーリングアップウィンド。

VMGから風上へ



できるだけ速やかに風上のマークに到達するには、指向角とボートの速度とのバランスをとって、風に直接向ける速度を最大にする必要があります（この速度は風速に適した風速です）。

Maxi Displayは自動的にあなたのVMGを風上に計算し、VMG-Windページにはあなたのコースとセールトリムの変更の影響を評価するのに役立つ加速またはトレンドの矢印が表示されます。

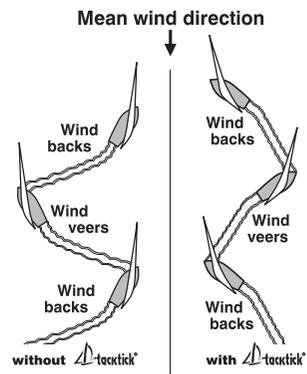
風のシフト

セーリングのほとんどの事のように、風は強さと方向のどちらでも一定に保たれません。風に乗っていくたびに、ボートには、近くに牽引されたコースを維持するために、船首方位を変更する必要があります。ボートがMean Wind Directionに近い方向に変更することを可能にするシフトは「リフト」と呼ばれます。ボートに平均風向から進路を変えさせるシフトは「ヘッダー」として知られています。

振動する風では、定期的に向かうときにタックするボートは、持ち上げられたコースを航海するのに多くの時間を費やし、船首のコースを定期的に航行するボートよりも風上のマークまで短い距離を航行する。これにより、リフトで航行するボートに大きな利点をもたらされます。

この図では、右側のボートは、向かうときにタックすることでより短いコースを航行し、それによって主にリフトで航行します。

システムは、ある期間にわたって真の風向を平均化することによって、平均風向きを自動的に計算する。



あなたのボートを最高のスピードで航海し、Maxi Displayを使用してヘッダーとリフトを特定し、タックやジブをいつ決めるのかを判断してください。

永続的な風のシフトは、1つのタックでは一定のヘッダーとして認識され、もう1つのタックでは一定のリフトとして認識されます。このような状況では、平均風向きを次のようにリセットすることができます。

1. Wind Shiftページに移動します。
2.  を押すと、平均風向は現在の真風向にリセットされます。
3. 新しい値が表示されます。必要に応じて、 と  を使用して調整することができます。

 平均風向きを手動でリセットすると、システムがオフになるまで平均化が無効になります。

セイリングダウンウィンド

ダウンウィンドを航行しているが、マークを直接目指すことはめったに最速ではない。通常、より高い角度で航行して、ボートのスピードを上げ、必要に応じてマークに到達することをおすすめします。速度の増加は、航行距離を補う以上のものになります。技術的には、マークに向かってVMG (Velocity Made Good) を最大化することを目指します。



真風の角度と一緒にVMG-WP (VMGからウェイポイント) を使用してVMGを風下のマークに最適化します。



SHIFTページを使用して、あなたのギャビの時間を助けます。リフトでジブを目指して、向こう側のタックでセイリングを続ける。

潮水でのセイリング

あなたが潮汐条件で航海している場合、ボートの実際のコース (COG) と地上のスピード (SOG) はボートの見出しとスピードセンサーが示す水の速度と大きく異なる場合があります。

マキシディスプレイには、以下のような機能が備わっています。

ターン



潮汐条件でウェイポイントに向かって操舵する場合、コースへのダイレクトコースを維持するように操縦するためのコースを評価することはしばしば困難です。マキシディスプレイは、あなたがステアリングしているコースが、あなたのウェイポイントへのダイレクト・トラックを離れていることを自動的に示します。

方向と必要な旋回角が表示されます。

コース



ターンページと同様の状況で使用される「コース」ページには、ウェイポイントに直接向かうように操縦するコースが表示されます。

ドリフトとセット



ボートが常にコンパスの方向に直接移動するわけではないので、ボートがコースから押し出される方向 (SET) と速度 (DRIFT) を知る必要があります。 戦術的には、マークを丸めるか、障害物や岬を取り除くかを判断するときに重要です。

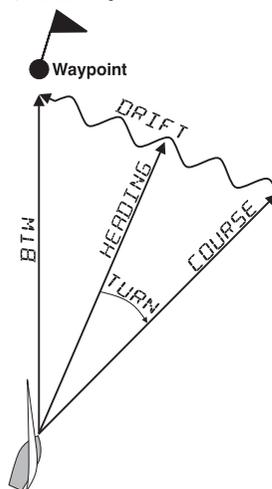
マキシディスプレイは、GPS、ボートスピード、コンパスの情報を使用してこの情報を自動的に計算します。 計算された設定角度は、最も近い10度に丸められます。

i 計算されたセットとドリフトには、潮汐と余裕の両方の効果が含まれます。したがって、ボートが潮の中を航行しているかどうかに応じて、反対方向のタックで値が異なります。これは、潮汐効果が小さい場合に特に顕著である。

! 潮汐が少ない状況では、この計算は速度とコンパストランスデューサの校正における不正確さに非常に敏感です。潮の速度が1ノット未満の場合、この計算の正確さに頼ることはお勧めしません。

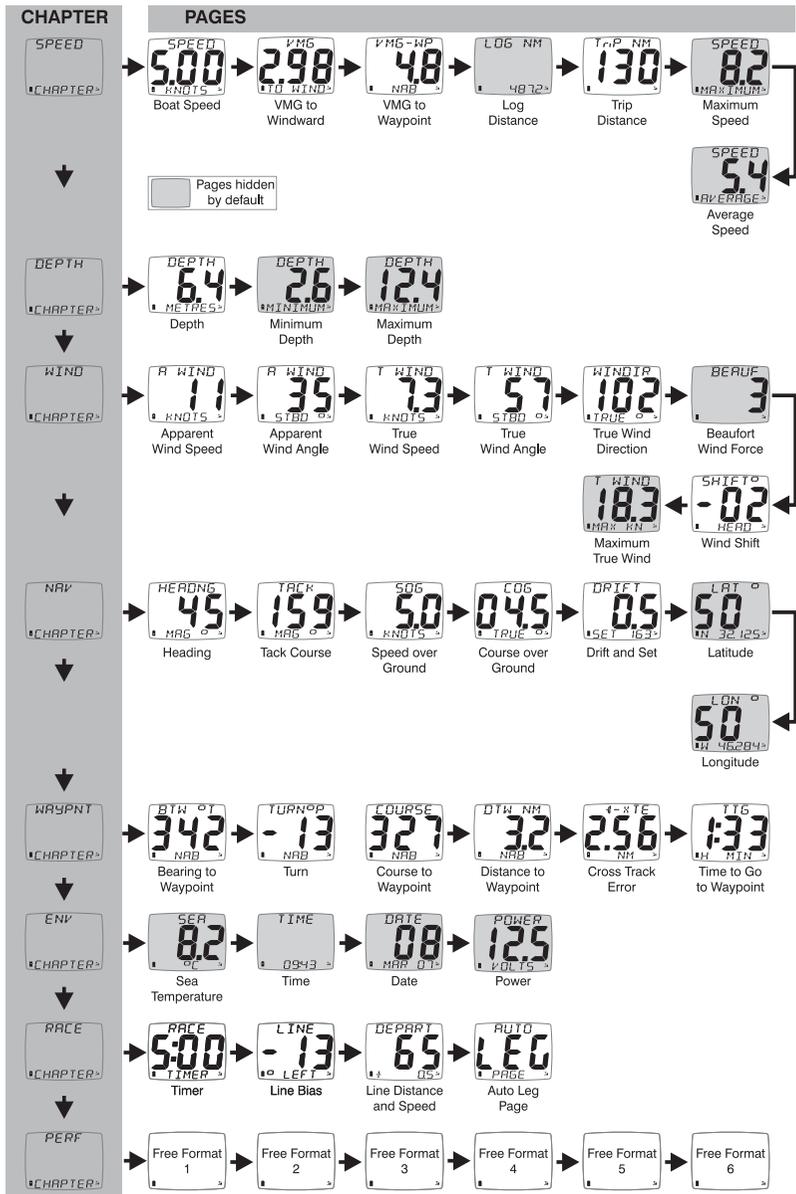
i 計算された値が不確実な場合は点滅するインジケータが警告を發します。

速度および方位変換器の校正の精度を最大限にする方法については、校正ガイドを参照してください。



4 操作

4.1 データの章とページ



4.2 可聴信号とアラーム

動作中の段階では、重要なアラームや瞬間を示すために、ビーブ音が鳴ります。

電源 ディスプレイがオンになると、ビーブ音が1回鳴ります。

ボタンプレス

ボタンを押すたびに、ビーブ音が鳴ります。●を2秒間押し続けると、2回目のビーブ音が鳴ります。

Timer カウントダウンの1分ごとに1回ビーブ音が鳴りません。
1分間放置すると、ビーブ音が10秒ごとに鳴ります。10秒間、ビーブ音が毎秒鳴ります。カウントダウンの完了は、3つのビーブ音の1回のバーストで示されます。3回の連続したビーブ音はアラームを示します。

Alarm 起動されたアラームは、点滅 (BELL) 記号を伴ってディスプレイに表示されます。

いずれかのボタンを押すとアラームが消えます。 29ページの障害発見のセクションを参照してください。

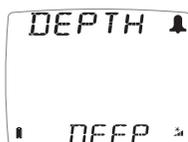
以下のアラームはMaxi Displayに表示されますが、ネットワークに接続された別のRaymarine Micronetディスプレイを使用して設定する必要があります。アラームの設定の詳細については、該当するディスプレイユーザガイドを参照してください。

深さの浅いアラーム



水深が設定されたアラームレベルを下回った。深度があらかじめ設定されたアラームレベルを超えると、このアラームは鳴りません。

深さ深いアラーム



水深が既定の警報レベルを上回ったり下回ったりしました。

風高アラーム



風速があらかじめ設定された警報レベルを超えて増加しました。

クロストラックエラー ラージアラーム



大きなクロストラックエラーがGPSによって警告されました。

ウェイポイント到着アラーム



ウェイポイント到達信号がGPSから受信された。ウェイポイント名はディスプレイの最上部に表示されます。

4.3 ページ非表示

工場出荷時には、あまり使われていないページがデフォルトで隠されています。章やページをスクロールしても表示されません。追加のページを非表示にしたり、非表示のページを非表示にして、個々の要件に合わせてMaxi Displayを設定することができます。14ページの図は、デフォルトで非表示になっているページを示しています。

不要なページを非表示にするには：

設定を入力するには、 を押し続けます。



-  を押してOPTIONSの章に進みます。
-  を押すと、ページ非表示ページに移動します。
-  を押すと5分間ページが非表示になります
-  を押し続けてセットアップを終了します。

ページ非表示がアクティブになったら：

 、  、  を使用してページを非表示にする

 を2秒間押してページを非表示にします。

非表示にするページを選択するには、5分の時間が許可されます。

ページの非表示をクリアし、すべてのページに戻るには：

設定を入力するには、 を押し続けます。

 を押してOPTIONSの章に進みます。

 を押すとページ非表示ページに移動します。ディスプレイには隠された総ページ数が表示されます。



 を押すと、表示されているすべてのページに戻ります。

 を押し続けてセットアップを終了します。

 セットアップ時のファクトリリセット機能は、ページ非表示をデフォルト設定に戻します。

4.4 コントロールボタンを使用してMaxi Displayを操作する

Maxi Displayは、Raymarine Remote Displayを使用して操作および設定するように設計されています。ただし、緊急用には、単一のコントロールボタンで使用できるコントロール機能が限られています。

システムの電源を入れるには、ボタンを2秒間押します。

チャプターモードでディスプレイが起動します。使用可能なチャプターをスクロールすると、各章で最後にアクセスしたデータページが表示されます。

ページを変更するには、ボタンを2秒間押します。表示がページモードに変わります（凡例のPAGE MODEが短く表示されます）。ボタンをすばやく押すと、その章の使用可能なページがスクロールします。

チャプターモードに戻るには、もう一度ボタンを2秒間押します（凡例CHAPTR MODEが短く表示されます）。

システムの電源を切るには、ボタンを4秒間押します

ボタンを押すと、ディスプレイのバックライトがオンになります（これは昼間に自動的に淡色表示になります）。

 コントロールボタンを使用してMaxi Displayを設定することはできません。これは、Raymarineリモートディスプレイを使用して実行する必要があります。

5 セットアップとキャリブレーション

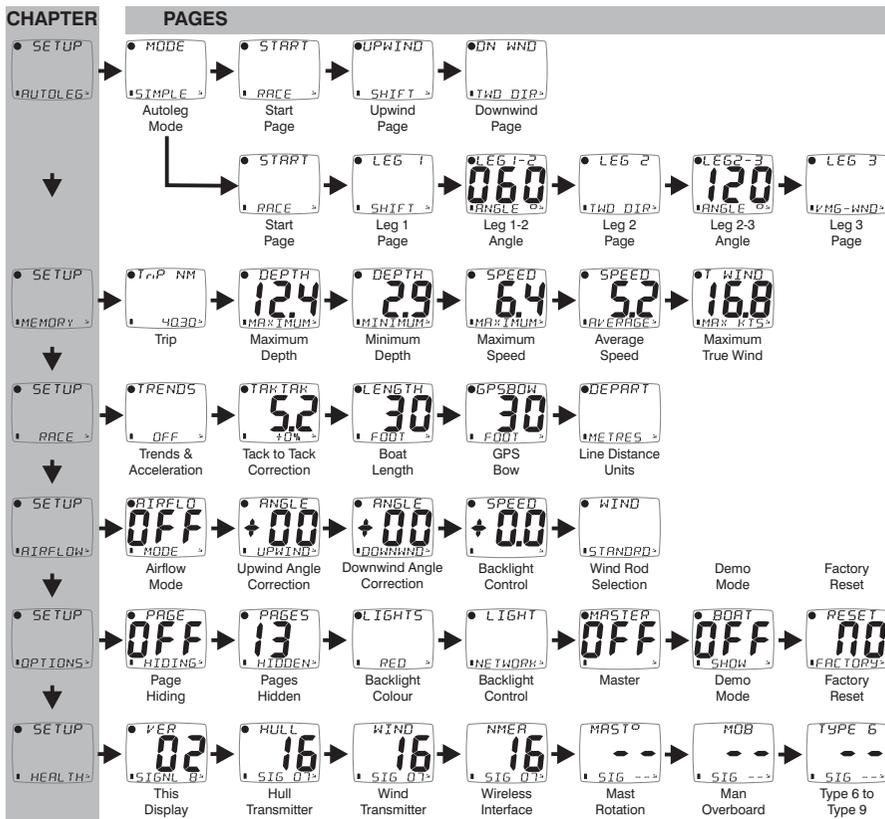
5.1 セットアップとキャリブレーションの構成

セットアップは章ごとに編成され、それぞれが複数のページで構成されています。

Maxi Displayはリモートコントロール用に設計されています。組み込みセットアップモードでは、Maxi Displayにローカルな機能の設定のみが提供されます。これらの設定は、Raymarine Remote Displayを使用してリモート制御モードでMaxi Displayセットアップ機能を操作することで設定します。リモートコントロールモードの詳細については、「リモートディスプレイ」ユーザーガイドを参照してください。

下の図は、Maxi Display上の利用可能なセットアップの章とページのレイアウトを示しています。各設定ページの詳細については、セクション5.4を参照してください。

一般的なシステムのセットアップと設定は、リモートディスプレイから直接実行されます。詳細については、リモートディスプレイのユーザーガイドを参照してください。



5.2 セットアップとキャリブレーション操作

セットアップに入るには



レースタイマーページが現在表示されている間は、セットアップモードに入ることはできません。セットアップを開始するために別のページにスクロールします。

を長押しすると、最初の章のタイトルページが表示されます。

アクティブな章を変更するには

目的の章のタイトルページが表示されるまで を繰り返し押します。章の最後に、最初の章のタイトルページに戻ります。

チャプターパラメーターページにいる場合は、チャプタータイトルページに戻ってから、新しいチャプターに移動する必要があります。

セットアップページにアクセスするには

を使用してページをスクロールすると、 が前のページに戻りません。

5.3 セットアップデータの編集

パラメータ値は、次の3つのタイプのいずれかになります。

ユーザーが編集可能な数値（たとえば、Autoleg 1-2パラメーター）。
数値のパラメータ値を編集するには：

を押します。値のデータが点滅し始めます。

と を使用して値を調整します。

もう一度 を押すと、新しい値が設定されます。

オプションのリスト（たとえば、Autoleg Startパラメーター）。

リストからパラメータオプションを選択するには：

を押す。パラメータオプションが点滅し始めます。

と を使用して、必要なオプションを選択します。

もう一度 を押すと、新しいオプションが設定されます。

2つの代替オプションの間で切り替えることができます（たとえば、Auto Leg Modeパラメーター）。

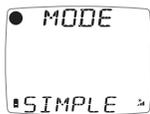
代替パラメータの設定を切り替えるには：

を押します。この設定はオプション間を切り替えます。

5.4 セットアップページの説明

オートレグ章

オートレグモード



SIMPLEとADVANCEDの2つのモードがあります。使用可能な構成ページは、モード選択に応じて次のようになります。

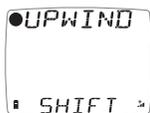
シンプルモードの設定ページ

スタート



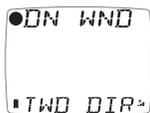
レースタイマーが開始までカウントダウンしている間に表示されるオートレグページを設定します。デフォルトはRace Timerです。ページは現在表示されていないページから選択できます。

アップウィンド



見かけの風の角度が頭から風と90度の間に表示されるように、autolegページを設定します。デフォルトはWind Shiftです。ページは現在表示されていないページから選択できます。

ダウンウィンド



見かけ上の風の角度が90度から180度の間に表示されるオートレグページを設定します。デフォルトは真風向です。ページは現在表示されていないページから選択できます。

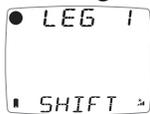
詳細モードの設定ページ

スタート



レースタイマーが開始までカウントダウンしている間に表示されるオートレグページを設定します。デフォルトはRace Timerです。ページは現在表示されていないページから選択できます。

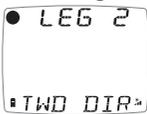
Leg 1



見た目の風の角度が頭から風とleg1-2の切り替え角度の間にあるときに表示されるautolegページを設定します。デフォルトはWind Shiftです。ページは現在表示されていないページから選択できます。

Leg 1-2 Angle

自動レッグページがレッグ1ページからレッグ2ページに切り替わる角度。デフォルトは60度です。

Leg 2

見かけ上の風の角度が脚1-2の切り替え角度と脚2-3の切り替え角度の間にあるときに、表示されるオートレッグページを設定します。デフォルトは真風向です。ページは現在表示されていないページから選択できます。

Leg 2-3 Angle

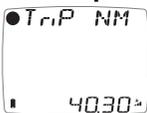
自動レッグページがレッグ2ページからレッグ3ページに切り替わる角度。デフォルトは120度です

Leg 3

見かけ上の風の角度が脚2-3の切り替え角度と180度の間にある間に、表示されるオートレッグページを設定します。デフォルトはVMG to Windwardです。ページは現在表示されていないページから選択できます。

メモリの章

システムの電源がオンになると、すべてのメモリがクリアされません。

Trip

トリップメモリをクリアし、0.0にリセットします。

最小深度

最小奥行きメモリをリセットします。現在の深さにリセットされます。

最大深度

Maximum Depthメモリをリセットします。現在の深さにリセットされます。

最大速度

最大速度メモリをクリアします。現在の速度にリセットされます。

平均速度

平均速度メモリをクリアします。現在の速度にリセットされます。

最大の真風速

Maximum True Wind Speedメモリをリセットします。現在の真の風速にリセットされます。

レース章**トレンド**

速度、SOG、VMG-WINDおよびVMG-WPページのトレンドまたはアクセラレーションの矢印の機能を設定します。オプションは、OFF、ACCEL-L、ACCEL-M、ACCEL-H、TREND-L、TREND-M、およびTREND-Hです。

OFFに設定すると、トレンド/アクセラレーションの矢印は表示されません。

ACCELに設定すると、加速矢印が表示されます。

ACCEL L、ACCEL M&ACCEL Hの3つの値は、LOW、MEDIUM、HIGHの感度を示します。

トレンドに設定すると、トレンドの矢印が表示されます。

TREND-L、ACCEL M&ACCEL Hの3つの値は、LOW、MEDIUM、HIGHの感度を示します。

トレンド/アクセラレーション機能の詳細については、10ページを参照してください。

タック補正へのタック

ボートが右舷のタックにあるときに表示される速度を補正する値。例えば、トランスデューサの中心から外れた設置によって引き起こされる、反対のタックで測定された速度の固有の差異を考慮します。

デフォルトでは補正はゼロです。タックをタック補正に設定する方法の詳細については、校正ガイドを参照してください。

ボートの長さ



ボートの長さをフィートで設定します。デフォルトは30フィートです。

GPSボウ



ボートの船首からのGPSアンテナのフィートの距離を設定します。デフォルトは30フィートです。

(出発) 線距離単位



スタートラインまでの距離を表示する単位を設定します。フィート、メートル、ヤード、またはボートの長さが選択できます（上記のボート長のパラメータを参照）

気流の章

気流補正モード



内蔵のデフォルト補正をオンまたはオフに切り替えます

-  次のエアフロー補正ページは、エアフロー補正モードがオンに設定されている場合にのみ表示されます。
-  調整は現在の風速帯の補正曲線に適用されます。最適な精度を得るには、軽、中、強風（5～10, 15～20, 20～25ノット）で調整する必要があります。

エアフロー補正の詳細については、校正ガイドを参照してください

アップウィンド角度調整



upwind angle補正を変更します。

風上にタックアップしながら、現在のタックの風向きが10度の高さに見える場合は、調整値-10を適用します。低い場合は、+調整を適用します。

ダウンウィンド角度調整



ダウンウィンドの角度補正を変更します。

風下を旋回させながら、現在のジブの風向きが10度の高さに見える場合は、調整値-10を適用します。低い場合は、+調整を適用します。

風速調整



風上速度補正を変更して、風向きと風下とのバランスをとる。風上速度が1.5ノットを上回っていると見なされた場合、風上から風下に向かう、または風上に向かって風下に向かい、-1.5の調整値を適用します。低い場合は、+調整を適用します。

風力発電機の種類



インストールされている風力トランスミッタのタイプを選択します。オプションは、STANDARDとVERTICALです。



新しいタイプの風量計を取り付けられない限り、この設定を変更しないでください。この選択を変更すると、以前に入力されたすべてのエアフロー調整がクリアされ、現在選択されているトランスミッタのタイプのデフォルト補正に戻ります。この場合、調整プロセスを繰り返す必要があります。

オプション章

ページ非表示



ユーザーがページを非表示にできるようにします。ページ隠蔽プロセスについては、16ページを参照してください。



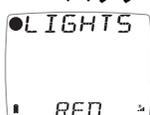
使用頻度の低いページは、デフォルトでは非表示になっています。これらの隠しページの詳細については、14ページを参照してください。

非表示ページ



隠されたページの数を表示し、ページの非表示をクリアし、すべてのページに戻ります。ページの非表示処理については、17ページを参照してください。

バックライトの色

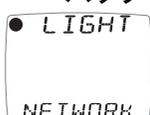


ディスプレイのバックライトの色を選択します。オプションはREDまたはAMBERです。



Raymarineは、電力を節約するために、可能な限りREDバックライトを使用することを推奨しています。

バックライト制御



システムのバックライトまたは独自のバックライトを制御するようにディスプレイを設定します。オプションは、ネットワーク（ネットワーク）/ローカルです。

マスター



ディスプレイがネットワーク支配権を取得するための機能を設定します。ONに設定すると、現在のディスプレイは支配権がある場合にネットワーク支配権を獲得します。OFFの場合、現在のディスプレイには、マスターシップを放棄しているユニットによってマスターシップが割り当てられます。デフォルトはOFFです。



Raymarineはwww.raymarine.comの指示がない限り、この設定をOFFのままにしておくことをお勧めします。

デモンストレーションモード



デモンストレーション目的でのみ、Micronetシステムの一部としてインストールされていないときに情報を表示することを許可します。ディスプレイはパワーダウン時にデフォルトのOFFに戻ります。

工場リセット



すべてのキャリブレーション設定を工場出荷時のデフォルト値に戻します。

ヘルスの章

ソフトウェアバージョン/ネットワークノード



ソフトウェアのバージョン、バッテリーレベル、および充電率を表示して、トラブルシューティングおよび障害検出を支援します。ディスプレイが「マスター」（システムをスイッチオンするために使用されるもの）である場合、システム内のアイテム（ノード）の数が表示される。ディスプレイが「スLEEP」（システムによってスイッチオンされている）の場合、ノード数の代わりに「マスター」への信号強度が表示されます。

ハルトランスミッタの信号強度



トラブルシューティングや障害発見を支援するために、ハルトランスミッタのソフトウェアバージョン（大桁）、信号強度、バッテリー状態（レベルと充電率）を表示します

類似の情報ページは、例えば、それらがマイクロネットネットワークに接続されている場合、他の送信機に利用可能である。
風力発電機（WIND）

ワイヤレス（NMEA）インターフェイス（NMEA）

マストローテーショントランスミッタ（MASTo）

マンオーバーボードトランスミッタ（MOB）

6 海洋および校正

Raymarine Micronetシステムが船に取り付けられ、Auto Networkingが完了したら、校正を実行する必要があります。



キャリブレーションが正しく実行されるまでは、ディスプレイをナビゲーション目的で使用することは安全ではありません。



Maxi Displayの高度な機能を正しく使用するには、正確なキャリブレーションが不可欠です。特に、セットとドリフトの計算は、測定されたボート速度とコンパスの見出しと偏差の誤差に敏感です。最高精度を確保するためには、慎重に校正する必要があります。



Maxi Displayを使用してシステムキャリブレーションを行うことはできません。そのためには、リモートディスプレイを使用してください。システムの校正手順については、「リモートディスプレイ」ガイドおよび「校正ガイド」を参照してください。



気流校正は、リモートコントロールモードでリモートディスプレイを使用してマキシディスプレイで実行されます。リモートコントロールモードの詳細については、リモートディスプレイガイドを参照してください。

エアフロー校正の詳細については、「真風計算の最適化」(7ページ) および「セットアップ」(23ページ)の「エアフロー」の章を参照してください。

エアフロー補正を含む完全なキャリブレーション情報については、「キャリブレーションガイド」を参照してください。

7 設置

お客様のマキシディスプレイは、レイマリンマストブラケットに取り付けたり、バルクヘッドに直接取り付けることができます。

7.1 ブラケット取り付け

 *Raymarineは、Maxi Displayのラジオ受信を最適化するように設計されたRaymarine付属のブラケットの使用を推奨していません。ブラケットに付属の取り付け説明書を参照してください。*

カスタマイズされたブラケットを使用する場合、導電性材料（例えば、アルミニウム、炭素繊維など）の使用を避ける必要があります。これが不可能な場合は、各Maxi Displayの背後に最大カットアウト領域を設けて、アンテナ周りを自由に循環させる必要があります。必要なカットアウトの詳細については、マウントテンプレートを参照してください。疑わしい場合は、www.raymarine.comを参照してください。

7.2 バルクヘッドマウント

 カーボンファイバーや金属製の隔壁にMaxi Displayを取り付ける場合は、アンテナ周りの適切なラジオ循環を確保するためにカットアウトを行う必要があります。必要なカットアウトの詳細については、*MMounntinTngngTngmplattee*を参照してください。疑わしい場合は、www.raymarine.comを参照してください。

付属のテンプレートを使用して、適切な取り付け位置を選択してください。取り付け面が平らであることを確認してください。

太陽のカバーのためのディスプレイの間のスペースを残す。

損傷の可能性がある場所（ウインチハンドル、足、ワープなど）は避けてください。

視覚の明瞭さとコントロールボタンへのアクセスのしやすさを確認してください。

取り付け面の背面にアクセスできない場所

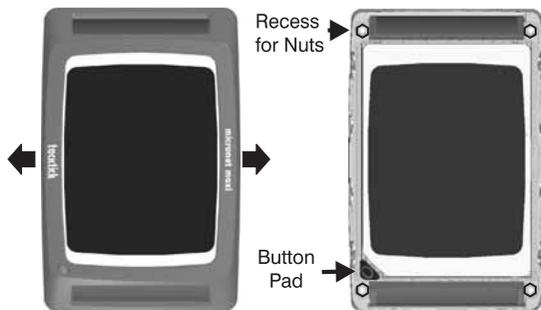
 ディスプレイに付属のネジのみを使用し、ネジを締めすぎないように注意してください。不適切または過度に締め付けられたネジは、成形品に亀裂を生じさせる可能性があります。これにより保証は無効になります。

開始する前に、付属のテンプレートを慎重に配置してください。

1. テンプレートに印をつけて2.5mmの穴を4つ開けます。
2. 下の図を参照してください。あなたの指を使って、矢印の方向に引っ張って本体のディスプレイの面を慎重にはずします。

 ボタンパッドを落とさないように注意してください。

3. プラスチック成形品から4本の固定M4ナットを取り外し、付属の4本のタッピングねじを使用してディスプレイを取り付け面に取り付けます。
4. ディスプレイが完全に水平であることを確認します。 ボタンのインサートをスロットに慎重に合わせ、フェイスアを元の位置に戻します。



取り付け面の背面にアクセスできる場所

 前面からボルトで留めたり、プラスチックナットを金属ナットで取り替えたりしないでください。これにより成形品が割れ、保証が無効になることがあります。

この方法は、永続的にマウントされたディスプレイの最大のセキュリティを可能にする。開始する前に、付属のテンプレートを慎重に配置してください。後ろから挿入した適当な長さのボルトを使用してください。内部に取り付けられたプラスチックナットは、過度の締め付けを防ぎます。

 内部のプラスチック製のナットがずれる、または損傷した場合は、上記のようにベゼルを取り外し、付属のスペアナットと交換してください。

 ボタンパッドを落とさないように注意してください。

8 保守と故障の検出

8.1 ケアとメンテナンス

すべてのMicronet製品は水に対して完全にシールされており、保守はできません。Micronet製品を分解すると、保証は無効になります。

清掃するには、湿った柔らかい布だけを使用してください。洗剤、溶剤、研磨剤は使用しないでください。Micronetディスプレイユニットの損傷を避けるために、使用していないときは付属のソフトパックに保管することをお勧めします。

ディスプレイを長期間（例えば冬の間）保管する場合は、保管前にバッテリーが完全に充電されていることを確認してください。

障害の発見と解決

8.2

システムの電源を入れたときに私のマキシディスプレイが起動しない
Maxi Displayをネットワークに接続するためにオートネイティング
を正しく行ったことを確認してください。黄色のAuto Networking
シートを参照してください。

私のリモートディスプレイはリモートコントロールモードには入りません

a) システムの電源を入れた後、30秒間リモコンモードを使用することはできません。30秒間待ってから、もう一度お試しください。

b) 2006年以前に製造されたディスプレイでは、リモコンはサポートされていませんでした。2006年以降に製造されたディスプレイ、リモートディスプレイまたはMaxiディスプレイを使用してシステムの電源を入れてください。

My RemoteディスプレイがMaxiディスプレイを見つけれない

リモートディスプレイ設定機能を使用してリモートコントロールリストをリセットします。詳しくはリモートディスプレイユーザーガイドを参照してください。30秒間待ってから、リモコンモードを再試行してください。

DRIFTディスプレイに不規則なエラーが表示されています

コンパスとスピードトランスデューサにはキャリブレーションが必要です。詳細については、校正ガイドを参照してください。

パワーNoボルトアラーム音

ハルトランスミッタとワイヤレス（NMEA）インタフェースは外部電源に接続する必要があります。この接続が行われない場合、システムの電源投入後10秒後にこのアラームが表示されます。ハルトランスミッタとワイヤレス（NMEA）インタフェースに電力を供給するには、9～30VのDC電圧で十分です。

パワーセーブアラーム音

ネットワーク上で重要なデータ活動はありませんでした。アラームが鳴り、ディスプレイシステムがオフになることを示します。システムを引き続き使用するには、いずれかのボタンを押してアラームをキャンセルします。

失われたネットワークのアラーム音

これは、1つまたは複数のディスプレイがマスターとの通信を失ったことを示します。マスターディスプレイに問題があるか、問題のディスプレイが有効範囲外に移動しました。電源を節約するためにアラームを鳴らした後、ディスプレイのスイッチがオフになります。



「マスター」ディスプレイは、システム全体の電源を入れるために使用されるディスプレイです。これは、システムを使用するたびに異なる場合があります。どのディスプレイがマスターであるか不明な場合は、システムの電源を切って、再度オンにします。スイッチを入れたディスプレイがマスターになりました。

1つのディスプレイにバッテリー記号が点滅してから消灯する

太陽光で放置してディスプレイの内蔵バッテリーを充電してください。特定のディスプレイがシステムマスターである場合、他のディスプレイは「ロストネットワーク」アラームを鳴らします。残りのシステムを引き続き使用するには、電源を切り、別のディスプレイからシステムを再起動してください。

低バッテリーアラーム音

Hull Transmitter、Wireless (NMEA) Interface、またはWind Transmitterでは、電力レベルが低くなっています。リモートディスプレイでセットアップモードに入り、ヘルスチャプターにスクロールします。Transmitters and Interface Boxのバッテリーレベルを確認してください。正しく動作させるには、バッテリーレベルアイコンに1~2のバーが表示されている必要があります。ハルトランスマッタまたはワイヤレス (NMEA) インタフェースを9~30VのDC電源に12時間以上接続し、内蔵バッテリーを充電します。風力発電機を明るい日差しの中に12時間以上放置して、内蔵バッテリーを充電してください。

データはダッシュとして表示

情報がディスプレイに送信されていません。風力発電機または船体トランスミッタとディスプレイ間の通信が失われる可能性があります。リモートディスプレイでセットアップモードに入り、ヘルスチャプターにスクロールします。Hull and Wind Transmittersの信号レベルを確認してください。信号レベルは正しい動作を保証するために3より大きい値を示す必要があります。

ボートスピードが0

ハル送信機から送信されている情報がゼロ値で受信されている。パドルホイールに汚れないかチェックして清掃し、容易に回転することを確認します。

風速が0

風力発電機から送信されている情報がゼロの値で受信されています。マストの上部にある風速計のカップが回っていて、風速がゼロになると、あなたの風力発電機に問題があります。

外部ディスプレイにNMEAデータが表示されない

リモートディスプレイにセットアップモードに入り、ヘルスチャプターにスクロールします。ワイヤレス (NMEA) インターフェイスの信号レベルとバッテリーステータスを確認します。信号レベルが3より大きい値を示している場合は、データ接続とNMEA機器の設定をチェックして、NMEA 0183が正しく送信されていることを確認してください。

深さアラームが鳴らない

実際の水深が浅く、アラームが鳴っていない場合は、アラームがオフになっている可能性が最も高いです。リモートディスプレイにセットアップモードに入り、深度の章までスクロールします。深さアラームの設定が正しいことを確認します。

システムに表示されているコンパスの情報がメインステアリングコンパスと一致しません。

メインステアリングコンパスが正しく振られ、正しい情報が表示されていることを確認します。コンパスの校正手順が正しく完了していることを確認してください (リモートディスプレイのユーザーガイドを参照)。それでも相違がある場合は、コンパストランスデューサの近くで磁気的な物体 (ラウドスピーカー、ポンプ、モーターなど) を探し、トランスデューサを別の場所に取り付けるようにしてください。近くの機器やコンパストランスデューサの位置を変更した後、コンパスを再校正する必要があります。

Specifications

数字の高さ: 50mm (2")

バックライト: 3レベル (オプションの赤色または琥珀色)、昼間シャットオフシステム全体またはローカル制御
ソーラーパワー

電源: 一日300時間の自主性、最も明るいバックライトでの7泊、
無料で経済バックライトで20泊。

ディスプレイの単位: ボートスピード (ノット、km /時、法定マイル/時間) 距離
(航海距離、法令マイル、キロメートル) 奥行き (メートル、
フィート、ファトム)
風速 (ノット、メートル/秒、ビューフォート)
奥行き

警報: 風、クロストラックエラー、ウェイポイント到着の可聴アラーム

重量: 365g (0.8lbs)

動作温度: -10° to +60°C (14° to 140°F)

周波数: 868 MHz or 916 MHz

保証

この製品の保証の詳細については、RaymarineのWebサイト
(www.raymarine.com/warranty) を参照してください。

This device complies with Part 15 of the FCC rules. Operation is subject to the following two conditions. (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference's that may cause undesirable operation.

Note: the manufacturer is not responsible for any radio or TV interference caused by unauthorized modifications to this equipment. Such modifications could void the user's authority to operate the equipment.

Raymarine Ltd hereby declare that the Micronet Maxi Display is in compliance with the essential requirements and other relevant provisions of Directive 1999/5/EC.

CE 0889 ⓘ



UU066-GB- rev 07

Raymarine[®]
A FLIR COMPANY

クイックスタートガイド
MaxiとDual Maxi
Display

日本語

Français

Deutsch

Nederlands

Español

Italiano

通知：

Micronetファミリおよびその他の有用な情報の完全なユーザマニュアルについては、製品に同梱のCD-ROMまたはraymarineのWebサイト (www.raymarine.com) を参照してください。

注意：

Micronetは著作権を所有しています。また、CD-Romは、Raymarineのウェブサイトwww.raymarine.comにアクセスすることができます。

ヒント：

Micronet-Familieとその最新の情報を入手するには、CD-ROMまたはインターネットサイトwww.raymarine.comを参照してください。

注意：

ウェブサイトwww.raymarine.comのCD-ROM製品を使用して、Micronetの計測器ファミリの情報を入手してください。

注意：

その文書は、Raymarineとwww.raymarine.comのウェブサイトを参照してください。

注意：

レイ・マリン：www.raymarine.comを参照して、マイクロネットとCD-ROMの互換性に関する情報を提供しています。

Key Features

簡単にインストール

ソーラーパワー：あなたのマキシディスプレイは、日の出のために動く。革新的な技術は電流をほとんど使用しておらず、電源は非常に効率的です。マキシディスプレイはボートのバッテリーとは独立しています。

ワイヤレス：あなたのRaymarineディスプレイは無線で通信するので、混乱やケーブルなしでボートのどこにでも設置できます。

パフォーマンス専用

スタートアップの最適化：マキシ・ディスプレイの強力な機能であるラインとライン・バイアス、レース・タイマーの距離とスピード・トリムは、できるだけ早くスタートすることができます。

ウインドシフトの内蔵機能と加速とトレンドのインジケーターでパフォーマンスを向上させましょう。

Maxi DisplayのSet、Drift、Turn、Course to Steer機能を使用して、潮の航行を簡略化します。

真風補正：Maxi Displayには、真の風計算の精度を最大限に高める洗練された補正技術が組み込まれています（空気流設定はDual Maxiでは利用できません）カスタムページでは、オンボードコンピュータからのターゲットポート速度などのデータをMaxi Displayに表示することができます。（Dual Maxiでは使用できません）

管理が簡単

自動データ選択：革新的なオートレグ機能により、コースの各レグに必要な情報が自動的に表示されます。

ページ非表示とは、異なるディスプレイ上でデータの重複を避けることができ、実際に必要なページを選択する時間を最小限に抑えることを意味します。

ワイヤレスリモコン：あなたのMaxiディスプレイは、Raymarine Remoteディスプレイを使用してボート内のどこからでも制御および設定できます。

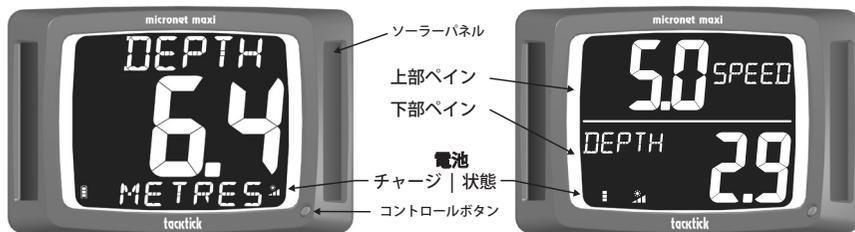


優れた視認性

大型で高コントラストのLCDは、Maxi Displayに広い視野角を与え、ボートのどこからでも優れた視界を確保します。

黒い背景は夜間視界の乱れを最小限に抑え、赤色/黄色のオプションでは夜間にディスプレイのバックライトの色を選択できます。

表示操作



用語

「Maxi Display」への言及は、特に明記しない限り、MaxiおよびDual Maxiディスプレイの両方を指します。

リモコン

Maxi Displayは、Raymarine Remote Displayを使用して制御するように設計されています。リモートコントロールモードの詳細については、「リモートディスプレイ」ユーザーガイドを参照してください。▼、○、◀または▶への参照はすべて、リモートディスプレイ上の適切なボタンを参照します。

i リモートディスプレイが利用できない場合、コントロールボタンを使用してMaxi Displayを操作することができます。詳しくは、ユーザーガイド全体を参照してください。

章とページ

マキシディスプレイのデータ画面は、それぞれ関連情報のページを含む一連の章で構成されています。利用可能なすべてのデータページの図については、6ページを参照してください。

▼ は章をスクロールします。

▶ と ◀ は、ページ間を前後にスクロールします。

新しい章が選択されると、その章で最後に選択されたデータページが表示されません。

電源管理とバッテリー寿命

電源状態は、バッテリーレベル  と充電速度  の2つのアイコンで表示されます。バーの数が多いほど、バッテリーレベル/充電レートが高くなります。

i 内蔵バッテリーが完全に充電されている場合、充電率アイコンは常に低値を示します。

! 人工光はバッテリーを充電しません。人工光の近くにMaxi Displayを配置すると、ディスプレイが大きく損傷します。自然光の中でのみ充電してください。

バックライト

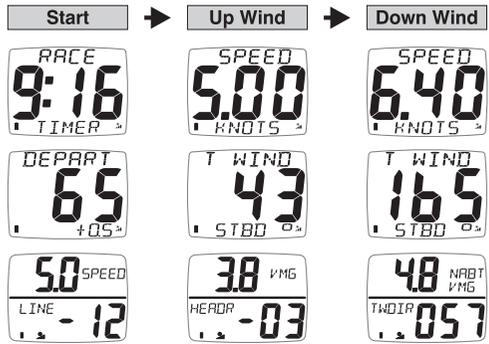
ディスプレイのバックライトを調整するには、 を押し続けてから、 と  を使用してOFFまたはレベル1,2,3を選択します。

自動ページ

おそらく、コースの各レグについて、Maxi Displayに別のページが表示されたほうがよいでしょう。Maxiディスプレイでは、AUTO LEGページのような特別なページを用意することで、これを簡単に行うことができます。この機能を使用すると、コースの各レグに必要な情報を正確に表示するようにMaxi Displayをプログラムすることができます。各マークの丸めでページを手動で変更する必要はありません。

たとえば、マストブラケットに3つのマキシディスプレイを搭載したボートを考えてみましょう。この図は、コースの異なる脚のページの典型的な選択を示しています。

レース前にAutolegページにこれらのページをプログラミングすると、コースの適切な脚の選択された情報が自動的に表示されます。戦術家は自由にレースに集中することができます。



Autolegページをプログラムするには：

リモートディスプレイを使用して、リモートコントロール用のMaxi Displayを選択します。



ボートの物理的な位置と同じ順序でMaxi Displayを表示するように、リモートディスプレイのリモコンディスプレイリストをプログラムすることをお勧めします。リモートディスプレイのユーザーガイドを参照してください。



オートロックの章でセットアップモードに入るには、 を押し続けます。

 と  を使用してレグを選択します。

次に、 と  を使用して、表示するデータページを選択します。



さらに  を押すと選択が確定します。

終了したら、 を押してセットアップモードを終了します。



レグを設定するためにシンプルモードまたはアドバンスモードを選択できます。詳細については、完全なユーザーガイドを参照してください。



ページ隠蔽機能を使用して表示間で重複するページを排除すると、表示されたデータの手動による再構成が必要になった場合に必要時間とキーの押下が減少します。詳細については、完全なユーザーガイドを参照してください。

Maxi Displayでのスタートの最適化

Maxiディスプレイは、あなたが素晴らしいスタートを得るのを助ける3つの機能を提供します：

出発ページ



出発点に近づくには、ラインからの距離と、信号の前後に到着するかどうかを知ることが不可欠です。

大きい数字は、距離単位またはボート長さでの線上の最も近い点からの距離を示します。負の距離は、ボートがスタートラインの風上に向いていることを示しています。ボートはコースのコース側にはありません。すなわち、風下のスタートの場合、負の距離は、あなたがラインに正しく近づいていることを示している。



小数点は、信号のラインに到達するために必要な速度の変化（速度単位）を示します。負の値は、早く到着するのを避けるために速度を下げる必要があることを意味します。



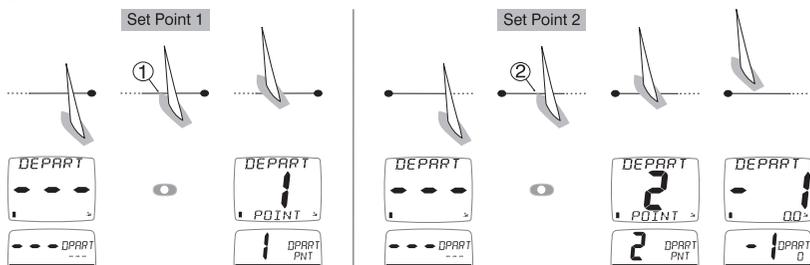
これらの計算はGPSデータに依存しているため、特に線からの距離が小さくなるとエラーが発生する可能性があります。あなたが最初に行を超えているかどうかを判断するために、この情報に頼らないでください。むしろ、データを使用して、ラインへのアプローチを最適化する必要があります。

出発ページを初期化するには：

出発ページが表示された状態で、スタートラインの一端に近づきます。弓が線に触れるときに  を押します。ポップアップ・ページに、最初の行位置がキャプチャされたことが示されます。ラインの反対側で繰り返します。ポップアップには、2番目の行の位置がキャプチャされたことが示されます。



ラインの端にできるだけ近い点を設定してください。



開始線の点を変更するには：

ポイントの1つを変更するには、 を正しい位置に押してください。ポップアップは位置1がキャプチャされたことを示します。 または  を押すと、キャプチャされた位置をポジション2に設定したり、廃棄することができます (-)。



位置は、 が押された時点で取得されます。

スタートラインバイアス



レースには、しばしばラインの好意的な終わりがあります。あなたが好きな側から出発すると、あなたは風上になり、そのため、船の反対側から船が先に進みます。ラインバイアス角が大きくなればなるほど、好きな部分から始めることで得られる効果が増えます。



Maxi Displayはラインバイアス角度とラインの優先度を計算して表示することができます。

ラインバイアス表示を初期化するには

Line Biasページに行き、スタートラインに沿って直接セイルしてから、**OK** を押します。ラインバイアス角度と開始ラインの優先する端が表示されます。

ラインバイアス表示は、始動前の期間中に起こり得る風のシフトを考慮して絶えず更新される。

タイマーを開始



レースタイマーを操作する最も便利な方法は、リモートディスプレイのタイマーページを使用することです。開始されると、カウントダウンはすべてのディスプレイで利用できます。レースタイマーの操作の詳細については、リモートディスプレイのユーザーガイドを参照してください。



真の風の計算を最適化

マストヘッド風ユニットによって測定された風の角度および速度は、帆に対する空気力学的な影響による誤差の影響を受ける。

訂正しなければ、これらの誤差は航海時の問題を引き起こします（スピンカーを飛行しているときにタックまたはジービング時の風向の誤ったシフト、真の風速の誤差）。

従来、これらの誤差は複雑で時間のかかる較正プロセスによって修正されましたが、Maxi Displayはこれをすべて変更しました。

Raymarineは2つのブレイクスルーを作りました：

- ボートの過半数のエラーを大幅に削減する高度な修正が組み込まれています。
- 微調整を簡単に入力する直感的なワンステッププロセス。

詳細については、Maxi Displayのユーザーガイドを参照してください。

エアフロー補正を含む完全なキャリブレーション情報については、「キャリブレーションガイド」を参照してください。



デュアルマキシではエアフローの設定はできません。

加速とトレンド

速度、SOG、VMG-WIND、およびVMG-WPTページを設定して、トレンドまたはアクセラレーションインジケータを表示することができます。

 *Dual Maxi*ではトレンドとアクセラレーションは使用できません。

右側の矢印は速度の増加を示し、左側の矢印は速度の減少を示します。矢印の数は変更の大きさを示します。より多くの矢印は、より大きな加速またはより速い傾向を意味する。

トレンドと加速度の表示の感度はセットアップで設定できます（ユーザーガイド全体を参照）。

加速モード



The arrows indicate whether the boat is accelerating or decelerating; they are not shown when the speed is stable

トレンドモード



矢印は、全体的な速度傾向が基準速度からの上方向または下方向のいずれであるかを示します。デフォルトでは、基準速度は実際の速度のローリング平均として計算されます。 を押すと、現在のポート速度（またはSOG、VMG）に等しい基準速度が設定されます。新しい基準速度が短時間減して表示され、 と  を使用して編集することができます。

潮水でのセーリング

潮汐条件では、船上のコース（COG）と地上の速度（SOG）はボートの方位とスピードセンサーが示す水の速度と大きく異なる場合があります。

マキシディスプレイには、以下のような機能が備わっています。

ターン



ウェイポイントへのダイレクト・トラックを維持するように指導するコースを評価することは、しばしば困難です。マキシディスプレイは、あなたがステアリングしているコースが、あなたのウェイポイントへのダイレクト・トラックを離れていることを自動的に示します。方向と必要な旋回角が表示されます。



Course

ターンページと同様の状況で使用される「コース」ページには、ウェイポイントに直接向かうように操縦するコースが表示されません。

**ドリフトとセット**

ボートが常にコンパスの方向に直接移動するわけではないので、ボートがコースから押し出される方向 (SET) と速度 (DRIFT) を知る必要があります。戦術的には、マークを丸めるか、障害物や岬を取り除くかを判断するときに重要です。



マキシディスプレイは、GPS、ボートスピード、コンパスの情報を使用してこの情報を自動的に計算します。計算された設定角度は、最も近い10度に丸められます。

i 計算されたセットとドリフトには、潮汐と余裕の両方の効果が含まれます。したがって、ボートが潮の中を航行しているかどうかに応じて、反対方向のタックで値が異なります。これは、潮汐効果が小さい場合に特に顕著である。

! 潮汐が少ない状況では、この計算は速度とコンパストランスデューサの校正における不正確さに非常に敏感です。この計算の精度は、潮の速さが1ノット未満の場合には当てはまりません (計算された値が不明な場合は点滅するインジケータが警告されます)。スピードとヘッド・トランスデューサのキャリブレーションの精度を最大限にする方法については、フル・ユーザー・ガイドを参照してください。

パフォーマンスの章

Raymarine Wireless (NMEA) インターフェイスに接続されたオンボードコンピュータを使用している場合、Raymarine独自のNMEAメッセージ (PTAK) を使用して、Maxi Display上のコンピュータからのデータを表示できます。たとえば、「距離と距離」、「目標速度」、「修正された真の風」などを計算して表示することができます。

このようなメッセージがネットワーク上で検出されると、6つのフリーフォーマット画面である「パフォーマンス」の章がチャンネルのロールオーバーに自動的に追加されます。多くのPCナビゲーションパッケージはRaymarine独自の (PTAK) 文をサポートしており、PTAKインターフェイスの使用の詳細はRaymarine Webサイトから入手できます。

i カスタムデータページは、Dual Maxi Displayでは使用できません。

データの章とページ

CHAPTER	PAGES						
SPEED							
	Boat Speed	VMG to Windward	VMG to Waypoint	Log Distance	Trip Distance	Maximum Speed	Average Speed
DEPTH							
	Depth	Minimum Depth	Maximum Depth				
WIND							
	Apparent Wind Speed	Apparent Wind Angle	True Wind Speed	True Wind Angle	True Wind Direction	Beaufort Wind Force	Wind Shift
<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;">Pages hidden by default</div>							
NAV							
	Heading	Tack Course	Speed over Ground	Course over Ground	Drift and Set	Latitude	Longitude
WAYPT							
	Bearing to Waypoint	Turn	Course to Waypoint	Distance to Waypoint	Cross Track Error	Time to Go to Waypoint	
ENV							
	Sea Temperature	Time	Date	Power			
RACE							
	Timer	Line Bias	Line Distance and Speed	Auto Leg Page			
PEAF							
	Free Format 1	Free Format 2	Free Format 3	Free Format 4	Free Format 5	Free Format 6	

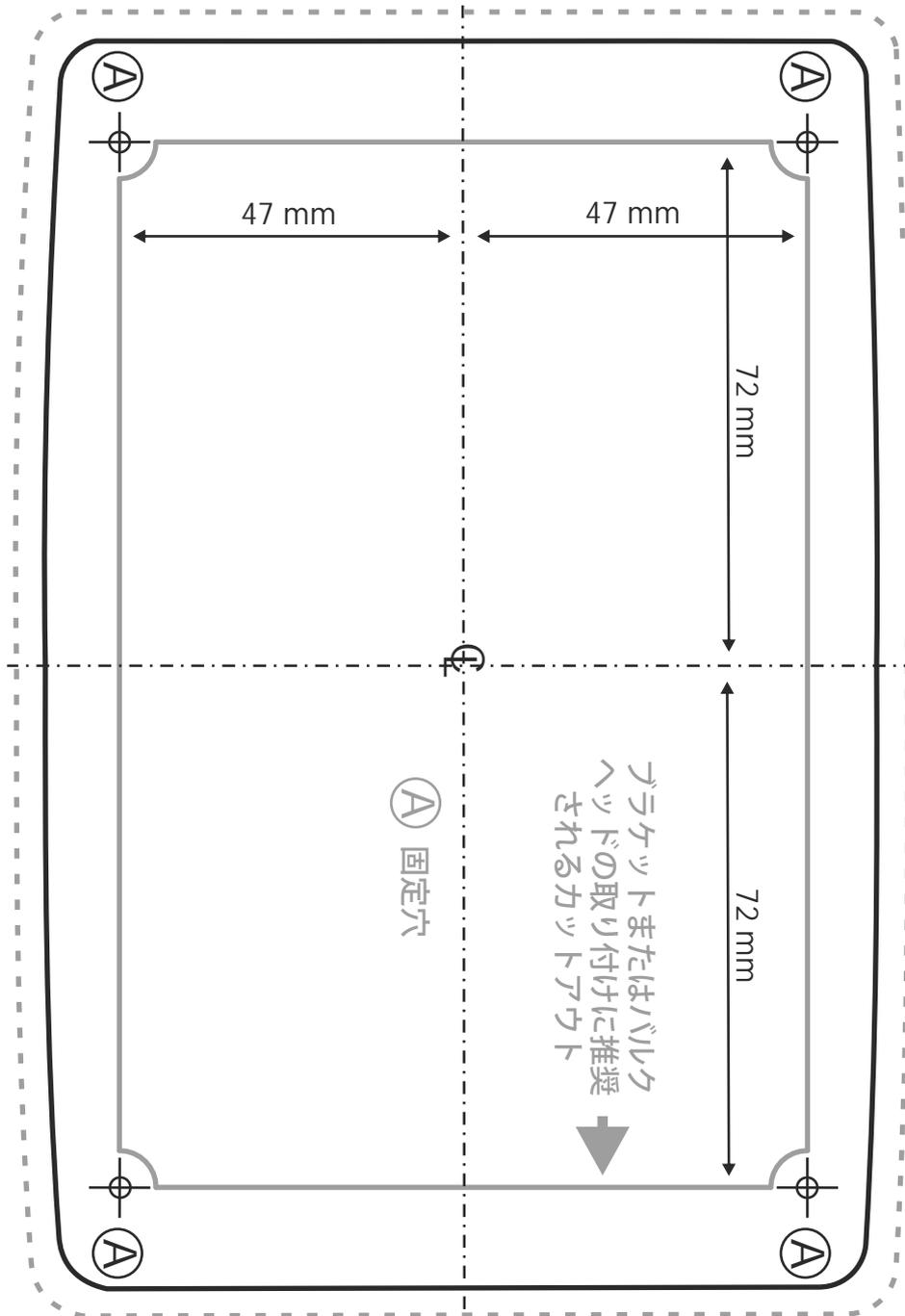
Only available on the Maxi Display - See page 7



インストールテンプレート

ワイヤレスマキシ(デュアル)ディスプレイ

サンカバー用のスペースを残します



UU065-rev03



UU074- r ev 05