



Instructions d'installation du GHP™ 20 pour direction à câble

Pour obtenir des performances optimales et éviter toute détérioration du bateau, installez le pilote automatique GHP 20 de Garmin® selon les instructions suivantes. Nous vous recommandons fortement de faire installer le pilote automatique par un professionnel.

Ce pilote automatique est conçu pour fonctionner avec votre type de bateau. En cas de doute sur la compatibilité de ce système avec votre bateau, contactez votre revendeur Garmin ou le service d'assistance produit de Garmin.

Lisez toutes les instructions d'installation avant de procéder à l'installation. Si vous rencontrez des difficultés durant l'installation, contactez le service d'assistance produit de Garmin.

REMARQUE : une liste de contrôle de l'installation se trouve à la dernière page de ces instructions. Détachez la dernière page et reportez-vous à la liste de contrôle pendant que vous procédez à l'installation du GHP 20.

Enregistrement de l'appareil

- Visitez le site Web à l'adresse suivante : <http://my.garmin.com>.
- Conservez en lieu sûr l'original de la facture ou une photocopie.

Pour référence ultérieure, notez le numéro de série de chaque composant de votre système GHP 20 dans les espaces prévus à cet effet, [page 3](#). Les numéros de série sont indiqués sur un autocollant apposé sur chaque composant.

Contactez le service d'assistance produit de Garmin

- En Europe, rendez-vous sur le site www.garmin.com/support et cliquez sur **Contact Support** pour obtenir une assistance par pays.
- Aux Etats-Unis, composez le (913) 397.8200 ou le (800) 800.1020.
- Au Royaume-Uni, composez le 0808 2380000.
- En Europe, composez le +44 (0) 870.8501241.

Informations importantes relatives à la sécurité

AVERTISSEMENTS

Vous êtes responsable de l'utilisation sûre et prudente de votre bateau.

Le GHP 20 est une aide à la navigation. Il ne vous dégage pas de vos responsabilités en cas de non-respect de la sécurité à bord. Evitez tout danger de navigation et ne relâchez pas votre surveillance de la barre.

Soyez toujours prêt à reprendre manuellement les commandes du bateau.

Apprenez à utiliser le GHP 20 sur une mer calme et sans danger.

Utilisez le GHP 20 avec précaution à proximité de points dangereux, tels que les quais et les autres bateaux.

Consultez le guide *Informations importantes relatives au produit et à la sécurité* inclus dans l'emballage du produit pour prendre connaissance des avertissements et autres informations sur le produit.

ATTENTION

L'équipement à raccorder à ce produit doit être pourvu d'un coupe-circuit ou être fourni avec un boîtier de ce type.

Portez toujours des lunettes de protection, un équipement antibruit et un masque anti-poussière lorsque vous percez, coupez ou poncez.

AVIS

Lorsque vous percez ou coupez, commencez toujours par vérifier la nature de la face opposée de l'élément. Faites attention aux réservoirs de carburant, câbles électriques et tuyaux hydrauliques.

Table des matières

Instructions d'installation du GHP™ 20 pour direction à câble

| | |
|-----------------------------------------------------------------------|-----------|
| 1 | |
| Enregistrement de l'appareil..... | 1 |
| Contacteur le service d'assistance produit de Garmin | 1 |
| Informations importantes relatives à la sécurité..... | 1 |
| Contenu de l'emballage du GHP 20 et outils requis..... | 3 |
| Principaux composants | 3 |
| CCU | 3 |
| GHC 20 | 3 |
| Câbles et connecteurs..... | 3 |
| Câble de commande de navigation..... | 3 |
| Alarme..... | 3 |
| Câble de données NMEA 0183 du GHC 20..... | 3 |
| Câbles et connecteurs NMEA 2000 | 3 |
| Outils requis..... | 4 |
| Préparation de l'installation | 5 |
| Considérations relatives au montage et aux connexions | 5 |
| Considérations relatives au montage du CCU..... | 5 |
| Considérations relatives aux connexions CCU..... | 5 |
| Considérations relatives au montage de l'alarme | 5 |
| Considérations relatives à la connexion de l'alarme..... | 5 |
| Considérations relatives aux connexions NMEA 2000..... | 5 |
| Considérations relatives au montage du GHC 20..... | 5 |
| Considérations relatives aux connexions GHC 20..... | 5 |
| Schéma général des connexions du GHP 20..... | 6 |
| Procédure d'installation..... | 7 |
| Installation du CCU..... | 7 |
| Installation du support de montage du CCU | 7 |
| Fixation du CCU dans son support | 7 |
| Connexion du CCU..... | 7 |
| Installation de l'alarme..... | 7 |
| Montage de l'alarme..... | 7 |
| Connexion de l'alarme | 7 |
| Connexion du GHP 20 au système de navigation du bateau..... | 7 |
| Installation du GHC 20 | 8 |
| Montage du GHC 20 | 8 |
| Connexion du GHC 20..... | 8 |
| Considérations relatives à l'installation de plusieurs GHC 20..... | 8 |
| Connexion des périphériques à un réseau NMEA 2000..... | 8 |
| Connexion du GHC 20 à un réseau NMEA 2000 existant | 9 |
| Connexion du CCU à un réseau NMEA 2000 existant..... | 9 |
| Création d'un réseau NMEA 2000 de base pour le GHC 20 et le CCU | 10 |
| Connexion de périphériques additionnels au pilote automatique | |
| GHP 20 | 10 |
| Considérations relatives aux connexions NMEA 0183..... | 10 |
| Connexion d'un périphérique compatible NMEA 0183 additionnel au | |
| GHC 20..... | 10 |
| Configuration du GHP 20..... | 11 |
| A propos de l'assistant Bateau à quai | 11 |
| Exécution de l'assistant Bateau à quai | 11 |
| Démarrage de l'assistant Bateau à quai | 11 |
| Test de la direction de navigation..... | 11 |
| Sélection de la source de vitesse..... | 11 |
| Vérification du tachymètre..... | 11 |
| Evaluation des résultats de l'assistant Bateau à quai | 11 |

| | |
|--------------------------------------------------------------------------|-----------|
| A propos de l'assistant Essai en mer..... | 12 |
| Remarques importantes sur l'assistant Essai en mer | 12 |
| Démarrage de l'assistant Essai en mer | 12 |
| Exécution de l'assistant Essai en mer..... | 12 |
| Configuration du régime en déjaugage | 12 |
| Etalonnage du compas | 12 |
| Exécution de la procédure de sélection automatique | 12 |
| Définition du Nord | 12 |
| Affinement du réglage du cap | 12 |
| Evaluation des résultats de la configuration du pilote automatique | 12 |
| Test et réglage de la configuration du pilote automatique..... | 12 |
| Réglage des paramètres du limiteur de vitesse | 13 |
| Réglage des paramètres de sensibilité du pilote automatique..... | 13 |
| Procédure de configuration avancée..... | 13 |
| Activation de la procédure de configuration avancée | 13 |
| Paramètres de configuration avancée..... | 13 |
| Exécution manuelle des procédures de configuration automatiques..... | 13 |
| Exécution manuelle de l'assistant Essai en mer | 13 |
| Définition manuelle des paramètres de configuration individuels | 13 |
| Annexe..... | 14 |
| Schémas de connexions NMEA 0183 | 14 |
| Caractéristiques techniques | 15 |
| Données PGN NMEA 2000 | 15 |
| CCU | 15 |
| GHC 20 | 15 |
| Informations NMEA 0183..... | 16 |
| Paramètres de configuration du GHP 20..... | 16 |
| Messages d'erreur et d'avertissement..... | 17 |
| Liste de contrôle de l'installation du GHP 20..... | 19 |
| Modèle de montage du CCU | 19 |

Contenu de l'emballage du GHP 20 et outils requis

Le système de pilote automatique GHP 20 comprend plusieurs composants. Familiarisez-vous avec tous les composants avant de commencer l'installation. Vous devez savoir comment les composants interagissent pour planifier correctement l'installation sur votre bateau.

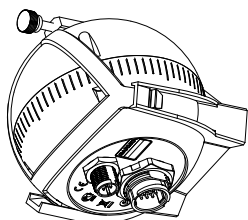
Lorsque vous vous familiarisez avec les composants du GHP 20, vérifiez la présence des composants identifiés ci-après. S'il manque certaines pièces, contactez immédiatement votre revendeur Garmin.

Indiquez le numéro de série de chacun des composants dans l'espace prévu à cet effet.

Principaux composants

Le pilote automatique GHP 20 comprend deux composants principaux : le CCU (Course Computer Unit) et l'interface utilisateur GHC™ 10.

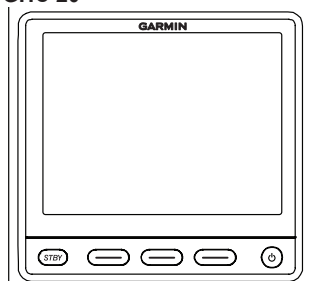
CCU



Le CCU est le « cerveau » du GHP 20. Il contient l'équipement de détection utilisé pour déterminer le cap. Le CCU se connecte au système de navigation de votre bateau. Il se connecte également à un réseau NMEA 2000® pour communiquer avec le GHC 20 et avec des GPS compatibles NMEA 2000 en option (page 8).

Numéro de série

GHC 20



Le GHC 20 correspond à l'interface principale du pilote automatique GHP 20. Il vous permet en effet d'activer et de contrôler le GHP 20, mais aussi de le configurer et de le personnaliser.

Le GHC 20 se connecte à un réseau NMEA 2000 pour communiquer avec le CCU. Il se connecte également à des périphériques compatibles NMEA 2000 en option, tels qu'un appareil GPS, afin de permettre l'utilisation des fonctions avancées du GHP 20. En l'absence de périphériques compatibles NMEA 2000, vous pouvez connecter le GHC 20 aux périphériques compatibles NMEA 0183 disponibles en option.

Numéro de série

Câbles et connecteurs

Le pilote automatique GHP 20 comprend plusieurs câbles. Ces câbles permettent le raccordement des composants entre eux, ainsi qu'à l'alimentation, à une alarme et aux périphériques en option.

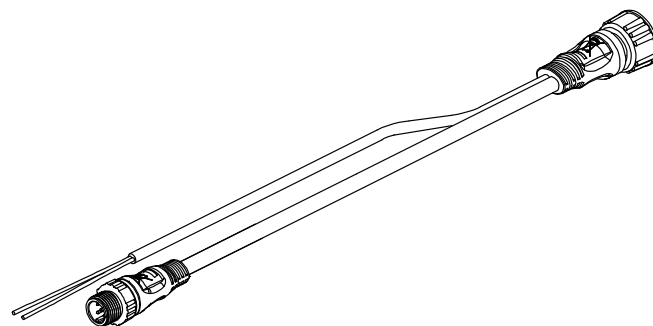
Câble de commande de navigation

AVIS

Ne connectez pas le câble de commande de navigation à un réseau NMEA 2000.

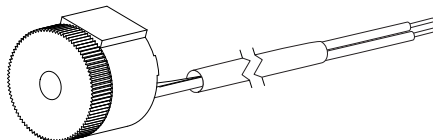
Le GHP 20 nécessite un bus CAN alimenté pour communiquer avec la commande de navigation. Vérifiez que le bus CAN est correctement alimenté et que la terminaison électrique est correcte. Contactez le fabricant du bateau si nécessaire.

Ce câble connecte le CCU au système de navigation du bateau. Une partie de ce câble contient des fils de couleur, dont les extrémités sont dénudées. Ces fils connectent le CCU à l'alarme.



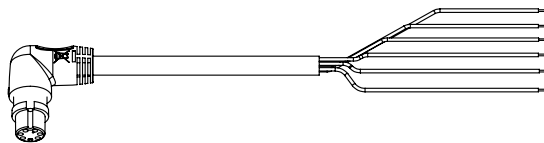
Alarme

L'alarme émet des alertes sonores provenant du GHP 20 (page 7).



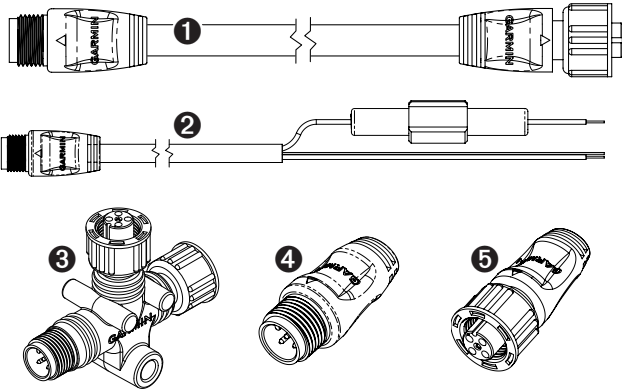
Câble de données NMEA 0183 du GHC 20

Il peut être utilisé pour connecter le GHC 20 à des périphériques compatibles NMEA 0183 en option.



Câbles et connecteurs NMEA 2000

Les câbles NMEA 2000 connectent le CCU et le GHC 20 au réseau NMEA 2000. Connectez le CCU et le GHC 20 à un réseau NMEA 2000 existant à l'aide des connecteurs en T et des câbles de dérivation fournis, ou utilisez tous les câbles et les connecteurs NMEA 2000 fournis pour créer un réseau NMEA 2000 sur votre bateau, si nécessaire (page 8).



| | |
|---|------------------------------------------------|
| ❶ | Câble de dérivation NMEA 2000, 2 m (6 pi) (×2) |
| ❷ | Câble d'alimentation NMEA 2000 |
| ❸ | Connecteur en T NMEA 2000 (×3) |
| ❹ | Bouchon NMEA 2000, mâle |
| ❺ | Bouchon NMEA 2000, femelle |

Câbles d'extension NMEA 2000

Des câbles d'extension NMEA 2000 sont disponibles si nécessaire. Contactez votre revendeur Garmin ou le service d'assistance produit Garmin pour obtenir des informations de commande.

Outils requis

- Lunettes de sécurité
- Perceuse et forets
- Foret de 90 mm (3 1/2 po)
- Coupe-fil/dénude-fil
- Tournevis : cruciforme et plat
- Attaches de câble
- Connecteurs de câble étanches (serre-fils) ou tube thermorétractible et pistolet thermique
- Mastic d'étanchéité
- Compas portable (pour rechercher les interférences magnétiques éventuelles lors de la détermination de l'emplacement d'installation idéal du CCU)
- Lubrifiant antigrippant (facultatif)

REMARQUE : des vis de montage sont fournies pour le GHC 20 et le CCU. Si les vis fournies ne sont pas adaptées à la surface de montage, procurez-vous les types de vis appropriés.

Préparation de l'installation

Avant d'installer le pilote automatique GHP 20, vous devez planifier l'emplacement de tous les composants sur votre bateau. Placez temporairement tous les composants à l'endroit où vous prévoyez de les installer. Lisez les considérations suivantes avant de planifier l'installation.

REMARQUE : une liste de contrôle de l'installation se trouve à la dernière page de ces instructions. Détachez la dernière page et reportez-vous à la liste de contrôle pendant que vous procédez à l'installation du GHP 20.

Considérations relatives au montage et aux connexions

Les composants du GHP 20 sont reliés les uns aux autres, ainsi qu'à la source d'alimentation, au moyen des câbles fournis. Vérifiez que les câbles appropriés sont suffisamment longs : ils doivent atteindre chaque composant. Vérifiez également que chaque composant se trouve à un emplacement adapté avant la pose ou la connexion.

Considérations relatives au montage du CCU

- **Le CCU doit être monté dans la partie avant du bateau, à moins de 3 m (10 pi) au-dessus de la ligne de flottaison.**
- Le CCU ne doit pas être monté à un endroit où il risque d'être immergé ou soumis à grande eau.
- **Le CCU ne doit pas être monté à proximité de perturbations magnétiques, d'aimants (haut-parleurs et moteurs électriques), ni de câbles haute tension.**
- Le CCU doit être monté à au moins 0,6 m (24 po) de toute perturbation magnétique (mobile ou changeante), telle qu'une ancre, une chaîne d'ancre, un moteur d'essuie-glace ou une boîte à outils.
- Il est recommandé d'utiliser un compas portable pour rechercher les interférences magnétiques éventuelles à l'endroit de la pose du CCU.
Si le compas portable ne pointe pas vers le nord à l'emplacement où vous souhaitez monter le CCU, cela indique une interférence magnétique. Choisissez un autre emplacement et répétez le test.
- Le CCU peut être monté sous la ligne de flottaison, s'il ne risque pas d'être immergé ou soumis à grande eau.
- Le support du CCU doit être monté sur une surface verticale ou sous une surface horizontale de sorte que les câbles connectés soient dirigés droit vers le bas.
- Des vis de montage sont fournies avec le CCU, mais vous devrez peut-être vous en procurer d'autres si les vis fournies ne sont pas adaptées à la surface de montage.

Considérations relatives aux connexions CCU

AVIS

Ne connectez pas le câble de commande de navigation à un réseau NMEA 2000.

Le GHP 20 nécessite un bus CAN alimenté pour communiquer avec la commande de navigation. Vérifiez que le bus CAN est correctement alimenté et que la terminaison électrique est correcte. Contactez le fabricant du bateau si nécessaire.

- Le câble des commandes de navigation connecte le CCU aux commandes de navigation du bateau ; vous disposez de 3 m (9,5 pi) de câble entre le CCU et l'accès aux commandes de navigation.
 - Si nécessaire, vous devrez contacter le constructeur de votre bateau pour localiser l'accès au système de navigation.
 - Si le CCU ne peut pas être monté à moins de 3 m (9,5 pi) de l'accès aux commandes de navigation du bateau, vous pouvez utiliser les câbles NMEA 2000 pour rallonger la connexion.
 - **Le câble de commande de navigation ne doit pas être coupé.**

Considérations relatives au montage de l'alarme

- L'alarme doit être montée à proximité de la barre.
- Elle peut être montée sous le tableau de bord.

Considérations relatives à la connexion de l'alarme

- Les fils de l'alarme peuvent être prolongés à l'aide de fils de 28 AWG (0,08 mm²).

Considérations relatives aux connexions NMEA 2000

- Le CCU et le GHC 20 se connectent au réseau NMEA 2000.
Si votre bateau n'est pas pourvu d'un réseau NMEA 2000, vous pouvez en créer un à l'aide des câbles et des connecteurs NMEA 2000 fournis (page 10).
- Pour utiliser les fonctions avancées du GHP 20, il est possible de raccorder un appareil GPS compatible NMEA 2000 en option au réseau NMEA 2000.

Considérations relatives au montage du GHC 20

AVIS

La surface de montage doit être plate pour éviter d'endommager l'appareil après son montage.

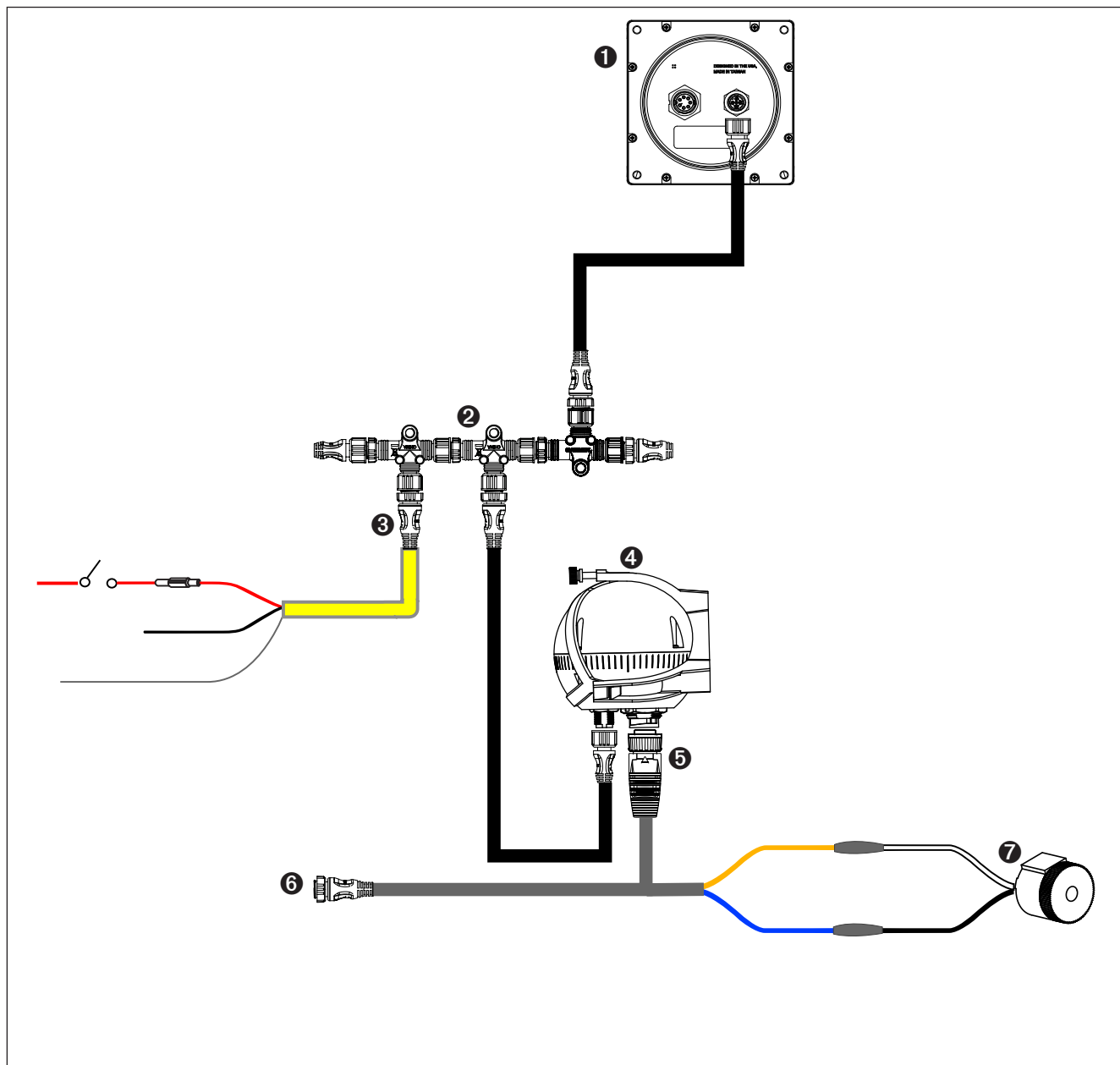
- L'emplacement de montage doit offrir une visibilité optimale en cours de navigation.
- L'emplacement de montage doit également permettre un accès aisé aux touches du GHC 20.
- La surface de montage doit être assez solide pour supporter le poids du GHC 20 et le protéger des vibrations ou des chocs excessifs.
- L'espace de dégagement à l'arrière de la surface de montage doit être suffisant pour permettre la connexion des câbles.
Il est recommandé de laisser un espace d'au moins 8 cm (3 po) derrière le boîtier du GHC 20.
- L'emplacement doit se trouver à au moins 209 mm (8 1/4 po.) d'un compas magnétique, afin d'éviter toute interférence.
- L'emplacement choisi ne doit pas se trouver dans une zone exposée à des conditions de températures extrêmes (page 15).

Considérations relatives aux connexions GHC 20

- Vous devez connecter le GHC 20 au réseau NMEA 2000.
- Les périphériques compatibles NMEA 0183 en option, tels qu'un appareil GPS, peuvent être connectés au câble de données du GHC 20 (page 10).

Schéma général des connexions du GHP 20

Reportez-vous à ce schéma pour voir comment les composants sont reliés entre eux. Suivez les instructions d'installation détaillées pour chacun des composants en commençant à la [page 7](#).



| Élément | Description | Remarques importantes |
|---------|-----------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1 | GHC 20 | |
| 2 | Réseau NMEA 2000 | Le GHC 20 et le CCU doivent être reliés au réseau NMEA 2000 au moyen des connecteurs en T fournis (page 8). Si vous ne disposez pas d'un réseau NMEA 2000 sur votre bateau, vous pouvez en créer un à l'aide des câbles et des connecteurs fournis (page 10). |
| 3 | Câble d'alimentation NMEA 2000 | Installez ce câble uniquement si vous créez un réseau NMEA 2000. Ne l'installez pas si vous disposez déjà d'un réseau NMEA 2000 sur votre bateau (page 10). Le câble d'alimentation NMEA 2000 doit être connecté à une source d'alimentation de 9–16 V CC. |
| 4 | CCU | Montez le CCU en veillant à ce que les câbles soient dirigés droit vers le bas (page 7). |
| 5 | Câble des commandes de navigation | |
| 6 | Accès au système de navigation | La connexion au système de navigation peut paraître identique à un réseau NMEA 2000 mais le câble de commandes de navigation peut uniquement être connecté au système de navigation, et non au réseau NMEA 2000 (page 7). La connexion varie en fonction du fabricant des commandes de navigation. Consultez la documentation relative aux commandes de navigation ou le site www.garmin.com pour de plus amples informations. |
| 7 | Alarme | Branchez le câble de commande de navigation à l'alarme (page 7). |

Procédure d'installation

Une fois l'installation sur votre bateau du GHP 20 totalement planifiée, y compris les considérations de montage et de connexions propres à votre installation, commencez le montage et la connexion des composants.

Installation du CCU

Pour installer le CCU, vous devez le monter sur votre bateau (page 7), le connecter au système de navigation de votre bateau (page 7), le connecter à un réseau NMEA 2000 (page 8) et le connecter à l'alarme (page 7).

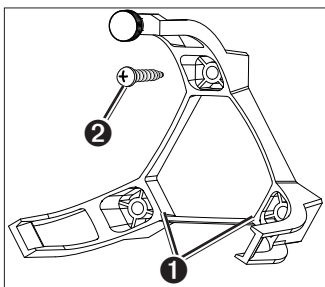
Installation du support de montage du CCU

Avant de monter le CCU, vous devez choisir un emplacement et déterminer les accessoires de montage requis (page 5).

Le support de montage du CCU comprend deux parties : une partie à fixer à la cloison et une partie pour régler la position du CCU.

1. Découpez le modèle de montage fourni à la page 19.
2. Reproduisez le modèle sur l'emplacement de montage.

Si vous montez le CCU sur une surface verticale, installez la partie de montage du support avec une ouverture ❶ vers le bas.



3. Percez des trous d'implantation aux trois emplacements de montage.
4. Utilisez des vis ❷ pour fixer la partie de montage du support du CCU.

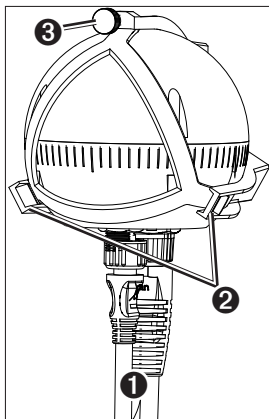
Fixation du CCU dans son support

1. Connectez le câble des commandes de navigation et le câble de dérivation NMEA 2000 au CCU.
2. Placez le CCU dans la partie de montage du support, en veillant à ce que les câbles soient dirigés droit vers le bas ❶.
3. Placez la partie extérieure par dessus le CCU et enfoncez-la dans la partie fixée à la cloison en commençant par les deux bras ❷ ne comportant pas de vis à serrage à main ❸.
4. Assurez-vous que les câbles sont dirigés droit vers le bas et serrez la vis de serrage à la main.

Les câbles doivent être dirigés droit vers le bas pour que le CCU puisse déterminer précisément votre cap.

5. Serrez la vis de serrage à la main jusqu'à ce que le CCU soit fixé fermement dans le support.

Ne serrez pas la vis à serrage outre mesure.



Connexion du CCU

1. Acheminez l'extrémité du connecteur à cinq broches du câble des commandes de navigation vers l'emplacement de l'accès du système de navigation de votre bateau (page 7).
2. Acheminez les fils orange et bleu vers l'emplacement d'installation de l'alarme (page 7).
Si le câble n'est pas assez long, prolongez les fils appropriés à l'aide d'un fil de 28 AWG (0,08 mm²).

Installation de l'alarme

L'alarme émet un signal sonore lorsque des événements importants se produisent sur le GHP 20.

Pour installer l'alarme, vous devez la monter sur votre bateau (page 7), puis la connecter au CCU (page 7).

Montage de l'alarme

Avant de monter l'alarme, vous devez choisir un emplacement d'installation (page 5).

Fixez l'alarme à l'aide d'attaches de câble ou d'autres accessoires de montage appropriés (non fournis).

Connexion de l'alarme

1. Acheminez le câble de l'alarme jusqu'à l'extrémité dénudée du câble des commandes de navigation.
Si le câble n'est pas assez long, prolongez les fils appropriés à l'aide d'un fil de 28 AWG (0,08 mm²).
2. Connectez les câbles, selon les indications fournies dans le tableau ci-après.

| Couleur de fil du câble de l'alarme | Couleur des fils du câble des commandes de navigation |
|-------------------------------------|-------------------------------------------------------|
| Blanc (+) | Orange (+) |
| Noir (-) | Bleu (-) |

3. Soudez et protégez tous les fils dénudés.

Connexion du GHP 20 au système de navigation du bateau

AVIS

Ne connectez pas le câble de commande de navigation à un réseau NMEA 2000.

Le GHP 20 nécessite un bus CAN alimenté pour communiquer avec la commande de navigation. Vérifiez que le bus CAN est correctement alimenté et que la terminaison électrique est correcte. Contactez le fabricant du bateau si nécessaire.

Le câble des commandes de navigation permet au pilote automatique GHP 20 de communiquer avec le système de navigation du bateau.

Si nécessaire, prenez contact avec le constructeur de votre bateau pour localiser la connexion au système de navigation.

1. Repérez l'emplacement de la connexion au système de navigation de votre bateau.
2. Connectez le câble des commandes de navigation entre le CCU et le système de navigation.

Si la longueur du câble des commandes de navigation est insuffisante, utilisez un câble d'extension NMEA 2000.

Installation du GHC 20

Pour installer le GHC 20, encastrez-le dans le tableau de bord à proximité de la barre, puis connectez-le à un réseau NMEA 2000.

Pour utiliser les fonctions avancées du GHP 20, il est possible de connecter un GPS en option. Soit directement au réseau NMEA 2000 s'il est compatible NMEA 2000, soit par le biais du GHC 20 s'il est compatible NMEA 0183.

Montage du GHC 20

AVIS

La température de fonctionnement du GHC 20 est comprise entre -15 °C et 70 °C (entre 5 °F et 158 °F). Une exposition prolongée à des températures situées en dehors de cette plage (température de stockage ou de fonctionnement) risque de provoquer une défaillance de l'écran LCD ou d'autres composants. Ce type de défaillance et les conséquences qui en résultent ne sont pas couverts par la garantie limitée du fabricant.

Si vous montez le GHC 20 sur de la fibre de verre, lorsque vous percez les quatre trous d'implantation, nous vous recommandons d'utiliser un foret de fraisage pour percer un trou à fond plat à travers le revêtement de la couche supérieure. De cette manière, vous ne risquez pas de fissurer le revêtement au moment du serrage des vis.

Les vis en acier inoxydable risquent de se gripper lorsqu'elles sont vissées dans la fibre de verre et qu'elles sont serrées outre mesure. Garmin conseille d'appliquer un lubrifiant antigrippant inoxydable à chaque vis avant installation.

Avant de monter le GHC 20, vous devez choisir un emplacement de montage (page 5).

1. Découpez le modèle de montage encastré et assurez-vous qu'il est adapté à l'emplacement de montage du GHC 20.

Le modèle de montage encastré est fourni dans la boîte du produit ; il ne figure pas dans ces instructions.

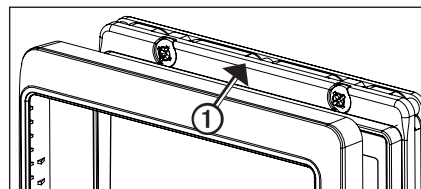
Le modèle de découpe pour le montage encastré est adhésif.

2. Retirez la protection de la partie adhésive au dos du modèle et appliquez le modèle à l'emplacement de montage du GHC 20.
3. Si vous voulez percer le trou avec une scie sauteuse plutôt qu'avec une scie cloche de 90 mm (3¹⁷/₃₂ po), utilisez un foret de 10 mm (3/8 po) pour percer un trou d'implantation comme indiqué sur le modèle et commencer à découper la surface de montage.
4. A l'aide de la scie sauteuse ou de la scie cloche de 90 mm (3,5 po), découpez la surface de montage à l'intérieur des pointillés sur le modèle d'encastrement.
5. Au besoin, utilisez une lime et du papier de verre pour affiner le contour du trou.
6. Placez le GHC 20 dans la découpe pour vérifier que les quatre trous de montage sont au bon endroit.
7. Sélectionnez une option :
 - Si les trous de montage sont au bon endroit, passez à l'étape 8.
 - Si les trous de montage ne sont pas au bon endroit, faites des marques pour définir le bon emplacement des quatre trous.
8. Retirez le GHC 20 de la découpe.
9. Percez les quatre trous d'implantation de 2,8 mm (7/64 po).

Si vous montez le GHC 20 sur de la fibre de verre, utilisez un foret de fraisage, comme indiqué dans l'avis.
10. Retirez la partie restante du modèle.
11. Placez le joint inclus au dos de l'appareil et appliquez du mastic d'étanchéité autour du joint pour éviter les fuites derrière le tableau de bord.
12. Placez le GHC 20 dans la découpe.
13. Fixez solidement le GHC 20 à la surface de montage à l'aide des vis fournies.

Si vous montez le GHC 20 sur une structure en fibre de verre, utilisez un lubrifiant antigrippant, comme indiqué dans l'avis.

13. Installez le cadre de décoration ①.



Connexion du GHC 20

Connectez le GHC 20 au réseau NMEA 2000 à l'aide du câble de dérivation fourni (page 8).

Considérations relatives à l'installation de plusieurs GHC 20

Vous pouvez installer plusieurs GHC 20 (vendus séparément) afin de contrôler le pilote automatique depuis divers endroits du bateau.

- Tous les GHC 20 supplémentaires doivent être connectés au réseau NMEA 2000 (page 8).

Connexion des périphériques à un réseau NMEA 2000

AVIS

Si vous disposez d'un réseau NMEA 2000 sur votre bateau, il devrait déjà être branché à une source d'alimentation. Ne connectez pas le câble d'alimentation NMEA 2000 fourni à un réseau NMEA 2000 existant car une seule source doit être connectée au réseau NMEA 2000.

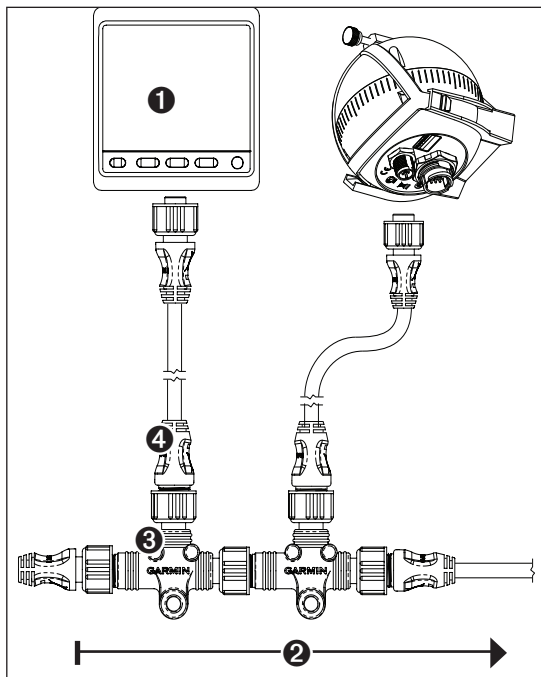
Vous pouvez connecter le GHC 20 au CCU par l'intermédiaire d'un réseau NMEA 2000 existant. Si vous ne disposez pas d'un réseau NMEA 2000 sur votre bateau, tous les éléments requis pour en créer un sont fournis dans le pack du GHP 20 (page 10).

Pour utiliser les fonctions avancées du GHP 20, il est possible de raccorder un appareil GPS compatible NMEA 2000 en option au réseau NMEA 2000.

Pour plus d'informations sur NMEA 2000, consultez le site www.garmin.com.

Connexion du GHC 20 à un réseau NMEA 2000 existant

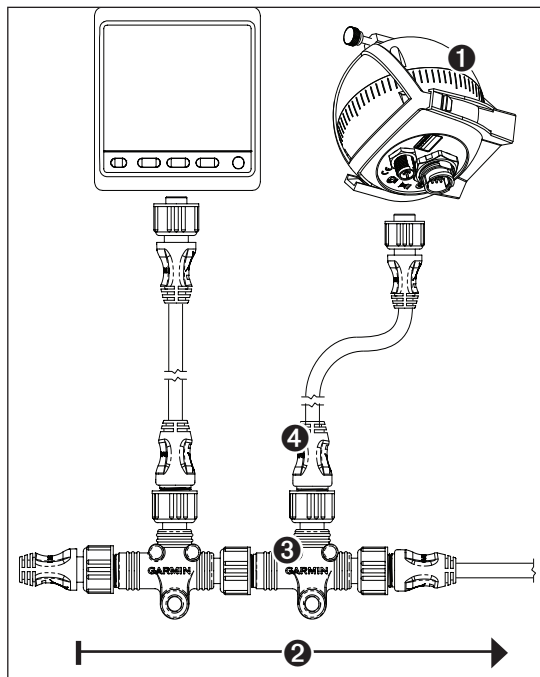
1. Déterminez l'emplacement de connexion du GHC 20 ❶ à la dorsale NMEA 2000 existante ❷ (page 5).



2. Débranchez l'une des extrémités d'un connecteur en T NMEA 2000 du réseau.
3. Au besoin, pour prolonger la dorsale du réseau NMEA 2000, rallongez la dorsale NMEA 2000 avec un câble de rallonge (non fourni) sur le côté du connecteur en T que vous avez débranché.
4. Ajoutez le connecteur en T ❸ fourni pour le GHC 20 à la dorsale NMEA 2000 en le branchant sur le côté du connecteur en T déconnecté ou au câble d'extension de dorsale.
5. Acheminez le câble de dérivation fourni ❹ jusqu'au bas du connecteur en T ajouté à l'étape 4, puis branchez-le sur ce connecteur.
Si le câble de dérivation fourni n'est pas assez long, vous pouvez utiliser un câble de dérivation d'une longueur maximale de 6 m (20 pi).
6. Branchez le câble de dérivation sur le GHC 20.
7. Reliez le câble de dérivation au connecteur en T ajouté à l'étape 3 ainsi qu'au GHC 20.

Connexion du CCU à un réseau NMEA 2000 existant

1. Déterminez l'emplacement de connexion du CCU ❶ à la dorsale NMEA 2000 existante ❷ (page 5).



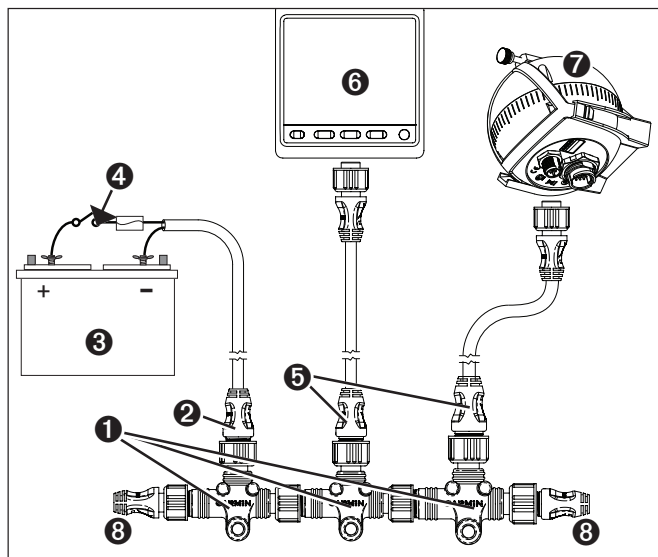
2. Débranchez l'une des extrémités d'un connecteur en T NMEA 2000 du réseau.
3. Au besoin, pour prolonger la dorsale du réseau NMEA 2000, rallongez la dorsale NMEA 2000 avec un câble de rallonge (non fourni) sur le côté du connecteur en T que vous avez débranché.
4. Ajoutez le connecteur en T ❸ fourni pour le CCU à la dorsale NMEA 2000 en le branchant sur le côté du connecteur en T déconnecté ou au câble d'extension de dorsale.
5. Acheminez le câble de dérivation fourni ❹ jusqu'au bas du connecteur en T ajouté à l'étape 4, puis branchez-le sur ce connecteur.
Si le câble de dérivation fourni n'est pas assez long, vous pouvez utiliser un câble de dérivation d'une longueur maximale de 6 m (20 pi).
6. Branchez le câble de dérivation sur le CCU.

Création d'un réseau NMEA 2000 de base pour le GHC 20 et le CCU

AVIS

Vous devez connecter le câble d'alimentation NMEA 2000 fourni au commutateur d'allumage du bateau ou via un autre commutateur en ligne. Le GHC 20 risque de décharger votre batterie si le câble d'alimentation NMEA 2000 est directement branché sur cette dernière.

1. Reliez les trois connecteurs en T **1** entre eux.



2. Reliez le câble d'alimentation NMEA 2000 fourni **2** à une source d'alimentation de 12 V CC **3** via un commutateur.
Connectez-le au commutateur d'allumage **4** du bateau (si possible) ou via un commutateur en ligne (non fourni).
3. Reliez le câble d'alimentation NMEA 2000 à l'un des connecteurs en T.
4. Connectez un des câbles de dérivation NMEA 2000 fournis **5** à l'un des connecteurs en T et au GHC 20 **6**.
5. Connectez l'autre câble de dérivation NMEA 2000 fourni à l'autre connecteur en T et au CCU **7**.
6. Connectez les bouchons mâle et femelle **8** à chaque extrémité des connecteurs en T préalablement réunis.

Connexion de périphériques additionnels au pilote automatique GHP 20

Pour utiliser les fonctions avancées du GHP 20, il est possible de connecter un GPS en option. Soit directement au réseau NMEA 2000 s'il est compatible NMEA 2000, soit par le biais du GHC 20 s'il est compatible NMEA 0183.

Considérations relatives aux connexions NMEA 0183

- Pour identifier les fils de transfert (Tx) A(+) et B(-) du périphérique compatible NMEA 0183, consultez les instructions d'installation de ce périphérique.
- Lors de la connexion de périphériques NMEA 0183 à deux lignes de transmission et deux lignes de réception, il n'est pas nécessaire de relier le bus NMEA 2000 et le périphérique NMEA 0183 à une même prise de terre.
- Lors de la connexion d'un périphérique NMEA 0183 à une seule ligne de transmission (Tx) ou de réception (Rx), le bus NMEA 2000 et le périphérique NMEA 0183 doivent être reliés à une même prise de terre.

Connexion d'un périphérique compatible NMEA 0183 additionnel au GHC 20

1. Déterminez les attributions de connexion NMEA 0183 de votre périphérique compatible NMEA 0183.
2. Connectez votre périphérique compatible NMEA 0183 au GHC 20, selon les indications fournies dans le tableau ci-après.

| Couleur de fil du câble de données du GHC 20 | Fonction |
|----------------------------------------------|----------|
| Bleu | Tx/A (+) |
| Blanc | Tx/B (-) |
| Marron | Rx/A (+) |
| Vert | Rx/B (-) |

L'annexe propose trois exemples de connexion ([page 14](#)).

3. Au besoin, utilisez un câble à paire torsadée de 22 AWG (0,33 mm²) pour prolonger le câble.
4. Soudez et protégez tous les fils dénudés.

Configuration du GHP 20

Le GHP 20 doit être configuré et réglé en fonction de la configuration de la dynamique et du moteur de votre bateau. Utilisez les assistants Bateau à quai (le cas échéant) et Essai en mer du GHC 20 pour configurer le GHP 20. Ces assistants vous guideront tout au long des étapes de configuration requises.

A propos de l'assistant Bateau à quai

AVIS

Si vous exécutez l'assistant Bateau à quai lorsque votre bateau est hors de l'eau, prévoyez un dégagement suffisant pour les mouvements de barre afin d'éviter d'endommager cette dernière ou tout autre objet.

Vous pouvez exécuter l'assistant Bateau à quai lorsque votre bateau est dans l'eau ou hors de l'eau. Si votre bateau est dans l'eau, il doit être à l'arrêt lors de l'exécution de l'assistant.

Exécution de l'assistant Bateau à quai

AVIS

Il est possible que certaines étapes de cette section ne soient pas applicables à votre bateau. Si une étape signalée comme facultative n'apparaît pas sur le GHC 20, passez à l'étape suivante.

1. Mettez le GHP 20 sous tension.
Lorsque vous mettez le GHP 20 sous tension pour la première fois, vous êtes invité à effectuer une courte séquence de configuration sur le GHC 20.
2. Effectuez la séquence de configuration, si nécessaire.
3. Démarrez l'assistant Bateau à quai (page 11).
4. Le cas échéant, sélectionnez le type de navire.
5. Le cas échéant, testez la direction de navigation (page 11).
6. Le cas échéant, sélectionnez la source de vitesse et vérifiez le tachymètre (page 11).
7. Évaluez les résultats de l'assistant (page 11).

Démarrage de l'assistant Bateau à quai

Il se peut que cette étape ne s'applique pas à tous les bateaux. Si elle n'apparaît pas sur le GHC 20, passez à l'étape suivante.

1. Après avoir effectué la configuration initiale, sélectionnez une option :
 - Si l'assistant Bateau à quai démarre automatiquement, passez à l'étape 2.
 - Si l'assistant Bateau à quai ne démarre pas automatiquement, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote auto > Assistants > Assistant Bateau à quai**.
2. Sélectionnez **Début**.

Test de la direction de navigation

Il se peut que cette étape ne s'applique pas à tous les bateaux. Si elle n'apparaît pas sur le GHC 20, passez à l'étape suivante.

1. Utilisez les flèches du GHC 20 pour tester la direction de navigation.
Lorsque vous sélectionnez la flèche droite, la barre doit tourner de sorte que le bateau se dirige vers la droite ; lorsque vous sélectionnez la flèche gauche, la barre doit tourner de sorte que le bateau se dirige vers la gauche.
2. Sélectionnez **Continuer**.

3. Sélectionnez une option :
 - Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la bonne direction, sélectionnez **Oui**.
 - Si le test de navigation fait tourner le bateau dans la direction opposée, sélectionnez **Non**.
4. Si vous avez choisi **Non** à l'étape 3, répétez les étapes 1 et 2.

Sélection de la source de vitesse

Il se peut que cette étape ne s'applique pas à tous les bateaux. Si elle n'apparaît pas sur le GHC 20, passez à l'étape suivante.

Si votre système de navigation envoie des informations sur le tachymètre au pilote automatique, celles-ci sont sélectionnées automatiquement et il n'est pas nécessaire de sélectionner un tachymètre NMEA 2000 ou une source de vitesse GPS.

Sélectionnez une option :

- Si vous avez connecté un (ou des) moteur(s) compatible(s) NMEA 2000 au réseau NMEA 2000, sélectionnez **NMEA 2000**.
- Si aucune donnée tachymétrique n'est disponible ou utilisable, sélectionnez les données **GPS** en tant que source pour la vitesse.
 - Lorsque les données GPS sont utilisées comme source de vitesse, la vitesse maximale pour tous les types de bateau doit être configurée.
- Si vous ne connectez pas de source de vitesse, sélectionnez **Aucun**.
 - Si le pilote automatique ne s'exécute pas correctement lorsque vous n'utilisez aucune source de vitesse, Garmin recommande de connecter un tachymètre ou un appareil GPS comme source de vitesse.

Vérification du tachymètre

Il se peut que cette étape ne s'applique pas à tous les bateaux. Si elle n'apparaît pas sur le GHC 20, passez à l'étape suivante.

Alors que les moteurs tournent, comparez les résultats de régime sur le GHC 20 aux indications de régime du tachymètre sur le tableau de bord de votre bateau.

Évaluation des résultats de l'assistant Bateau à quai

Le GHC 20 affiche les valeurs choisies lors de l'exécution de l'assistant Bateau à quai.

1. Examinez les résultats de l'assistant Bateau à quai.
2. Choisissez une valeur incorrecte, puis **Sélectionner**.
3. Corrigez la valeur.
4. Répétez les étapes 2 et 3 pour toutes les valeurs incorrectes.
5. Une fois la révision des valeurs terminée, sélectionnez **Terminé**.

A propos de l'assistant Essai en mer

L'assistant Essai en mer configure les capteurs principaux du pilote automatique. Il est essentiel d'utiliser l'assistant dans les conditions adaptées à votre bateau.

Remarques importantes sur l'assistant Essai en mer

Exécutez l'assistant Essai en mer en eau calme. Le concept de mer calme dépend de la taille et de la forme de votre bateau.

- Veillez à ce que votre bateau ne soit pas ballotté lorsqu'il est immobile ou qu'il se déplace très lentement.
- Veillez à ce que le vent n'ait pas d'effet notable sur votre bateau.
- **Veillez à équilibrer le poids sur votre bateau. NE vous déplacez PAS sur le bateau lors des différentes étapes de l'assistant Essai en mer.**

Démarrage de l'assistant Essai en mer

Avant de démarrer l'assistant Essai en mer, vous devez diriger votre bateau en mer calme, vers une zone dégagée.

1. Mettez le GHP 20 sous tension.
2. Sélectionnez une option :
 - Si l'assistant Essai en mer démarre automatiquement, passez à l'étape 3.
 - Si l'assistant Essai en mer ne démarre pas automatiquement, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote automatique > Assistants > Assistant Essai en mer.**
3. Sélectionnez **Début**.

Exécution de l'assistant Essai en mer

1. Dirigez votre bateau en mer calme, vers une zone dégagée.
2. Démarrez l'assistant Essai en mer (page 12).
3. Configurez le régime en déjaugage (page 12).
4. Etalonnez le compas (page 12).
5. Effectuez la procédure de sélection automatique (page 12).
6. Définissez le Nord (page 12).
7. Au besoin, affinez le réglage du cap (page 12).

Configuration du régime en déjaugage

1. Notez le résultat de régime sur le tachymètre du tableau de bord, au point où le bateau passe du déplacement à la vitesse de déjaugage.
2. Si la valeur du tachymètre ne correspond pas à la valeur sur le GHC 20, utilisez les flèches pour l'ajuster.
3. Sélectionnez **Terminé**.

Etalonnage du compas

1. Naviguez en ligne droite à vitesse lente ou ralentie.
2. Sélectionnez **Début** et poursuivez la navigation en ligne droite.
3. Lorsque vous y êtes invité, tournez le bateau lentement dans le sens des aiguilles d'une montre, en veillant à prendre un virage aussi **stable et plat** que possible.

Tournez lentement pour EVITER que le bateau ne donne de la bande.

Le GHC 20 affiche un message de fin à l'issue de l'étalonnage.

4. Sélectionnez une option :
 - Si l'étalonnage est terminé, sélectionnez **Terminé**.
 - Si l'étalonnage a échoué, sélectionnez **Réessayer** et répétez les étapes 1 à 3.

Exécution de la procédure de sélection automatique

Avant de pouvoir exécuter la procédure de sélection automatique, veillez à disposer d'une grande étendue de mer dégagée.

1. Réglez l'accélération afin que le bateau navigue à une vitesse inférieure à la vitesse de déjaugage.
2. Sélectionnez **Début**.

Le bateau effectue plusieurs mouvements en zigzag au cours de la sélection automatique.

Le GHC 20 affiche un message de fin.
3. Sélectionnez une option :
 - Si la sélection automatique est terminée, sélectionnez **Terminé** et prenez le contrôle manuel du bateau.
 - Si la sélection automatique a échoué, réglez l'accélération et sélectionnez **Réessayer Sélection automatique**.
4. Si la sélection automatique échoue, répétez les étapes 1 à 3 jusqu'à ce que la procédure aboutisse.
5. Si la sélection automatique n'aboutit toujours pas après sélection de la vitesse maximale de croisière, ramenez la vitesse à son niveau initial et sélectionnez **Autre sélection automatique** pour lancer une autre procédure.

Définition du Nord

Avant de pouvoir définir le Nord, vous devez disposer d'au moins 45 secondes d'étendue dégagée et sans danger.

Cette procédure s'affiche uniquement si vous connectez un appareil GPS en option au GHP 20 (page 10) et que cet appareil a capté une position GPS. Si vous ne disposez pas d'un appareil GPS, vous êtes invité à affiner le réglage du cap (page 12).

1. Dirigez le bateau en ligne droite à vitesse de croisière, parallèle aux vents dominants et au courant, pendant 45 secondes.
2. Sélectionnez **Début**.
3. Sélectionnez une option :
 - Si l'étalonnage est terminé, sélectionnez **Terminé**.
 - Si l'étalonnage a échoué, répétez les étapes 1 et 2.

Affinement du réglage du cap

Cette procédure s'affiche uniquement si aucun appareil GPS en option n'est connecté au GHP 20 (page 10). Si vous disposez d'un appareil GPS sur votre bateau et que cet appareil a capté une position GPS, vous êtes invité à définir le Nord (page 12).

1. Déterminez le Nord à l'aide d'un compas portable.
2. Affinez le réglage du cap jusqu'à ce qu'il corresponde au Nord sur le compas magnétique.
3. Sélectionnez **Terminé**.

Evaluation des résultats de la configuration du pilote automatique

1. Testez le pilote automatique à vitesse lente.
2. Au besoin, réglez le paramètre de sensibilité (page 13).
3. Testez le pilote automatique à une vitesse supérieure (conditions de fonctionnement normal).
4. Réglez les paramètres de sensibilité et du limiteur de vitesse, si nécessaire.

Test et réglage de la configuration du pilote automatique

1. Naviguez dans une direction avec le pilote automatique activé (maintien de cap).

Le bateau ne doit pas osciller de manière importante (une faible oscillation est toutefois normale).

2. Faites tourner le bateau dans une direction en utilisant le pilote automatique et observez son comportement.

Le bateau doit tourner en douceur, ni trop vite ni trop lentement.

Lorsque vous utilisez le pilote automatique pour faire tourner le bateau, celui-ci doit atteindre le cap voulu sans dépassement de virage ni oscillation notables.

3. Sélectionnez une option :
 - Si le bateau tourne trop vite ou trop lentement, réglez le limiteur de vitesse du pilote automatique (page 13).
 - Si le maintien de cap oscille sensiblement ou si le bateau ne corrige pas le cap lors d'un virage, réglez la sensibilité du pilote automatique (page 13).
 - Si le bateau tourne en douceur, si le maintien de cap n'oscille que très légèrement, voire pas du tout, et si le bateau règle le cap comme il convient, passez à l'étape 5.
4. Répétez les étapes 2 et 3 jusqu'à ce que le bateau tourne en douceur, que le maintien de cap n'oscille que très légèrement, voire pas du tout, et que le bateau règle le cap comme il convient.
5. Pour les bateaux à coque planante, répétez les étapes 1 à 4 à des vitesses supérieures (page 13).

Réglage des paramètres du limiteur de vitesse

REMARQUE : lorsque vous réglez manuellement le limiteur de vitesse, faites des ajustements relativement faibles. Testez chaque modification avant d'en faire d'autres.

1. Activez le GHP 20 selon la procédure de configuration avancée (page 13).
2. Sur le GHC 20, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote auto > Réglage du pilote automatique > Limiteur de vitesse**.
3. Sélectionnez une option :
 - Augmentez le paramètre si le pilote automatique tourne trop rapidement.
 - Réduisez le paramètre si le pilote automatique tourne trop lentement.
4. Testez la configuration du pilote automatique.
5. Répétez les étapes 2 et 3 jusqu'à ce que les performances du GHP 20 soient satisfaisantes.

Réglage des paramètres de sensibilité du pilote automatique

REMARQUE : lorsque vous modifiez manuellement la sensibilité de la barre (ou la sensibilité de correction), effectuez des ajustements relativement faibles et ne modifiez qu'une seule valeur à la fois. Testez chaque modification avant d'en faire d'autres.

1. Activez la procédure de configuration avancée (page 13).
2. Sur le GHC 20, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote auto > Réglage du pilote automatique > Sensibilité de la barre**.
3. Sélectionnez une option :
 - Sélectionnez **Basse vitesse** ou **Grande vitesse** et utilisez les flèches sur le GHC 20 pour ajuster la manière dont la barre maintient le cap et effectue les virages à basse ou grande vitesse.

Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop sensible et tentera d'ajuster le cap au moindre écart. Un pilote automatique trop sensible peut entraîner une usure anormale de la boîte de commande et vider plus rapidement la batterie.
 - Sélectionnez **Compteur basse vitesse** ou **Compteur grande vitesse** pour régler la manière dont la barre corrige le dépassement de virage. Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique peut dépasser à nouveau le virage en tentant de corriger le virage initial.
4. Testez la configuration du pilote automatique.
5. Répétez les étapes 2 et 3 jusqu'à ce que les performances du GHP 20 soient satisfaisantes.

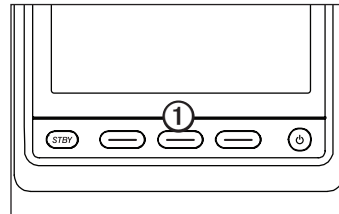
Procédure de configuration avancée

Dans des conditions normales, le GHC 20 ne vous permet pas d'accéder aux options de configuration avancée. Pour accéder aux paramètres de configuration avancée du GHP 20, activez la procédure de configuration avancée.

Activation de la procédure de configuration avancée

1. Depuis l'écran Cap, sélectionnez **Menu > Réglage > Système > System Information**.
2. Appuyez brièvement sur la touche logicielle centrale ① pendant 5 secondes.

Le mode Revendeur apparaît.



3. Appuyez sur **Précédent > Précédent**.

Si l'option Configuration distributeur pilote automatique est disponible sur l'écran Réglage, la procédure de configuration avancée est activée.

Paramètres de configuration avancée

Vous pouvez exécuter le processus de configuration automatique Sélection automatique, étalonner le compas et définir le Nord sur le GHP 20 par l'intermédiaire du GHC 20, sans l'aide des assistants. Vous pouvez également définir la plupart des paramètres individuellement, sans exécuter le processus de configuration.

Exécution manuelle des procédures de configuration automatiques

1. Activez la procédure de configuration avancée (page 13).
2. Dans l'écran Cap, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote auto > Configuration automatique**.
3. Sélectionnez **Sélection automatique, Etalonner compas** ou **Définir Nord**.
4. Suivez les instructions présentées à l'écran.

Exécution manuelle de l'assistant Essai en mer

L'assistant Essai en mer vous permet de définir rapidement tous les paramètres de configuration importants du GHP 20. Si après avoir exécuté cet assistant vous pensez que le GHP 20 ne fonctionne pas correctement, vous pouvez réexécuter l'assistant à tout moment. Pour accéder à l'assistant, activez la procédure de configuration avancée (page 13).

Définition manuelle des paramètres de configuration individuels

1. Activez la procédure de configuration avancée (page 13).
2. Dans l'écran Cap, sélectionnez **Menu > Réglage > Configuration distributeur pilote auto**.
3. Sélectionnez une catégorie de paramètres.
4. Sélectionnez le paramètre que vous voulez configurer.

Vous trouverez une description de chacun des paramètres dans l'annexe (page 16).
5. Configurez la valeur du paramètre.

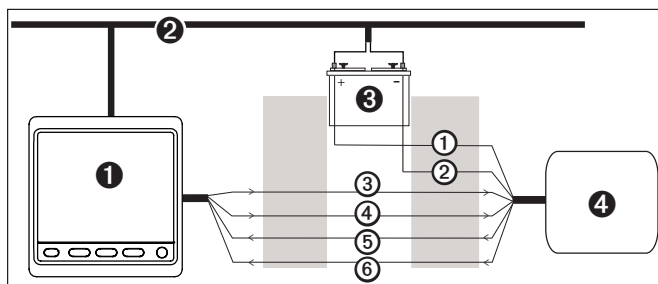
REMARQUE : la configuration de certains paramètres dans la procédure de configuration du distributeur de pilote automatique peut nécessiter de modifier d'autres paramètres. Avant de modifier des paramètres, consultez la section relative aux paramètres de configuration du GHP 20 (page 16).

Annexe

Schémas de connexions NMEA 0183

Les trois schémas suivants illustrent divers cas de figure possibles lors de la connexion d'un périphérique NMEA 0183 au GHC 20.

Exemple 1/3 : communication NMEA 0183 bidirectionnelle



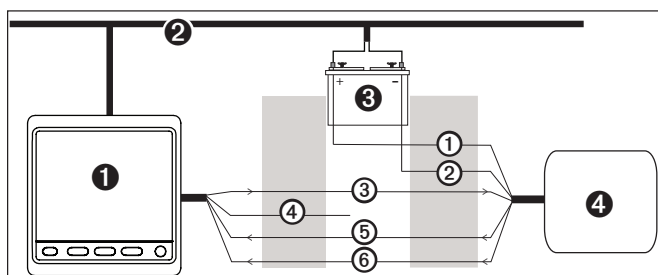
| | |
|---|---------------------------------------|
| 1 | GHC 20 |
| 2 | Réseau NMEA 2000 (alimente le GHC 20) |
| 3 | Source d'alimentation 12 V CC |
| 4 | Appareil compatible NMEA 0183 |

| Fil | Couleur - Fonction des fils du GHC 20 | Fonction des fils du périphérique compatible NMEA 0183 |
|-----|---------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| 1 | Non applicable | Alimentation |
| 2 | Non applicable | Terre NMEA 0183 |
| 3 | Bleu - Tx/A (+) | Rx/A (+) |
| 4 | Blanc - Tx/B (-) | Rx/B (-) |
| 5 | Marron - Rx/A (+) | Tx/A (+) |
| 6 | Vert - Rx/B (-) | Tx/B (-) |

REMARQUE : lors de la connexion de périphériques NMEA 0183 à deux lignes de transmission et deux lignes de réception, il n'est pas nécessaire de relier le bus NMEA 2000 et le périphérique NMEA 0183 à une même prise de terre.

Exemple 2/3 : un seul fil de réception

Si le périphérique compatible NMEA 0183 n'est doté que d'un seul fil de réception (Rx), reliez-le au fil bleu (Tx/A) du GHC 20, et ne branchez pas le fil blanc (Tx/B) du GHC 20.



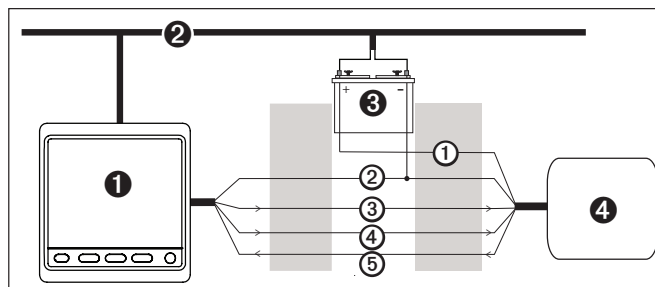
| | |
|---|---------------------------------------|
| 1 | GHC 20 |
| 2 | Réseau NMEA 2000 (alimente le GHC 20) |
| 3 | Source d'alimentation 12 V CC |
| 4 | Appareil compatible NMEA 0183 |

| Fil | Couleur - Fonction des fils du GHC 20 | Fonction des fils du périphérique compatible NMEA 0183 |
|-----|---------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| 1 | Non applicable | Alimentation |
| 2 | Non applicable | Terre NMEA 0183 |
| 3 | Bleu - Tx/A (+) | Rx |
| 4 | Blanc - déconnecté | Non applicable |
| 5 | Marron - Rx/A (+) | Tx/A (+) |
| 6 | Vert - Rx/B (-) | Tx/B (-) |

REMARQUE : lors de la connexion d'un périphérique NMEA 0183 à une seule ligne de réception (Rx), le bus NMEA 2000 et le périphérique NMEA 0183 doivent être reliés à une même prise de terre.

Exemple 3/3 : un seul fil de transmission

Si le périphérique compatible NMEA 0183 n'est doté que d'un seul fil de transmission (Tx), reliez-le au fil marron (Rx/A) du GHC 20, puis reliez le fil vert (Rx/B) du GHC 20 à une prise de terre NMEA.



| | |
|---|---------------------------------------|
| 1 | GHC 20 |
| 2 | Réseau NMEA 2000 (alimente le GHC 20) |
| 3 | Source d'alimentation 12 V CC |
| 4 | Appareil compatible NMEA 0183 |

| Fil | Couleur - Fonction des fils du GHC 20 | Fonction des fils du périphérique compatible NMEA 0183 |
|-----|---------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------|
| 1 | Non applicable | Alimentation |
| 2 | Vert - Rx/B - se connecte à la prise de terre NMEA 0183 | Terre NMEA 0183 |
| 3 | Bleu - Tx/A (+) | Rx/A (+) |
| 4 | Blanc - Tx/B (-) | Rx/B (-) |
| 5 | Marron - Rx/A (+) | Tx/A (+) |

REMARQUE : lors de la connexion d'un périphérique NMEA 0183 à une seule ligne de transmission (Tx), le bus NMEA 2000 et le périphérique NMEA 0183 doivent être reliés à une même prise de terre.

Caractéristiques techniques

| Appareil | Caractéristique | Mesure | |
|----------|-----------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| CCU | Dimensions | Diamètre de 91,4 mm (3 19/32 po) | |
| | Poids | 159 g (5,6 oz.) | |
| | Plage de températures | -15 à 55 °C (5 à 131 °F) | |
| | Matériau du boîtier | Hermétiquement fermé, en plastique résistant aux chocs, étanche conformément aux normes IEC 60529 IPX7 | |
| | Longueur du câble des commandes de navigation | 3 m (9,5 pi) | |
| Alarme | Dimensions | (1 × diamètre) 23 × 25 mm (29/32 × 1 po.) | |
| | Poids | 68 g (2,4 oz) | |
| | Plage de températures | -15 à 55 °C (5 à 131 °F) | |
| | Longueur du câble | 3 m (10 pi) | |
| GHC 20 | Dimensions | 110 × 115 × 30 mm (4 21/64 × 4 17/32 × 1 3/16 po) | |
| | Poids | 247 g (8,71 oz) | |
| | Câbles | Câble de données NMEA 0183 - 1,8 m (6 pi) | |
| | | Câble de dérivation et câble d'alimentation NMEA 2000 - 2 m (6 1/2 pi) | |
| | Plage de températures | De -15 °C à 70 °C (5 °F à 158 °F) | |
| | Distance de sécurité du compas | 209 mm (8 1/4 po) | |
| | Matériau | Boîtier : entièrement fermé, en polycarbonate, étanche conformément aux normes IEC 60529 IPX7 Lentille : verre avec traitement antireflets | |
| | Consommation du GHC 20 | 2,5 W max. | |
| | Tension d'entrée NMEA 2000 | 9–16 V CC | |
| | LEN NMEA 2000 | 6 (300 mA) | |

Données PGN NMEA 2000

CCU

| Type | PGN | Description |
|-----------|--------|----------------------------------------------------------------|
| Réception | 059392 | Reconnaissance ISO |
| | 059904 | Requête ISO |
| | 060928 | Réclamation d'adresse ISO |
| | 126208 | NMEA - Fonction de groupe de commande/de requête/d'acceptation |
| | 126464 | Fonction de groupe de liste PGN de transmission/d'émission |
| | 126996 | Informations produit |
| | 127258 | Variation magnétique |
| | 127488 | Paramètres moteur - Mise à jour rapide |
| | 129025 | Position - Mise à jour rapide |
| | 129026 | Cap suivi et vitesse fond (COG/SOG) - Mise à jour rapide |
| | 129283 | Erreur transversale |
| | 129284 | Données de navigation |

| | | |
|--------------|---------------|----------------------------------------------------------------|
| Transmission | 059392 | Reconnaissance ISO |
| | 059904 | Requête ISO |
| | 060928 | Réclamation d'adresse ISO |
| | 126208 | NMEA - Fonction de groupe de commande/de requête/d'acceptation |
| | 126464 | Fonction de groupe de liste PGN de transmission/d'émission |
| | 126996 | Informations produit |
| | 127245 | Données de barre |
| 127250 | Cap du bateau | |

GHC 20

| Type | PGN | Description |
|--------------|--------|----------------------------------------------------------------|
| Réception | 059392 | Reconnaissance ISO |
| | 059904 | Requête ISO |
| | 060928 | Réclamation d'adresse ISO |
| | 126208 | NMEA - Fonction de groupe de commande/de requête/d'acceptation |
| | 126464 | Fonction de groupe de liste PGN de transmission/d'émission |
| | 126996 | Informations produit |
| | 127245 | Données de barre |
| | 127250 | Cap du bateau |
| | 127488 | Paramètres moteur - Mise à jour rapide |
| | 128259 | Vitesse surface |
| | 129025 | Position - Mise à jour rapide |
| | 129029 | Données de position GNSS |
| | 129283 | Erreur transversale |
| | 129284 | Données de navigation |
| | 129285 | Navigation - Informations itinéraire/waypoint |
| | 130306 | Données sur les vents |
| | 130576 | Etat de la petite embarcation |
| Transmission | 059392 | Reconnaissance ISO |
| | 059904 | Requête ISO |
| | 060928 | Réclamation d'adresse ISO |
| | 126208 | NMEA - Fonction de groupe de commande/de requête/d'acceptation |
| | 126464 | Fonction de groupe de liste PGN de transmission/d'émission |
| | 126996 | Informations produit |
| | 128259 | Vitesse surface |
| | 129025 | Position - Mise à jour rapide |
| | 129026 | Cap suivi et vitesse fond (COG/SOG) - Mise à jour rapide |
| | 129283 | Erreur transversale |
| | 129284 | Données de navigation |
| | 129540 | Sats en vue GNSS |
| | 130306 | Données sur les vents |

Informations NMEA 0183

Lorsqu'il est relié à des périphériques compatibles NMEA 0183 en option, le GHC 20 utilise les expressions NMEA 0183 suivantes.

| Type | Expression |
|--------------|------------|
| Réception | wpl |
| | gga |
| | grme |
| | gsa |
| | gsv |
| | rmc |
| | bod |
| | bwc |
| | dtm |
| | gll |
| | rmb |
| | vhw |
| | mwv |
| | xte |
| Transmission | hdg |

Paramètres de configuration du GHP 20

Bien que la configuration complète soit généralement effectuée avec l'assistant, vous avez la possibilité de régler manuellement n'importe quel paramètre ([page 13](#)).

REMARQUE : selon la configuration du pilote automatique, certains paramètres peuvent ne pas apparaître.

| Catégorie | Paramètre | Description |
|--------------------------------------------|------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Configuration de la source pour la vitesse | Vérifier tachymètre | Vous permet de comparer les résultats de régime sur le GHC 20 avec les tachymètres du tableau de bord de votre bateau. |
| Configuration de la source pour la vitesse | Régime en déjaugé | Vous permet d'ajuster les résultats de régime sur le GHC 20, au point où le bateau passe du déplacement à la vitesse de déjaugé. Si la valeur ne correspond pas à la valeur sur le GHC 20, utilisez les flèches pour l'ajuster. |
| Configuration de la source pour la vitesse | Limite basse de régime | Vous permet d'ajuster le point le plus bas du résultat de régime de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur sur le GHC 20, utilisez les flèches pour l'ajuster. |
| Configuration de la source pour la vitesse | Limite haute de régime | Vous permet d'ajuster le point le plus haut du résultat de régime de votre bateau. Si la valeur ne correspond pas à la valeur sur le GHC 20, utilisez les flèches pour l'ajuster. |
| Sensibilité de la barre | Basse vitesse | Vous permet de définir la sensibilité de la barre à petites vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessous de la vitesse de déjaugé. Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop sensible et tentera d'ajuster le cap au moindre écart. |

| Catégorie | Paramètre | Description |
|-------------------------|-------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Sensibilité de la barre | Compteur basse vitesse | Vous permet de définir la contre-correction de sensibilité de la barre à petites vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessous de la vitesse de déjaugé. Si vous choisissez une valeur trop basse, le pilote automatique risque de dépasser le cap souhaité lors des changements de direction. Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop lent lors des changements de direction. |
| Sensibilité de la barre | Grande vitesse | Vous permet de définir la sensibilité de la barre à grandes vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessus de la vitesse de déjaugé. Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop sensible et tentera d'ajuster le cap au moindre écart. |
| Sensibilité de la barre | Compteur grande vitesse | Vous permet de définir la contre-correction de sensibilité de la barre à grandes vitesses. Ce paramètre s'applique au navire lorsque vous naviguez au-dessus de la vitesse de déjaugé. Si vous choisissez une valeur trop basse, le pilote automatique risque de dépasser le cap souhaité lors des changements de direction. Si vous choisissez une valeur trop élevée, le pilote automatique risque d'être trop lent lors des changements de direction. |
| Paramétrage NMEA | Somme de contrôle NMEA | Si le périphérique GPS NMEA 0183 connecté calcule de manière incorrecte les sommes de contrôle, vous pouvez toujours l'utiliser si vous désactivez ce paramètre. L'intégrité des données est compromise lorsqu'il est désactivé. |
| Paramétrage NMEA | XTE inversé | Si le périphérique GPS NMEA 0183 connecté envoie une direction de navigation incorrecte avec le signal d'erreur transversale, vous pouvez utiliser ce paramètre pour corriger la direction de navigation. |

| Catégorie | Paramètre | Description |
|--------------------------------|-----------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Configuration de la navigation | Sensibilité de navigation | Permet de définir la rapidité avec laquelle le pilote automatique élimine l'erreur transversale lors de l'utilisation d'un modèle Itinéraire vers. Si la valeur définie est trop élevée, le pilote automatique peut osciller de part et d'autre de la ligne d'itinéraire sur de longues distances. Si la valeur est trop basse, le pilote automatique peut mettre du temps à éliminer l'erreur transversale. |
| Configuration de la navigation | Sensibilité fine navigation | Permet de régler le niveau acceptable d'erreur transversale prolongée lors de l'utilisation d'un modèle Itinéraire vers. Réglez ce paramètre uniquement après avoir défini la sensibilité de navigation. Si cette valeur est trop élevée, le pilote automatique compensera de manière excessive l'erreur transversale. Si cette valeur est trop basse, le pilote automatique autorisera une erreur transversale prolongée importante. |

REMARQUE : les paramètres de configuration avancée sont disponibles lorsque vous utilisez la procédure de configuration avancée (page 13). Les autres paramètres sont disponibles lors du fonctionnement normal du GHP 20. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section consacrée à la configuration du *Manuel d'utilisation du GHC 20*.

Messages d'erreur et d'avertissement

| Message d'erreur | Cause | Action du pilote automatique |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Le pilote automatique ne reçoit pas de données de navigation. Le pilote automatique est en mode Maintien de cap. | Le pilote automatique ne reçoit plus de données de navigation valides lors de l'exécution d'un modèle Itinéraire vers. Ce message s'affiche également si la navigation est interrompue sur un traceur avant la désactivation du pilote automatique. | <ul style="list-style-type: none"> • Sonnerie de l'alarme • Passage du pilote automatique en mode Maintien de cap |
| Connexion avec le pilote automatique interrompue | Le GHC a perdu la connexion avec le CCU. | Non applicable |
| Tension d'alimentation du GHC faible | Le niveau de tension d'alimentation est inférieur à la valeur définie dans le menu d'alarme de tension faible. | Non applicable |
| Perte de la communication avec la commande de direction assistée | Alors qu'il était activé, le pilote automatique a perdu la connexion avec le système de navigation du bateau. | <ul style="list-style-type: none"> • Sonnerie de l'alarme • Passage en mode veille du pilote automatique |
| Aucune commande de direction assistée détectée | Le pilote automatique ne peut pas détecter le système de navigation du bateau lors de la tentative d'activation. | <ul style="list-style-type: none"> • Sonnerie de l'alarme • Passage en mode veille du pilote automatique |
| Commande de direction assistée non prise en charge | Le système de navigation du bateau n'est pas compatible avec la version installée du GHP 20. | <ul style="list-style-type: none"> • Sonnerie de l'alarme • Passage en mode veille du pilote automatique |

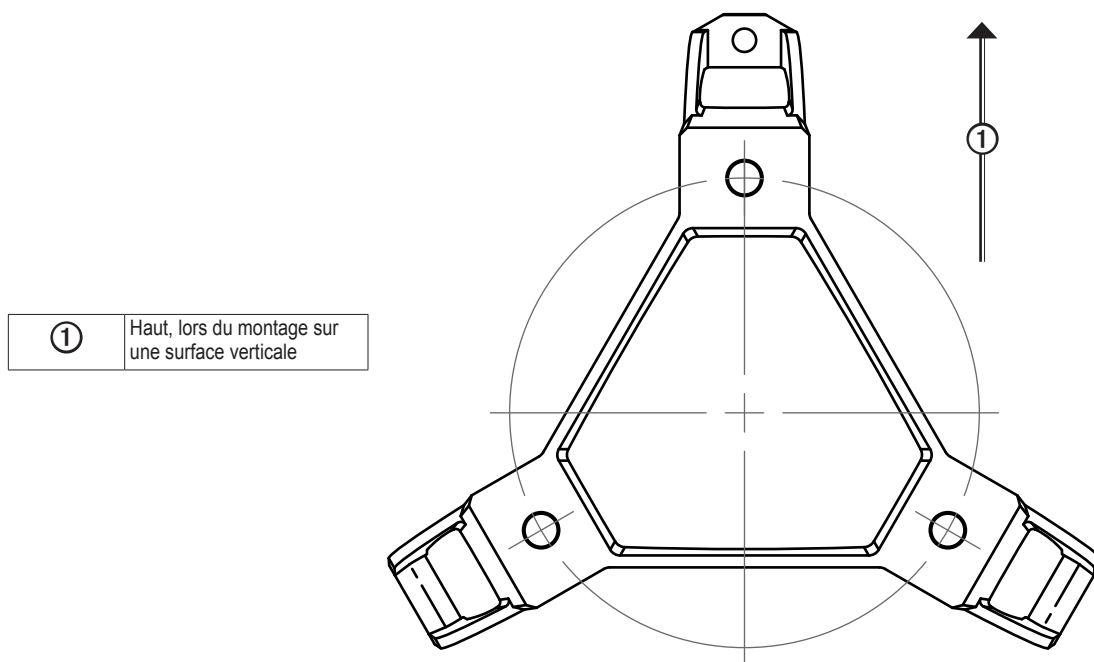
Liste de contrôle de l'installation du GHP 20

Détachez cette liste de contrôle des instructions d'installation et utilisez-la comme aide à l'installation du GHP 20.

Lisez toutes les instructions d'installation avant de monter le GHP 20. Pour toute question en cours d'installation, contactez le service d'assistance produit de Garmin.

1. Reportez-vous au schéma et aux remarques commençant à la [page 6](#) pour comprendre les connexions d'alimentation et de données nécessaires.
2. Préparez tout d'abord tous les composants. Vérifiez la longueur des câbles. Procurez-vous des rallonges, si nécessaire.
3. Montez le CCU selon les instructions fournies à partir de la [page 5](#). Montez le CCU à un emplacement dépourvu d'interférences magnétiques. Utilisez un compas portable pour rechercher les interférences magnétiques éventuelles à l'endroit de la pose. **Montez le CCU dans le support de sorte que les fils soient dirigés droit vers le bas.**
4. Montez le GHC 20 selon les instructions fournies à la [page 5](#).
5. Connectez le CCU au système de navigation du bateau à l'aide du câble des commandes de navigation ([page 7](#)).
6. Connectez le GHC 20 et le CCU à un réseau NMEA 2000. Connectez un périphérique GPS compatible avec NMEA 2000-en option au réseau NMEA 2000 ([page 8](#)).
7. Branchez un périphérique GPS compatible NMEA 0183 en option au GHC 20 si aucun périphérique GPS compatible NMEA 2000-n'est disponible ([page 10](#)).
8. Configurez le système GHP 20 ([page 11](#)).

Modèle de montage du CCU



© 2013 Garmin Ltd. ou ses filiales

Tous droits réservés. Sauf stipulation contraire expresse dans le présent document, aucune partie de ce manuel ne peut être reproduite, copiée, transmise, distribuée, téléchargée ou enregistrée par quelque moyen de stockage que ce soit, sans autorisation préalable écrite de Garmin. Garmin autorise le téléchargement d'un seul exemplaire du présent manuel sur un disque dur ou tout autre support de stockage électronique pour la consultation à l'écran, ainsi que l'impression d'un exemplaire du présent manuel et de ses révisions éventuelles, à condition que cet exemplaire électronique ou imprimé du manuel contienne l'intégralité du texte de la présente mention relative aux droits d'auteur, toute distribution commerciale non autorisée de ce manuel ou de ses révisions étant strictement interdite.

Les informations contenues dans le présent document sont susceptibles d'être modifiées sans préavis. Garmin se réserve le droit de modifier ou d'améliorer ses produits et d'apporter des modifications au présent contenu sans obligation d'en avertir quelque personne physique ou morale que ce soit. Consultez le site Web de Garmin (www.garmin.com) pour obtenir les dernières mises à jour, ainsi que des informations complémentaires concernant l'utilisation et le fonctionnement de ce produit ou d'autres produits Garmin.

Garmin® et le logo Garmin sont des marques déposées de Garmin Ltd. ou de ses filiales, aux Etats-Unis d'Amérique et dans d'autres pays. GHP™, GHC™ et myGarmin™ sont des marques commerciales de Garmin Ltd. ou de ses filiales. Elles ne peuvent être utilisées sans l'autorisation expresse de Garmin. NMEA 2000® est une marque déposée de la National Marine Electronics Association.



Pour obtenir gratuitement les dernières mises à jour logicielles (à l'exclusion des données cartographiques) tout au long de la vie de vos produits Garmin, visitez le site Web de Garmin à l'adresse suivante : www.garmin.com.



© 2013 Garmin Ltd. ou ses filiales

Garmin International, Inc.
1200 East 151st Street Olathe, Kansas 66062, Etats-Unis

Garmin (Europe) Ltd.
Liberty House, Hounsdown Business Park Southampton, Hampshire, SO40 9LR, Royaume-Uni

Garmin Corporation
No. 68, Zhangshu 2nd Road, Xizhi Dist. New Taipei City, 221, Taiwan (République de Chine)

www.garmin.com