

MANUALE OPERATIVO

VIDEO REMOTO

MODELLO

RD-20



Pub. No. OIT-44540-A DATE OF ISSUE: FEB. 2010

IMPORTANTE

Generale

- L'operatore dell'apparecchiatura deve leggere e seguire le descrizioni riportate in questo manuale. Un funzionamento o una manutenzione errata può annullare la garanzia o provocare lesioni personali.
- Non copiare alcuna parte di questo manuale senza l'autorizzazione scritta di FURUNO.
- Se questo manuale viene perso o si danneggia, contattare il rivenditore per sostituirlo.
- Il contenuto di questo manuale e le specifiche dell'apparecchiatura sono soggetti a modifica senza preavviso.
- Le schermate di esempio (o le illustrazioni) riportate in questo manuale potrebbero non corrispondere a quelle visualizzate sul proprio schermo. Le schermate visualizzate dipendono dalla configurazione del sistema e dalle impostazioni dell'apparecchiatura.
- · Conservare questo manuale per riferimento futuro.
- Qualsiasi modifica apportata all'apparecchiatura (incluso il software) da persone non autorizzate da FURUNO annullerà la garanzia.
- Tutti i tipi ed i nomi dei prodotti sono marchi, marchi registrati e brevettati dai loro rispettivi titolari.

Come eliminare questo prodotto

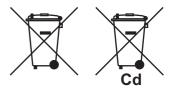
Eliminare questo prodotto in base alle normative vigenti in materia di rifiuti industriali. Per l'eliminazione negli USA, fare riferimento alla home page di Electronics Industries Alliance (http://www.eiae.org/) per conoscere il metodo di smaltimento corretto.

Come eliminare una batteria usata

Alcuni prodotti FURUNO contengono una o più batterie. Per determinare se il proprio prodotto contiene batterie, vedere il capitolo sulla manutenzione. Se vengono usate batterie, attenersi alle istruzioni seguenti.

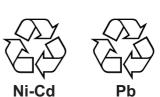
Nell'Unione Europea

Il simbolo a forma di cestino barrato indica che nessun tipo di batteria può essere smaltito insieme ai normali rifiuti. Portare le batterie usate in un punto di raccolta apposito in base alle normative nazionali e alla Direttiva sulle batterie 2006/66/EU.



Negli USA

Il simbolo del nastro di Mobius indica che è necessario riciclare le batterie ricaricabili Ni-Cd e acido-piombo. Portare le batterie usate in un punto di raccolta delle batterie in base alle leggi vigenti.



In altri paesi

Non esistono standard internazionali per il simbolo di riciclaggio delle batterie. Il numero di simboli potrà aumentare man mano che altri paesi creeranno dei simboli di riciclaggio specifici in futuro.



ISTRUZIONI SULLA SICUREZZA



Indica una condizione che, se non evitata, può provocare il decesso o lesioni gravi.



Indica una condizione che, se non evitata, può provocare lesioni lievi o moderate.

Istruzioni sulla sicurezza per l'operatore

Istruzioni sulla sicurezza per l'installatore



AVVISO



Non smontare o modificare l'apparecchiatura.

Ciò può causare incendi, corto circuiti o lesioni gravi.



Disattivare immediatamente l'alimentazione se si verifica una perdita di acqua nell'apparecchiatura o o se fuoriescono fumo o fiamme dall'apparecchiatura.

Se non si spegne l'apparecchiatura si possono causare incendi o scosse elettriche. Contattare un agente FURUNO per l'assistenza.



Tenere l'apparecchiatura lontano da fonti di calore.

Il calore può alterare la forma dell'apparecchiatura e fondere il cavo di alimentazione, con conseguenti rischi di incendi o scosse elettriche.



ATTENZIONE



Non usare l'apparecchiatura per un uso diverso dallo scopo a cui è destinata.

Un uso improprio dell'apparecchiatura può incidere sulle prestazioni e invalidare la garanzia.

<u>^•</u>

AVVISO



Disattivare l'alimentazione dal quadro di comando prima di installare l'apparecchiatura.

Se l'alimentazione è attivata, si potrebbero provocare incendi o scosse elettriche.



Accertarsi che l'alimentatore sia compatibile con il voltaggio dell'apparecchiatura.

La connessione di un alimentatore errato può causare incendi o danni all'apparecchiatura. Il voltaggio dell'apparecchiatura è riportato sull'etichetta sopra il connettore di alimentazione.

!\

ATTENZIONE



Collegare a terra l'apparecchiatura per evitare interferenze reciproche.



Osservare le seguenti distanze di sicurezza dalla bussola per evitare interferenze a una bussola magnetica:

Modello	Bussola standard	Bussola di rotta
RD-20	1,25 m	0,80 m
RD-501	1,30 m	0,85 m
RD-502	1,00 m	0,65 m

SOMMARIO

		DUZIONE	
CO	NFI	GURAZIONE DEL SISTEMA	v
1.	FUI	NZIONAMENTO	1
	1.1	Controlli	
	1.2	Accensione e spegnimento	
	1.3	Come regolare la luminosità del video	
	1.4	Selezione di una schermata	
	1.5	Selezione delle unità di misura	
	1.6	Selezione della modalità di visualizzazione	
	1.7	Impostazione del menu utente	
2.	МΔ	NUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI	12
۷.	2.1	Manutenzione	
	2.1	Durata delle parti	
	2.3	Schermate di errore	
	2.3	Test diagnostico	
	2.5	Modalità di simulazione	
	2.6	Parts Location and Parts List	
3.	INIC	TALLAZIONE	10
J.	3.1	Elenco dotazioni	
	3.2	Installazione del video remoto	
	3.3	Installazione del controller remoto e del controller luminosità	
	3.4	Connessioni	
	3.5	Regolazioni	
	3.6	JIS Cable Guide	
00			05.4
		ICHE NG LISTS	
		NE DRAWINGS	
INI	FK(CONNECTION DIAGRAM	S-1

INTRODUZIONE

Informazioni preliminari sul video remoto RD-20

Grazie per aver scelto il video remoto RD-20 FURUNO. Questo apparato si aggiunge alla serie di prodotti che hanno contribuito a rendere il marchio FURUNO sinonimo di qualità e affidabilità.

Per oltre 60 anni, FURUNO Electric Company ha goduto di una reputazione invidiabile per la produzione di apparecchiature elettroniche marine innovative e affidabili. L'impegno di FURUNO nella produzione di apparecchiature eccellenti è ulteriormente supportato dal servizio offerto dall'ampia rete di agenti e rivenditori.

L'apparecchiatura è stata progettata e costruita per soddisfare le severe esigenze dell'ambiente marino. Tuttavia, nessuna macchina può eseguire la funzione a cui è destinata senza una corretta installazione e manutenzione. Leggere attentamente e attenersi alle procedure di funzionamento e di manutenzione illustrate in questo manuale.

FURUNO desidera ricevere i commenti degli utenti finali per un costante miglioramento.

Grazie per aver acquistato un'apparecchiatura FURUNO.

Caratteristiche

Di seguito sono riportate le principali funzioni del video remoto RD-20.

- · Video remoto compatto con visualizzazione a LED rossi, di facile lettura.
- Dati di navigazione in formato digitale con la connessione di diversi sensori.
- Dimensione conforme agli standard DIN (Deutsche Industrie Normen), per garantire l'uniformità con i video remoti di altri produttori.
- Disponibilità della connessione daisy chain per la connessione di un totale di 10 video RD-20.
- Regolazione simultanea della luminosità di più video RD-20 collegati.

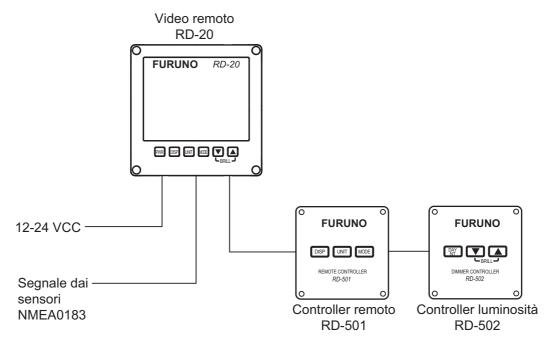
Numero di programma

Programma	Numero	Versione iniziale		
RD-20				
Programma di avvio 2651003-01.xx Agosto 2009				
Programma di caricamento	2651004-01.xx	Agosto 2009		
Principale	2651005-01.xx	Agosto 2009		
RD-501, RD-502				
2651009-01.xx	Agosto 2009			

xx: modifica di minore entità

CONFIGURAZIONE DEL SISTEMA

Singolo video remoto

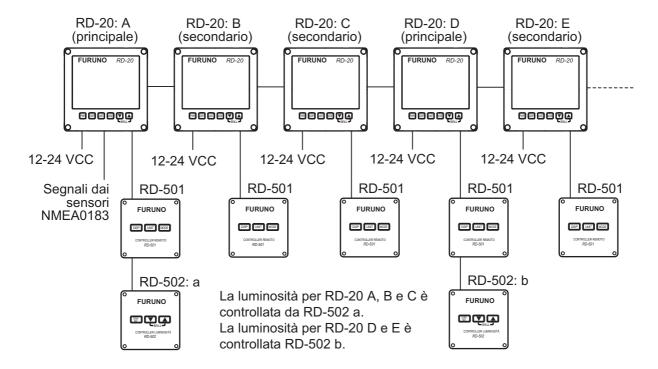


Categoria ambientale:

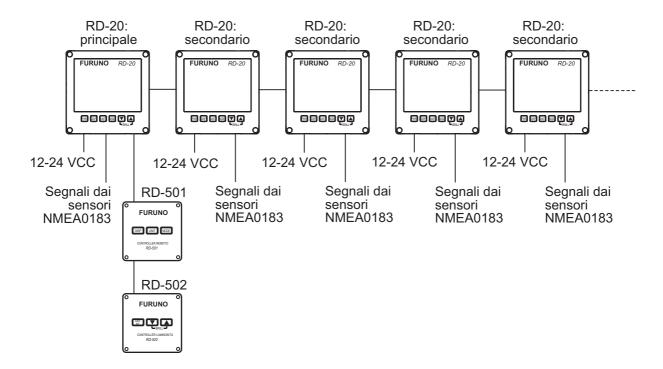
Protezione dagli agenti atmosferici: RD-20, RD-501, RD-502

Più video remoti (connessione daisy chain)

Modello 1: il controllo della luminosità ed i segnali dai sensori sono in comune. È possibile collegare un totale di dieci video RD-20.



Modello 2: il controllo della luminosità è in comune. È possibile collegare un totale di dieci video RD-20.



Nota: Se si disattiva l'alimentazione per un video RD-20 nella connessione daisy chain, i video RD-20 collegati dopo tale video RD-20 non ricevono né il segnale dai sensori né il segnale di luminosità.

1. FUNZIONAMENTO

1.1 Controlli

Video remoto RD-20

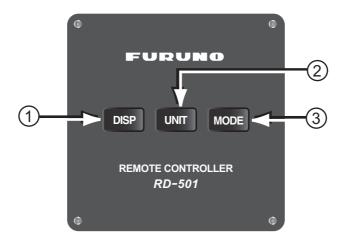


N.	Controllo	Descrizione	
1	PWR	Accende/spegne l'unità.	
2	DISP	Cambia schermata.	
3	UNIT	Consente di selezionare le unità di misura per la schermata corrente.	
4	MODE	Consente di selezionare la modalità per la schermata corrente.	
5	▼, ▲	▼: diminuisce la luminosità del video. ▲: aumenta la luminosità del video. (vedere la sezione 1.3 per informazioni dettagliate).	

Rimozione della copertura rigida

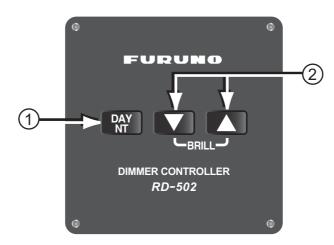


Controller remoto RD-501



N.	Controllo	Descrizione
1	DISP	Cambia schermata.
2	UNIT	Consente di selezionare le unità di misura per la schermata corrente.
3	MODE	Consente di selezionare la modalità per la schermata corrente.

Controller luminosità RD-502

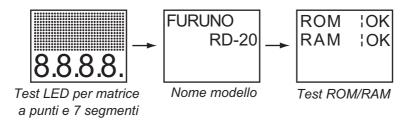


N.	Controllo	Descrizione
1	DAY/NT	Cambia la luminosità del video dall'uso di giorno a quello di notte.
2	▼, ▲	▼: diminuisce la luminosità del video. ▲: aumenta la luminosità del video.0

1.2 Accensione e spegnimento

Per accendere l'unità, premere il tasto PWR.

Viene visualizzata la schermata di avvio che mostra tutti i punti LED e i 7 segmenti. Successivamente, vengono visualizzati il nome del modello e il risultato del controllo della ROM e della RAM come OK o NG (No Good). Al termine degli auto-test, viene visualizzata l'ultima schermata utilizzata.



Nota: Se non si accendono tutti i punti e i 7 segmenti oppure se appare NG come risultato del controllo della ROM e della RAM, rivolgersi al rivenditore.

Per spegnere l'unità, premere il tasto PWR.

1.3 Come regolare la luminosità del video

Per regolare la luminosità del video, premere ▼, ▲ o il tasto **DAY/NT**. L'intervallo di impostazione è 0-9. Con "0" la luminosità è disattivata mentre "9" corrisponde al massimo della luminosità.

Funzionamento con il video RD-20 principale

Il video RD-20 principale controlla contemporaneamente la luminosità del video RD-20 principale e dei video RD-20 secondari.

- Tasto ▼: diminuisce la luminosità del video.
- Tasto A: aumenta la luminosità del video.

Funzionamento con il video RD-20 secondario

Se si desidera regolare singolarmente la luminosità di ciascun video RD-20 secondario, effettuare le seguenti operazioni:

- Tasto ▼: diminuisce la luminosità del video (la variazione è inferiore a quella del video RD-20 e del controller luminosità RD-502 collegato al video RD-20 principale).
- Tasto ▲: aumenta la luminosità del video (la variazione è inferiore a quella del video RD-20 e del controller luminosità RD-502 collegato al video RD-20 principale).

Funzionamento con il controller luminosità RD-502

Il controller luminosità RD-502 controlla contemporaneamente la luminosità del video RD-20 principale e dei video RD-20 secondari.

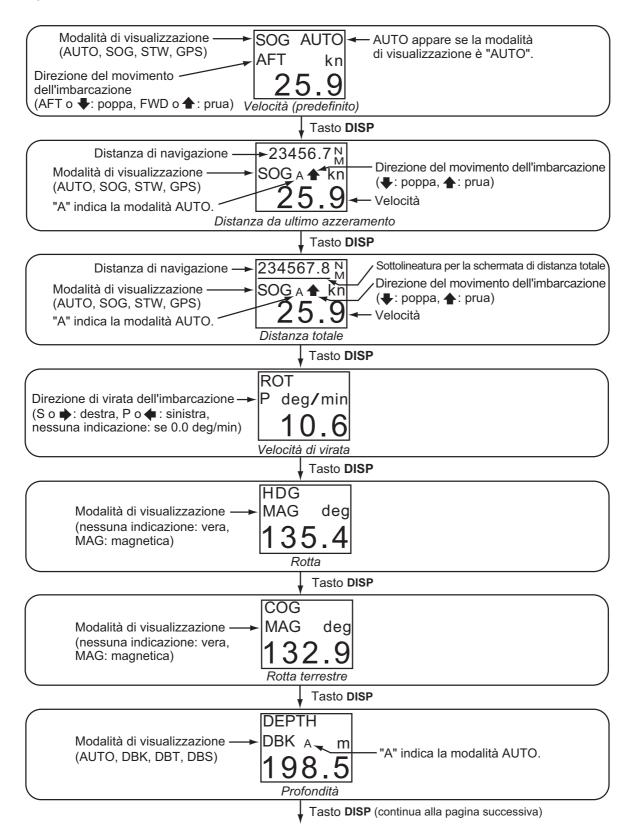
- Tasto ▼: diminuisce la luminosità del video.
- Tasto ▲: aumenta la luminosità del video.
- Tasto DAY/NT: la luminosità del video cambia come riportato nella tabella seguente a ogni pressione del tasto.

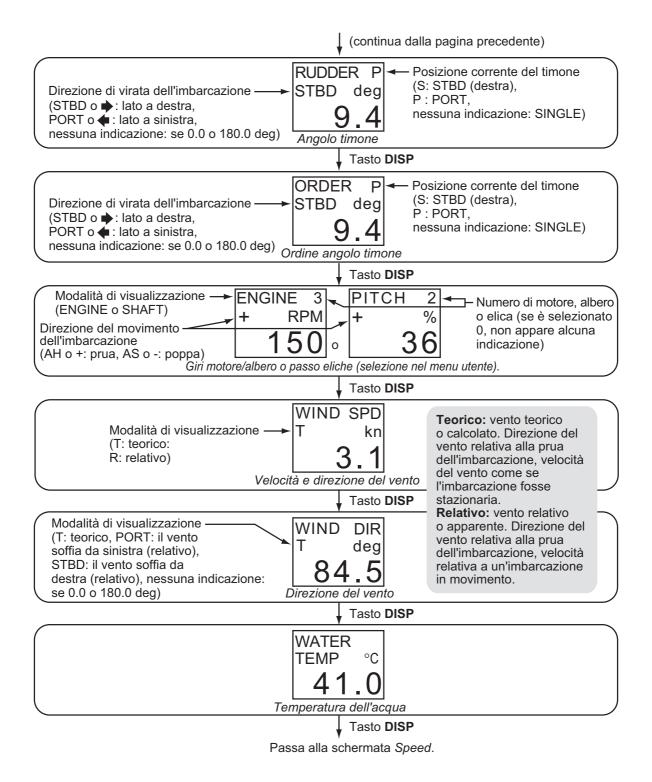
Impostazione corrente	Impostazione dopo l'uso del tasto	Impostazione corrente	Impostazione dopo l'uso del tasto
0	0	5	9
1	5	6	2
2	6	7	3
3	7	8	4
4	8	9	5

1.4 Selezione di una schermata

Schermata

La schermata per il video RD-20 cambia come segue utilizzando il tasto **DISP**. Quando si avvia il video RD-20, viene visualizzata l'ultima schermata utilizzata. La disponibilità dei dati dipende dalla configurazione del sistema.





Nota: Le impostazioni vengono salvate sei secondi dopo la modifica delle impostazioni. Se si spegne l'unità subito dopo aver modificato le impostazioni, le ultime impostazioni non vengono salvate.

1. FUNZIONAMENTO

Elenco dei termini

Nella tabella seguente sono riportati i termini utilizzati nel video RD-20.

% Percentuale C Gradi Celsius 'F Gradi Fahrenheit 1AXIS 1 asse 7.SEG 7 segmenti 38.4k 38,4Kbps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione CCG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto la	Termine	Significato
"C Gradi Celsius "F Gradi Fahrenheit 1AXIS 1 asse 7-SEG 7 segment 38.4k 38,4Kbps 4.8k 4,8Kbps 4.8k 4,8Kbps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChKSUM Check Sum CLEAR Canceliazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Transducer (Profondità sotto i trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE (Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora LED Light Emitting Diode (LED)		_
FF Gradi Fahrenheit 1AXIS 1 asse 7-SEG 7 segmenti 38.4k 38.4Kbps 4.8k 4.8Kbps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChSUM Check Sum CLEAR Cancellazione CGG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chigila) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto il trasduttore) deg/min grad/irminuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIM Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kin knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
1AXIS 1 asse 7-SEG 7 segmenti 38.4k 38.4Kbps 4.8Kbps A. AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta inputu seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Varface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Regolazione i uminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Regolazione i minosità DIR Direzione GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kin knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
7-SEG 7 segmenti 38.4k 38.4k/bps 4.8k 4.8K 4.8K/bps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) Ch8SUM Check Sum CLEAR Canceliazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Rotta ROTE		
38.4k 38.4Kbps 4.8k 4.8kbps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChksUM Check Sum CLEAR Canceliazione CGG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Regolazione (FWD Prus di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora km knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
4.8k 4.8Kbps A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) Ch8SUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIRR Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora Km knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
A, AUTO Automatico AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore fit fi (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora Kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
AFT Poppa AH Avanti ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input/output seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) Cht2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore fit fit fi (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KRY Tasto Km/h chilometri/ora Kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
AH Avanti ALL Tutto ARROWS Freece AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione CCG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
ALL Tutto ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora km knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
ARROWS Frecce AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
AS Poppa AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KRY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
AVE Media BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input/output seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto Km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
BACK Indietro BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
BAUD-RATE Velocità in baud BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KKEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
BOOTER Programma di caricamento BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)	_	
BRILL Luminosità CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta Km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
CAL Calibrazione CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
CH1 Porta input seriale, "Canale 1" (RD1A, RD1B) CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
CH2 Porta input/output seriale, "Canale 2" (RD2A, RD2B, TD2A, TD2B) ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft t (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
ChkSUM Check Sum CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
CLEAR Cancellazione COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
COG Course Over the Ground (Rotta terrestre) DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DATA Dati DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DAY Giorno DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DBK Depth Below Keel (Profondità sotto la chiglia) DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DBS Depth Below Surface (Profondità sotto la superficie) DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DBT Depth Below Transducer (Profondità sotto il trasduttore) deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
deg/min gradi/minuto DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DEPTH Profondità DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)	DBT	
DIMMER Regolazione luminosità DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DIR Direzione DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DISP Video DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
DOT Matrice di punti ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		Direzione
ENGINE Motore ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
ft ft (piedi) FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		Matrice di punti
FWD Prua GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		
GPS Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale) HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		ft (piedi)
HDG Rotta KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)		Prua
KEY Tasto km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)	GPS	Global Positioning System (Sistema di posizionamento globale)
km/h chilometri/ora kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)	HDG	Rotta
kn knot (nodi) LED Light Emitting Diode (LED)	KEY	Tasto
LED Light Emitting Diode (LED)	km/h	chilometri/ora
	kn	knot (nodi)
LOOP Loop	LED	Light Emitting Diode (LED)
	LOOP	Loop
MAG Magnetico: il rilevamento misurato con il Nord magnetico come direzione di riferimento.	MAG	Magnetico: il rilevamento misurato con il Nord magnetico come direzione di riferimento.
MAIN Principale	MAIN	Principale

Termine	Significato
MENU	Menu
mph	Miglia orarie
m/s	metri/secondo
NG	No Good
NM	Miglio marino
No.	Numero
NO	No
NT	Notte
OFF	Spento
OFFSET	Offset
OK	OK
ON	Acceso
ORDER	Ordine angolo timone
OUT	Output
PITCH	Passo eliche
P, PORT	Sinistra/Lato a sinistra
PWR	Alimentazione
R	Relativo: vento relativo o apparente. La direzione del vento relativamente alla prua dell'imbarcazione e la velocità del vento relativamente all'imbarcazione in movimento.
RAM	Random Access Memory (Memoria ad accesso casuale)
RANK	LED di classificazione a matrice di punti
ROM	Read Only Memory (Memoria di sola lettura)
ROT	Velocità di virata
RPM	Revolutions Per Minute (Giri al minuto)
RUDDER	Timone/Angolo timone
SAVE	Salvataggio
SELECT	Selezione
SET	Impostazione
SHAFT	Albero
SIM	Simulazione
SINGLE	Singolo
S-OUT	Sensore all'esterno
SPEED, SPD	Velocità
SOG	Speed Over Ground (Velocità di avanzamento)
STARTER	Programma di avvio
STW	Speed Through the Water (Velocità in acqua)
S, STBD	Destra/Lato a destra
SUB	Secondario
SYS	Sistema
Т	Teorico: vento teorico o calcolato. La direzione del vento relativamente alla prua dell'imbarcazione e la velocità del vento relativamente all'imbarcazione stazionaria.
TEMP	Temperatura
TEST	Test
TEXT	Testo
TIME	Ora
UNIT	Unità
VECTOR	Vettore
WATER	Acqua
WIND	Vento
YES	Sì

1.5 Selezione delle unità di misura

È possibile selezionare le unità di misura per velocità, distanza, profondità, velocità del vento e temperatura dell'acqua.

- 1. Premere il tasto **DISP** per visualizzare la schermata per la quale si desidera modificare le unità di misura.
- 2. Premere il tasto **UNIT** per selezionare l'unità desiderata.
 - Velocità: kn (predefinito), m/s, km/h
 - · Profondità: ft (predefinito), m, fm
 - Velocità vento: kn (predefinito), m/s, km/h, mph
 - Temperatura dell'acqua: °C (predefinito) °F
 - Distanza: le combinazioni delle unità per la distanza e la velocità sono le seguenti:

Distanza	Velocità	Note
NM	kn	Predefinito
NM	m/s	
km	m/s	
km	kn	

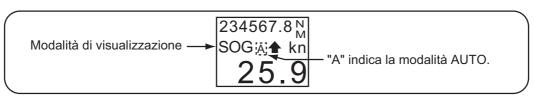
1.6 Selezione della modalità di visualizzazione

- 1. Premere il tasto **DISP** per visualizzare la schermata per la quale si desidera modificare la modificare la modificare la visualizzazione.
- 2. Premere il tasto **MODE** per selezionare la modalità di visualizzazione desiderata.
 - Velocità: AUTO (predefinito), SOG, STW, GPS
 Nella modalità [AUTO], i dati di velocità sono visualizzati in ordine di priorità, SOG, STW e
 GPS. SOG ha la massima priorità e GPS la priorità minima. Pertanto, se vengono immessi
 dati SOG, STW e GPS, vengono visualizzati i dati SOG. "AUTO" appare nell'angolo superiore destro dello schermo quando è attiva la modalità [AUTO].



SOG/STW: dati di velocità provenienti dal sonar doppler, dal log del doppler, dal log di velocità, eccetera. GPS: dati provenienti dall'apparecchiatura di navigazione non descritti sopra (principalmente dati SOG ottenuti da un navigatore GPS).

Distanza: AUTO (predefinito), SOG, STW, GPS
 Nella modalità [AUTO], i dati SOG hanno la massima priorità mentre i dati GPS hanno la priorità minima. "A" appare dopo la modalità di visualizzazione, se è attiva la modalità [AUTO].



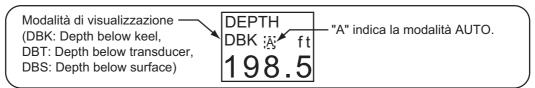
 Rotta: vera (predefinito, indicazione sullo schermo: nessuna), magnetica (indicazione sullo schermo: "MAG")



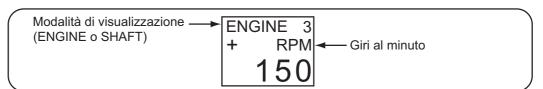
• COG (Course Over the Ground, Rotta terrestre) vera (predefinito, indicazione sullo schermo: nessuna), magnetica (indicazione sullo schermo: "MAG")



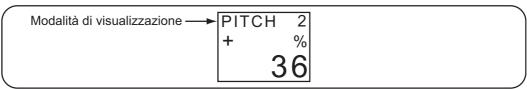
Profondità: AUTO (predefinito), DBK, DBT, DBS
 Nella modalità [AUTO], i dati DBK hanno la massima priorità mentre i dati DBS hanno la priorità minima. "A" appare dopo la modalità di visualizzazione, se è attiva la modalità [AUTO].



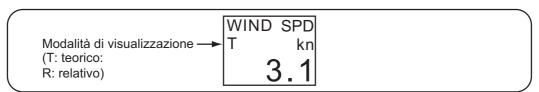
• Giri motore/albero: selezionare [ENGINE] o [SHAFT] dal menu utente. La schermata mostra "ENGINE" o "SHAFT" a seconda della selezione effettuata.



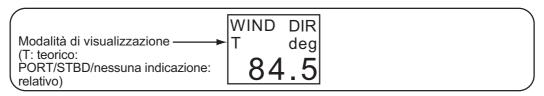
• Passo eliche: selezionare [PITCH] dal menu utente. "PITCH" appare sullo schermo.



 Velocità vento: teorica (predefinito, indicazione sullo schermo: "T"), relativa (indicazione sullo schermo: "R")



 Direzione del vento: teorica (predefinito, indicazione sullo schermo: "T"), relativa (se il vento soffia da sinistra, viene visualizzato "PORT"; se il vento soffia da destra, viene visualizzato "STBD". Se la direzione del vento è 0.0 o 180.0 gradi, non appare alcuna indicazione "PORT" o "STBD").



1.7 Impostazione del menu utente

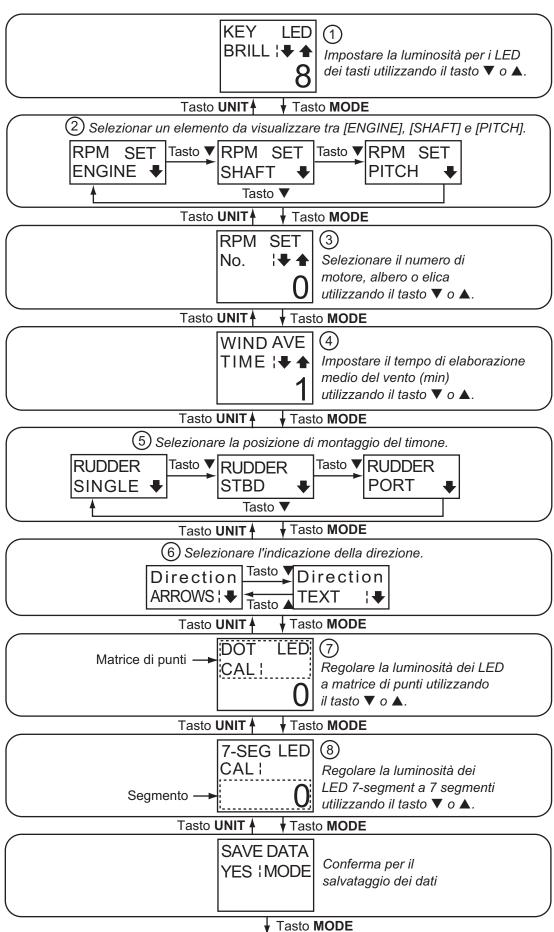
Il menu utente consente di regolare il video remoto RD-20 in base alle proprie esigenze.

N.	Menu	Descrizione	Impostazione	Predefinito
1	KEY LED BRILL	Imposta la luminosità per i LED dei tasti.	Da 1 a 8	8
2	RPM SET ENGINE (o SHAFT, PITCH)	Consente di selezionare i dati relativi al motore da visualizzare tra [ENGINE], [SHAFT] o [PITCH].	ENGINE, SHAFT, PITCH	ENGINE
3	RPM SET No.	Consente di selezionare il numero di motore, albero o elica.	Da 0 a 9	0
4	WIND AVE TIME	Imposta il tempo di campionamento del vento per l'interpolazione dei dati del vento. Più lungo è il tempo impostato, maggiore sarà l'interpolazione dei dati. Per individuare la direzione e la velocità del vento temporanee, selezionare un tempo più breve.	0, 1, 2, 3, 5, 10 min	1 min
5	RUDDER SINGLE (o STBD, PORT)	Selezionare la posizione di montaggio del timone tra [SINGLE], [STBD] (destra) o [PORT] (sinistra).	SINGLE, ST- BD, PORT	SINGLE
6	ARROWS (o TEXT)	Selezionare l'indicazione della direzione tra [ARROWS] o [TEXT] per velocità, ROT (velocità di virata), timone e motore/ albero/elica.	ARROWS, TEXT	ARROWS
7	DOT LED CAL	In caso di differenza tra la luminosità del	Da -3 a 3	0
8	7-SEG LED CAL	LED a matrice di punti e la luminosità del LED a 7 segmenti, regolare DOT LED CAL o 7-SEG LED CAL in modo che la luminosità di entrambi i LED sia la stes- sa3 corrisponde al valore più scuro e 3 al valore più chiaro.	Da -3 a 3	0

Procedure di impostazione

- 1. Tenere premuto il tasto **DISP**, quindi premere il tasto **PWR** per accendere l'unità.
- 2. Premere il tasto **MODE** o il tasto **UNIT** per selezionare la schermata desiderata.
- 3. Premere ▼ o ▲ per impostare il valore, quindi premere il tasto MODE per salvare i dati e passare alla schermata successiva.
- 4. Una volta impostate tutte le opzioni, viene visualizzata la schermata per il salvataggio dei dati. Premere il tasto **MODE** per salvare i dati. L'apparecchiatura si riavvia.

Nota: Il menu utente non è operativo sulle unità RD-501 e RD-502.



L'apparecchiatura si riavvia.

2. MANUTENZIONE E RISOLUZIO-NE DEI PROBLEMI

AVVISO

Non applicare vernice, sigillante anti-corrosione o spray per contatti al rivestimento o alle parti in plastica dell'apparecchiatura.

I solventi organici in essi contenuti potrebbero danneggiare il rivestimento e le parti in plastica, in particolare i connettori di plastica.

2.1 Manutenzione

Effettuare regolarmente i seguenti controlli per ottimizzare le prestazioni:

- Verificare che i collegamenti sul pannello posteriore siano ben serrati e privi di polvere.
- Verificare che il sistema di terra sia privo di ruggine e il filo di terra sia ben serrato.
- La polvere o lo sporco sull'intelaiatura devono essere rimossi con un panno morbido asciutto.
 Per la sporcizia ostinata, è possibile utilizzare un detergente neutro diluito con acqua. Pulire l'intelaiatura con un panno asciutto dopo aver utilizzato il detergente. Non utilizzare solventi quali diluenti, acetone o benzene per la pulizia dell'unità. Tali solventi possono rimuovere la vernice e le indicazioni.

2.2 Durata delle parti

Sostituzione del fusibile

Il fusibile nel video remoto protegge l'apparecchiatura da sovratensione e guasti dell'apparecchiatura. In caso di fusione, individuare la causa del problema prima di sostituire il fusibile. Utilizzare il fusibile corretto. Un fusibile sbagliato può danneggiare l'apparecchiatura. Vedere i disegni dimensionali per conoscere la posizione del fusibile.



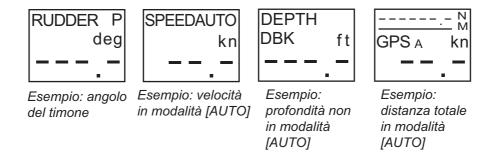
Tipo	N. di codice	Note
FGMB 125V 2A PBF	000-157-479-10	12-24 VCC

Durata dei LED

La durata dei LED è di circa 46.000 ore. Il numero effettivo di ore dipende dalla temperatura ambiente e dall'umidità. Il consumo di corrente dipende dal numero di LED illuminati e dalla luminosità dei LED.

2.3 Schermate di errore

Se non vengono immessi dati NMEA o si verifica un timeout, il video RD-20 visualizza le seguenti schermate di errore.



2.4 Test diagnostico

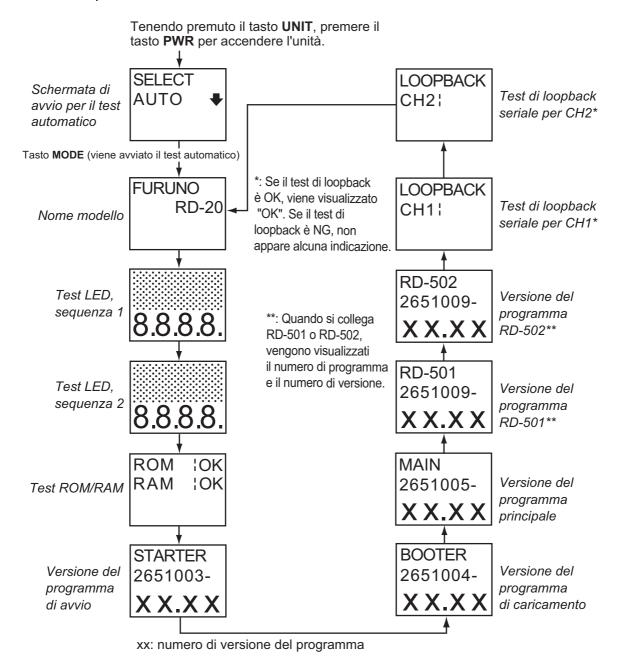
Il test diagnostico verifica il corretto funzionamento del sistema. Sono previsti due tipi di test diagnostici: il test automatico e il test dei tasti.

Test automatico

1. Tenere premuto il tasto **UNIT**, quindi premere il tasto **PWR** per accendere l'unità.

2. Premere **MODE**. Il test automatico viene avviato. Per interrompere il test, premere il tasto **PWR**

Nota: È possibile estendere il tempo di visualizzazione di una schermata fino a tre secondi. Premere rapidamente un tasto qualsiasi (tranne il tasto **PWR**) nella schermata desiderata durante il test. È possibile eseguire questa procedura fino a 10 volte, pertanto è possibile estendere il tempo di visualizzazione fino a un massimo di 30 secondi.



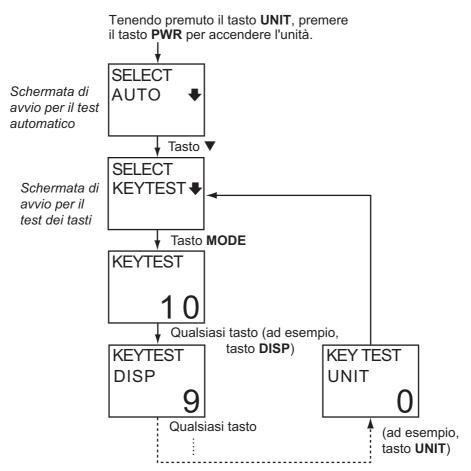
Risultati del test

- Nome modello: viene visualizzato il nome del modello "RD-20".
- Test LED (seguenza 1 e 2): controllare che tutti i segmenti LED si accendano.
- ROM, RAM: I risultati del test della ROM e della RAM vengono visualizzati come OK o NG (No Good, Non corretto). Se viene visualizzato NG, contattare il rivenditore per istruzioni.
- Versione del programma (programma di avvio (starter), programma di caricamento (booter), principale, RD-501, RD-502): vengono visualizzati i numeri di versione del programma.

• Test di loopback seriale (CH1 e CH2), per personale di assistenza: è richiesto un apposito ponticello per questo test. Il risultato del test di loopback viene visualizzato come OK o nessuna indicazione (test non eseguito).

Test dei tasti

- 1. Tenere premuto il tasto **UNIT**, quindi premere il tasto **PWR** per accendere l'unità.
- Premere una volta il tasto ▼ per visualizzare la schermata di test dei tasti.
 Nota: Non è possibile utilizzare il tasto ▼ del video RD-502 in questa schermata.
- 3. Premere MODE.
- 4. Premere ciascun tasto, tranne il tasto **PWR**. È possibile testare fino a 10 tasti. Vengono visualizzati il nome del tasto premuto e il numero di tasti ancora da testare. Se il conteggio è 0, appare la schermata di avvio per il test dei tasti. Se vengono testati più di 10 tasti, ripetere le operazioni ai punti 3 e 4.



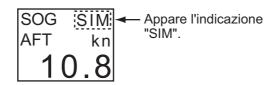
5. Per interrompere il test, premere il tasto PWR.

Nota: Per il controller remoto e il controller luminosità, viene visualizzato "-R" dopo il nome del tasto ad eccezione del tasto **DAY/NT**.

2.5 Modalità di simulazione

La modalità di simulazione, che visualizza i dati di navigazione generati internamente, consente di acquisire familiarità con le funzioni del video RD-20. Quando la modalità di simulazione è attiva, "SIM" appare e lampeggia nell'angolo superiore destro dello schermo.

2. MANUTENZIONE E RISOLUZIONE DEI PROBLEMI

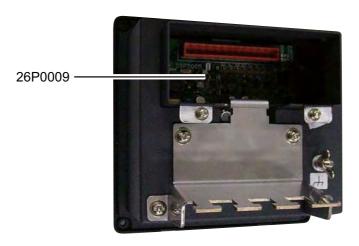


- 1. Tenere premuto il tasto **UNIT**, quindi premere il tasto **PWR** per accendere l'unità.
- Premere due volte il tasto ▼. Viene visualizzata la schermata per la simulazione.
 Nota: Non è possibile utilizzare il tasto ▼ del video RD-502 in questa schermata.
- 3. Premere il tasto **MODE** per avviare la modalità di simulazione.
- 4. Per interrompere la modalità di simulazione, premere il tasto **PWR** per spegnere l'unità.

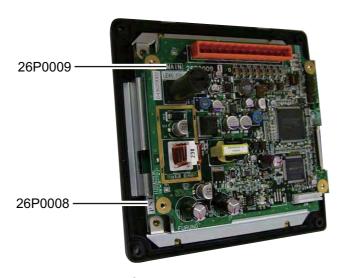
2.6 Parts Location and Parts List

Parts Location

RD-20

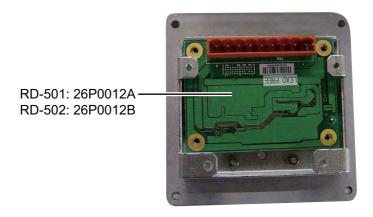


Rear side



Cover opened

RD-501/502



Cover opened

Parts List

ELECTRICAL PARTS	Model	RD-20
	Unit	Remote display RD-20
PRINTED CIRCUIT BOARD	Code N	0.
26P0008, PNL	-	
26P0009, MAIN	-	

ELECTRICAL PARTS	Model	RD-501
	Unit	Remote controller RD-501
PRINTED CIRCUIT BOARD	Code N	o.

ELECTRICAL PARTS	Model	RD-502
	Unit	Dimmer controller RD-502
PRINTED CIRCUIT BOARD	Code N	0.
26P0012B, RMT	-	

3. INSTALLAZIONE

3.1 Elenco dotazioni

Dotazione standard

Nome	Tipo	N. di codice	Qtà	Note
Video remoto	RD-20	-	1	
Materiali di installazi- one	CP26-01001*	001-076-460-00	1	
Accessori	FP26-00301*	001-076-470-00	1	
Parti di ricambio	SP26-00101*	001-076-450-00	1	

Dotazione opzionale

Nome	Tipo	N. di codice	Note
Controller remoto	RD-501	-	Incluso CP26-01101*
Controller luminosità	RD-502	-	Incluso CP26-01201*
Supporto	OP26-1*	000-016-195-00	

^{*:} vedere gli elenchi di imballaggio.

3.2 Installazione del video remoto

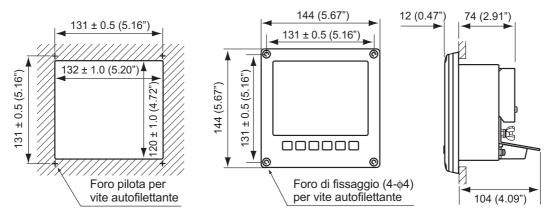
Considerazioni sul montaggio

Il video remoto può essere installato su un tavolo, a soffitto oppure ad incasso in un pannello. Selezionare una posizione di montaggio adeguata, tenendo presente quanto segue:

- La distanza di visualizzazione nominale per l'unità video è 2 m. Selezionare una posizione di montaggio adatta considerando tale distanza.
- Disporre l'unità lontano da tubi di scarico e sfiatatoi.
- · Non esporre l'unità alla luce diretta del sole.
- Selezionare una posizione di installazione ben ventilata.
- Montare l'unità in una posizione in cui urti e vibrazioni siano minimi.
- Tenere l'unità distante da apparecchiature che generano campi elettromagnetici, come motori e generatori.
- Lasciare spazio sufficiente ai lati e nella parte posteriore dell'unità. Lasciare allentati i cavi per facilitare la manutenzione e l'assistenza.
- Osservare le distanze di sicurezza della bussola (vedere pagina ii) per evitare interferenze di una bussola magnetica.

Montaggio ad incasso

- 1. Praticare un taglio nella posizione di montaggio (132 mm (larghezza) x 120 mm (altezza)).
- 2. Effettuare quattro fori pilota per le viti autofilettanti (diametro: 3 mm) nella posizione indicata nell'illustrazione seguente.
- 3. Applicare la spugna al video remoto dal lato posteriore.
- 4. Collocare il video remoto sul taglio e fissarlo con le quattro viti autofilettanti (M3x15).
- 5. Applicare un cappuccio a ogni vite di fissaggio sul pannello frontale (vedere "Applicazione dei cappucci per le viti" a pagina 20).

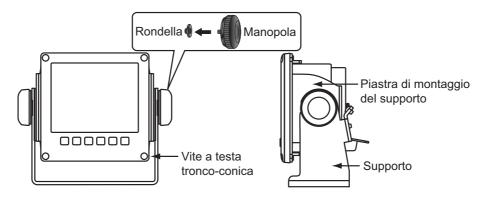


Nota: Se è più comodo collegare i cavi prima di installare il video remoto, collegare i cavi facendo riferimento alla sezione 3.4.

Montaggio su tavolo o a soffitto

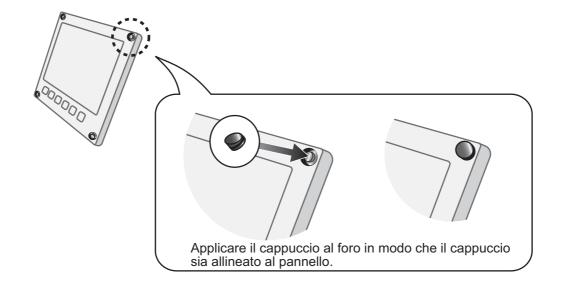
È possibile montare il video remoto su un tavolo o a soffitto utilizzando il supporto opzionale (tipo: OP26-1, N. codice: 000-016-195-00).

- Inserire la piastra di montaggio del supporto nel video remoto dal retro e fissare la piastra di montaggio del supporto dal lato anteriore del video remoto con le quattro viti a testa troncoconica (M3x12).
- 2. Fissare la parte inferiore del supporto alla posizione di montaggio con quattro viti autofilettanti (4x16).
- 3. Inserire una rondella su ciascuna manopola (destra e sinistra) e fissare le manopole al video remoto senza serrarle.
- 4. Far scorrere la parte della vite delle manopole nella slitta del supporto e fissare il video remoto al supporto.
- 5. Serrare le manopole per fissare il supporto al video remoto.
- 6. Applicare un cappuccio a ogni vite di fissaggio sul pannello frontale (vedere "Applicazione dei cappucci per le viti" a pagina 20).



Applicazione dei cappucci per le viti

Applicare un cappuccio a ogni vite di fissaggio sul pannello frontale come mostrato di seguito.

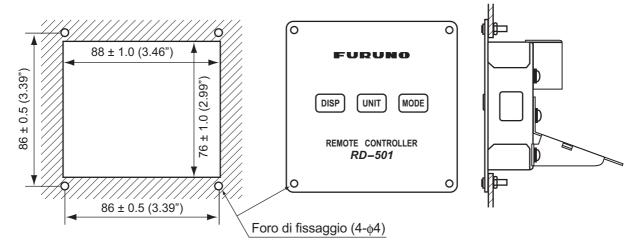


3.3 Installazione del controller remoto e del controller luminosità

Il controller remoto RD-501 e il controller luminosità RD-502 opzionali possono essere montati ad incasso in un pannello. La dimensione e la procedura di montaggio sono simili per entrambi i controlli RD-501 e RD-502. Per la posizione di montaggio, fare riferimento alle considerazioni per il montaggio relative al video remoto nella sezione 3.2.

Montaggio ad incasso

- 1. Praticare un taglio nella posizione di montaggio (88 mm (larghezza) x 76 mm (altezza)).
- 2. Effettuare quattro fori da φ4 nella posizione indicata nell'illustrazione seguente.
- 3. Collocare il controller remoto o il controller luminosità sul taglio. Inserire le quattro viti a testa tronco-conica (M3x12) dal lato anteriore, quindi fissare l'unità con le quattro serie di rondelle piatte, rondelle flessibili e dadi esagonali dal lato posteriore.



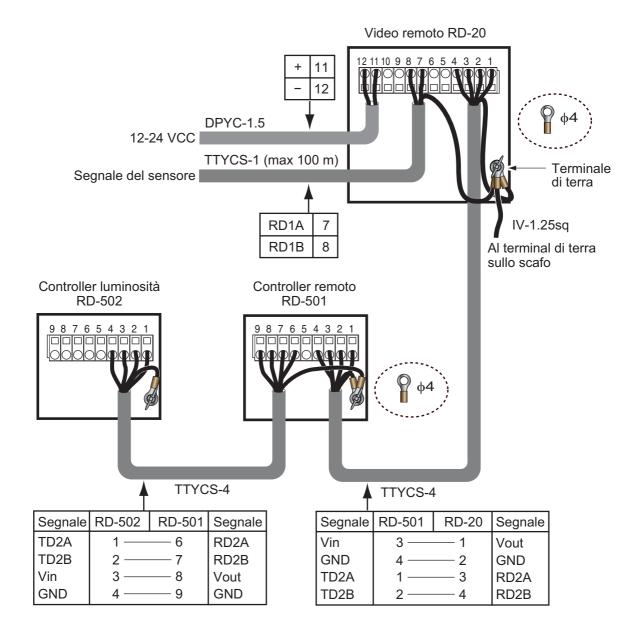
Nota: Se è più comodo collegare i cavi prima di installare il controller remoto o il controller luminosità, collegare i cavi facendo riferimento alla sezione 3.4.

3.4 Connessioni

Interconnessione

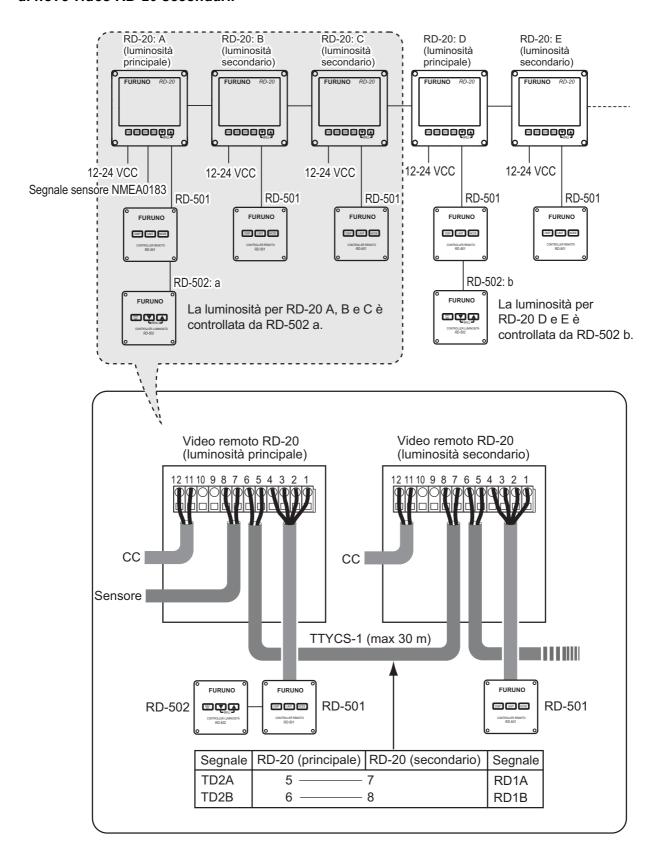
Fare riferimento all'apposito diagramma (pagina S-1) per il collegamento dei cavi.

Singolo video remoto

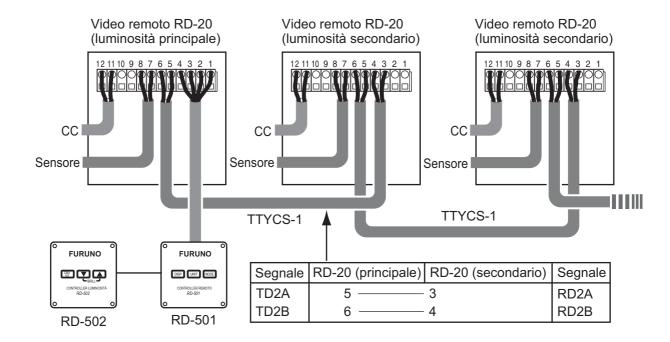


Più video remoti (connessione daisy chain)

Modello 1: il controllo della luminosità ed i segnali dai sensori sono in comune. È possibile collegare un massimo di 10 unità RD-20 in daisy chain. È possibile collegare un massimo di nove video RD-20 secondari.



Modello 2: il controllo della luminosità è in comune. È possibile collegare un massimo di 10 unità RD-20 in daisy chain. È possibile collegare un massimo di nove video RD-20 secondari.

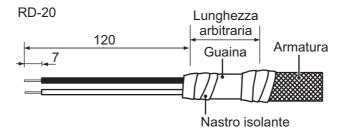


Nota: Se si disattiva l'alimentazione per un video RD-20 nella connessione daisy chain, i video RD-20 collegati dopo tale video RD-20 non ricevono né il segnale del sensore né il segnale di luminosità.

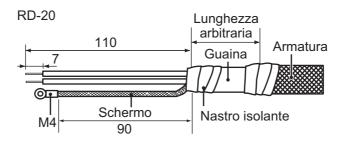
Collegamento di ciascuna unità

Preparare ciascun cavo facendo riferimento alle illustrazioni seguenti e nella pagina successiva. I cavi visualizzati sono cavi JIS (Japanese Industrial Standard). Per conoscere i cavi equivalenti, vedere la sezione 3.6.

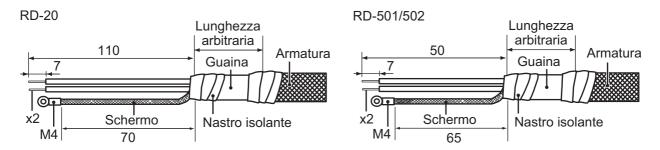
Preparazione del cavo di alimentazione DPYC-1.5 del video RD-20



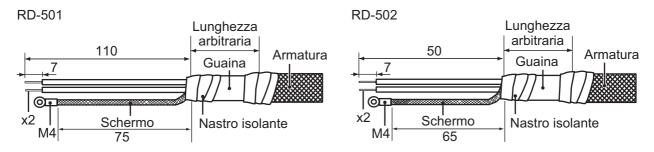
Preparazione del cavo del segnale del sensore TTYCS-1



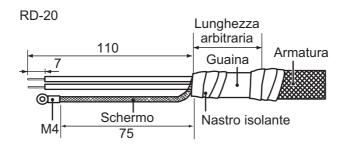
Preparazione del cavo TTYCS-4 tra RD-20 e RD-501/502



Preparazione del cavo TTYCS-4 tra RD-501 e RD-502

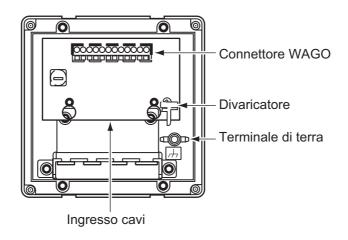


Preparazione del cavo TTYCS-1 tra i video RD-20 in connessione daisy chain

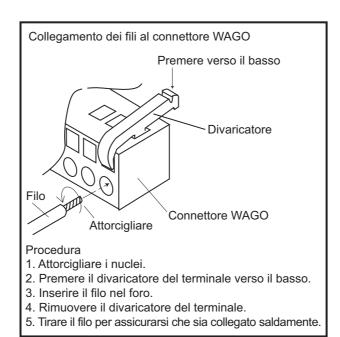


Connessione

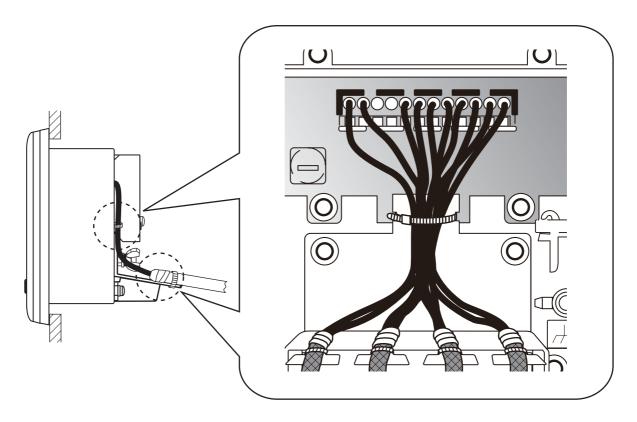
Rimuovere il connettore WAGO da ciascuna unità e collegare il nucleo di ciascun cavo al connettore WAGO. Vedere il diagramma di interconnessione (pagina S-1). Il divaricatore di terminale è disponibile all'interno del video remoto, nella posizione mostrata nella figura seguente.



Video remoto, pannello posteriore



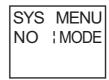
Collegare i connettori WAGO (con i cavi). Fissare le guaine dei cavi alla struttura con le apposite fascette fermacavo.



3.5 Regolazioni

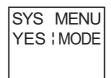
Dopo aver collegato ciascuna unità, inizializzare ogni video remoto come segue:

1. Tenere premuto il tasto MODE, quindi premere il tasto PWR per accendere l'unità.



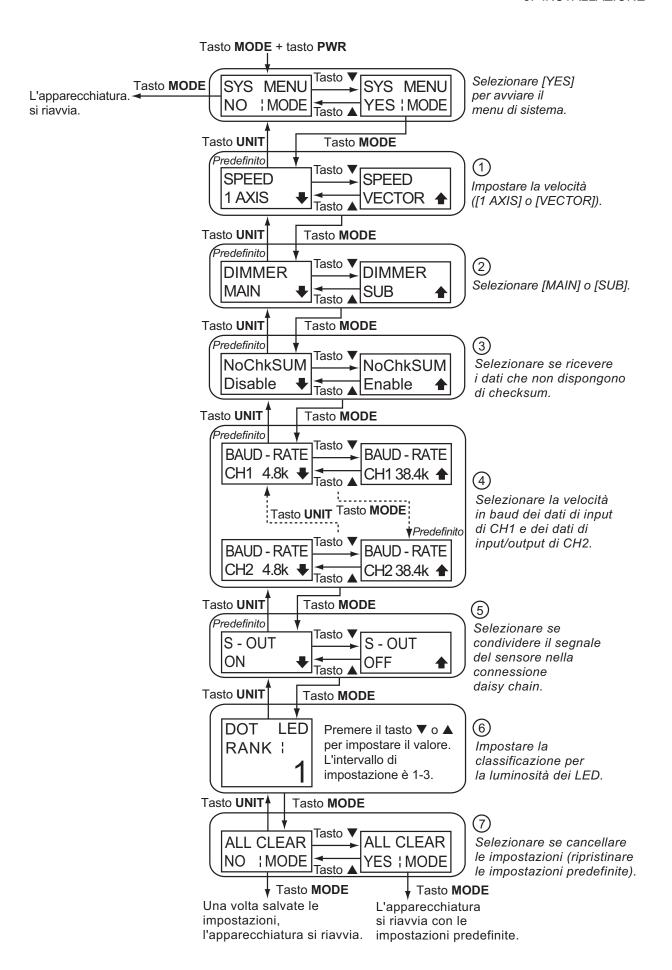
Nota: Se si preme il tasto **MODE** mentre è visualizzata questa schermata, l'apparecchiatura viene riavviata.

2. Premere ▼ per selezionare la schermata relativa a [YES].



- 3. Premere **MODE**. Viene visualizzata la schermata relativa alla velocità.
- 4. Premere il tasto ▼ o ▲ per modificare l'impostazione.
- 5. Premere il tasto **MODE** per passare alla schermata successiva. Utilizzare il tasto ▼ o ▲ per modificare l'impostazione.
- 6. Ripetere le operazioni al punto 5 per impostare tutti i menu. È possibile utilizzare il tasto **UNIT** per tornare alla schermata precedente.
- 7. Una volta impostati tutti i menu, premere il tasto **MODE** con la schermata relativa a [ALL CLE-AR]. L'apparecchiatura si riavvia.

Nota: Il menu di sistema non è operativo sulle unità RD-501 e RD-502.



3. INSTALLAZIONE

N.	Menu	Descrizione	Predefinito
1	SPEED	 [1 AXIS]: visualizza la velocità FWD/AFT. prua: FWD (↑), poppa: AFT (↓) [VECTOR]: non visualizza la direzione del movimento dell'imbarcazione. 	[1 AXIS]
		Nota: La velocità di [VECTOR] è costituita dalla velocità a prua/poppa dell'imbarcazione e dall'influenza della corrente e del vento. Richiede i dati di velocità multiasse.	
2	DIMMER	 [MAIN]: imposta l'unità collegata al controller luminosità nella connessione daisy chain come unità principale. [SUB]: imposta l'unità non collegata al controller luminosità nella connessione daisy chain come unità secondaria. 	[MAIN]
3	NoChkSUM	 [Enable]: riceve dati NMEA0183 con e senza checksum. [Disable]: non riceve dati NMEA0183 che non dispongono di checksum. 	[Disable]
4	BAUD-RATE	 [CH1/2 4.8k]: selezionare questa opzione se i dati di input di CH1 o i dati di input/output di CH2 sono a 4,8 Kbps. [CH1/2 38.4k]: selezionare questa opzione se i dati di input di CH1 o i dati di input/output di CH2 sono a 38,4 Kbps. 	[CH1 4.8k], [CH2 38.4k]
5	S-OUT	 [ON]: condivide il segnale del sensore nella connessione daisy chain (modello 1 nella configurazione del sistema). [OFF]: non condivide il segnale del sensore nella connessione daisy chain (modello 2 nella configurazione del sistema). 	[ON]
6	DOT LED RANK	imposta la classificazione per la luminosità dei LED per uniformare la luminosità dei video remoti nella connessione daisy chain. Premere il tasto ▼ o ▲ per impostare il valore. L'intervallo di impostazione è 1-3. [3] è la classificazione massima.	-
7	ALL CLEAR	 [NO]: non cancella le impostazioni. Selezionare [NO] e premere il tasto MODE. Dopo aver salvato l'impostazione precedente, l'apparecchiatura viene riavviata. [YES]: cancella le impostazioni. Selezionare [YES] e premere il tasto MODE. L'apparecchiatura viene riavviata con le impostazioni predefinite. 	[NO]
		 Quando si cancellano le impostazioni per il video RD-20, i seguenti elementi vengono reimpostati sui valori predefiniti. Impostazioni per la visualizzazione dei dati (modalità schermo), modalità di visualizzazione, unità di misura, direzione dell'imbarcazione e luminosità del video. Impostazioni per il menu utente. Impostazioni per il menu di sistema ad eccezione della classificazione per la luminosità dei LED. 	

DPY

JIS Cable Guide 3.6

Cables listed in the manual are usually shown as Japanese Industrial Standard (JIS). Use the following guide to locate an equivalent cable locally.

JIS cable names may have up to 6 alphabetical characters, followed by a dash and a numerical value (example: DPYC-2.5). For core types D and T, the numerical designation indicates the *cross-sectional Area (mm²)* of the core wire(s) in the cable. For core types M and TT, the numerical designation indicates the *number of core wires* in the cable.

1. Core Type

2. Insulation Type 3. Sheath Type

D Double core power line

Ethylene Propylene

Y Vinyl

Triple core power line

M 1mm Multi core

TT 0.75mm twisted pair communications (1Q = quad cable)

4. Armor Type

5. Shielding Type

6. Core Sheath

C Steel

Y Corrosive resistant

S All cores in one sheath

-S Individually sheathed cores







The following reference table lists gives the measurements of JIS cables commonly used with Furuno products:

	Co	re	Cable		Co	ore	Cable
Туре	Area	Diameter	Diameter	Туре	Area	Diameter	Diameter
DPYC-1.5	1.5mm ²	1.56mm	11.7mm	TPYCY-1.5	1.5mm ²	1.56mm	14.5mm
DPYC-2.5	2.5mm ²	2.01mm	12.8mm	TPYCY-2.5	2.5mm ²	2.01mm	15.5mm
DPYCY-2.5	2.5mm ²	2.01mm	14.8mm	TPYCY-4	4mm²	2.55mm	16.9mm
DPYCYS-1.5	1.5mm ²	1.56mm	14.6mm	TPYCYS-1.5	1.5mm ²	1.56mm	15.2mm
DPYCYS-2.5	2.5mm ²	2.01mm	15.5mm				
MPYC-2	1mm ²	1.29mm	10.0mm				
MPYC-4	1mm ²	1.29mm	11.2mm				
MPYC-7	1mm ²	1.29mm	13.2mm				
MPYCY-12	1mm ²	1.29mm	19.0mm				
MPYCY-19	1mm ²	1.29mm	22.0mm				
TTYCS-1	0.75mm ²	1.11mm	10.1mm				
TTYCS-1Q	0.75mm ²	1.11mm	11.3mm				
TTYCS-4	0.75mm ²	1.11mm	16.3mm				
TTYCYS-1	0.75mm ²	1.11mm	21.1mm				



SPECIFICHE DEL VIDEO REMOTO RD-20

1 VIDEO REMOTO

1.1 Tipo di video LED a segmenti e matrice di punti (rosso)

1.2 Luminosità 10 livelli (include 'OFF')

1.3 Indicazione dati Velocità imbarcazione, rotta, direzione, distanza, profondità,

velocità di virata,

direzione/velocità vento, angolo timone, RPM motore/albero,

passo eliche, temperatura acqua

1.4 Controllo remoto Richiesto controller remoto (opzione)

1.5 Controllo remoto

luminosità Richiesto controller luminosità (opzione)

1.6 Controllo interfaccia

remoto Seriale, 1 porta, 38,400 bps,

Output 5 VCC (per controller remoto/luminosità)

Sensore Input: 1 porta, NMEA0183 Ver1.5/2.0/3.0

Daisy chain (per RD-20) Output 1 porta, 38,400 bps

1.7 Output di dati DBK, DBS, DBT, DPT, HDG, HDT, HDM, HTC, HTD, MTW, MWV,

RPM, RMC, ROT, RSA, VBW, VHW, VLW, VTG, VWT, VWR

2 CONTROLLER REMOTO (OPZIONE)

2.1 Pulsante controllo DISP, UNIT, MODE

2.2 Interfaccia Seriale, input: 1 porta, output: 1 porta, 38,400 bps

Input 5 VCC (fornita da video remoto)

Output 5 VCC (per controller luminosità)

3 CONTROLLER LUMINOSITÀ (OPZIONE)

3.1 Pulsante controllo DAY/NT, BRILL (▲/▼)

3.2 Interfaccia Seriale, output: 1 porta, 38,400 bps

Input 5 VCC (fornita da video remoto)

4 ALIMENTAZIONE

4.1 Video remoto 12-24 VCC: 0,6-0,3 A (include sorgente controller)

5 CONDIZIONI AMBIENTALI

5.1 Temperatura ambiente Da -15 °C a +55 °C

5.2 Umidità relativa 95% a 40 °C

5.3 Grado di protezione IP22

5.4 Vibrazione IEC 60945

6 COLORE RIVESTIMENTO

N2.5

工事材料表 installation Materials	REMOTE DISPLAY	CODE NO. 001-076-460-00		26AB-X-9401 -1
K S & 4	REMOTE DISPLAY			
KS & 4		TYPE CP26-01001		1/1
(S) 中 (1) 1				
10.0 1 2 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	RD-20			
此 ○	IALS			
	器 図 OUTLINE	型名/規格 DESCRIPTIONS	0.17	用途/備考 REMARKS
	139			
	PONGE 139	26-004-1201-0	-	
		CODE NO. 100-350-750-10		
	16			
	(1)	3X16 SUS304	4	
)	CODE NO. 000-171-996-10		
	150	CV-150B	6	
		CODE NO. 000-167-183-10		
	21 21			
		FV2-4	က	
		CODE NO. 000-157-247-10		
	26	FV5 5-4 (IF)	-	
GRIMP-ON LUG	10 01	CODE NO. 000-166-744-10	-	

型式/コード番号が2段の場合、下段より上段に代わる過渡期品であり、どちらかが入っています。 なお、品質は変わりません。 THO TYPES AND CODES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOWER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER PRODUCT. QUALITY IS THE SAME. (格図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

FURUNO ELECTRIC CO . , LTD.

26AB-X-9401

A-2

Ę	J
	ı
5	ì
Ě	,
	Į
5	
2	J
I	I

 CODE NO.
 001-076-470-00
 26AB-X-9501 -0

 TYDE
 EP96-00301

			TYPE	FP26-00301		1/1
中	付属品表	REMOTE DISPLAY				
		RD-20				
ACCE	ACCESSORIES					
梅마	名称	器	型名、	型名/規格	数量	用途/備考
NO.	NAME	OUTLINE	DESCRI	DESCRIPTIONS	0, ⊥	REMARKS
	71113-911-+-	120				
-	I CD CI FANING CLOTH	98	02-155-1082-1	ī	-	
			CODE NO. 10	100-332-651-10		
	ネシ゛キャッフ゛	6φ				
2	υν		26-004-1255-0	9	4	
			CODE NO. 10	100-353-650-10		

型式/ユード番号が2段の場合、下段より上段に代わる過渡期品であり、どちらかが入っています。 なお、品質は変わりません。 TWO TYPES AND GODES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOMER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER PRODUCT. QUALITY IS THE SAME. (格因の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

01 -0 1/1	SETS PER			E NO.) - 10								
30 26AB-X-9301 -0 1/1 BOX NO. P	SETS			REMARKS/CODE NO.			000-157-479-10								
001-076-450-00 SP26-00101				QUANTITY	NG PER SPARE VES	2			<u> </u>						
	┧┇			QUAN	PER PEF										
CODE NO.				DWG. NO.	OR Type No.		FGMB 125V 2A PBF								
	SPARE PARTS LIST FOR	SPLAY			OUTLINE	T .	() () () () ()								
		REMOTE DISPLAY	RD-20		NAME OF Part	tı-x°	FUSE								
Ī	SHIP NO.				NO.	- -									_

CODE NO. 000-167-404-10

M3 SUS304

10

SPRING WASHER

バネ座金

CODE NO. 000-171-998-10

M3X12 SUS304

BINDING HEAD SCREW

7

+パインドコキジ

CODE NO. 000-167-477-10

M3 SUS304

HEXAGONAL NUT

きずも丸平座金 FLAT WASHER

2

六角サット 1シュ

CRIMP-ON LUG

压着端子

圧着端子

7

CODE NO. 000-167-453-10

M3 SUS304

6

CODE NO. 000-166-744-10

(略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

登支/J-F 春号が2股の場合、下段より上段に代わる過渡拠品であり、どちらかが入っています。 なお、品に変力と対象しない。 作変力と対象しない。 THO TYPES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOWER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER PRODUCT, GOLILLIY IS THE SAME.

A-4

Ξ 用途/備考 REMARKS 26AC-X-9401 -1 0. 楼口 4 7
 CODE NO.
 001-076-990-00

 TYPE
 CP26-01101
 GODE NO. 000-157-247-10 CODE NO. 000-167-183-10 型名/規格 DESCRIPTIONS FV5. 5-4 (LF) CV-150B FV2-4 12 0 6 11 0 0 0 10 (0) 器 図 OUTLINE REMOTE CONTROLLER 22 RD-501 INSTALLATION MATERIALS 工事材料表 松 CRIMP-ON LUG CABLE TIE

76% "٧<

番号

9

型式/コード番号が2段の場合、下段より上段に代わる過渡期品であり、どちらかが入っています。 なお、品質は変わりません。

TWO TYPES AND GODES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOWER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER PRODUCT. QUALITY IS THE SAME. (略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

FURUNO ELECTRIC CO . . LTD.

ı			of reco	00 000 770 100		1 0000 1
		<u>)</u>	CODE NO.	001-01/1-000-00		Z0AC-X-940Z -1
		_	TYPE	CP26-01201		1/1
Н	工事材料表	DIMMER CONTROLLER				
		RD-502				
INST	INSTALLATION MATERIALS					
# 0.	A 松 MAME	器 MILINE	型 DESC	型名/規格 DESCRIPTIONS	0. □	用途/備考 REMARKS
-	λγ, »γλ γονεις τις	# 150 #	CV-150B		2	
	מעמרר וור		CODE NO.	000-167-183-10		
	压着端子	× 21 ×				
2	GRIMP-ON LUG		CODE NO.	000-157-247-10	-	
	压着端子	96				
ဗ	CRIMP-ON LUG		FV5. 5-4 (I	FV5. 5-4 (LF)	-	
		10 (1)	CODE NO.	000-166-744-10		
	六角ナット 1シュ					
4	HEXAGONAL NUT		M3 SUS304	4	4	
		9	CODE NO.	000-167-477-10		
	3扩 4丸平座金					
2	FLAT WASHER	φ <u>ν</u>	M3 SUS304	4	4	
		0	CODE NO.	000-167-453-10		
	バネ座金					
9	SPR ING WASHER	√	M3 SUS304	4	4	
		9	CODE NO.	000-167-404-10		
	+バインドコネジ	12				
7	BINDING HEAD SCREW	£ 0 3	M3X12 SUS304	S304	4	
			CODE NO.	000-171-998-10		

型式/コード番号が2段の場合、下段より上段に代わる過渡期品であり、どちらかが入っています。 なお、品質は変わりません。 THO TYPES AND GODES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOWER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER PRODUCT. QUALITY IS THE SAME. (格図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

FURUNO ELECTRIC CO . , LTD.

26AC-X-9402

FURCINO

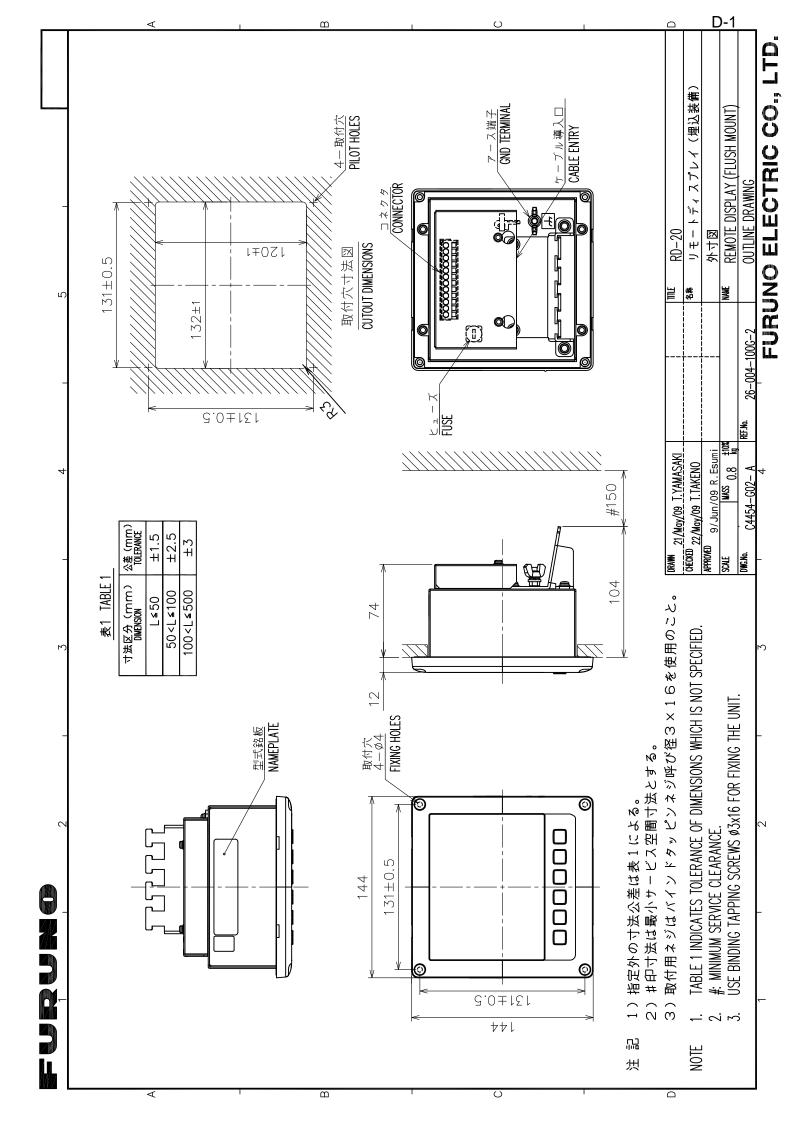
CODE NO. 000-016-195-00 26AB-X-9402 -0

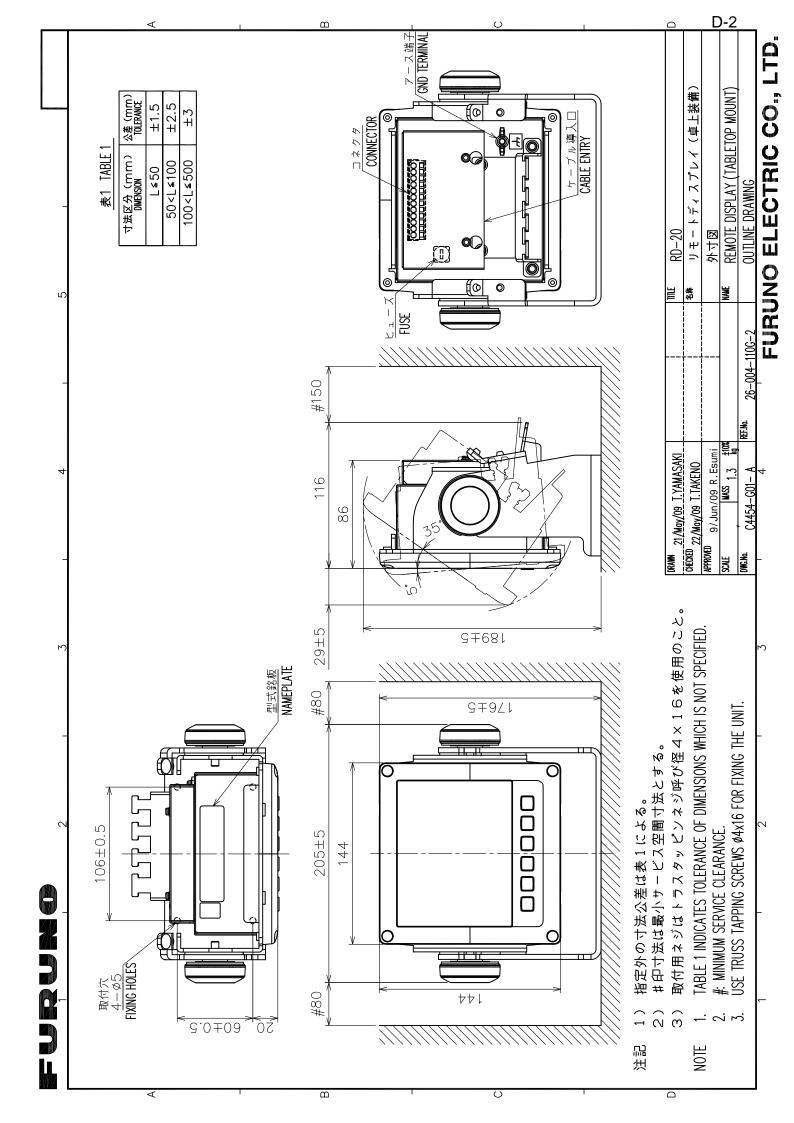
9-V

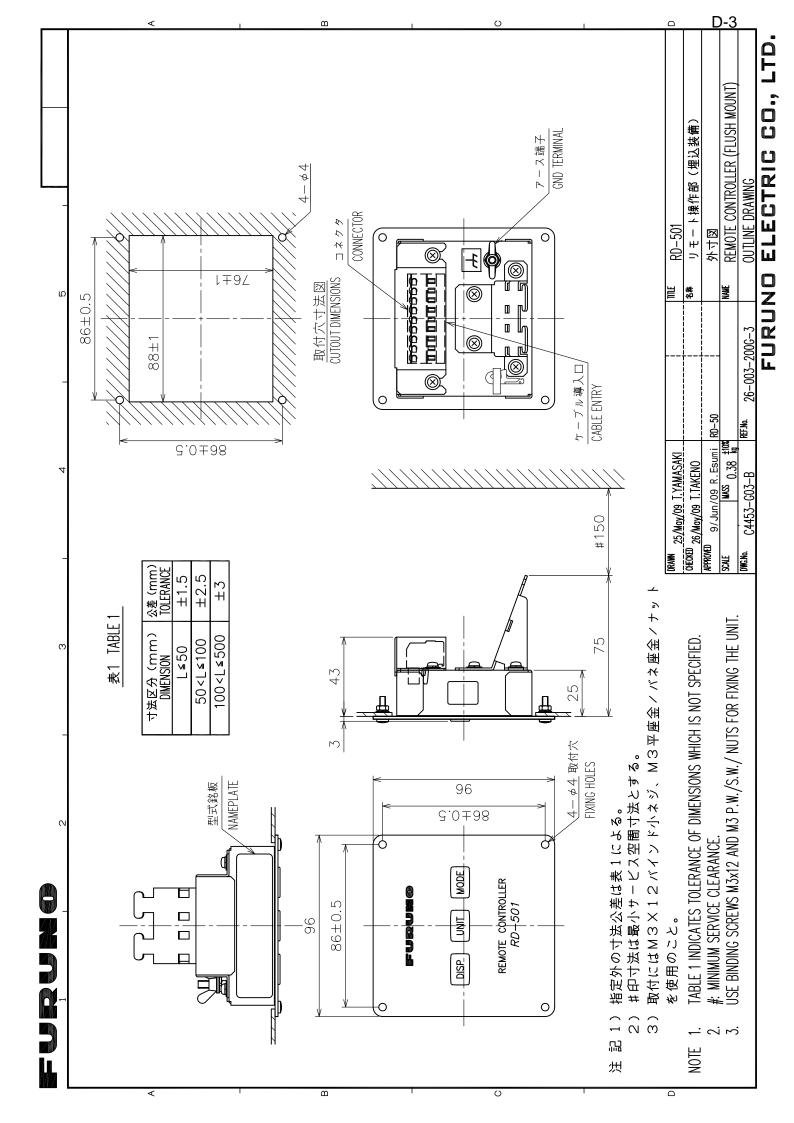
			TYPE 0P26-1		1/1
		REMOTE DISPLAY			
ES CE	明鑑坤 DESCRIPTION	RD-20			
市 0	名 NAME	图 SOUTLINE	型名/規格 DF SCR IPTIONS	数量 0, 17	用途/備考 RFMARKS
	+ N5 X 9 y E' 2 % y 1 / 3 z	1. 16			
-	CELE_TADDING CODEW	The state of the s	4X16 SUS304	4	
	מברו וען ממורו	t of a community of	CODE		
			NO. 000-162-605-10		
	+バインドコネジ	. 12			
2	BINDING HEAD CODEW	(A)	M3X12 SUS304	4	
	מארבון		CODE 000-171-998-10		
	ハンガー組品	156			
က	HANGER ASSY		0P26-1-1	-	
		? 	CODE 001-076-490-00		
				ļ	

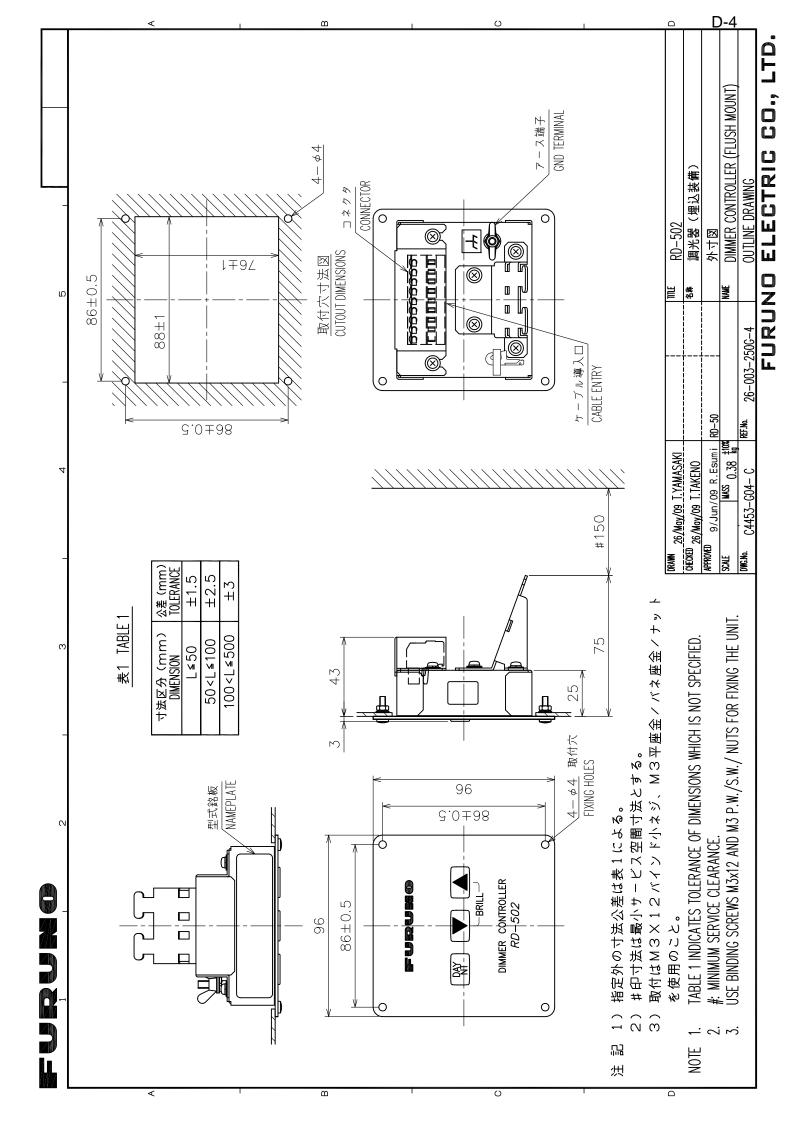
型式/J-F 春号が2限の場合、下段より上限に代わる過速期品であり、どちらかが入っています。 なお、品質は変わりません。 TWO TYPES AND CODES MAY BE LISTED FOR AN ITEM. THE LOWER PRODUCT MAY BE SHIPPED IN PLACE OF THE UPPER REPORTION: OUALITY IS THE SAME. (略図の寸法は、参考値です。 DIMENSIONS IN DRAWING FOR REFERENCE ONLY.)

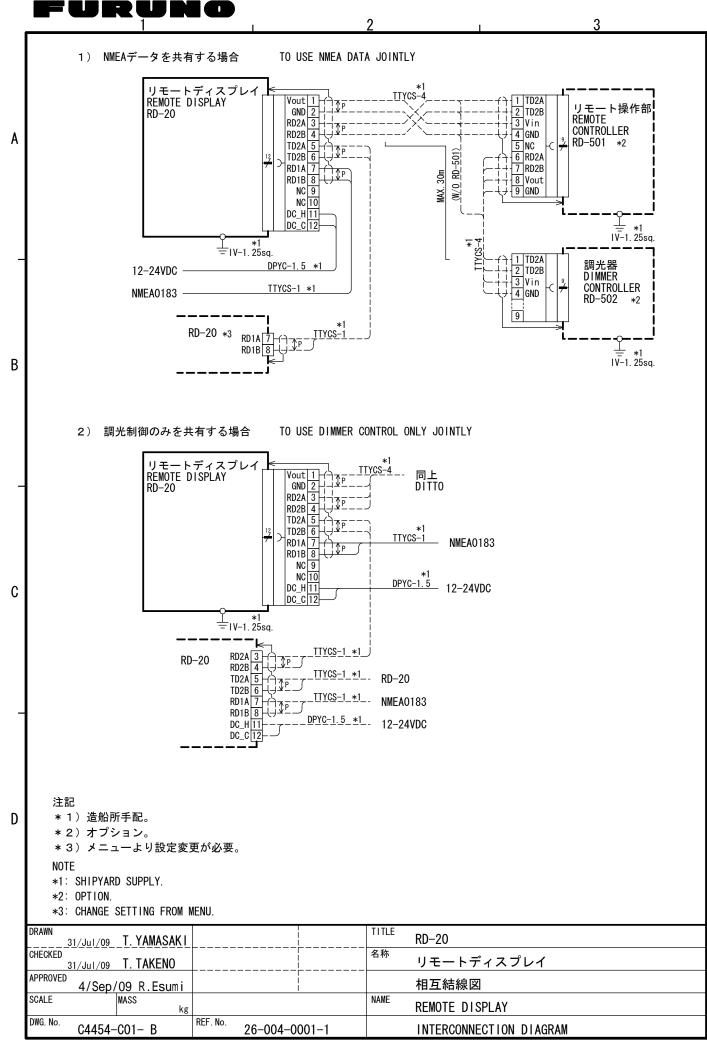
FURUNO ELECTRIC CO ., LTD.











FURUNO ELECTRIC CO., LTD.