

Guía rápida de referencia

Sensor PI de Altura

Utilidades

El sensor **PI de Altura** monitoriza la altura actual de la red, así como la velocidad a la que se produzca cualquier cambio en la misma. Todas las mediciones se relacionan con el fondo.

Operativa diaria

Una vez instalado y en uso, el sensor de Altura se activa de forma automática una vez el interruptor de agua se excita. Transcurrido el período de inicialización, la ecosonda comienza a trabajar y los resultados obtenidos sobre la profundidad se transmiten al barco. Cuando no esté utilizando los sensores, compruebe que los indicadores luminosos (D) no parpadean de vez en cuando ya que ello indicaría que el sensor permanece activo y que, por tanto, las baterías se están descargando. En estos casos lo mejor es limpiar el sensor con agua dulce a fin de eliminar los restos de sal y de suciedad.

Sí está operando con velocidad de actualización Rápida, deberá cargar los sensores, aproximadamente cada 35 horas. Usando las velocidades de actualización Normal o Lenta, la autonomía de las baterías oscila entre 60 y 250 horas respectivamente. La temperatura óptima para cargar los sensores está entre los +10 y los +25°C. **Este sensor sólo puede cargarse usando el Cargador PI.**

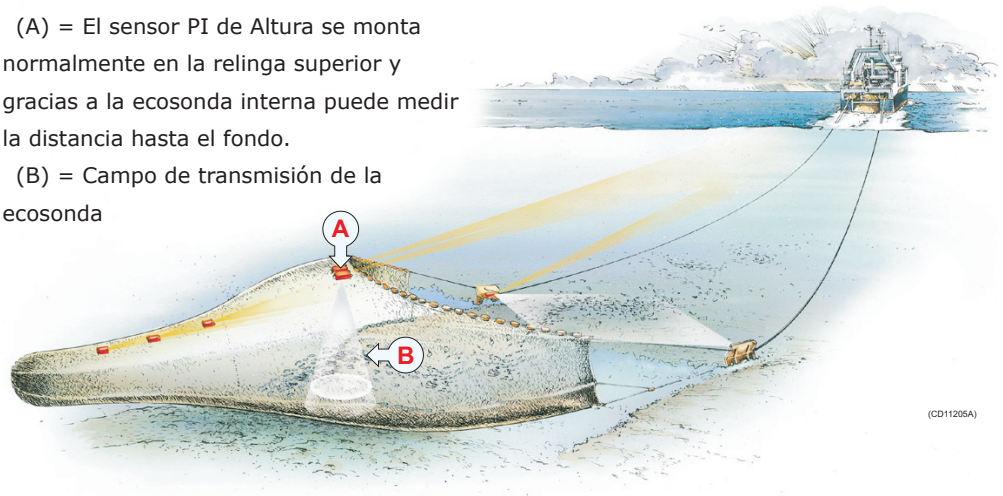
Nota: Recuerde que cargar los sensores a temperatura ambiente bajo cero puede generar gases explosivos. Simrad AS no asume ninguna responsabilidad derivada de un proceso de carga inadecuado o por un uso indebido de los cargadores, que no se ajuste a la correspondiente documentación.

Configuración del Sensor

Cuando se suministran, todos los sensores de Altura se entregan configurados en el Canal 14 y con una velocidad de actualización Rápida.

(A) = El sensor PI de Altura se monta normalmente en la relinga superior y gracias a la ecosonda interna puede medir la distancia hasta el fondo.

(B) = Campo de transmisión de la ecosonda



Partes básicas

(A) = Anilla de carga negativa /sujeción

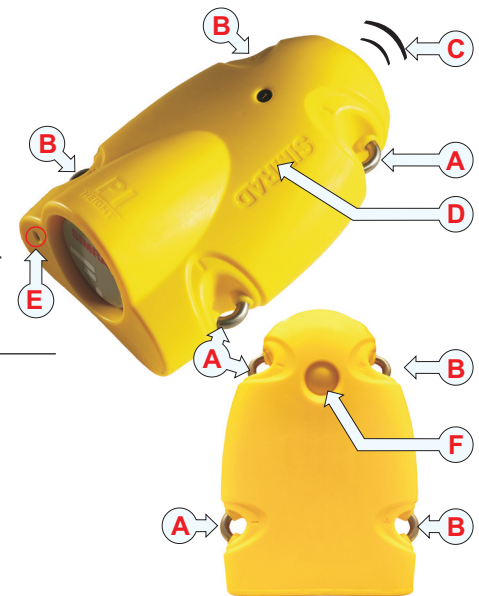
(B) = Anilla de carga positiva /sujeción

(C) = Enlace de comunicación

(D) = Situación del indicador de sensor

(E) = Interruptor contacto con el agua

(F) = Transductor de la ecosonda - deben estar encarado mirando hacia el fondo!



Nota: La configuración del sensor y la del sistema PI deben corresponderse, en caso contrario no podrá establecerse comunicación entre ambos.

Para cambiar la configuración del sensor (seleccionar canal), use la utilidad Configurador de PI.

La velocidad de actualización del sensor controla cada cuánto debe éste, leer e informar, sobre la altura. Disponemos de tres ajustes. Recuerde que cuanto más rápida es la velocidad de actualización, menor es la autonomía de las baterías.

Rápida (aproximadamente cada 5,5 segundo): Recomendada en casos de redes nuevas o cuando se han realizado modificaciones en los aparejos, así podemos monitorizar rápidamente cualquier cambio insospechado. En este modo de actualización la autonomía de las baterías es mínima.

Normal (aproximadamente 14 segundos):

Recomendada para aplicar con redes con comportamientos estables. Use este ajuste bajo condiciones normales de trabajo.

Lenta (aproximadamente cada 34 segundos): Recomendada para aplicar en situaciones permanentemente estables. El sistema resulta más sensible a las malas condiciones de comunicación a causa de la baja velocidad de actualización. En este modo es en el que la autonomía de las baterías es máxima.



Configuración del sistema

Configuración del sensor: El sensor debe configurarse asignándole un único número de sensor. Seleccione la velocidad de actualización y el número de canal de acuerdo con la configuración del sensor. Anote dicha configuración para posteriores aplicaciones.

Estatus y Receptor: El filtro de interferencias debe ajustarse a ON. Si tiene problemas de ruido generados por otros equipos hidroacústicos, regule el nivel a 9. Recuerde que si el filtro está habilitado, esto influenciará al espectro de señal de la Pantalla de Estatus.

Filtro de Sensor: Ajuste este filtro a Ligero. Si experimenta excesivos ruidos regúlelo a Intenso. Si lo ajustamos a Off obtendremos datos sin procesar pero a una rápida velocidad.

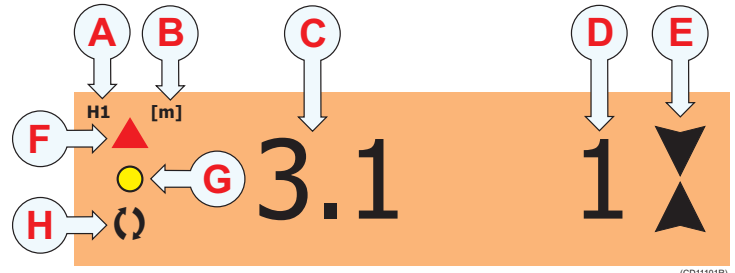
Presentación numérica

En la pantalla del PI visualizamos la distancia hasta el fondo en la pantalla numérica. Si la altura está aumentando o disminuyendo queda indicado mediante dos flechas y la variación en metros por segundo. Cuando las lecturas son estables, los dígitos se observan en color negro. Si los valores tienen únicamente carácter estimativo, los dígitos se visualizan en gris, y si se ha producido pérdida de contacto, observamos la serie *.* * en gris.

(A) = Sensor configurado como sensor número 1.

(B) = Altura medida en metros

(C) = Distancia actual entre el sensor y el fondo



(D) = La distancia está disminuyendo a razón de 1 metro por minuto.

(E) = Las flechas apuntando hacia "fuera" indican que la altura está aumentando. Las flechas apuntando hacia "dentro" indican que la altura está disminuyendo.

(F) = Alarma gráfica

(G) = Indicador que se ilumina cada vez que es interrogado el sensor

(H) = Símbolo de Interferencias

Montaje

Localización: Sitúe este sensor en el punto en el que quiera monitorizar la altura. Normalmente es en la parte de popa de la relinga superior, en el centro de la red.

Asegúrese de que monta el sensor con la cara posterior (D) y el transductor de la ecosonda (E) apuntando hacia el fondo! El logotipo de SIMRAD grabado en el sensor (C) debe apuntar hacia la superficie del agua!

Montaje: Asegure las dos anillas de sujeción de proa (A) usando dos mosquetones y maroma. Luego asegure las dos anillas de popa (B) mediante mosquetones y tirantes de goma. Este montaje hace que al sensor quede fijado en un soporte por los cuatro lados.

A fin de asegurar el sensor en su lugar, recomendamos que confeccione una pequeña bolsa de mallas y la anude a la red cerca del centro de la relinga superior. Luego inserte el sensor dentro de la bolsa. El sensor debe quedar convenientemente asegurado a fin de prevenir desplazamientos laterales o giros durante su uso.

Figura:

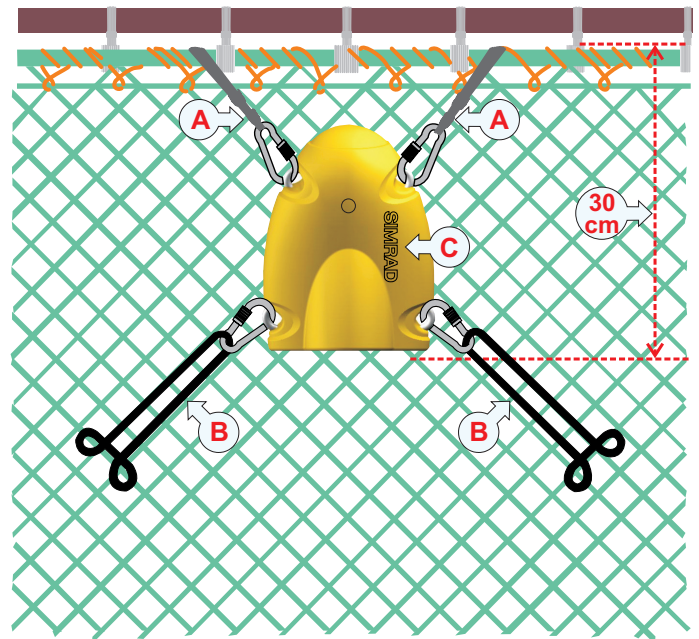
(A) = Maroma y mosquetones

(B) = Tirantes de goma y mosquetones

(C) = El logotipo SIMRAD grabado en el sensor debe apuntar hacia arriba!

(D) = Cara posterior del sensor

(E) = El transductor de la ecosonda debe apuntar mirando hacia el fondo!



(CD11205B)

