

TrackPilot



Table des matières

Mises à jour et révisions	3
Introduction.....	4
Conditions	6
Tresco TrackPilot disclaimer	7
Assistance	8
Spécifications du produit	9
Caractéristiques	9
Normes, réglementations et homologations	10
Navigation avec TrackPilot - Utilisation de Tracks	11
Général	11
SmartTracks par Tresco Plan Voyage	11
Suivi du navire ('Vesseltrain')	12
Ouvrir une track déjà naviguée	12
Itinéraire par des points de cheminement.....	13
Tracer l'itinéraire par points de cheminement	13
Activation et désactivation de TrackPilot	14
Pilote automatique de Alphanet	14
Pilote automatique de Radio Zeeland	15
Désactiver TrackPilot.....	16
État de TrackPilot.....	17
Tableau de bord	17
Niveau d'eau très bas.....	17
Niveau d'eau bas	17
Niveau d'eau moyen.....	17
Niveau d'eau haut	17
Niveau d'eau très haut	17
Couleurs de la ligne TTP sur la carte	18
Indicateur de distance du Track	20
Ajuster la Track active	21
Alarmes.....	22
Alarme de Surveillance	22
Alarme Collision potentielle.....	22
Alarme de fin de Track	23
Mises à jour logicielles.....	24
Abonnement 'Tresco Support'	24
Service de mise à jour en ligne de Tresco.....	25
Mises à jour automatiques	25
Mises à jour de Manuele.....	26
Écran tactile TTP.....	27
Déplacement de la Track en parallèle	27
Choisissez un profil de navigation.....	28
Définir profil du niveau d'eau	28
Définir le flux.....	29
Zoom avant et arrière	29
Atténuation / Nettoyage de l'écran tactile	30
Atténuation l'écran principal du Tresco Navigis.....	30
Alarmes.....	31
Alarmes et Notifications.....	32
En veille (TrackPilot non actif)	32
Indications (Notification sans impact sur la sécurité et TrackPilot)	32
● Avertissements (une vérification peut être requise)	32
● Alarmes (prenez le contrôle manuel de la navigation !)	33
Certificats	34

Mises à jour et révisions

Version	Date	Auteur	Approuvé	Ajustements
1.0	02/06/2021	Ken Hendrickx		Premier jet
2.0	17/08/2022	Ken Hendrickx		Mettre à jour
3.0	22/08/2022	Ken Hendrickx		Mettre à jour
4.0	12/07/2023	Ken Hendrickx		Mettre à jour
5.0	21/09/2023	Marcel Valkenburg		Support d'eau TST + écran tactile
6.0	15/04/2024	Marcel Valkenburg		Vue d'ensemble de l'alarme
7.0	08/09/2025	Kris Marysael		Lay-out et copy

Introduction

Bienvenue à bord et merci de la confiance que vous faites à **Tresco Engineering**.

Avec **TrackPilot (TTP)** et **SmartTracks (TST)**, vous choisissez plus de tranquillité, de précision et de confort pendant la navigation. TrackPilot est conçu comme un assistant intelligent : un second compagnon qui vous aide à garder le cap, pendant que vous vous concentrez sur ce qui compte vraiment.

À propos des manuels

Deux manuels sont fournis :

1. **Guide d'installation** - destiné à l'installateur
2. **Ce manuel d'utilisation** - Pour à bord

Ce guide se concentre sur l'utilisation de TrackPilot dans la pratique.

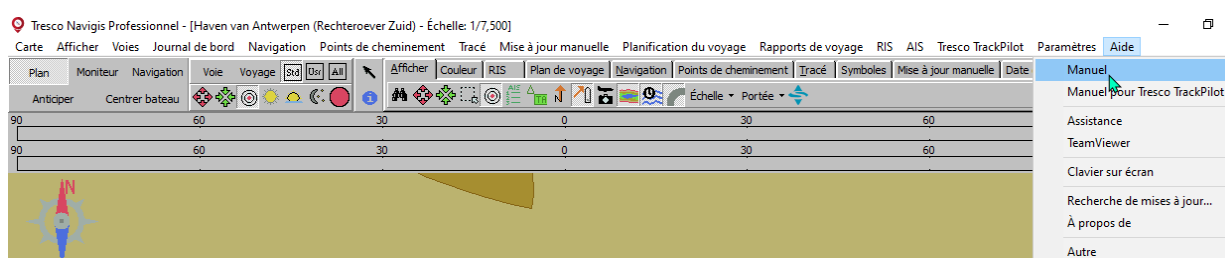
Important :

Veuillez lire entièrement ce guide avant de commencer à utiliser votre TrackPilot.

Vous n'avez pas besoin de tout mémoriser en même temps, mais il est utile de savoir où vous pouvez trouver quelque chose.

Utilisez-vous également **Tresco Navigis** ?

Dans ce cas, vous trouverez le manuel séparé pour les fonctions en « mode information » > « Manuel d'installation et d'utilisation de Tresco Navigis River » dans le menu « Aide ».



⚠ Important – installation uniquement par des installateurs certifiés

TrackPilot ne doit être installé et configuré que par des installateurs agréés par Tresco.

Les instructions techniques d'installation se trouvent dans le **manuel d'installation séparé**.

Glossaire et termes courants

AIS	Automatic Identification System
Entreprises agréées	Entreprises agréées par Tresco
Entreprises spécialisées agréées	Entreprises spécialisées agréées
CCR or CCNR	Central Commission for Navigation on the Rhine
COG	Course Over Ground
DGPS	Differential Global Positioning System
DVI	Digital Visual Interface
ECDIS	Electronic Chart Display and Information System
ECS	Electronic Chart System
EGNOS	European Geostationary Navigation Overlay Service (for GPS)
ENC	Electronic Navigational Chart
GPS	Global Positioning System
IALA	International Association of Lighthouse Authorities
IEC	International Electrotechnical Commission
IENC	Inland Electronic Navigational Chart
Mode d'Information	ECS sans Radar Overlay
Inland ECDIS	Inland Electronic Chart Display and Information System
Mode Navigation	Type Approved Inland ECDIS avec Radar Overlay
NMEA	National Marine Electronics Association
PC	Personal Computer
PSU	Power Supply Unit
ROT	Rate Of Turn (in degrees per minute)
RTCM	Radio Technical Commission for Maritime Services
RX	Receive or Receiver
SENC	System ENC, or, manufacturer encrypted chart
SHM	"Ship's Heading Marker" or "Bearing Zero" pulse
SOG	Speed Over Ground
TRESCO or Tresco	Tresco Engineering bv, Anvers
TTP	Tresco TrackPilot
TST	Tresco SmartTracks
TX	Transmit or Transmitter
UTC	Universal Time Co-ordinated, or, Greenwich Mean Time (GMT)
VGA	Video Graphics Array
WAAS	Wide Area Augmentation System (for GPS)

Conditions

Utilisation avec un 'bon pilotage'

TrackPilot est une aide à la navigation - et ne remplace pas votre expérience à la barre.

Le système vous soutient, mais **vous restez toujours responsable du parcours et de la sécurité.**

Vérifiez régulièrement que votre installation fonctionne correctement et que votre pilote est correctement réglée.

TrackPilot suit votre parcours par une Track ou un itinéraire de **Tresco Navigis**, mais ne peut pas corriger un pilote défectueux.

Responsabilité et qualité des données

L'utilisation de TrackPilot se fait à vos risques et périls.

Tresco Engineering ne peut être tenu responsable des dommages ou blessures causés par l'utilisation ou l'installation du système.

Gardez à l'esprit que l'AIS, le GPS et les données de cap dépendent d'autres utilisateurs et systèmes. Ces informations ne sont donc pas toujours complètes ou correctes.

Vérifiez toujours votre position avec plusieurs sources. Les données GPS peuvent contenir des erreurs.

Important

Continuez à surveiller activement un parcours sûr vous-même.

Utilisez toutes les ressources disponibles pour éviter les collisions et les incidents - TrackPilot est un outil, pas un pilote automatique qui prend tout en charge.

Tresco TrackPilot disclaimer

Cette clause de non-responsabilité doit toujours être signée par le propriétaire ou l'utilisateur avant la mise en service du Tresco TrackPilot (TTP).

1. TRESKO TRACK PILOT - en abrégé TTP - est une extension de TRESKO NAVIGIS et ne peut être utilisé seul ou en conjonction avec un système autre qu'une version officielle et à jour de TRESKO NAVIGIS. Les données de TTP ne peuvent être copiées ou utilisées d'une autre manière. TRESKO ENGINEERING bv, ci-après TRESKO, n'est pas responsable de l'utilisation abusive ou incorrecte de TTP.
2. Les données de TTP ont été collectées par TRESKO au mieux de ses capacités sur la base des itinéraires de navigation suivis par d'autres utilisateurs. TRESKO mettra régulièrement à jour ces données et les mettra à la disposition du client. Malgré ce soin, il est possible que le contenu soit incomplet et/ou incorrect. Les dates sont fournies sans garantie ni prétention à l'exactitude et peuvent être modifiées à tout moment sans préavis par TRESKO.
3. Le TTP n'est qu'une aide à la navigation. Le client, ses membres d'équipage et/ou les autres membres de l'équipage du navire et l'utilisateur de celui-ci restent à tout moment responsables de la navigation, de la direction du navire, de l'itinéraire de navigation choisi, du respect de la réglementation et des douanes, du suivi des instructions et des directives des autorités compétentes, y compris la signalisation locale et les messages d'expédition, rien n'est exclu. TRESKO n'assume en aucun cas l'autorité du navire.
4. Le client reconnaît avoir été informé par TRESKO de la finalité du TTP, du mode d'utilisation et des limites du système. TRESKO ne peut en aucun cas être tenu responsable des dommages résultant de l'utilisation et de l'interprétation des données de TTP.
5. Dans tous les cas, la responsabilité de TRESKO est limitée au montant de la valeur de l'abonnement. Le client indemnise TRESKO contre toutes les réclamations des préposés par le client, ses membres d'équipage et/ou d'autres utilisateurs du navire et de TTP, ainsi que contre les réclamations de tiers.
6. Les conditions générales de TRESKO, connues du signataire, restent pleinement applicables. En cas de conflit entre la présente clause de non-responsabilité et les conditions générales, cette clause de non-responsabilité prévaudra.

Assistance

Besoin d'aide ?

Vous avez une question ou quelque chose ne fonctionne pas comme prévu ? Veuillez contacter votre **revendeur** ou le **magasin ou l'installateur** où vous avez acheté le produit.

N'est-ce pas possible ou avez-vous besoin d'aide immédiate ?

Nous sommes également là pour vous chez Tresco – tous les **jours ouvrables entre 8h00 – 12.h00 et 12h30 - 17h00** :

 **Tel : +32 3 231 07 31**

 **support@tresco.eu**

Spécifications du produit

Caractéristiques

GÉNÉRALITÉS

**Certifié Tresco
Ordinateur TTP:**

Un PC homologué fournis par Tresco ou une société autorisée.

Moniteur:

L'installation du moniteur DOIT être installée dans le champ de vision du navigateur.

Résolution:

Minimal **1024 x 1280 pixels**

Ruisseau:

Utilise le bloc d'alimentation hôte du PC. Respecter la connexion à la terre (doit respecter **CEI 60533** ou supérieur).

INTERFACES ET CONNEXIONS

Interfaces électriques:

NMEA-0183 pour la communication avec AIS, GPS (boussole) et taux de giration.

Connecteurs:

Port LAN pour la communication avec RZ-Pilot.
(pas d'adaptateur !)
Port USB pour la connexion à l'interface TTP pour EBF Pilot.
Connecteur DB-15 VGA, DVI, port DP ou connecteur HDMI.
Série DB-9 de connecteur USB-to-Serial pour NMEA.

EXACTITUDE

Précision de la position:

Égale à la précision de la boussole GPS.

Précision radiale:

Égale à la précision de la boussole GPS, $\pm 0,1^\circ$

**Kompas veiligheids-
distance:**

>1,5 million

COMPATIBILITÉ AVEC LES PILOTES

Pilote EBF

Boîte de jonction : **EBF02A**
Type: **MF, AlphaTrio, BasicTriple**

Pilote RadioHolland:

Boîte de jonction / Boîte de processeur : **Réf. P503-MK2**
Combiné pilote / Instrument de vision : **Sigma-500, Titan-500, Thor-500, Thor, Thor-XL**
Lever : **Sigma-550, Titan-550, Falcon-550**
Lever externe (siège) : **Sigma-650, Titan-650**

Normes, réglementations et homologations

À l'heure actuelle, il n'existe pas de règles ou de certifications officielles pour les systèmes TrackPilot. Tresco soutient activement le développement de ces normes et participe au groupe de travail qui élabore des lignes directrices en la matière.

Entre-temps, nous prenons nous-mêmes l'initiative en termes de sécurité et de fiabilité :

Inspection indépendante

Les pièces suivantes ont été testées et approuvées par un organisme de contrôle externe :

- **PC TTP certifié Tresco**
- **Boîtier d'interface EBF de Tresco**

Alarme de protection de direction incluse

TrackPilot est équipé de série d'une **alarme**. Vous pouvez régler cette durée entre **1 et 20 minutes**.

Si aucune activité de la souris n'est détectée pendant la durée sélectionnée, une alarme se déclenche automatiquement.

Priorité à la sécurité à bord

TrackPilot est conçu pour le soutenir, jamais pour le remplacer.

Donc:

- Le **pilote a toujours la priorité** sur le TTP.
- En cas de défaillance du PC de navigation, le système repasse automatiquement en mode manuel.
- Vous êtes toujours alerté par des alarmes visuelles et/ou sonores.

La sécurité est intégrée, mais vous restez un capitaine.

Navigation avec TrackPilot - Utilisation de Tracks

Général

TrackPilot utilise ce que l'on appelle *des chenilles* pour diriger automatiquement votre navire.

Il existe **quatre façons** d'ouvrir, de créer ou d'activer un titre :

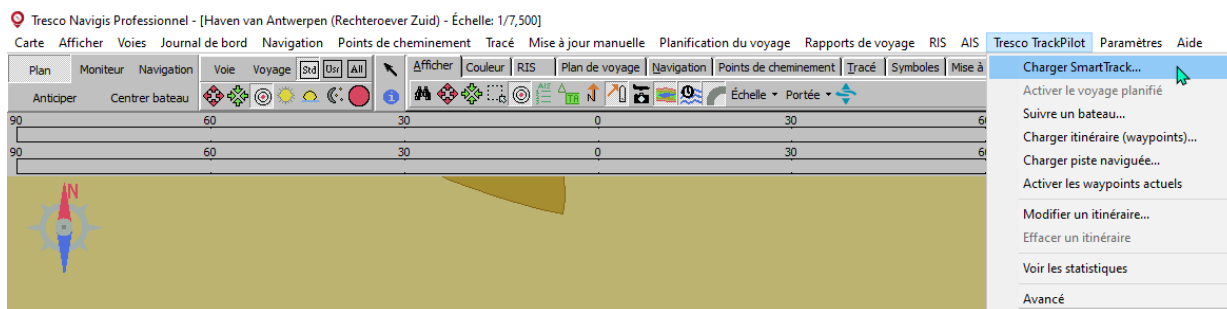
1. **Charger SmartTracks** par *Tresco Plan Voyage / SmartTrack...*
2. **Suivi des navires** (fonction Vesseltrain)
3. **Ouvrir une Track déjà naviguée**
4. **Track par des points de cheminement**

SmartTracks par Tresco Plan Voyage

Vous n'avez pas votre propre itinéraire ou Track ? Pas de problème : **SmartTracks** calcule automatiquement une ligne de navigation sûre et optimale, en tenant compte de la direction (montée ou descente) et du niveau de l'eau.

Voici comment cela fonctionne :

- Ouvrir par : **Tresco TrackPilot** → **Charger SmartTrack...**
Ou **Planification du Voyage** → **Planifier un voyage**
- Choisissez **le départ et la destination**, puis **acceptez**
- SmartTrack apparaît automatiquement sur la carte

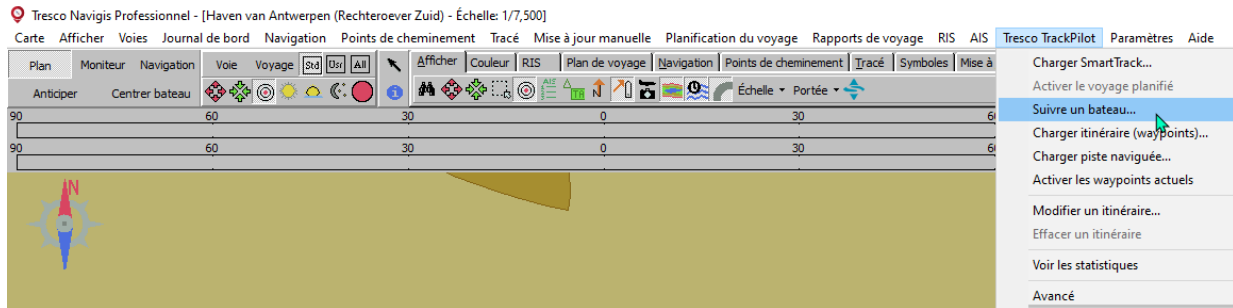


Dans la mesure du possible, la possibilité de sélectionner une autre Track en combinaison avec le niveau d'eau apparaîtra également sur le tableau de bord. (Voir page 16)

Les SmartTracks sont générés sur la base de données de navigation anonymes provenant d'autres navires.

*Les cadenas sont délibérément exclus - pour empêcher l'entrée d'un cadenas sur TrackPilot, les SmartTracks y sont interrompus. Vous recevrez des **avertissements visuels et sonores bien à l'avance**.*

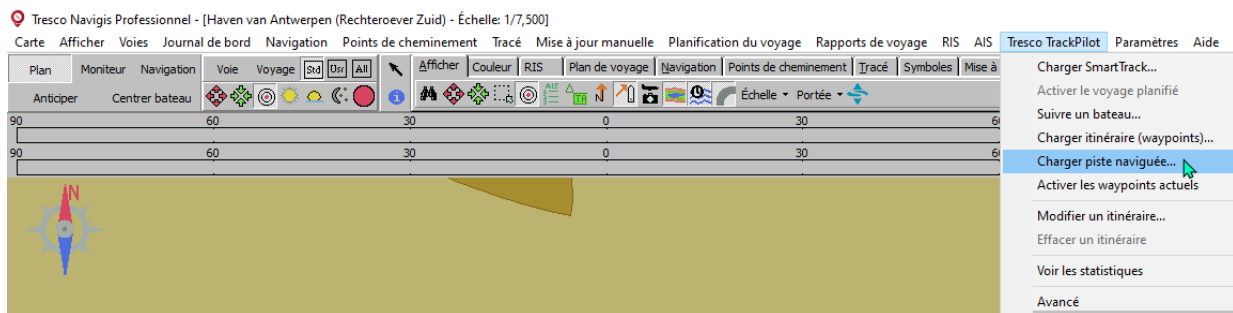
Suivi du navire ('Vesseltrain')



- Allez à **Tresco TrackPilot** → '**Suivre in bateau...**'
- Sélectionnez le navire souhaité dans la liste AIS

Ouvrir une track déjà naviguée

Vous pouvez utiliser une 'track' du passé qui a déjà été parcourue comme route de navigation.

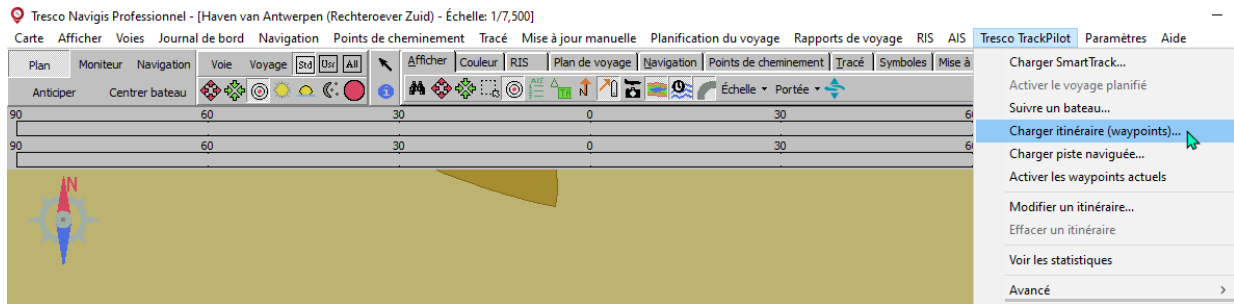


- Vers **Tresco TrackPilot** → **Charger Track naviguée...**
- Choisissez la Track que vous voulez dans la liste
- (Facultatif) Personnaliser ce morceau
- Confirmer : **Suivi en cours d'utilisation** → **OUI**

Enregistrer une Track :

Pour enregistrer une nouvelle Track, veuillez vous référer au manuel standard de **Tresco Navigis**.

Itinéraire par des points de cheminement

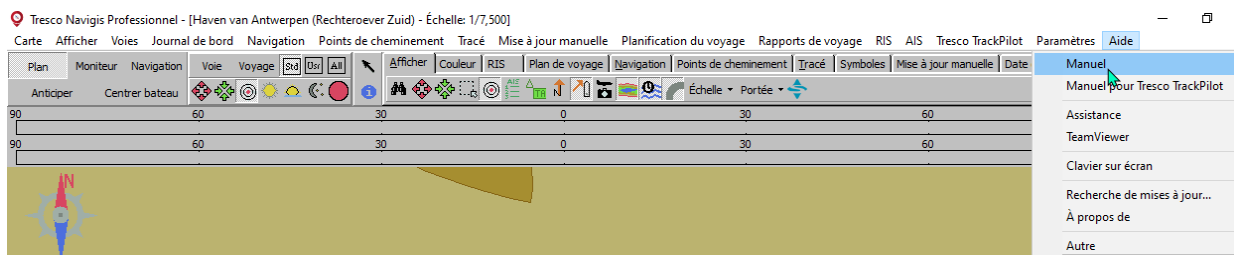


Voulez-vous naviguer sur un itinéraire précédemment saisi avec des points de cheminement ?

- dans **Tresco TrackPilot** → **Charger itinéraire (waypoints)...**
- L'itinéraire est automatiquement converti en voie navigable (plus de points de cheminement séparés)

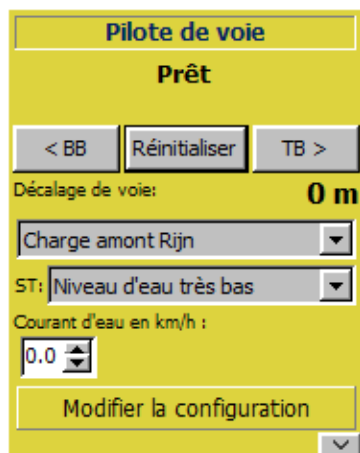
Tracer l'itinéraire par points de cheminement

Pour tracer un itinéraire par des waypoints, veuillez vous référer au manuel standard de **Tresco Navigis**.



Activation et désactivation de TrackPilot

Dès qu'une Track a été chargée et que le tableau de bord à droite de Tresco Navigis passe au jaune (**statut : « Prêt »**), vous pouvez activer le TrackPilot.



Pilote automatique de Alphasatron

Pour activer TTP :

- Placez le levier au milieu
- Appuyez 1x sur le bouton COMPASS

Utilisez-vous un **BasicTriple** ?

⇒ Appuyez ensuite sur le bouton AUX

Le tableau de bord devient **vert : actif**

Pour désactiver TTP :

- Appuyez sur le bouton ROAD ou AUTO

Ou prendre en charge le levier:

- ⇒ Vous obtenez un contrôle immédiat, **mais l'alarme pilote se déclenche.**
- ⇒ Appuyez ensuite sur **OFF** ou **AUTO** pour arrêter l'alarme



Pilote automatique de Radio Zeeland

Pour activer TTP :

- Placez le levier au milieu
- Appuyez sur le bouton rouge du pilote
- Le tableau de bord devient **vert : actif**



TTP désactivé :

- Appuyez sur le **bouton dépendant** de la route ou **en mode pilote**



- **Ou** prendre le relais du levier de commande
 - ⇒ Le pilote repasse automatiquement en fonction de la route
 - ⇒ Une **alarme sonore** s'ensuit – elle ne s'arrête qu'après confirmation par ce bouton du pilote



Désactiver TrackPilot

Arrêt manuel (toujours possible)

Vous pouvez désactiver le TrackPilot à tout moment en :

- Pressage **ROUTE** ou **VOITURE**
- Ou retirez le **levier du point** zéro

 Remarque : cela active une alarme sonore

État de TrackPilot

Tableau de bord

Le **TrackPilot** ne peut être activé que si toutes les conditions sont remplies :

- Le **levier** doit être correctement positionné
- Un **Tresco Track** valide doit être chargé

Si ce n'est pas le cas, vous recevrez une notification sur le tableau de **bord TTP** .

L'état y est toujours affiché visuellement, de sorte que vous pouvez voir en un coup d'œil si TrackPilot est prêt à démarrer.

Vous ne voyez pas d'état jaune ou vert ? Vérifiez ensuite les paramètres de votre pilote et de votre Track.

Pilote de voie Tracking	Pilote de voie Prêt	Pilote de voie Trop loin	Pilote de voie Connexion perdue
Tresco TrackPilot est actif !	Tresco TrackPilot Prêt à s'allumer !	Tresco TrackPilot ne peut pas encore s'allumer !	Tresco TrackPilot Pas d'alarme de données !

Profil du niveau de l'eau

Avant (ou pendant) de naviguer avec TrackPilot, vous pouvez choisir le **profil smarttrack** que vous souhaitez utiliser, allant de « marée très basse » à « marée très haute ».

Pilote de voie Tracking	Pilote de voie Tracking	Pilote de voie Tracking	Pilote de voie Tracking	Pilote de voie Tracking
Niveau d'eau très bas	Niveau d'eau bas	Niveau d'eau moyen	Niveau d'eau haut	Niveau d'eau très haut

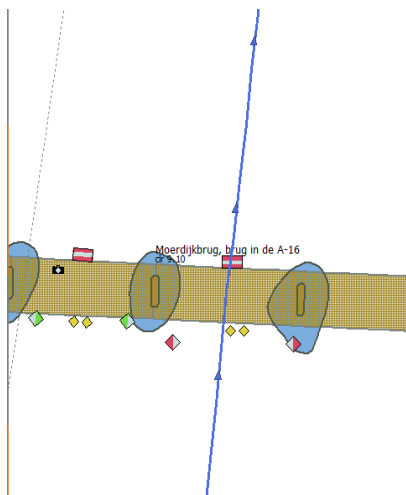
Couleurs de la ligne TTP sur la carte

Dès que **TrackPilot est actif**, vous le verrez également sur la carte de navigation. La couleur et la forme de la ligne indiquent toujours l'état :

1. SmartTrack (préparation)

Si vous prévoyez un itinéraire mais que le navire n'est pas encore à proximité (ou qu'une Track privée a été chargée), vous verrez :

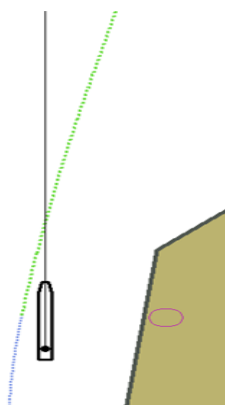
Une **ligne bleue** avec de petites flèches → cela indique la direction du SmartTrack



2. Track prête à l'emploi

Lorsque le navire est **proche de la Track** et que le voyage est planifié :

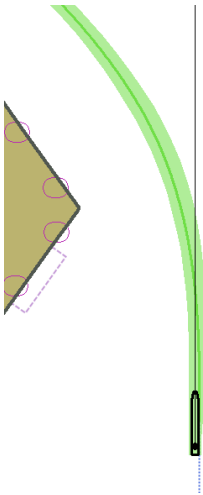
- La Track est **automatiquement chargée** dans TrackPilot
- Vous voyez :
 - Ligne pointillée bleue** = l'ensemble de l'itinéraire
 - Ligne pointillée verte** = la partie devant le navire (itinéraire actif)



3. TrackPilot actif

Une fois TrackPilot activé :

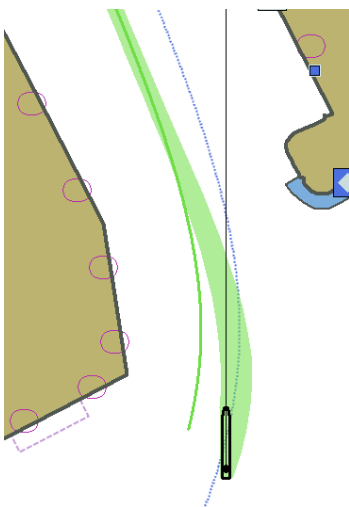
- La **ligne pointillée verte** devient une **ligne continue**
- Une zone verte transparente **apparaît autour de la ligne**
 - ↳ Cela montre la zone de navigation prévue, adaptée aux dimensions du navire



4. Correction manuelle

Faites-vous glisser la Track manuellement ? Ensuite, vous obtenez :

- **Ligne pointillée bleue** = la Track d'origine (ancienne)
- **Zone verte** = comment TrackPilot prévoit d'atteindre la nouvelle ligne



Indicateur de distance du Track

Une fois que **TrackPilot est actif**, le télémètre de suivi **apparaîtra automatiquement** à l'écran.

(Bien sûr, il s'agit d'une personnalisation pour les clients disposant d'un écran tactile TTP.)

Cet indicateur de distance affiche en un coup d'œil la position de votre navire par rapport du Track.

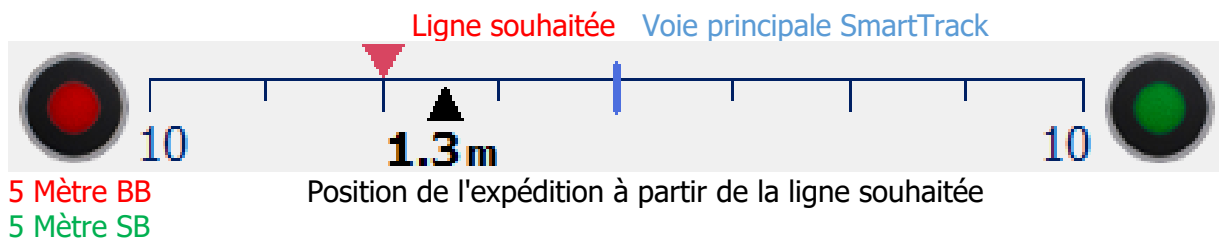
Que montre le télémètre ?

- Distance de la voie principale SmartTrack
- Distance à la ligne souhaitée (en suivi parallèle)
- Déviation de votre navire par rapport à la ligne de route définie

Opération : Réglage des lignes parallèles

Vous pouvez facilement régler la ligne souhaitée **à l'aide des boutons situés au bas du compteur** :

- **Bouton rouge** → déplacer la Track parallèle de 5 mètres vers bâbord
- **Bouton vert** → déplacer la Track parallèle de 5 mètres vers tribord

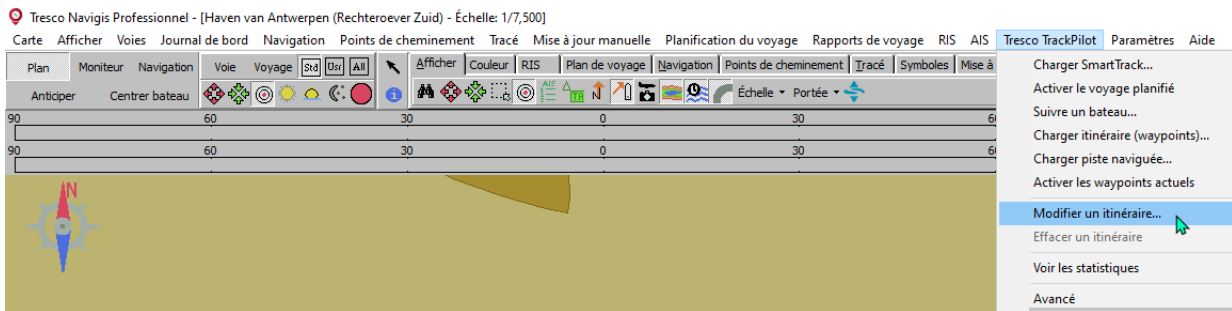


Ajuster la Track active

Que vous naviguiez avec une **SmartTrack**, **votre propre route** ou un **itinéraire de waypoint** :

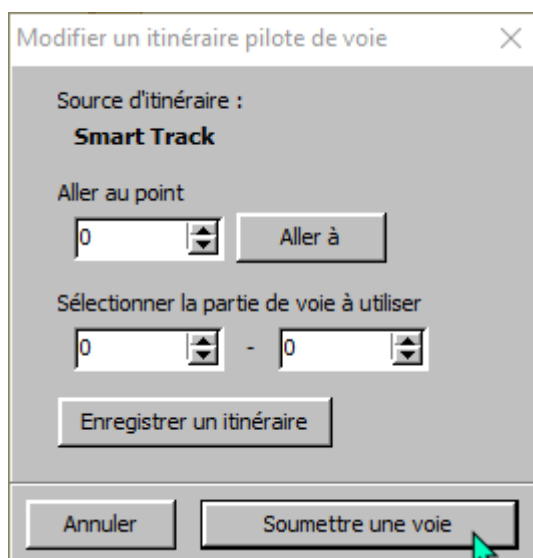
une trace active dans **TrackPilot** peut être ajustée à tout moment, même pendant la navigation.

Dès qu'une trace est active, un **itinéraire avec des waypoints** est automatiquement créé. Vous pouvez facilement les modifier.



Pour modifier une Track active :

1. Aller à **Tresco TrackPilot** → **Modifier un itinéraire...**
2. Cliquez sur l' **icône**  **en haut du menu**
3. **Faites glisser le point de cheminement souhaité** vers une nouvelle position
4. Supprimer un waypoint ?
↳ Cliquez dessus une fois et appuyez sur **DEL** sur votre clavier
5. Prêt? Choisissez « **Soumettre une voie** » pour activer l'itinéraire personnalisé



Vous gardez **le contrôle total** , même **pendant une course à pied**.

Alarmes

Il n'existe actuellement aucune réglementation officielle pour la navigation TrackPilot.

C'est pourquoi Tresco a intégré une série de protocoles de sécurité et d'alarmes pour augmenter la fiabilité du système.

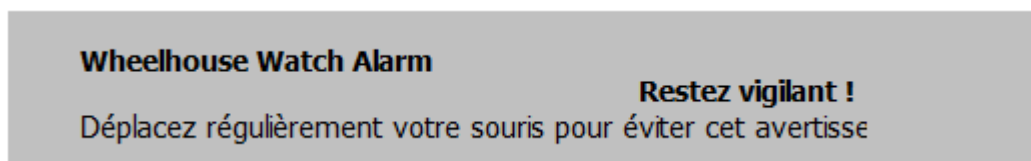
Alarme de Surveillance

L '**alarme de surveillance vérifie** s'il y a encore un fonctionnement actif dans la timonerie (par exemple pour éviter de dormir).

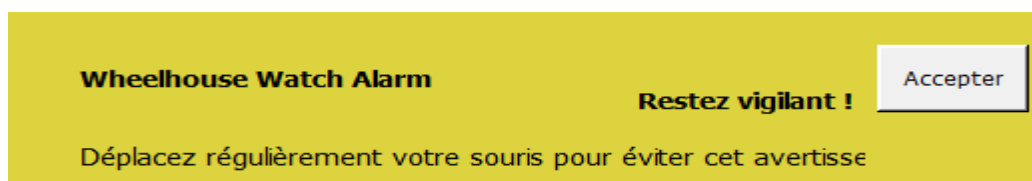
L'alarme se déclenche si **aucun mouvement de la souris n'** a été détecté dans Tresco Navigis pendant une période de temps définie. Cette période est modulable entre **1 et 20 minutes**

Action:

1. Tout d'abord, un avertissement apparaîtra **en haut de l'écran**
↳ Déplacez la souris pour annuler cela

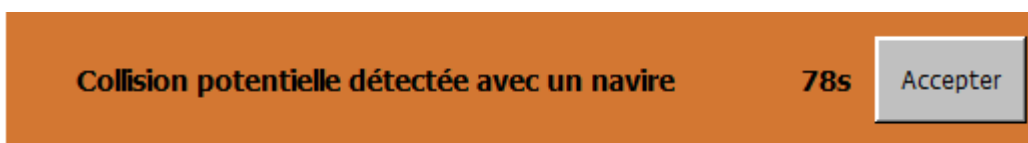


2. Y aura-t-il plus d'inactivité ?
↳ Puis une **alarme sonore retentit**
↳ La notification **clignotera**,
Vous devez **le confirmer** pour désactiver l'alarme



Alarme Collision potentielle

L'avertissement suivant s'affiche à l'écran lorsqu'une collision potentielle avec un autre navire, un objet ou un ouvrage d'art est prévue :



Alarme de fin de Track

Le navire approche-t-il de la **fin de la trajectoire active** ? Que:

Vous recevez une **alarme sonore** et **un message clair apparaît en haut** expliquant la situation.



Mises à jour logicielles

Un abonnement actif au support Tresco **est nécessaire pour utiliser TrackPilot**. Cela vous donne accès à des mises à jour, à des fonctionnalités supplémentaires et à de l'aide lorsque vous en avez besoin.

Abonnement 'Tresco Support'

Qu'est-ce qui est inclus ?

Mises à jour:

- Logiciel avec de nouvelles fonctionnalités
- Cartes et informations sur les voies navigables
- Renouvellement automatique des SmartTracks

Caractéristiques supplémentaires :

- **Les postes d'amarrage, les écluses et l'état des ponts** peuvent être consultés en ligne
- **Vue 3D**
- **Imagerie aérienne Bing** en arrière-plan

TrescoConnect (lorsqu'il est connecté à Internet) :

- Télécharger les niveaux d'eau
- Avis BAZ (Avis aux navigateurs)

Assistance de Tresco

- **Assistance téléphonique**
- **Assistance en ligne pendant les heures de bureau** par **TeamViewer**
↳ Nécessaire : Connexion Internet sur le PC de navigation

Fréquence de mise à jour

- **DVD-updates** : avril / août / décembre
ou
- **Mises à jour en ligne** : environ une fois par semaine !

Restez connecté – vous restez à jour.

Service de mise à jour en ligne de Tresco

Tresco Navigis vérifie automatiquement les *mises à jour logicielles de RadarLink* en mode information.

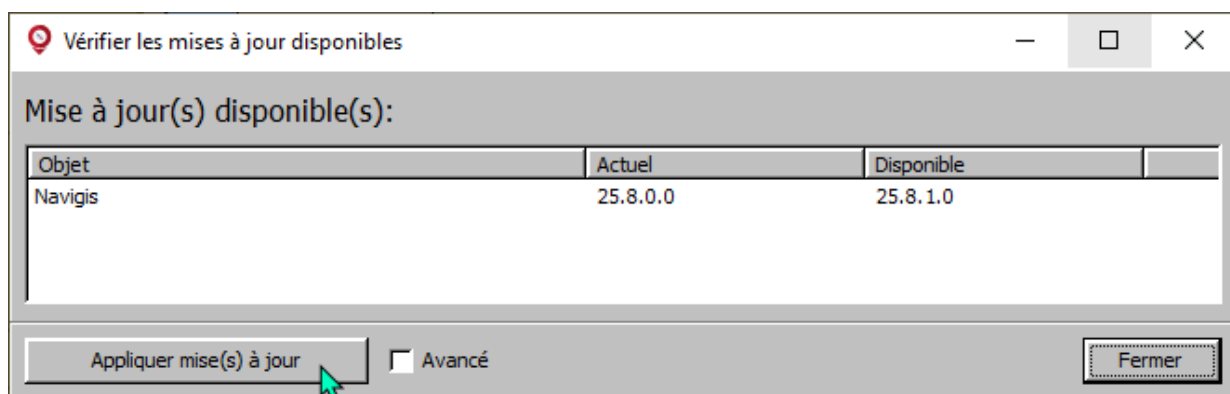
Les mises à jour peuvent être effectuées automatiquement ou manuellement.

Mises à jour automatiques

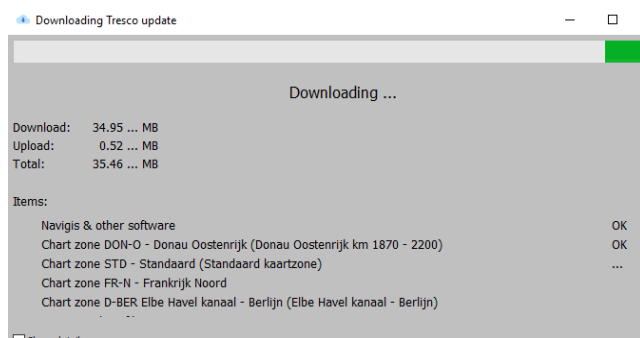
1. Tresco Navigis vérifie les mises à jour disponibles 1× par jour
↳ Lorsqu'une mise à jour est disponible, un symbole apparaît **dans le coin inférieur droit** de votre écran Navigis.



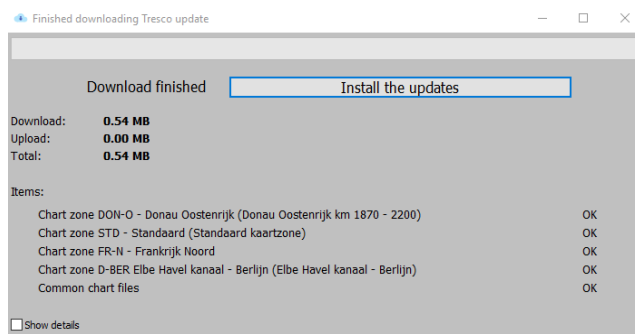
2. Cliquez sur l'icône de **mise à jour**
↳ La fenêtre de mise à jour s'ouvre



3. Cliquez sur « **Appliquer la ou les mises à jour** » pour télécharger



4. Une fois le téléchargement terminé, cliquez sur « **Install the updates** »

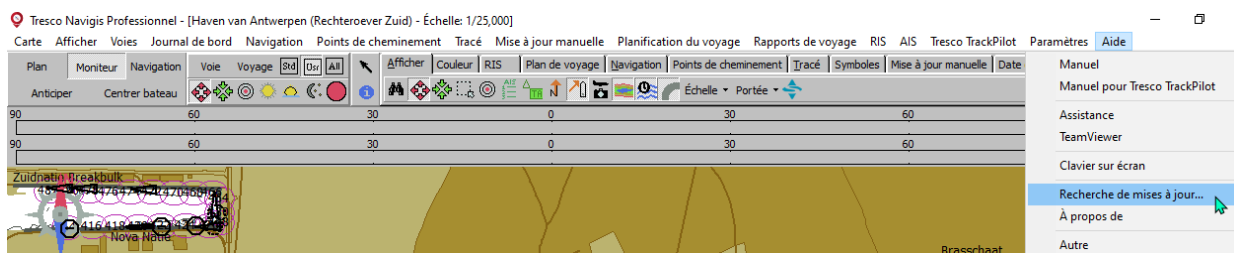


5. Tresco Navigis installe les mises à jour et **redémarre automatiquement**

Mises à jour de Manuele

Vous préférez vérifier par vous-même ? Cela peut se faire via :

- **Aide → Rechercher les mises à jour**



La procédure suivante est identique à l'itinéraire automatique ci-dessus.

Écran tactile TTP

Le **Tresco TrackPilot** peut être entièrement commandé par logiciel. Vous voulez encore plus de facilité d'utilisation ? Ensuite, vous pouvez étendre le système avec l' **écran tactile TTP de 7 pouces**.

L'intégration est essentielle - cet écran vous permet de contrôler non seulement TrackPilot, mais aussi certaines fonctions de base **de Tresco Navigis**, telles que le mode jour/nuit ou le zoom.



Déplacement de la Track en parallèle

- Appuyez sur la **flèche unique** pour déplacer la Track de **5 mètres** (SB ou BB)
- Appuyez sur la **double flèche** pendant **10 mètres**

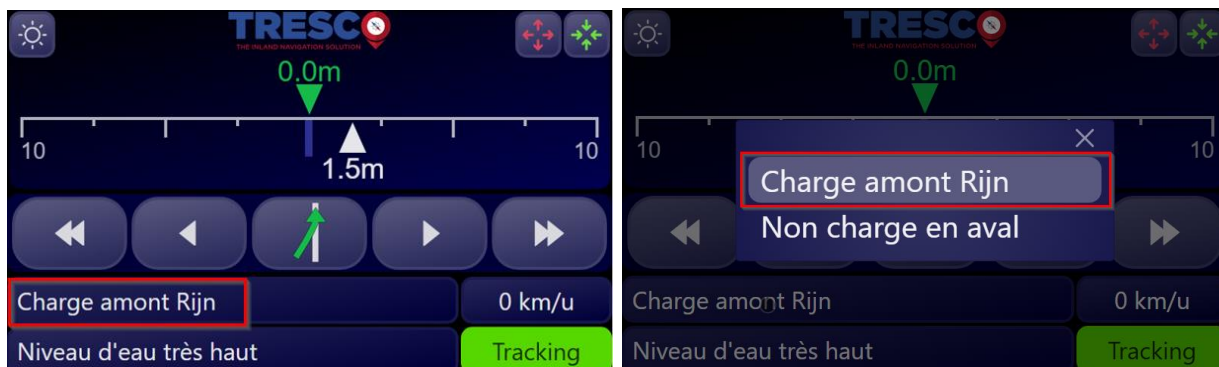
Utile en courant ou pour affiner les lignes de cours.



Choisissez un profil de navigation

Appuyez en **bas à gauche de l'écran** pour sélectionner un profil de navigation

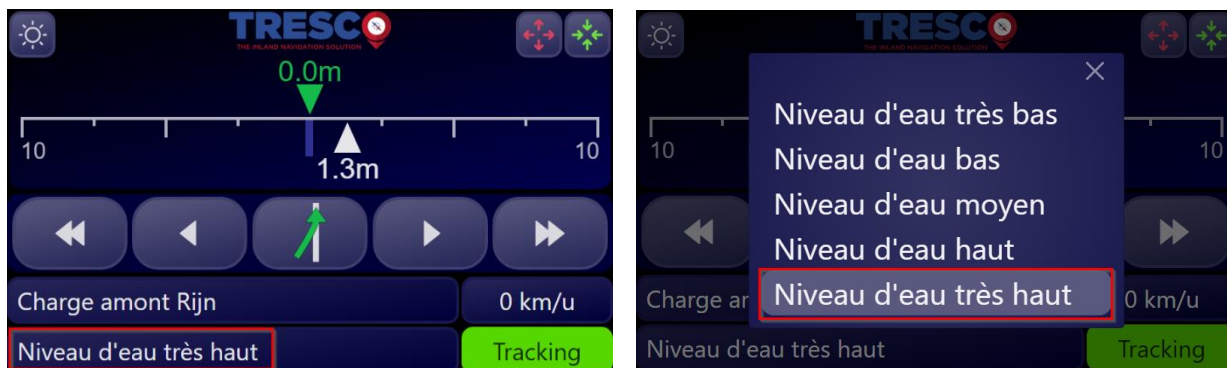
↳ Choisissez par exemple navigation, navigation, chargé ou non chargé



Définir profil du niveau d'eau

Appuyez en **bas à gauche de l'écran** pour sélectionner un profil du niveau de l'eau

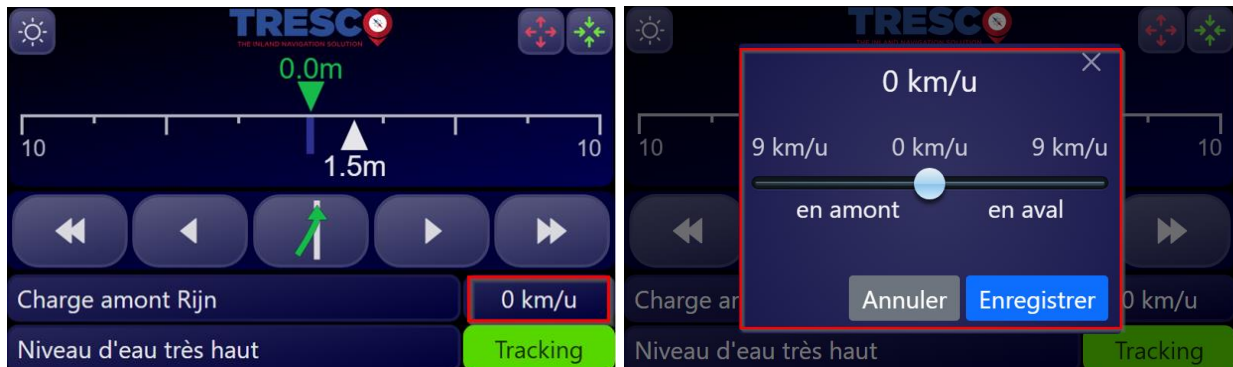
↳ Choisissez votre niveau d'eau souhaité



Définir le flux

Appuyez **sur le nombre à la vitesse actuelle** en bas à droite de l'écran

↳ Indiquez si le courant est **en amont** ou **en aval**



Zoom avant et arrière

Utilisez l'écran tactile pour zoomer ou dézoomer directement sur votre carte de navigation.



Atténuation / Nettoyage de l'écran tactile

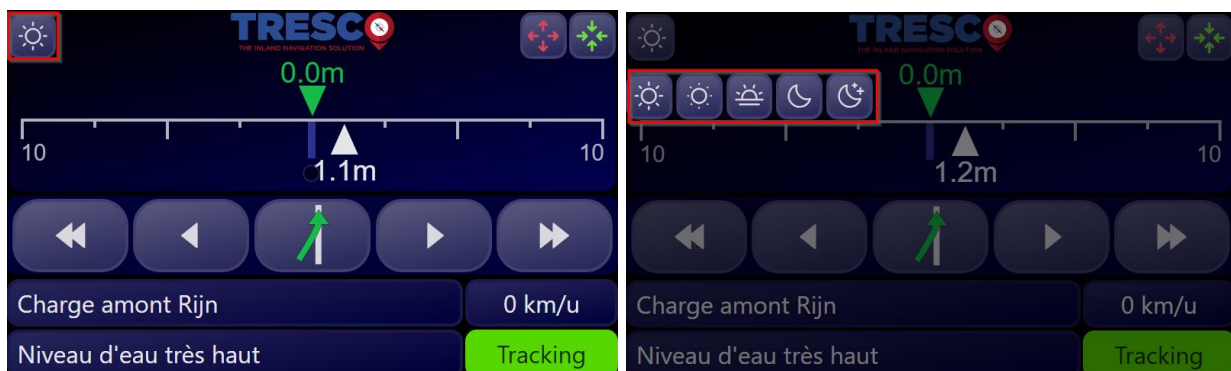
- Réduisez ou Augmentez la luminosité selon vos préférences



- Activez la **fonction de nettoyage** pour éteindre l'écran tactile **pendant 20 secondes** - idéal pour essuyer les empreintes digitales.



Atténuation l'écran principal du Tresco Navigis



Alarmes

Toutes les notifications de **TrackPilot** apparaissent également sur l'écran tactile TTP, ce qui vous permet de ne rien manquer, même sans souris ni clavier !!!



Alarmes et Notifications

En veille (TrackPilot non actif)

Trop loin	TP ne peut pas être activé - expédiez trop loin de la Track
Trop lent	TP ne peut pas être activé - vaisseau qui se déplace trop lentement
Dérive	TP ne peut pas être activé - le prix et la rubrique s'écartent trop
Mauvaise direction	TP ne peut pas être activé - le cap s'éloigne trop de la direction de la Track
Données manquantes	TP ne peut pas être activé - les données du capteur sont manquantes (par exemple, ROT, GPS)
Pas de Track	TP ne peut pas être activé - pas encore de chenille chargée
Erreur	TP ne peut pas être activé - erreur détectée (communication)

Indications (Notification sans impact sur la sécurité et TrackPilot)

Approche de la fin	vous approchez de la fin de la Track (par exemple pour un cadenas sur un SmartTrack)
Loin de la piste	déviations de la voie, due à une action manuelle (par exemple lors d'un déplacement de la voie de 50 m)
Données de capteur peu faible	Nous ne faisons pas confiance à certaines données de capteur
Inactivité	Détecté aucune activité du skipper

Avertissements (une vérification peut être requise)

Proche de la fin	Le navire atteint la fin de la Track en 4 minutes
Grand XTE	Grand écart par rapport à la voie
Données de capteur manquantes	ne reçoit plus de données d'un certain capteur pendant quelques secondes (l'heure exacte dépend du capteur)
Données de capteur douteuses	Nous ne faisons pas confiance à certaines données du capteur (Le filtre de Kalman ou le filtrage à l'estime est utilisé pour envoyer plus loin)
Virage serré	Un virage serré s'en vient
ROT non atteint	Le vaisseau ne semble pas faire le virage demandé
Collision	L'itinéraire prévu est proche d'un obstacle
Inactivité	Détecté aucune activité de skipper <u>depuis trop longtemps</u>

Alarmes (prenez le contrôle manuel de la navigation !)

Proche de la fin	Le navire atteint la fin de la Track en moins de 2 minutes
Données de capteur manquantes	Nous n'avons pas reçu de données d'un certain capteur nécessaire depuis trop longtemps (l'heure exacte dépend du capteur, par exemple un ROT manquant déclenche rapidement une alarme)
Trop lent	navigue trop lentement pour continuer à utiliser le TP
Inactif	Le pilote automatique indique que nous avons le contrôle lorsque nous ne sommes pas actifs (par exemple, pas de chenille chargée)
AutoPilot perdu secondes	Nous n'avons reçu aucune donnée du pilote automatique depuis quelques secondes

Certificats

 THE INLAND NAVIGATION SOLUTION	 IEC 60945
This declaration of conformity is issued under the sole responsibility of the manufacturer: Tresco Engineering bvba Vossesdijnsstraat 43b1 2030 Antwerpen Belgium Signed for and on behalf of Tresco Engineering bvba: Antwerpen 03-01-2023	

 THE INLAND NAVIGATION SOLUTION	 IEC 60945
Type : Tresco TrackPilot Interface Box Description : Interface Box EC Declaration of Conformity Tresco Engineering declares this product complies with the essential requirements, which are specified in the ES-TRIN article 10.20 related to test conditions for electronic installations and IEC 60945. Therefore, this product is in conformity with the following relevant harmonized standards and directives. <i>Mechanical Vibration:</i> IEC 60068-2-6 <i>EMC:</i> EN 61000-4-2 (2009) EN 61000-4-3 (2006) + am1 am2 EN 61000-4-4 (2012) EN 61000-4-5 (2014) EN 61000-4-6 (2014) <i>Climatic:</i> IEC 60068-2-1 IEC 60068-2-2	

 THE INLAND NAVIGATION SOLUTION	 IEC 60945
This declaration of conformity is issued under the sole responsibility of the manufacturer: Tresco Engineering bv Vossesdijnsstraat 43b1 2030 Antwerpen Belgium Signed for and on behalf of Tresco Engineering bvba: Antwerpen 03-01-2023	

 THE INLAND NAVIGATION SOLUTION	 IEC 60945
Type : PC-Tresco TrackPilot PC Description : Industrial PC EC Declaration of Conformity Tresco Engineering declares this product complies with the essential requirements, which are specified in the ES-TRIN article 10.20 related to test conditions for electronic installations and IEC 60945. Therefore, this product is in conformity with the following relevant harmonized standards and directives. <i>Mechanical Vibration:</i> IEC 60068-2-6 <i>EMC:</i> EN 61000-4-2 (2009) EN 61000-4-3 (2006) + am1 am2 EN 61000-4-4 (2012) EN 61000-4-5 (2014) EN 61000-4-6 (2014) <i>Climatic:</i> IEC 60068-2-1 IEC 60068-2-2	

Notes