

Transmet les données de cap avec une grande stabilité grâce à un capteur de mouvement électronique

MINI GYRO DE PRECISION **Modèle PG500**

- **Correction automatique des variations magnétiques (déclinaison et déviation) avec un positionneur GPS ou correction manuelle avec un organisateur RD30.**
- **Grande stabilité grâce à son capteur de mouvements électroniques 2 axes.**
- **3 ports de sorties des données de cap 2 IEC/NMEA + 1 AD-10.**
- **Transmission haute vitesse des données de cap au format IEC 61162-2.**
- **Compact, connecteurs étanches avec 4 indicateurs visuels pour une installation simple.**



Le PG500 est un compas conçu pour la plaisance et les navires côtiers. Il est constitué d'un capteur fluxgate, d'un capteur de mouvements, d'un processeur et d'une interface série.

Associé aux nouveaux pilotes Navpilot500 ou Navpilot511, le mini gyro PG500 détecte le nord magnétique et stabilise les informations de cap sorties au format IEC61162, NMEA 0183 ou au format AD10 FURUNO.

Le PG500 fournit facilement le cap vrai en corrigeant la déviation magnétique et la déclinaison. (La déviation correspond généralement aux erreurs causées par l'environnement du bateau et la déclinaison aux erreurs dues à la situation géographique).

SPECIFICATIONS DU PG500

1. Précision

±1.0 (excluant les anomalies magnétiques)

2. Compensation

Déviaton: Automatique avec les mouvements du bateau

Variaton: Automatique avec GP-32/GP1850W connecté ou manuelle avec un organiseur RD30.

3. Gîte maximum

±35

4. Giration maximum

25 /s

5. Taux sortie

IEC 61162, NMEA 0183:

sélectionnable de 25, 100, 200 ms, 1s

AD-10: Supérieur à 25 ms

6. Sorties données (IEC 61162-1/61162-2*, NMEA 0183, AD-10)

Sortie : HDT (Cap vrai par compensation du compas pour la déviaton et la variaton magnétique)

Sortie VTG (SOG, COG), RMC

(* sortie seulement)

ENVIRONNEMENT (IEC 60945 testée)

Température : -15 to +55 C

Etanchéité : IPX5 (IEC 60529), CFR-46 (USCG standard)

ALIMENTATION

12 - 24 VDC, 2 W

EQUIPEMENT

Standard

1. Mini Giro PG-500

1

2. Câble Interface (avec connecteurs 6p-6p)
MJ-A6SPF0007-100, 10 m

1 pc

000.125.237

3. Matériels d'installation

(Cordon alime/interface inclus):

MJ-A7SPF0009-020 avec connecteurs 7p-7p, 2 m)

Option

Câble d'interface

Pour IEC 61162, NMEA 0183:

MJ-A7SPF0006-100 avec connecteurs 7p-7p, 10m

000.143.578

MJ-A7SPF/SRMD-100 avec connecteurs 7p-7p, 10 m

000.144.534

MJ-A6SPF0003-050* avec connecteurs 6p, 5m

000.117.603

Pour AD-10:

MJ-A6SPF0007-100 avec connecteurs 6p-6p, 10 m

000.125.237

■ Le PG-500 est sujet aux anomalies magnétiques : déviations magnétiques dues aux coques acier, aux grues à bord, à la proximité de gros bateaux, de câbles marin, etc. ainsi que la déclinaison magnétique locale.

■ Le PG-500 est conforme avec IMO MSC.116(73) quand il est connecté au RD-30 qui indique les corrections à entrer manuellement.



Organiseur RD-30

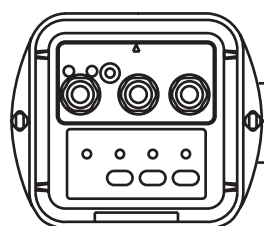
Pilote Automatique Auto adaptif NAVpilot™



Le PG-500 est un excellent mini gyro à utiliser avec les NAVpilot500 et NAVpilot511

SCHEMA INTERCONNEXION

PG-500



NMEA/IEC
2 m (5/10 m)

format AD-10
10 m (5/10 m)

12-24 VDC

Pilote Automatique
NAVpilot-500/511

Radar, Lecteur de
cartes, etc.

GPS/DGPS/
WAAS

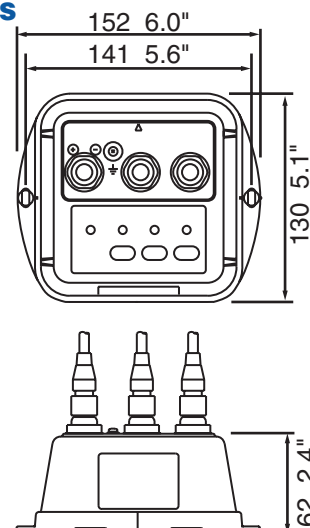
Organiseur
RD-30

FURUNO
Radar/Sonar

NMEA/IEC: 2 ports
AD-10: 1 port

— option

DIMENSIONS



Ce document n'est pas contractuel. La société Furuno France se réserve le droit de modifier les spécifications des matériels sans préavis.



BORDEAUX - Espace Phare - 12, rue Laplace
BP268 - 33698 MERIGNAC Cedex
FAX 05.56.13.48.01 - URL : www.furuno.fr