

Seymo Gyro angular, para pilotos automáticos, con su avanzado diseño **INS** (*inertial navigation system*), constituye una parte importante de los sistemas de navegación automática o guiado inercial en barcos a motor y veleros. El instrumento de guiado inercial de este sistema incluye giróscopos y acelerómetro.

Detectando las aceleraciones de giro a las que está sometido el barco cuando es desviado de su rumbo. por una ola, carga o velamen.

Características +:

- Pasa de 3 a 9 niveles de precisión en el rumbo
- MARPA: 5/10 Hz
- Autolearn: ganancia timón, velocidad, trimer, cadencia de gyro,

Compatible:

SEYMO GYRO convierte los siguientes pilotos a (G) giróscopo

Raymarine ordenador de rumbo:

- S1
- S2
- S3
- Type 150
- Type 400
- Type 100 Compatible con la particularidad que solo tiene 3 niveles de precisión
- Type 300 Compatible con la particularidad que solo tiene 3 niveles de precisión

Incluye:

- SEYMO GYRO
- manual de usuario
- cable conexión

<http://www.seymonautica.com>

[MORE GYRO](#)



Seymo angular gyro, for autopilots, with its advanced design INS (inertial navigation system) constitutes an important part of auto navigation systems and inertial guidance in motorboats and sailboats. The instrument of this inertial guidance system includes gyroscopes and accelerometer.

Detecting rotational accelerations to which it is subjected when the boat is off course. by a wave, loading or sails.

Features +:

Goes from 3-9 levels of precision in the course
MARPA: 5/10 Hz

Autolearn: rudder gain, speed, trimer, rate gyro,

Compatible:

GYRO Seymo converts the following pilots (G) gyroscope

Raymarine course computer:

- S1
- S2
- S3
- Type 150
- Type 400
- Type 100 Compatible with the difference that only 3 levels of accuracy
- Type 300 Compatible with the difference that only 3 levels of accuracy

It includes:

- Seymo GYRO
- user manual
- Cable connection

INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN:

1. Seymo gyro debe mirar hacia proa.
2. coloque en vertical
3. Sitúelo a menos de 2 metros del Ordenador de rumbo.
4. debe estar sobre la línea de flotación.
5. Raygyro debe situarse a más de 20 cm de las bandas de babor o estribor.

CONEXIONES:

Desconecte la alimentación del piloto automático (importante)
 Conecte Seymo gyro al Ordenador de rumbo según indica el esquema,
 Haciendo coincidir los colores del cableado tal y como se indica.

Asegúrese de que los cables correspondan con los colores

Un cambio de polaridad podría dañar el equipo (importante)

- Una vez haya instalado Seymo gyro, configúrelo siguiendo el manual de la unidad de Control ST xxxx

English**INSTALLATION INSTRUCTIONS:**

1. Seymo gyro should face forward.
2. vertical position
3. Sitúelo less than 2 meters from the computer of course.
4. debe be above the waterline.
5. Raygyro should be more than 20 cm bands port or starboard.

CONNECTIONS:

Disconnect power to the autopilot (important)
 Connect Computer Seymo gyro the course as per the diagram,

Matching the color of the wiring as shown.

Make sure the cables match the colors

A change in polarity can damage the computer (important)

- Once you have installed Seymo gyro, set according to the manufacturer of ST xxxx

Frances**INSTRUCTIONS DE MONTAGE:**

1. **Seymo gyro** doit faire face à l'avant.
2. la position verticale
3. Sitúelo moins de 2 mètres de l'ordinateur bien sûr.
4. debe être au-dessus de la ligne de flottaison.
5. Seymo gyro devrait être de plus de 20 cm des bandes bâbord ou à tribord.

CONNEXIONS:

Débranchez l'alimentation du pilote automatique (important)

Connectez l'ordinateur Seymo gyro cours selon le schéma,

Correspondant à la couleur du câblage telles quelles.

Assurez-vous que les câbles correspondent les couleurs

Un changement de polarité peut endommager l'ordinateur (important)

- Une fois que vous avez installé Seymo gyro, fixé en fonction du fabricant de ST xxxx

Deutsch**EINBAUANLEITUNG:**

1. **Seymo gyro** sollte nach vorne zeigen.
2. vertikale Position
3. Sitúelo weniger als 2 Meter von dem Computer natürlich.
4. debe sein über der Wasserlinie.
5. Seymo gyro sollte mehr als 20 cm Bands Backbord oder Steuerbord zu sein.

ANSCHLÜSSE:

Trennen Sie die Stromversorgung des Autopiloten (wichtig)

Connect Computer Seymo gyro den Kurs als in der Abbildung dargestellt,

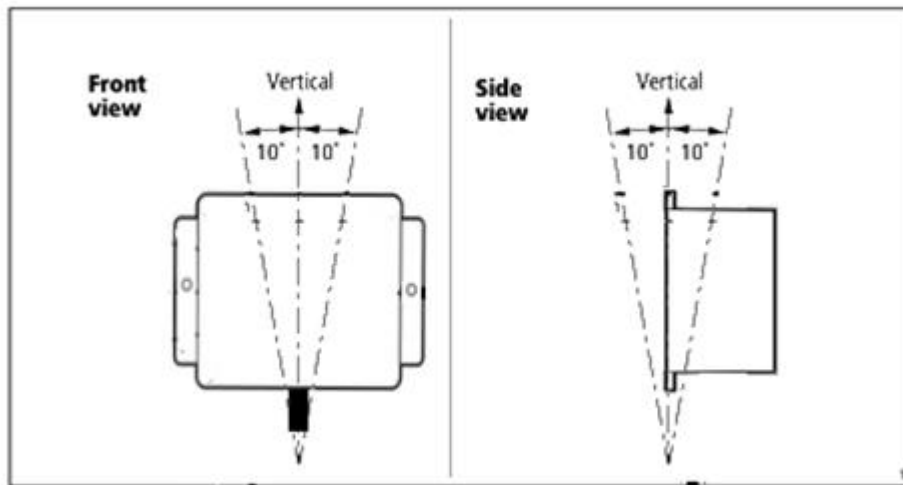
Passend zur Farbe der Verdrahtung, wie dargestellt.

Achten Sie darauf, die Kabel mit den Farben

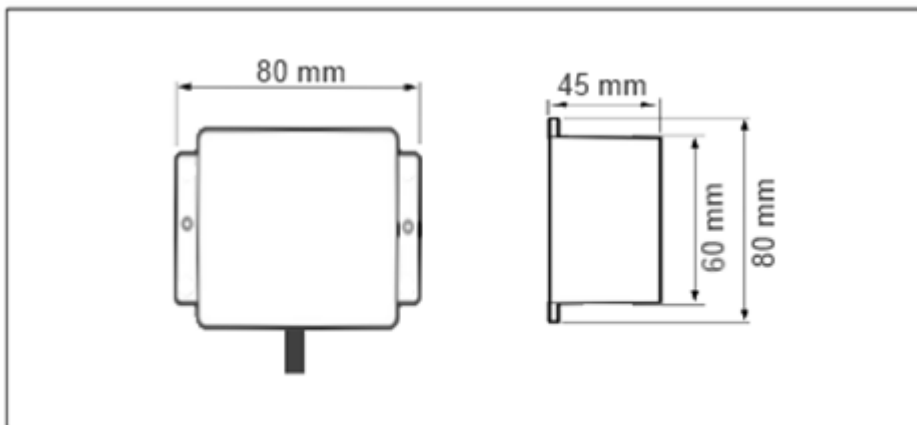
Eine Änderung der Polarität kann der Computer Schaden (wichtig)

- Sobald Sie Seymo gyro installiert haben, stellen nach Angaben des Herstellers von ST xxxx

Instalación
Installation
Installation
Installazione



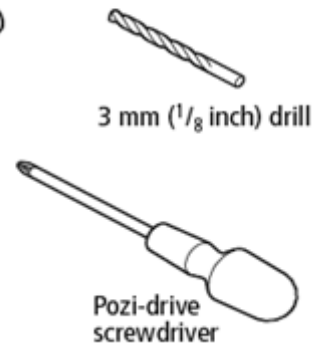
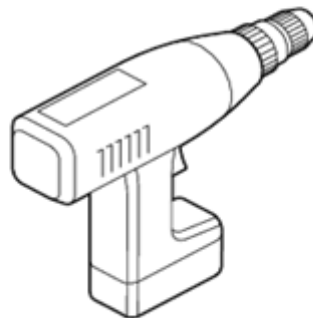
SEYMO gyro vertical orientation



SEYMO gyro dimensions

Parts supplied

Tools Required



D6268-1



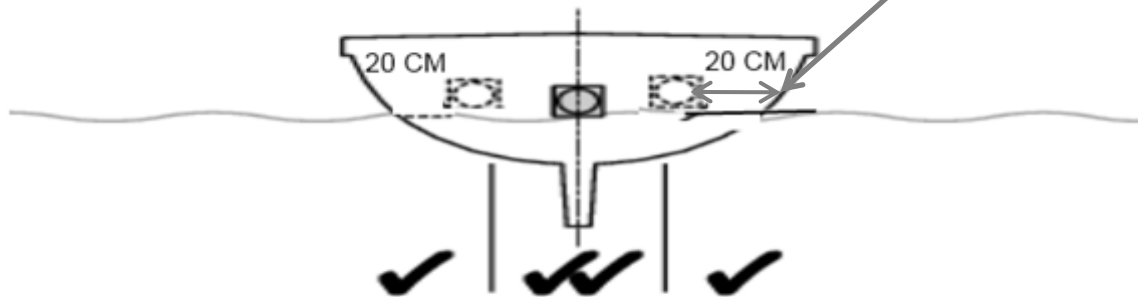
Non-magnetic hulls
Coques non magnétiques
Aluminium-Rümpfe
Cascos no magnéticos
Scafi non magnetici



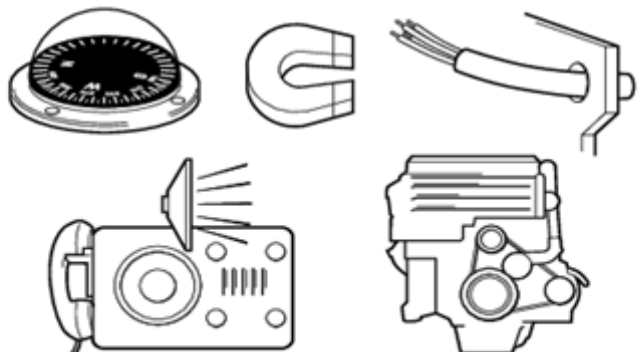
Magnetic hulls
Coques magnétiques
Stahlrumpfe
Cascos magnéticos
Scafi magnetici



20cm mínimo de la banda
20cm minimum band
Bande minimale de 20 cm
Banda minima 20 cm



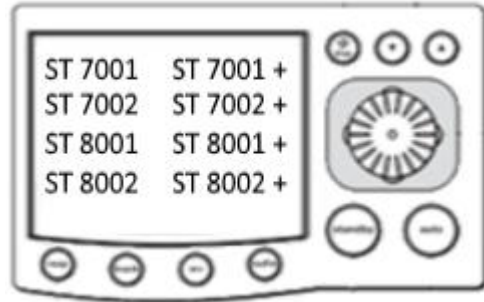
D6270-1



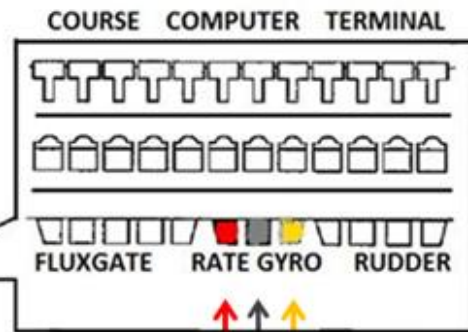
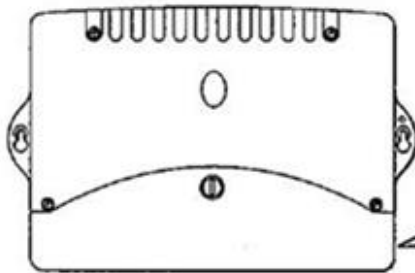
D6271-1

Diagrama de conexión
Connection Diagram
Schéma de connexion
Anschlussplan

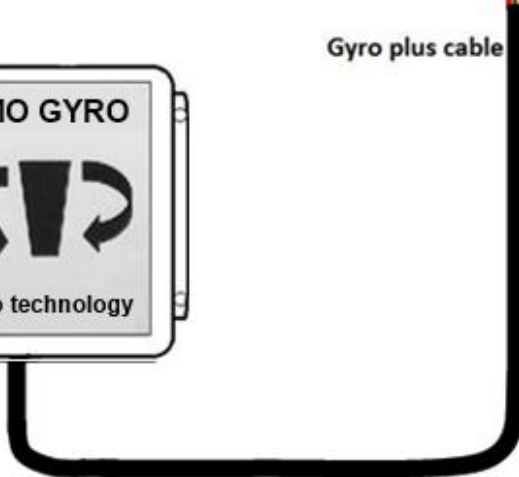
Type: S1/S2/S3/150/300



Type: S1/S2/S3/150/400

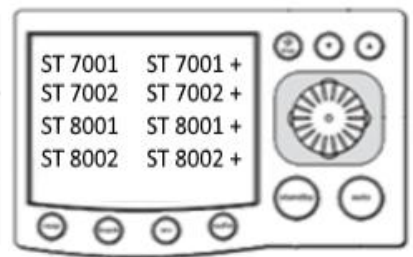
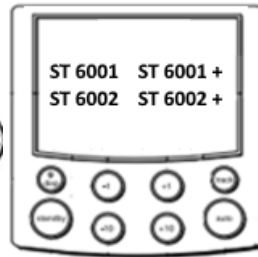
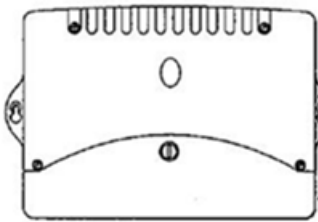


Gyro plus cable



Calibración
Calibration
Calibrage
Kalibrierung

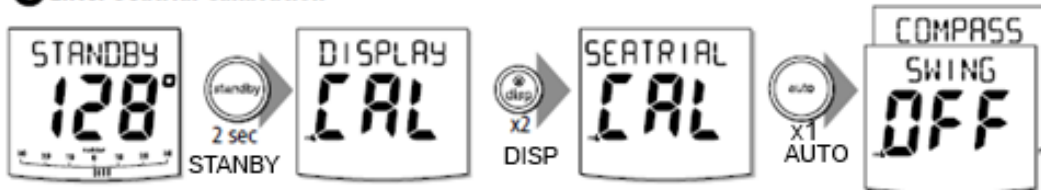
Type: S1/S2/S3/150/400



AutoLearn calibration

<http://www.seymonautica.com>

1 Enter Seatrial Calibration



2 Start the AutoLearn

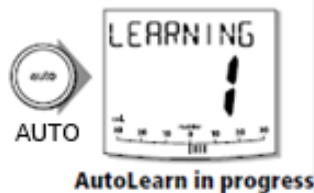
To prepare for the AutoLearn:

- steer straight ahead at cruising speed (planing boats – off the plane)
- head into wind and waves

Check you have sufficient clear sea space before proceeding



3 Boat completes AutoLearn



Note: If you see a LRN FAIL message, press **disp** to return to the AUTOLEARN screen then repeat from Step 2



1 If you need to cancel the AutoLearn, press **standby** or **disp**

4 Save new settings



- To:
- save AutoLearn calibration settings
 - return to STANDBY mode

Video ayuda
Video help
Aide de la vidéo
Video-Hilfe

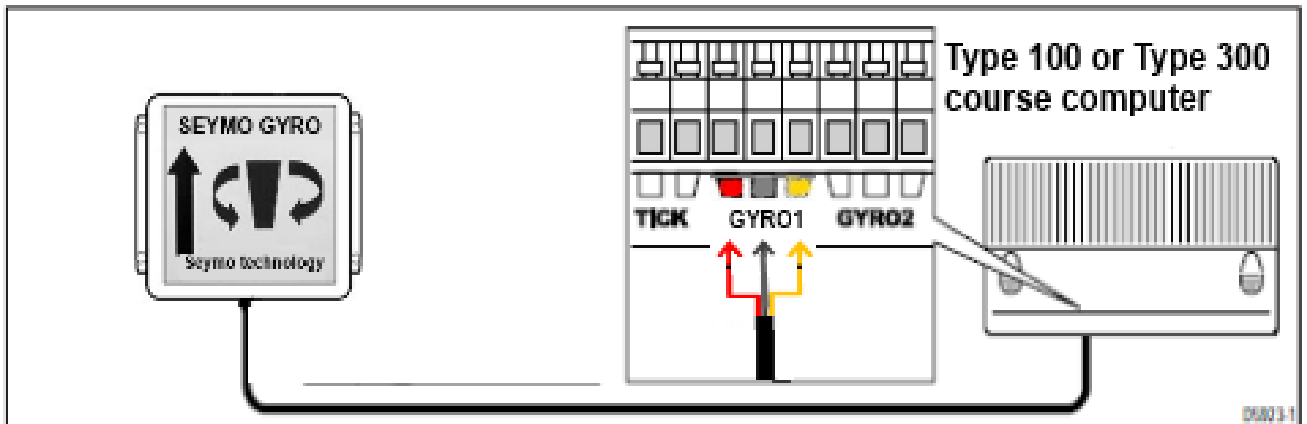
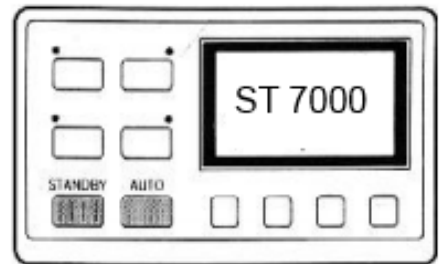
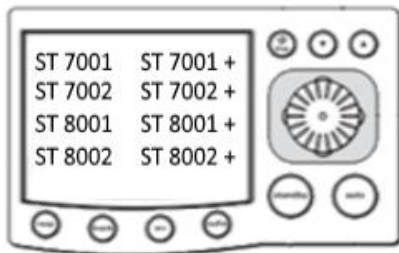
Videos



<http://www.seymonautica.com/gb/ray-gyro-autopilot/66-seymo-gyro-autopilot.html>

Diagrama de conexión
Connection Diagram
Schéma de connexion
Anschlussplan

Type 100/300



Calibración: Type 100/300



Español

Unidad de control: **ST 6001, ST 6002, ST 7001**

Procedimientos posteriores a la instalación
Después de conectar el sensor GyroPlus, debe completar estos 2. Procedimientos:

Desplazamiento y deriva de compensación.
El Pilotos automático de Raymarine podrá compensar automáticamente este desplazamiento y deriva en modo automático:

El GyroPlus está sujeto a offset y deriva.

completar los siguientes pasos después de instalar el GyroPlus,

1. Con el barco amarrado en puerto ,para que el rumbo se mantenga constante.
2. Response Level 1 o 2
3. Pulse Auto para entrar en el modo Autopilot.
4. Deje el piloto automático en el modo Auto durante 5 minutos para que el ordenador de rumbo puede determinar la compensación , deriva y ajustar los valores
5. Después de 5 minutos de espera, pulse Stanby para regresar al modo de espera. El ordenador de rumbo almacenará los valores de compensación.
6. Response Level 3

Ordenador de rumbo, recalibración

Después de instalar un GyroPlus debe volver a calibrar el piloto automático.

Si usted tiene un ST6001 + o ST7001 + unidad de control va a ser capaz de utilizar la función de calibración de la dirección AutoLearn.

Consulte el manual de la unidad de control del propietario para obtener más información acerca de la calibración.

Español

Unidad de control: **ST 6000 and ST 7000**

Procedimientos posteriores a la instalación
Después de conectar el sensor GyroPlus, debe completar estos 2. Procedimientos:

Desplazamiento y deriva de compensación.
El Pilotos automático de Raymarine podrá compensar automáticamente este desplazamiento y deriva en modo automático:

El GyroPlus está sujeto a offset y deriva.

completar los siguientes pasos después de instalar el GyroPlus,

1. Con el barco amarrado en puerto ,para que el rumbo se mantenga constante.
2. Response Level 1 o 2
3. Pulse Auto para entrar en el modo Autopilot.
4. Deje el piloto automático en el modo Auto durante 5 minutos para que el ordenador de rumbo puede determinar la compensación , deriva y ajustar los valores
5. Después de 5 minutos de espera, pulse Stanby para regresar al modo de espera. El ordenador de rumbo almacenará los valores de compensación.
6. Response Level 3

Calibration: Type 100/300



English

Unidad de control: **ST 6001, ST 6002, ST 7001**

Post-installation procedures

After connecting a GyroPlus sensor, you **MUST** complete these

2 procedures:

1. Offset and drift compensation
2. Course computer re-calibration

Offset and drift compensation

Like all rate gyros, the GyroPlus is subject to offset and drift. If you complete the following steps after installing the GyroPlus, your

Raymarine autopilots will be able to compensate automatically for

this offset and drift in Auto mode:

1. Moor the boat so the heading remains constant.
2. Response Level 1 o 2
3. Press **auto to enter Auto mode.**
4. Leave the autopilot in Auto mode for 5 minutes so the course computer can determine the necessary offset and drift compensation values.
5. After 5 minutes press **standby to return to Standby mode. The**

course computer will store the compensation values.

6. Response Level 3

Course computer re-calibration

After installing a GyroPlus you MUST re-calibrate the autopilot.

If you have an ST6001+ or ST7001+ control unit you will be able to use the AutoLearn steering calibration function. Refer to the control unit owner's handbook for more information about calibrating the course computer.
Downloaded from

English

Unidad de control: **ST 6000 and ST 7000**

Post-installation procedures

After connecting a GyroPlus sensor, you **MUST** complete these

2 procedures:

1. Offset and drift compensation
2. Course computer re-calibration

Offset and drift compensation

Like all rate gyros, the GyroPlus is subject to offset and drift. If you

complete the following steps after installing the GyroPlus, your

Raymarine autopilots will be able to compensate automatically for

this offset and drift in Auto mode:

1. Moor the boat so the heading remains constant.
 2. Response Level 1 o 2
 3. Press **auto to enter Auto mode.**
 4. Leave the autopilot in Auto mode for 5 minutes so the course computer can determine the necessary offset and drift compensation values.
 5. After 5 minutes press **standby to return to Standby mode. The**
- course computer will store the compensation values.
6. Response Level 3

Alarm message
Mensaje de alarma

Possible cause and solution
Posible causa y solución

LRN FAIL 1, 2 or 4

AutoLearn not completed successfully.

Failure codes:1 = AutoLearn has not been carried out (default setting)2 = AutoLearn failed, usually due to manual interruption 4 = AutoLearn failed, probably due to drive or compass failureRepeat the AutoLearn procedure.

Autolearn no se ha completado con éxito.

Los códigos de error:

1 = Autolearn no se ha llevado a cabo (ajuste por defecto)

2 = Autolearn falló, por lo general debido a la interrupción manual de

4 = Autolearn falló, probablemente debido a la unidad o el fracaso del compás

Repetir el procedimiento Autolearn.

RG FAIL

GyroPlus yaw sensor has failed:

GyroPlus yaw sensor a fallado:

Debido a bad connection or defect gyro

Debido a una mala conexión o defecto del gyro

When installing the Gyro, the active autopilot all electronic Gyro, and some poor electrical installations autopilots can present a problem supply 12 V due to bad connections, cables etc. dimensioned below, it was not before appreciable

Al instalar el Gyro, el autopilot activa toda su electrónica Gyro, y en algunas instalaciones eléctricas deficientes de autopilots puede presentarse un problema de alimentación 12 V debido a malas conexiones, cables infra dimensionados etc., que antes no eran apreciables

Anomaly
Anomalia

Possible cause and solution
Posible causa y solución

1º Reading course in the control unit seems unstable Auto
2ºEn indicates a direction and a different Stanby

1º La lectura del rumbo en la unidad de control parece inestable
2ºEn Auto indica un rumbo y en Stanby otro diferente

Power failure Gyro:
Due to low battery, power failure
Workaround: one must directly connect the black and red wire to the main power supply, see diagram below and review possible causes

Fallo en la alimentación del Gyro:
Debido a Bateria baja, caída de tensión en el piloto
Solución provisional: hay que conectar directamente el cable negro y rojo a al power principal del piloto, ver esquema inferior y revisar posibles causas

