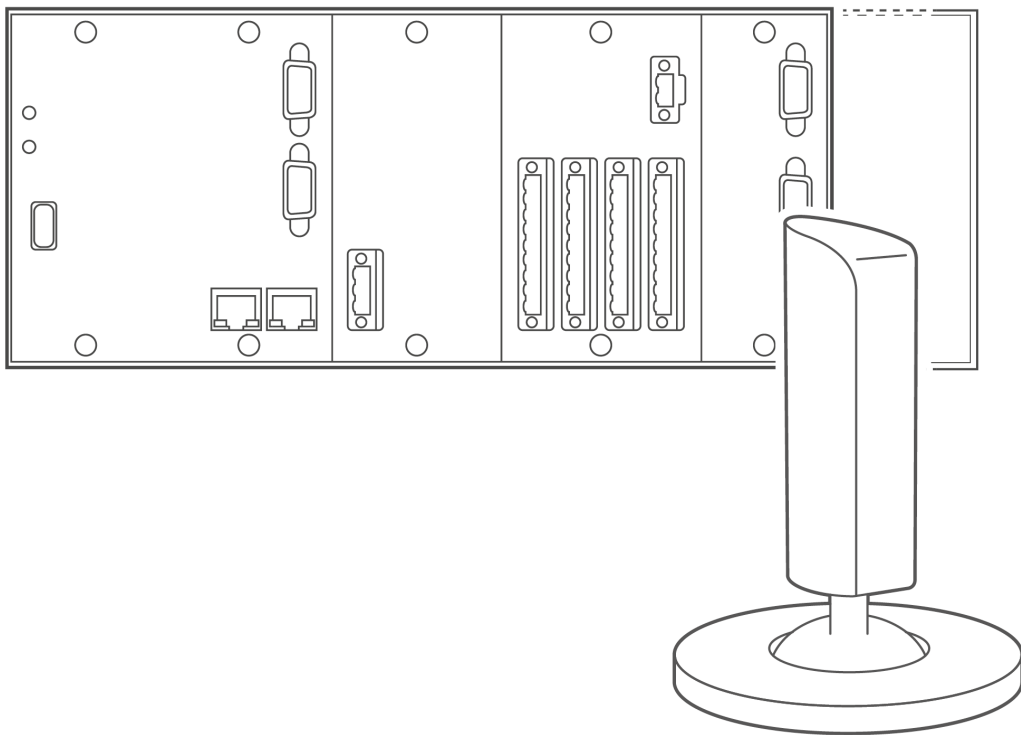


Gebruikershandleiding

argoPositionPilot



Version 1.0

13.04.2026

Inhoudsopgave

1. Veiligheidsinstructies	5
1.1.Waarschuwingen in de bedieningshandleiding	6
2. Algemene Aanwijzingen	7
3. Hinweise zum Datenschutz	8
4. Systembeschrijving	10
4.1.Systeemoverzicht	10
4.2.Bedieningsconcept	11
5. Weergave	12
5.1.Weergaveprincipes	12
5.2.Hoofdmenu (“Home”)	13
Conning-weergave	13
Roerpropeller-weergave	14
Status „Positie“	14
6. Bediening	15
6.1.Systeem gereed	15
6.2.Systeem actief	15
Modus – Manoeuvreren	16
Functie – Joystick	16
Functie – Virtuele anker	17
6.3.Deactiveren	19
6.4.Noodovername	19
6.5.(Buiten-)stuurstanden (optioneel)	19
6.6.Update van de software	20
7. Samenwerking met roerpropellerfabrikant	21
7.1.Status	21
Schottel	21
Veth	21
8. Instellingen	22
8.1.Instellingen argoPositionPilot	22
8.2.Algemene instellingen	23
9. Acties bij een foutmelding	25
9.1.Service startpagina	25
9.2.Externe ondersteuning	25

9.3.Herstart	26
9.4.Waarschuwingen en alarmen	27
Signalen	27
Waarschuwingen	28
Alarmen	29
10. Leveringsomvang	30
10.1.Joystick	30
10.2.Bedieningspaneel	30
10.3.Besturingseenheid MC206	31
10.4.(Buiten-)stuurstanden (optioneel)	31
11. Technische gegevens	32

Versiebeheer

Versie	Datum	Wijziging	Verantwoorde- lijke
1.0	13.04.2026	Vertaald uit het Duits	Gschwandtner/ Eger

1. Veiligheidsinstructies

Deze handleiding is alleen voor de manoeuvreerhulp argoPositionPilot..

Het systeem beschikt slechts over één meetsysteem voor het bepalen van positie en ligging (GNSS). Bij een niet-herkende uitval of storing kunnen er grote afwijkingen van het gewenste gedrag optreden. Vooral onder bruggen en in andere situaties waarin de ontvangst van satelliet signalen beperkt is, moet de argoPositionPilot met verhoogde aandacht worden bewaakt.

Voor een veilige werking van de installatie dient u de volgende aanwijzingen in acht te nemen:



- Lees de bedieningshandleiding volledig door voordat u de manoeuvreerhulp argoPositionPilot gebruikt.
- Bewaar de documentatie op een zodanige manier dat deze te allen tijde toegankelijk is voor alle gebruikers.



- Gebruik de installatie alleen in technisch goede staat.
- Installatie- en onderhoudswerkzaamheden mogen alleen worden uitgevoerd door gekwalificeerd personeel.



- **Gevaar voor elektrische schokken of materiële schade!**
Schakel de installatie altijd spanningsvrij voordat u werkzaamheden aan de installatie uitvoert. Beveilig de installatie tegen opnieuw inschakelen.



- Houd u aan de geldende voorschriften voor ongevalpreventie en milieubescherming.
- Houd u aan de veiligheidsvoorschriften en -regelgeving van het land waarin het product wordt gebruikt/toegepast.



- De schipper moet te allen tijde de correcte werking van de argoPositionPilot bewaken en bij een storing onmiddellijk overschakelen naar handmatige vaart.
- Controleer vóór elke vaart of de omschakeling van de argoPositionPilot naar handbesturing volgens de voorschriften kan worden uitgevoerd.
- Bij het optreden van een alarm van de argoPositionPilot is er sprake van een ernstige bedrijfsstoring. Schakel onmiddellijk over op handbesturing.

1.1. Waarschuwingen in de bedieningshandleiding

Naast de algemene veiligheidsinstructies voor correct gebruik – zoals reeds beschreven – kunt u in de loop van deze bedieningshandleiding nog verdere, specifieke veiligheids- en waarschuwingeninstructies aantreffen die waarschuwen voor concrete reestriscico's. Deze kunnen er als volgt uitzien:

Waarschuwingen voor levensgevaar of risico op letsel



GEVAAR

Een waarschuwing met het signaalwoord **GEVAAR** duidt op een onmiddellijk dreigend ongeval.

Als het gevaar niet wordt vermeden, leidt dit tot overlijden of ernstig letsel.

- ▶ Volg de vereiste maatregelen om het gevaar af te wenden.



WAARSCHUWING

Een waarschuwing met het signaalwoord **WAARSCHUWING** duidt op een mogelijk gevaar voor een ongeval.

Als het gevaar niet wordt vermeden, kan dit leiden tot overlijden of ernstig letsel.

- ▶ Volg de vereiste maatregelen om het gevaar af te wenden.



VOORZICHTIG

Een waarschuwing met het signaalwoord **VOORZICHTIG** duidt op een onmiddellijk dreigend gevaar voor een ongeval.

Als het gevaar niet wordt vermeden, kunnen lichte verwondingen het gevolg zijn.

- ▶ Volg de vereiste maatregelen om het gevaar af te wenden.

Waarschuwing voor machineschade of milieurisico's



AANWIJZING

Een waarschuwing met het signaalwoord **AANWIJZING** duidt op een mogelijk gevaar voor materiële schade of milieuschade.

Als de handeling niet wordt vermeden, kan dit leiden tot aanzienlijke materiële schade of milieuschade.

- ▶ Volg de vereiste maatregelen om het gevaar af te wenden.

2. Algemene Aanwijzingen

Hoewel deze handleiding met grote zorg is opgesteld, aanvaardt Argonics GmbH geen aansprakelijkheid voor de gevolgen van eventuele fouten in deze handleiding. Argonics GmbH behoudt zich het recht voor om deze handleiding zonder voorafgaande kennisgeving te wijzigen.

Herdruk en verveelvoudiging, zelfs gedeeltelijk, zijn alleen toegestaan met uitdrukkelijke, schriftelijke toestemming van Argonics GmbH.

3. Hinweise zum Datenschutz

Gegevensverzameling en -verwerking

Wij hechten veel belang aan de bescherming van uw gegevens.

De verwerking van **persoonsgegevens** (bijv. telefoonnummers) vindt plaats op basis van uw toestemming overeenkomstig art. 6 lid 1 onder a AVG. In de zin van de AVG verzamelen wij met de argoPositionPilot geen persoonsgegevens. Voor supportaanvragen gebruiken wij echter uw contactgegevens (bijv. uw telefoonnummer). Deze worden opgeslagen in onze database en eventueel in het contactbeheer van één of meerdere supporttelefoons, zodat wij u indien nodig opnieuw kunnen contacteren.

De verwerking van **operationele gegevens** (bijv. systeemstatussen) vindt plaats op basis van een gerechtvaardigd belang overeenkomstig art. 6 lid 1 onder f AVG, om de functionaliteit en veiligheid van het systeem te waarborgen. Hieronder vallen onder andere de geselecteerde modi, activiteits- en inactiviteitsfasen, versienummer evenals waarschuwingen en alarmen.

Doeleinden van gegevensverzameling en -verwerking

Het verzamelen van operationele gegevens dient de volgende doelen:

Productverbetering

- De continue optimalisatie en verdere ontwikkeling van onze producten.

Naleving van wettelijke verplichtingen

- Fabrikanten zijn verplicht om hun producten continu te controleren op gebreken en potentiële risico's. Door voortdurende systeemmonitoring kunnen potentiële risico's in een vroeg stadium worden geïdentificeerd en kunnen maatregelen worden genomen om deze risico's te beperken. Het verzamelen van operationele gegevens draagt ook bij aan het waarborgen van de foutloze functionaliteit van ons systeem en uw veiligheid.
- In bepaalde gevallen kunnen wettelijke voorschriften vereisen dat verzamelde gegevens worden doorgegeven, bijvoorbeeld in het kader van officiële onderzoeken of gerechtelijke bevelen. In dergelijke gevallen worden persoonsgegevens en operationele gegevens alleen gedeeld als dit strikt noodzakelijk is en er geen andere juridische mogelijkheden zijn om aan deze verplichtingen te voldoen.

Opslag en overdracht

De verzamelde persoons- en operationele gegevens worden **opgeslagen** gedurende de actieve gebruikperiode van het systeem en tot maximaal drie jaar daarna. De opslag dient voor effectieve foutenanalyse, systeemoptimalisatie, naleving van wettelijke verplichtingen en het waarborgen van traceerbaarheid en verdediging in juridische geschillen. Na deze periode worden de gegevens veilig verwijderd of geanonimiseerd volgens erkende standaarden, zodat herleidbaarheid wordt uitgesloten. Indien een langere opslagperiode vereist is op grond van wettelijke verplichtingen, wordt dit dienovereenkomstig gedocumenteerd en uitgevoerd.

Gegevensoverdracht vindt alleen plaats in gevallen waarin wettelijke voorschriften dit vereisen, bijvoorbeeld in het kader van onderzoeken.

Intrekking van toestemming

Een intrekking van toestemming heeft geen invloed op de rechtmatigheid van de verwerking die vóór de intrekking heeft plaatsgevonden. **De intrekking van gegevensverzameling en -verwerking leidt ertoe dat de argoPositionPilot en zijn optionele modules niet langer kunnen worden gebruikt.**

Als scheepseigenaar: Een intrekking moet **schriftelijk** worden gedaan en kan op elk moment worden ingediend bij ons postadres of onze support-e-mail, onder vermelding van de scheepsnaam en ENI.

Als werknemer-schipper: Een intrekking van gegevensverzameling en -verwerking wordt doorgaans door de scheepseigenaar geïnitieerd. Als u als gebruiker een intrekking wilt initiëren, is dit alleen mogelijk met de **schriftelijke** toestemming van de scheepseigenaar. Gedurende uw werk aan boord wordt uw telefoonnummer uitsluitend opgeslagen voor contactdoeleinden. U kunt op elk moment, ook **telefonisch**, verzoeken om uw nummer te verwijderen of te wijzigen.

Contact

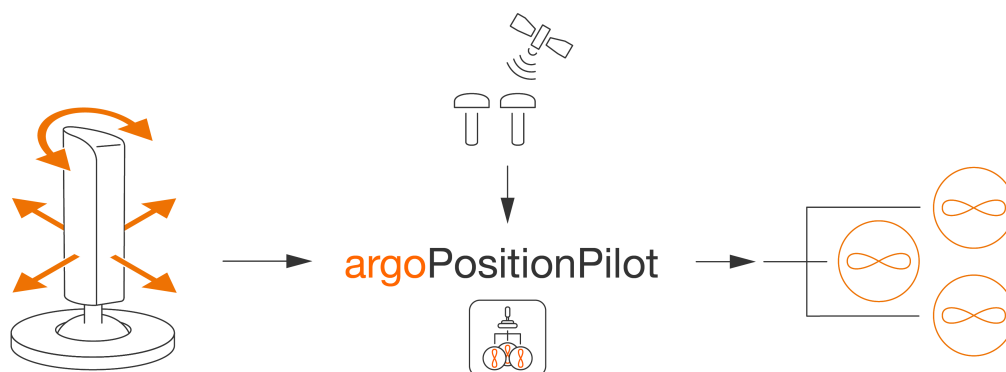
Onze contactgegevens kunnen wijzigen. Raadpleeg ook <https://argonics.de/nl/kontakt/> voor de meest actuele informatie.

Adres: Argonics GmbH | Heßbrühlstraße 21D | 70565 Stuttgart | Duitsland

E-Mail: support@argonics.de

Telefoon: +49 711 / 25253721

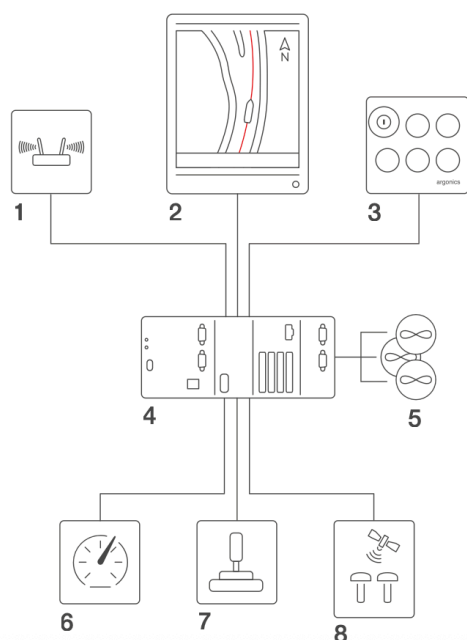
4. Systeembeschrijving



De argoPositionPilot is een manoeuvreerhulp voor binnenschepen met roerpropeller en 360° boegschroef. De bediening gebeurt via een 3-weg joystick en knoppen. Het schip wordt dus met slechts één joystick – in plaats van met meerdere hendels – bestuurd. De argoPositionPilot maakt zo een intuïtieve besturing van het schip mogelijk en vergemakkelijkt het manoeuvreren voor sluisen, in de haven en bij het aan- en afmeren.

Met behulp van GNSS- en draaisnelheidssensoren kunnen de draaisnelheid evenals de langs- en dwarsnelheid en de positie van het schip worden geregeld.

4.1. Systeemoverzicht



1. LTE-modem
2. ECDIS, z.B. argoRadarPilot met argoControlPanel flex
3. Bedieningspaneel argoPositionPilot
4. Besturing argoPositionPilot MC206, gecertificeerd door DNV, BV
5. Verbinding met azimuthaandrijvingen
6. Draaisnelheidsindicator
7. Joystick
8. GNSS-kompas

4.2. Bedieningsconcept



WAARSCHUWING

De argoPositionPilot is een manoeuvreerhulp en geen volledig automatisch systeem. Botsingen kunnen niet automatisch worden herkend of vermeden. De argoPositionPilot moet tijdens het gebruik continu door de schipper worden bewaakt. Obstakels worden niet door het systeem herkend of vermeden.

- ▶ De nauwkeurigheid van het systeem hangt sterk af van de nauwkeurigheid van de positie-sensoren.

Het systeem wordt bediend via drie elementen: een **bedieningspaneel** om het te activeren, de **joystick** voor het instellen van de gewenste waarden en de **grafische gebruikersinterface** om instellingen te maken en de status te controleren.

De ingangen van de sensoren en de joystick worden door de argoPositionPilot omgezet in gewenste waarden voor de roerpropellers en via een fabrikantspecifieke interface aan deze doorgegeven. Er is een bedieningsmodus met twee functies beschikbaar, die in het hoofdstuk „Bediening“ wordt toegelicht.

5. Weergave

5.1. Weergaveprincipes

In de argoPositionPilot zult u steeds terugkerende weergaveprincipes tegenkomen. Deze zijn als volgt:

Kleurcodering van gewenste en werkelijke waarden

In verschillende weergaven in het hoofdmenu vindt u het onderscheid tussen

gewenste waarden (rood): waarden die het systeem of de gebruiker voor de besturing instelt.



werkelijke waarden (groen): momenteel gemeten waarden.

Ook in de conning-weergave komt deze logica terug.

Deze kleurcodering staat los van de in de scheepvaart bekende rood-groen-codering van bakboord en stuurboord.

Kleurcodering van status- en modusweergaven

In het hoofdmenu vindt u meerdere status- en modusweergaven. Deze zijn in de kleurcodering altijd hetzelfde.



Grijs – Inactief



Geel – er is een storing/fout aanwezig. Daarnaast wordt er een waarschuwing weergegeven.



Rood – er is een ernstige storing/een ernstige fout aanwezig. Er wordt een alarm weergegeven. Het systeem/de modus kan zo niet worden gebruikt.



Groen – Actief. De betreffende modus is actief. / De status van het systeem is in orde.

Menunavigatie

De beschikbare subpagina's van de argoPositionPilot vindt u links aan de rand van het scherm in het menu.

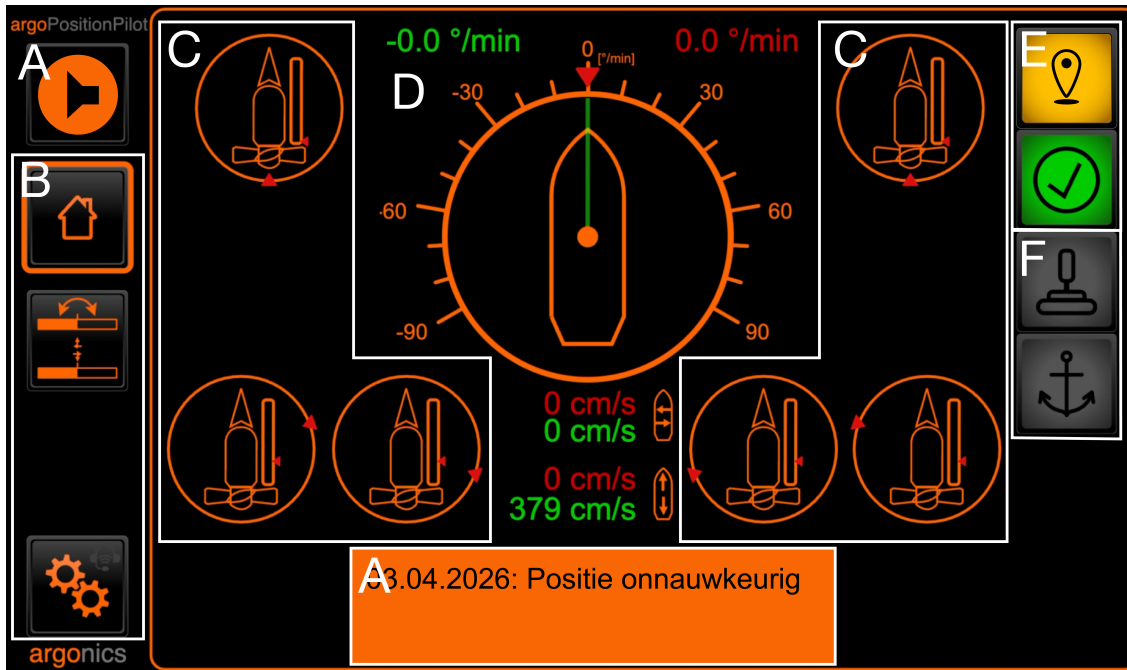


De eerste subpagina is het „hoofdmenu“ („Home“). Tijdens het gebruik van het systeem bevindt u zich het grootste deel van de tijd hier.



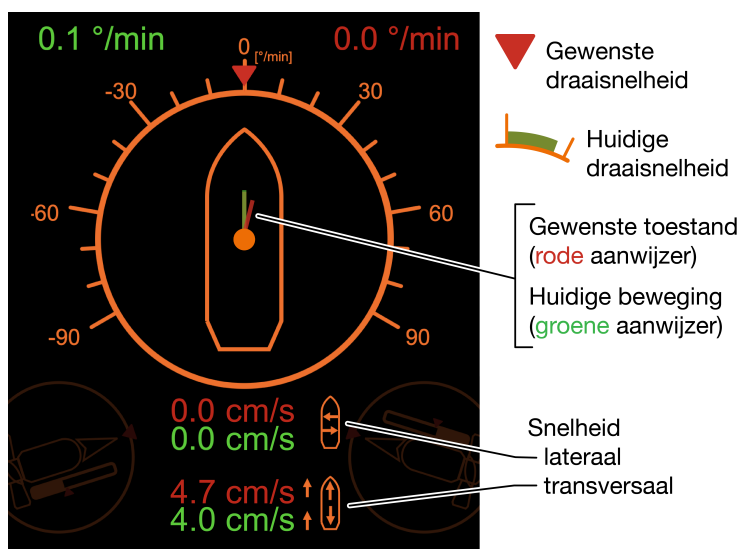
In de overige menu's of subpagina's kunt u via de knop „Terug“ weer naar de betreffende hoofdweergave gaan.

5.2. Hoofdmenu (“Home”)



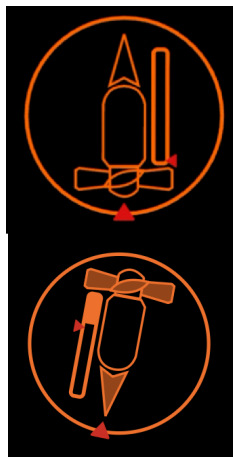
- A. Weergave van waarschuwingen en alarmen
- B. Menu's („Home“/hoofdmenu, instellingen, algemene instellingen)
- C. Roerpropeller-weergave
- D. Conning-weergave
- E. Status argoPositionPilot (positie, systeem gereed)
- F. Modus/functie argoPositionPilot (manoeuvreren, virtuele anker)

Conning-weergave



Het systeem regelt de huidige beweging van het schip naar de gewenste toestand. Via de joystick wordt de gewenste beweging ingesteld en als rode aanwijzer weergegeven.

Roerpropeller-weergave



Op het hoofdscherm ziet u de roerpropellers weergegeven overeenkomstig de opstelling op uw schip, bijvoorbeeld boegschroef voorin (boven) en verdere propellers achterin (onder). In het onderstaande voorbeeld is de propeller ingeschakeld.

Aan de stand van de propeller kunt u de huidige oriëntatie (**hoekweergave**) aflezen. De balk daarnaast geeft het **toerental** weer.

- De **rode** pijlen symboliseren de **gewenste waarden**.
- In de balk wordt het **actuele toerental** in **oranje** weergegeven.

Status „Positie“



De statusweergave „Positie“ toont de toestand van de positiesensoren.



Alle sensoren leveren consistente gegevens en kunnen door het systeem worden verwerkt.



Een van de sensoren levert tijdelijk geen zinvolle gegevens. Verhoogde aandacht vereist.



Een van de sensoren levert geen zinvolle gegevens, systeem deactiveren!

6. Bediening

De bedieningsmodi verschillen in wezen door welke **gewenste waarde** wordt ingesteld en welke **sensoren** worden gebruikt. Afhankelijk van de situatie kan een andere modus zinvol zijn om de gewenste manoeuvre uit te voeren.

Algemene beperkingen

- Continue bewaking noodzakelijk
- Er wordt geen rekening gehouden met obstakels.
- Nauwkeurigheid van de sensoren
- Nauwkeurigheid GNSS:
 - Oriëntatie: 0,5° RMS (JLR-41)
 - Positie: 4 m (JLR-41)

6.1. Systeem gereed



Voorwaarde

Om het systeem te kunnen activeren, moeten de volgende status-LED's groen zijn:



- Status „Positie“ – De sensoren functioneren.
- „Systeem gereed“ (vinkje, OK) – Het systeem is klaar voor gebruik.
- Noodovername niet actief

6.2. Systeem actief



Wanneer het systeem actief is, lichten de bijbehorende symbolen op in de bedieningsinterface en op het bedieningspaneel.



Modus – Manoeuvreren



De modus „Manoeuvreren“ wordt geactiveerd via de knop „Joystick“ (zie links). Deze omvat de functies „Virtuele anker“ en „Joystick“.

Wanneer het systeem wordt geactiveerd, wordt de snelheid verminderd. Zodra een drempelwaarde in de modus „Manoeuvreren“ wordt overschreden, wordt de bereikte positie vastgehouden door de functie „Virtuele anker“.

De functie „Joystick“ is actief wanneer de joystick zich in de modus „Manoeuvreren“ niet in de nulstand bevindt. Wordt de joystick weer naar de nulstand bewogen, dan verlaagt het systeem de snelheden tot onder de drempelwaarden en houdt het de bereikte positie vast.



Tussen de functies „Virtuele anker“ en „Joystick“ wordt – afhankelijk van de stand van de joystick en de snelheid van het schip – automatisch gewisseld.

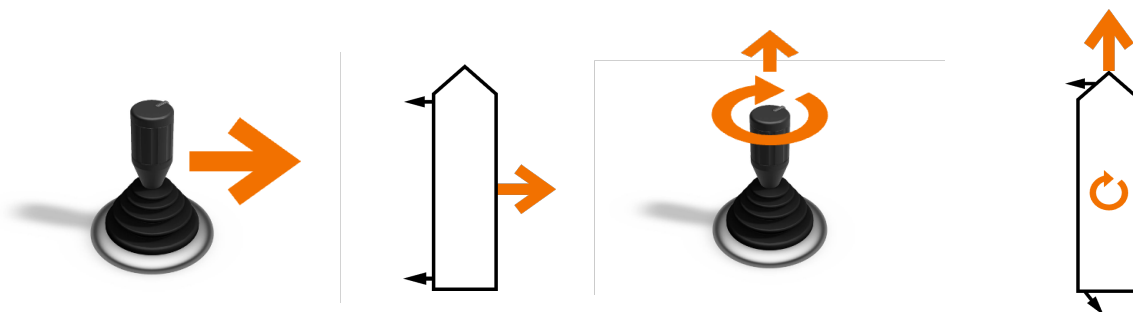
Functie – Joystick

Toepassing

- Manoeuvreren
- Haven
- Draaien in de stroom

Beperking

- Continue bewaking noodzakelijk
- Er wordt geen rekening gehouden met obstakels!
- Nauwkeurigheid van de sensoren! Voorzichtig in de buurt van obstakels!
- Voortstuwingsvermogen



Beschrijving

Met de functie „Joystick“ bestuurt u het schip met de joystick met een constante snelheid in een bepaalde richting. Ook wenden/draaien is mogelijk. Deze functie is vergelijkbaar met de modus „Auto“ van de autopilot.

Snelheid en draaiing volgen de invoer via de joystick en worden door het systeem geregeld. Daardoor kan de snelheid – ondanks de invloed van stroming en wind – worden aangehouden.



Voorwaarde

- Het systeem is gereed.
- De modus „Manoevreren“ is actief.



Functie „Joystick“ activeren

Beweeg de joystick in de gewenste richting. Hoe verder u zich van het midden van de joystick (nulstand) verwijderd, hoe sneller het manoeuvre wordt uitgevoerd.

→ De argoPositionPilot stuurt het schip overeenkomstig snel in de gewenste richting.

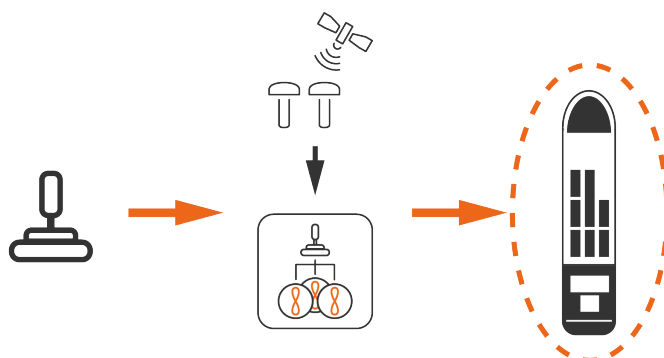
Functie – Virtuele anker

Toepassing

- Positie en richting vasthouden
 - In de stroming
- Voor sluisen, ondanks wind en stroming

Beperkingen

- Er wordt geen rekening gehouden met obstakels!
- Continue bewaking noodzakelijk
- Nauwkeurigheid van de sensoren
- Beperkingen zijn afhankelijk van het beschikbare aandrijfvermogen en de scheepsgeometrie
- Getest tot:
 - 7 km/h stroming langs de scheepsas
 - 30 km/h wind dwars



Beschrijving

Met de functie „Virtuele anker“ houdt de argoPositionPilot het schip automatisch op de huidige positie – ook bij wind en stroming.

De nauwkeurigheid is daarbij sterk afhankelijk van het beschikbare GNSS-sigitaal.

Ook in deze modus moet de systeemstatus voortdurend worden bewaakt!



VOORZICHTIG

Als de omgevingsinvloeden te sterk zijn, kan het zijn dat de drempelwaarden niet kunnen worden onderschreden. De functie „Virtuele anker“ wordt in dat geval niet actief.

- ▶ Controleer de LED in de bedieningsinterface.
- ▶ Richt het schip overeenkomstig de stromings- en windomstandigheden uit.



Voorwaarde

- De modus „Manoeuvreren“ is actief.
- De snelheid op de gewenste positie ligt onder 0,36 km/u en 2°/min (drempelwaarden).



Functie „Virtuele anker“ activeren

- Manoeuvreer met de joystick het schip naar de gewenste positie.
 - Zet de joystick in de nulstand.
- Het systeem verlaagt de snelheid tot onder de bovengenoemde drempelwaarden.
- De functie „Virtuele anker“ wordt automatisch geactiveerd.



Zodra de positie kan worden vastgehouden, licht het ankersymbool op in de bedieningsinterface.

6.3. Deactiveren



Systeem deactiveren

Het systeem wordt gedeactiveerd via de momenteel actieve modusknop. (Zie voorbeeld links)

Wanneer het systeem gedeactiveerd is, lichten er **geen** modus-symbolen op in de bedieningsinterface en op het bedieningspaneel.

6.4. Noodovername



Veilige overname

In geval van een storing kan via de noodovername worden teruggeschakeld naar de hendels van de roerpropellers en wordt het systeem argoPositionPilot gedeactiveerd. Het systeem kan pas weer worden gebruikt wanneer de noodovername is gedeactiveerd.

6.5. (Buiten-)stuurstanden (optioneel)



AANWIJZING

Er wordt altijd de joystickstand van de **actieve bedieningsstand** – stuurhuis of buitenbedieningsstand – gebruikt.

- ▶ Let er vooral bij het omschakelen op dat de joystick in de voor de huidige situatie correcte stand staat.

Een bedieningsstand is niet actief wanneer een modustoets knippert. (Deze modus is momenteel op een andere bedieningsstand actief.)

Door op een modustoets op een niet-actieve bedieningsstand te drukken, wordt naar deze bedieningsstand omgeschakeld – deze is nu actief.

6.6. Update van de software

De argoPositionPilot controleert regelmatig of er updates beschikbaar zijn. Als er een update beschikbaar is, wordt dit weergegeven met een rode „1“. Om de update te installeren, opent u de algemene instellingen en klikt u op het infosymbool.



Terug naar de vorige pagina



Bijwerken

Druk op deze knop om naar een update te zoeken.

Volg na het drukken op de knop de instructies op het scherm om de software bij te werken. Na een succesvolle installatie van de update start de argoPositionPilot opnieuw op.

7. Samenwerking met roerpropellerfabrikant

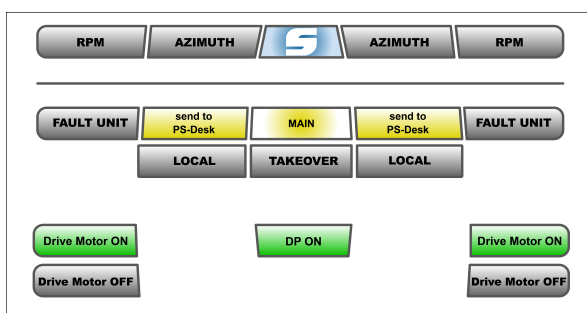
Afhankelijk van de roerpropellerfabrikant zijn er verschillen in de bediening en de weergave in combinatie met de argoPositionPilot. Ter illustratie worden hier enkele fabrikantfuncties getoond.

7.1. Status

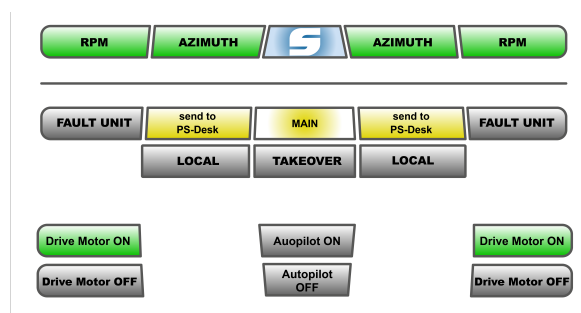
Aan de zijde van de roerpropellerfabrikanten wordt ook de status van de interface met de argoPositionPilot weergegeven.

Schottel

Actief:

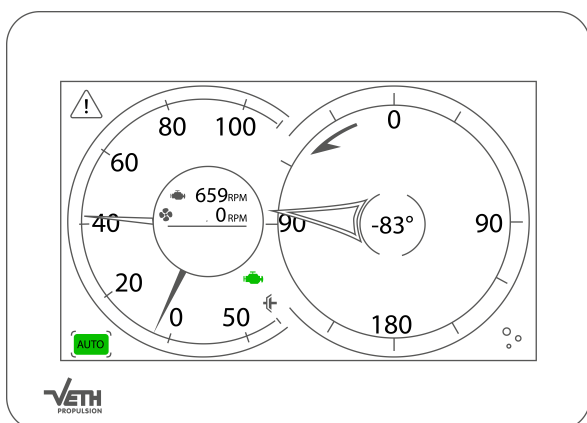


Inactief:

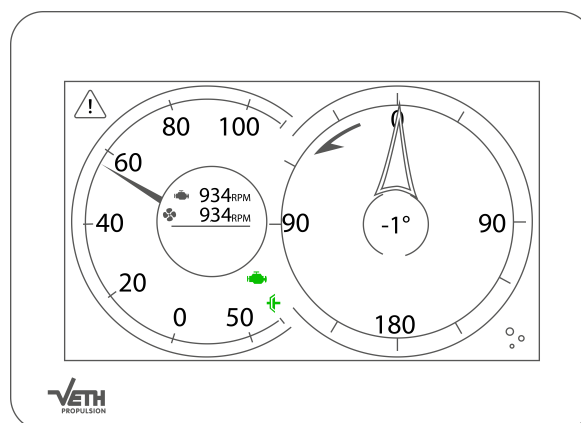


Veth

Actief:

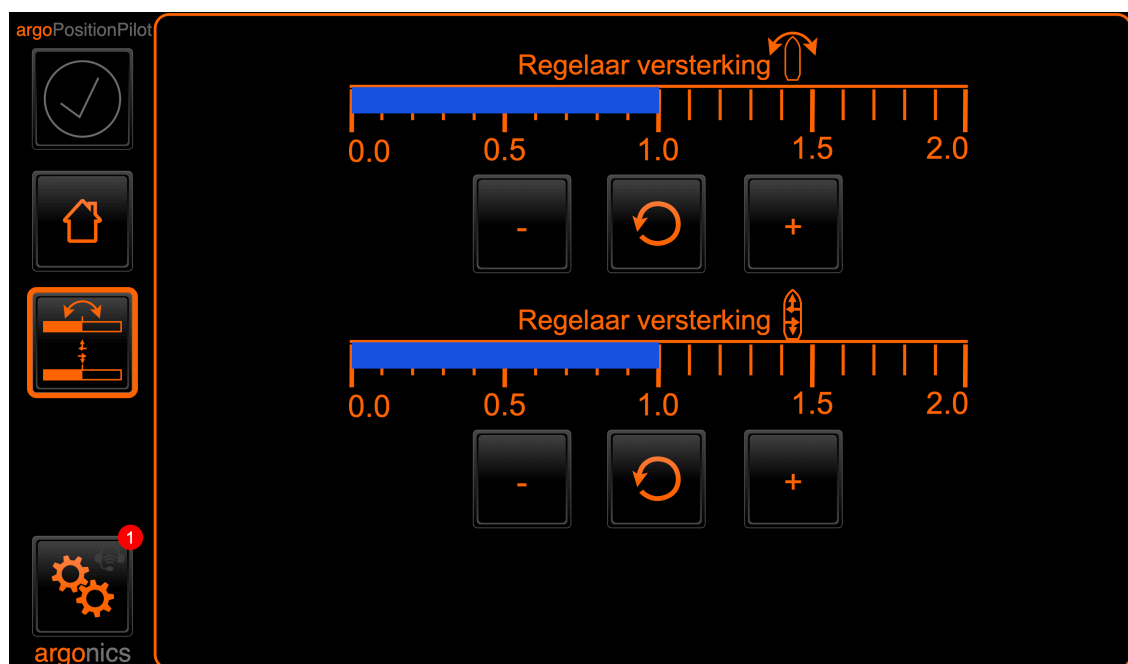


Inactief



8. Instellingen

8.1. Instellingen argoPositionPilot

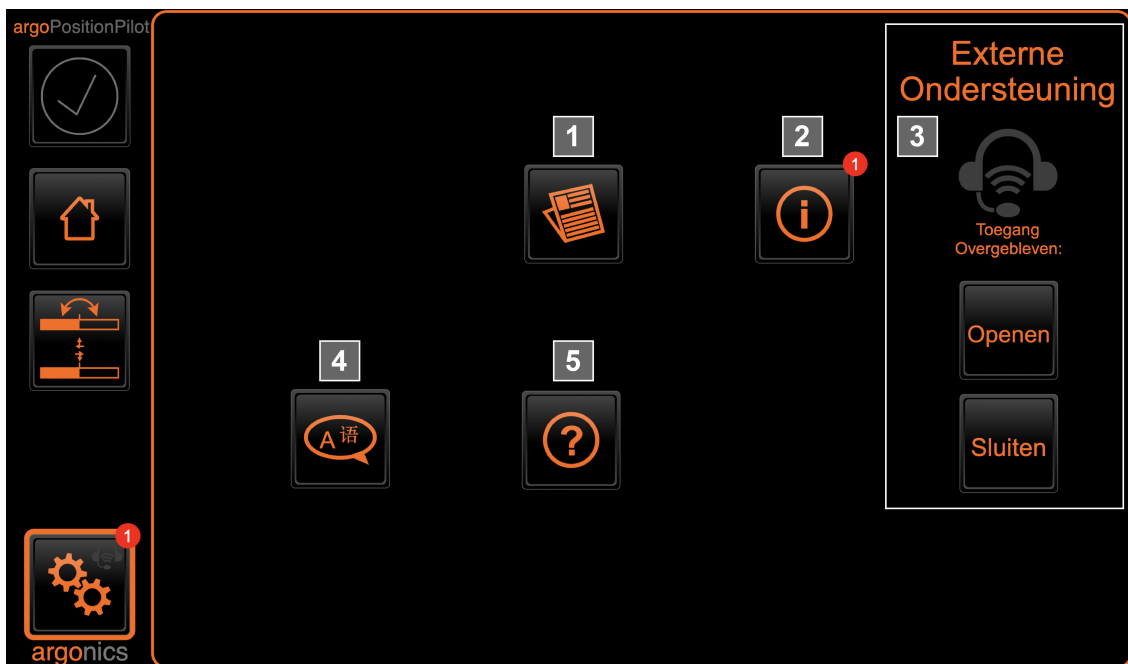


Met de knoppen voor de **regelversterking** (lateraal en transversaal) kan deze in meerdere stappen worden ingesteld, van laag (linkerknop, min) tot hoog (rechterknop, plus). Met een klik op de middelste knop wordt de instelling teruggezet naar de middelwaarde (1.0). De gekozen instelling wordt weergegeven via een blauwe balk.

Een hogere waarde voor de regelversterking geeft de argoPositionPilot meer activiteit via de roerpropellers. Hierdoor kunnen de gewenste streefwaarden sneller worden bereikt, maar worden de manoeuvres ook sneller en krachtiger uitgevoerd.

8.2. Algemene instellingen

Via de laatste knop aan de linkerzijde van het scherm kunnen de algemene instellingen worden geopend.



De volgende instellingen kunnen worden aangepast:



1. Nieuwshistorie

Hier worden nieuwsberichten weergegeven met betrekking tot software-updates of wijzigingen met betrekking tot de argoPositionPilot. Het systeem controleert dagelijks op nieuws en downloadt dit automatisch. Als er nieuws is, wordt er links onderaan naast de knop om naar de instellingpagina te schakelen een nieuw bericht weergegeven.

De nieuwsberichten worden chronologisch weergegeven. De regels kunnen worden uit- en ingeklapt met ►/▼ of door op de regel zelf te klikken.



Je kunt de dubbele pijlen aan de rand gebruiken om naar het begin of einde te springen.



De eenvoudige pijlen worden gebruikt om te scrollen.



2. Systeminformatie („Over“)

Met deze knop kunnen de systeemnaam, -versie en CPU-belasting van het argoPositionPilot-systeem, evenals de aanwezige licenties worden weergegeven.



Lizenzen

Op deze subpagina kun je de argoPositionPilot licenties bekijken en bijwerken. (LED groen=licentie actief, LED grijs=licentie niet beschikbaar, LED rood=licentie verlopen)



Terug naar de vorige pagina



Wijzigingshistorie

Lees hier welke wijzigingen en nieuwe functies zijn geïntroduceerd in de huidige en vorige versies. De werking is hetzelfde als in de nieuwshistorie (1).



Update uitvoeren



3. Externe Ondersteuning

Toegang tot de externe ondersteuning kan worden bediend met de twee knoppen "Openen" en "Sluiten". Door op "Openen" te drukken wordt de toegang geopend en worden verbindingen voor ondersteuning mogelijk. Om de toegang weer te sluiten, moet de knop "Sluiten" enkele seconden worden ingedrukt. Een balkje boven de knop geeft het sluitproces aan. De toegang wordt opnieuw gesymboliseerd boven de twee knoppen. Het slotsymbool geeft aan of de toegang open of gesloten is. Als de toegang open is, wordt ook de resterende tijd weergegeven. Als de tijd is verstreken, wordt de toegang automatisch weer gesloten.



U kunt zien of een supportmedewerker van Argonics momenteel toegang heeft tot de argoPositionPilot aan het feit dat het symbool voor extern onderhoud in de knop "Instellingen" oranje is gekleurd. Als het extern onderhoud is uitgeschakeld, is het grijs weergegeven.



4. Taal

Hier kan de taalinstelling worden gewijzigd. De beschikbare talen zijn Duits, Engels en Nederlands. Als een permanente instelling van een bepaalde taal gewenst is, moet dit elders worden ingesteld. Neem hiervoor contact op met de klantenservice van Argonics.



5. Hulp

Met een druk op deze knop komt u op een pagina met een verwijzing naar de servicedesktop en contactgegevens voor klantenondersteuning. We hebben hier een link naar korte video's en bedieningsinstructies voor je gemaakt.



Touchscreen en systeem herstarten

Met de knop „Herstart“ worden het aanraakscherm en het systeem afgesloten en automatisch opnieuw opgestart. Dit kan enkele minuten duren.



Terug naar de vorige pagina

9. Acties bij een foutmelding

9.1. Service startpagina



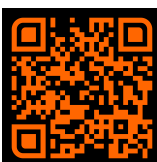
Op de pagina "Algemene instellingen" kunt u met de helpknop een QR-code oproepen naar de homepage van de service en het telefoonnummer van de Argonics klantenservice.

Mocht u dit menu niet meer kunnen bereiken, dan vindt u hier nogmaals alle informatie overzichtelijk weergegeven:



<http://manuals.argonics.de>

Deze link brengt je rechtstreeks naar de bedieningsinstructies en snelgidsen ("Cheatsheets") in de sectie "Online Help".



<https://argonics.de/produkte/#aPP-videos>

Voor de argoPositionPilot worden korte hulpvideo's geproduceerd. In de toekomst vindt u deze via de hierboven vermelde link.



Hotline voor klantenservice:
+49 711 / 252 537 21
Ma. - Vr. | 09:00 - 16:00 Uur

9.2. Externe ondersteuning

Voor externe ondersteuning moet de gebruiker ter plaatse toegang verlenen aan de klantenservice.

- Een druk op „Openen“ opent tijdelijk de toegang tot de argoPositionPilot. Wanneer de toegang geopend is, wordt de resterende tijd weergegeven totdat deze automatisch weer wordt gesloten. Ook het slotpictogram geeft aan of de toegang open of gesloten is.
- Houd "Sluiten" ingedrukt om de toegang weer te sluiten. Er verschijnt een balk die aangeeft hoe lang je de knop ingedrukt moet houden.
- Na een herstart is de toegang 5 minuten open. Nadat de 5 minuten zijn verstreken, wordt de toegang automatisch gesloten.



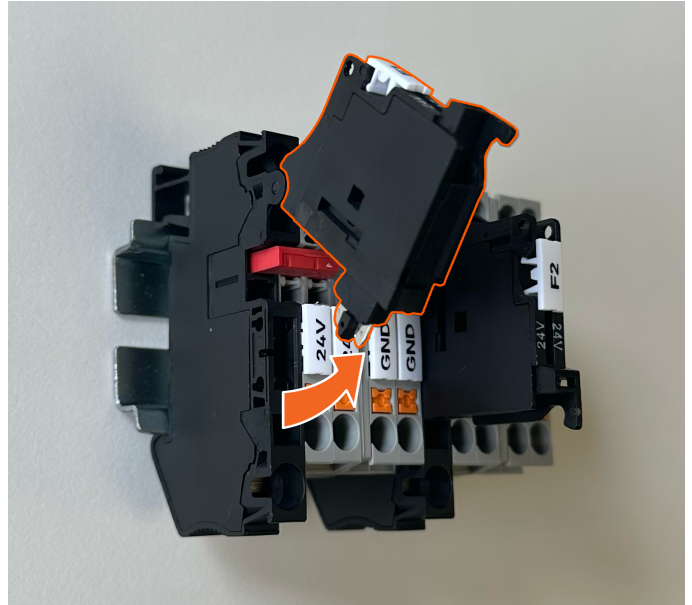
9.3. Herstart



U kunt de argoPositionPilot met een klik op de knop „Herstart“ afsluiten. Hij start automatisch weer op.

Als **alternatief** kan de argoPositionPilot worden herstart door de zekering F1 te openen.

Na 30 seconden kan de zekering weer worden gesloten. De argoPositionPilot start ook in dit geval automatisch opnieuw op nadat de zekering is gesloten.



9.4. Waarschuwingen en alarmen



Met behulp van **waarschuwingen** signaleert de argoPositionPilot minder kritieke systeemcondities die geen onmiddellijke tussenkomst van de scheepskapitein vereisen. De scheepskapitein moet echter de oorzaak van de waarschuwing controleren en indien nodig overschakelen naar handmatige bediening.



Alarmen worden bij kritieke toestanden van het systeem geactiveerd en vereisen onmiddellijk ingrijpen van de schipper.

Signalen

Wij waarschuwen **visueel en akoestisch**.

Visueel

Linksboven vindt u het alarmsymbool. Onderaan het scherm wordt de waarschuwing of het alarm weergegeven met datum, tijd en naam. Waarschuwingen zijn oranje gecodeerd, alarmen rood.

Akoestisch

Naast deze visuele weergave klinkt er een geluidssignaal. Voor alle waarschuwingen klinkt met regelmatige tussenpozen een kort signaal. Alarmen klinken continu.

Bij activeren: 1 korte signaaltoon
Bij deactiveren: 2 korte signaaltonen
Activeren niet mogelijk: 4 snelle signaaltonen

Waarschuwingen

De volgende tabel geeft een overzicht van alle waarschuwingen en geeft aanbevelingen over wat te doen bij het optreden van de betreffende waarschuwing.

Naam	Beschrijving	Maatregelen
Positie onnauwkeurig	Foutdetectie van de filter voor de meetwaarden heeft een fout ontdekt.	<ul style="list-style-type: none"> • Reset de waarschuwing of wacht tot deze vanzelf verdwijnt.
GPS (2): Geen positie ontvangen	GPS(2)-ontvanger verzendt geen GGA-gegevens.	<ul style="list-style-type: none"> • Alarm bevestigen. • Controleer de juiste werking van de argoPositionPilot. • Verhoogde aandacht. • Afwachten of de gegevens weer worden ontvangen. • Indien nodig handmatig doorgaan. • Reset de waarschuwing of wacht tot deze vanzelf verdwijnt.
GPS (2): Geen snelheid ontvangen	GPS(2)-ontvanger verzendt geen VTG-gegevens.	<ul style="list-style-type: none"> • Alarm bevestigen. • Controleer de juiste werking van de argoPositionPilot. • Verhoogde aandacht. • Afwachten of de gegevens weer worden ontvangen. • Indien nodig handmatig verdergaan. • Reset de waarschuwing of wacht tot deze vanzelf verdwijnt.
GPS (2): Geen voorligging ontvangen	GPS(2)-ontvanger verzendt geen HDT-gegevens.	<ul style="list-style-type: none"> • Alarm bevestigen. • Controleer de juiste werking van de argoPositionPilot. • Verhoogde aandacht. • Afwachten of de gegevens weer worden ontvangen. • Indien nodig handmatig verdergaan. • Reset de waarschuwing of wacht tot deze vanzelf verdwijnt.
argoPositionPilot uitgeschakeld	De argoPositionPilot is onverwacht uitgeschakeld.	De argoPositionPilot indien nodig opnieuw activeren en de correcte werking van alle apparaten controleren.
Geen draaisnelheid ontvangen	De ontvangst van de draaisnelheid is verstoord	Controleer de correcte werking van alle apparaten. Mocht deze waarschuwing niet vanzelf verdwijnen, neem dan contact op met de klantenservice.

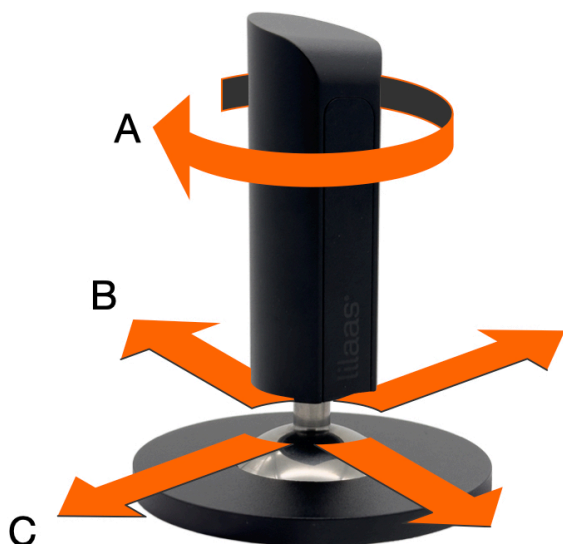
Alarmen

De volgende tabel geeft een overzicht van alle alarmen en geeft aanbevelingen voor wat te doen bij het optreden van de desbetreffende alarmen.

Naam	Beschrijving	Maatregelen
Positie onbruikbaar: Controle overnemen	De verwerking van de GPS-gegevens heeft een probleem gedetecteerd, bijvoorbeeld een sprong in de positie of in de noordhoek. Mogelijk veroorzaakt door het passeren van een brug.	<ul style="list-style-type: none"> • Alarm bevestigen. Dit kan alleen door de argoPositionPilot te deactiveren • Wachten tot de status „Position“ in de gebruikersinterface groen is • Controleren of de scheepspositie en -oriëntatie in de kaartweergave overeenkomen met de werkelijkheid • De argoPositionPilot activeren • Verhoogde aandacht • Indien nodig handmatig verder varen
System Fout 002 - Neem contact op met ondersteuning	Er is sprake van een ernstige uitzonderlijke fout.	<ul style="list-style-type: none"> • Onmiddellijk uitschakelen • Correcte werking van alle apparaten controleren • Neem contact op met de klantenservice

10. Leveringsomvang

10.1. Joystick

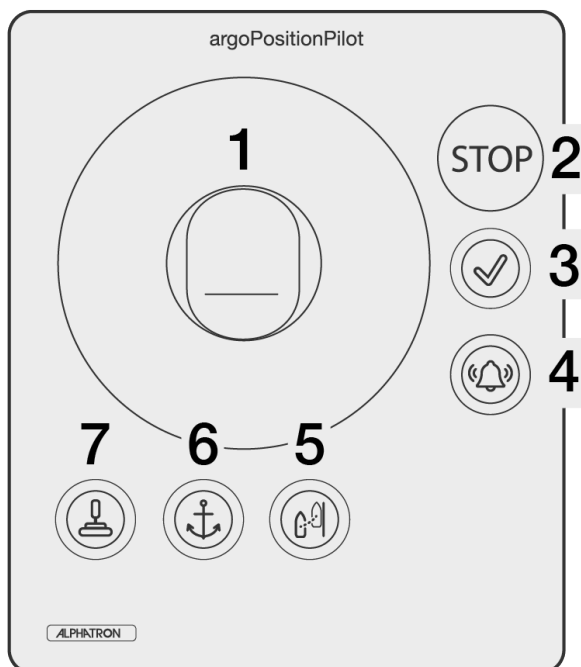


De joystick kan afzonderlijk of in een groter bedieningspaneel zijn geïntegreerd. U kunt hem in drie dimensies bedienen:

- A – rotatie om de eigen as
- B – langs
- C – dwars

De joystick voldoet aan beschermingsklasse IP56 en is geschikt voor gebruik op het dek.

10.2. Bedieningspaneel

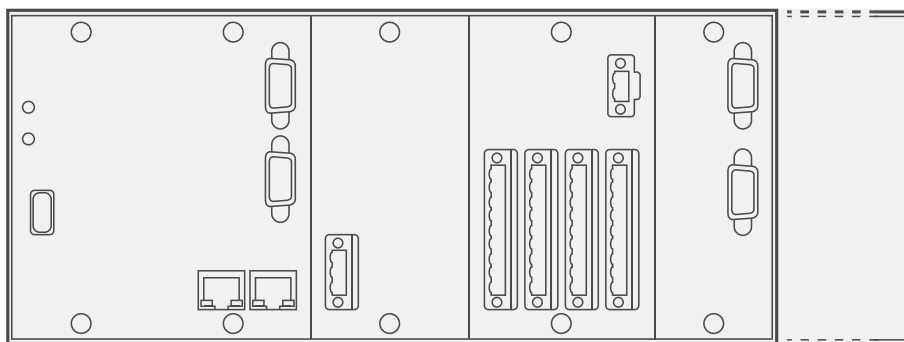


Op het bedieningspaneel vindt u status-indicatoren, knoppen voor de moduskeuze. Afhankelijk van de variant is de joystick hier geïntegreerd. De grijs weergegeven begrippen zijn (nog) niet beschikbaar.

1. Joystick
2. Noodovername
3. Status „Systeem gereed“
4. Waarschuwingssignaal
5. Modus 2
6. Modus 3
7. Modus „Manoeuvreren“ (functie „Virtuele anker“ en „Joystick“)

Het bedieningspaneel voldoet aan beschermingsklasse IP56 en is geschikt voor gebruik op het dek.

10.3. Besturingseenheid MC206



De besturing is de „computer“ van de argoPositionPilot. Deze is in het bedieningspaneel ingebouwd. De exacte afmetingen zijn afhankelijk van het aantal interfaces van de azimuthaandrijvingen en het aantal buitenbedieningsstanden.

10.4.(Buiten-)stuurstanden (optioneel)

De argoPositionPilot kan in het stuurhuis, maar ook op een buitenbedieningsstand worden bediend. De bediening verschilt daarbij niet tussen hoofd- en buitenbedieningsstanden.

Afhankelijk van de uitvoering van de argoPositionPilot zijn op de buitenbedieningsstand mogelijk niet alle weergaven beschikbaar.

11. Technische gegevens

Besturingseenheid	
Voedingsspanning	18 V DC ... 32 V DC
Stroomverbruik	1,5 A
Omgevingstemperatuur	-25 °C ... 60 °C
Opslagtemperatuur	-40 °C ... 85 °C
Relatieve luchtvochtigheid	5% .. 95%
Afmetingen	Breedte: 220mm, Hoogte: 100mm, Diepte: 50,1mm
Gewicht	1,4 kg
Bedieningselement	
Beschermingsklasse	IP 56
Afmetingen frontpaneel	Breedte: 130mm, Hoogte: 70mm
Inbouwmaat	Breedte: 121mm, Hoogte: 61mm, Diepte: 100mm
Gewicht	0,5 kg
Omgevingstemperatuur	-25 °C ... 60 °C
Opslagtemperatuur	-40 °C ... 85 °C
Relatieve luchtvochtigheid	5% .. 95%
Touchscreen	
Diagonaal	7"
Resolutie	800x480px
Stroomvoorziening	24V
Afmetingen	Breedte: 222mm, Hoogte: 167mm
Resolutie	Breedte: 197mm, Hoogte: 141mm, Diepte: 45mm
Gewicht	0,85 kg
Omgevingstemperatuur	0 °C ... 60 °C (zonder ventilator)
Opslagtemperatuur	-20 °C ... 70 °C
Relatieve luchtvochtigheid	5% .. 95% (zonder condensatie)