

## Résolution des problèmes



### La clé de sécurité n'est pas reconnue

La clé de sécurité n'est pas reconnue

Confirmez que:

- ☐ la clé de sécurité est bien connectée
- ☐ la clé de sécurité n'a aucune indication de corrosion
- ☐ les paramètres BIOS sur le port parallèle sont configurés sur le mode SPP
- ☐ le port parallèle n'est pas en mode Veille prolongée
- ☐ les pilotes de clé de sécurité sont mis à jour. Pour mettre à jour les pilotes, utilisez ddinst32.exe dans le dossier Util\Ssi sur le CD HYDROpro. (Selon le système d'exploitation, recherchez dans le dossier NT\i386 ou Win.)



### Aucune donnée ne s'affiche dans le dialogue *Test de données brutes* (disponible à travers du dialogue *Configurer équipement*)



Confirmez que:

- ☐ le périphérique externe est allumé et qu'il sort les données
- ☐ le périphérique externe est connecté au port COM correct
- ☐ le câble n'est pas endommagé
- ☐ le port COM fonctionne correctement
- ☐ les paramètres de communication sont corrects
- ☐ le port COM n'est pas utilisé par une autre application



### Aucune donnée ne s'affiche dans les affichages de Navigation lorsque vous êtes en ligne (confirmez d'abord que les données s'affichent dans le dialogue *Test de données*)



Confirmez que:

- ☐ les paramètres de débit en bauds sont corrects
- ☐ le format de la chaîne de données est correct
- ☐ la chaîne de données ne contient aucun indicateur d'erreurs
- ☐ les paramètres personnalisés de la configuration d'équipement sont corrects
- ☐ l'état de la position/périphérique est appropriée
- ☐ la clé de sécurité est connectée à l'ordinateur et qu'elle est reconnue
- ☐ les affichages sont configurés pour l'affichage des données du périphérique requis



### Les données sont interrompues de temps en temps

Confirmez que:

- ☐ il n'y a aucune connexion détachée et que les câbles sont en bon état.
- ☐ la période de délai d'attente configurée reflète le taux de mise à jour du périphérique
- ☐ le périphérique a un état stable
- ☐ il n'y a aucune source de champ électromagnétique (EMF) ayant un effet sur les périphériques ou les liaisons de données (peut avoir des caractéristiques dépendantes par ex., rpm moteur, position du navire)—causant la corruption de données
- ☐ les périphériques externes sont installés correctement, par ex., l'antenne est attaché bien, le transducteur est assez profond pour éviter toute aération

## Liste de contrôle



### Contrôles de l'équipement externe

- ☐ Les périphériques externes sont connectés à l'ordinateur
- ☐ Les périphériques externes sont activés et fonctionnent correctement
- ☐ Les paramètres de communication sont corrects
- ☐ Les données s'affichent dans le dialogue *Test de données* dans chaque configuration d'équipement



### Navigation – Contrôles de l'équipement

- ☐ Les périphériques d'équipement sont configurés correctement
- ☐ Les données s'affichent dans les affichage en temps réel lorsque vous êtes en ligne



### Contrôles généraux de Navigation

- ☐ La clé de sécurité est connectée et reconnue
- ☐ Le projet correct est sélectionné
- ☐ Les géodésiques sont correctes
- ☐ Les tabulations d'enregistrement d'événement sont configurées correctement
- ☐ Le repère de navigation correct est sélectionnée dans la référence de navigation
- ☐ Les affichages en temps réel sont configurés comme requis
- ☐ Les données de position et de profondeur sont correctes



## HYDROpro Navigation

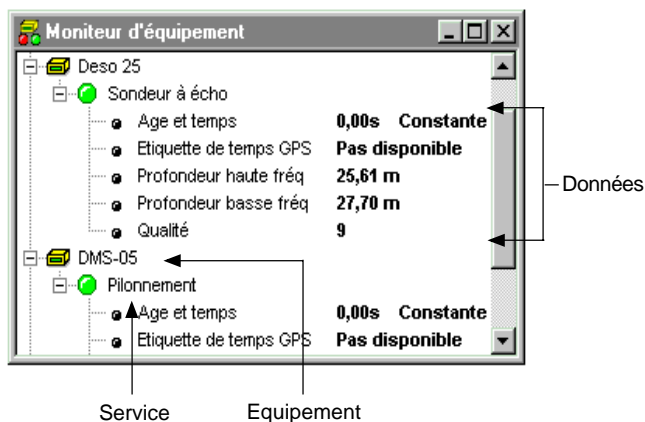
## Guide de référence rapide sur le terrain

### Touches de raccourci

Appuyez sur	Pour ...
<b>Touches de raccourci générales</b>	
F1	ouvrir l'Aide
F5	aller en ligne
F6	connecter
F7	lancer l'événement d'utilisateur 1
F8	lancer l'événement d'utilisateur 2
F9	éditer la référence de navigation courante
F10	renverser la direction de repère de navigation sélectionné
F11	sélectionner le repère de navigation suivant
F12	sélectionnez le repère de navigation précédente
Ctrl+N	créer un nouveau projet Navigation
Ctrl+O	ouvrir un projet Navigation
Alt+Entrée sélectionné	ouvrir les propriétés de l'affichage
<b>Touches de raccourci de Carte de Vue en plan</b>	
←	centrer la <i>Carte de Vue en plan</i> à gauche
→	centrer la <i>Carte de Vue en plan</i> à droite
↑	centrer la <i>Carte de Vue en plan</i> vers le haut
↓	centrer la <i>Carte de Vue en plan</i> vers le bas
Page préc	faire un zoom avant sur la <i>Carte de Vue en plan</i>
Page suivant	faire un zoom arrière de la <i>Carte de Vue en plan</i>
Alt+Page suivant	faire un zoom pour afficher tous les objets la <i>Carte de Vue en plan</i>
Origine	faire pivoter la <i>Carte de Vue en plan</i> de 10° vers la gauche
Fin	faire pivoter la <i>Carte de Vue en plan</i> de 10° vers la droite

## Affichages en temps réel

### Moniteur d'équipement



En général, utilisez l'affichage en temps réel *Moniteur d'équipement* pour la résolution des problèmes avec l'équipe. Une structure d'arborescence affiche chaque configuration d'équipement listée. Au-dessous de chaque configuration d'équipement, les services qui ont été configurés s'affichent. Lorsqu'en ligne, un voyant d'état vert indique que les données ont été reçues et décodées, et qu'elles ont été autorisées par toute vérification de qualité. Un voyant d'état rouge indique qu'il n'y a aucune donnée, ou qu'il y a un problème avec les données entrantes.

### Texte de levé

Vous pouvez configurer l'affichage en temps réel *Texte de levé* afin d'afficher une combinaison d'informations concernant l'équipement, le navire, la navigation et le système. Vous pouvez ouvrir n'importe combien d'affichages et configurez chacun afin d'afficher d'informations différentes.

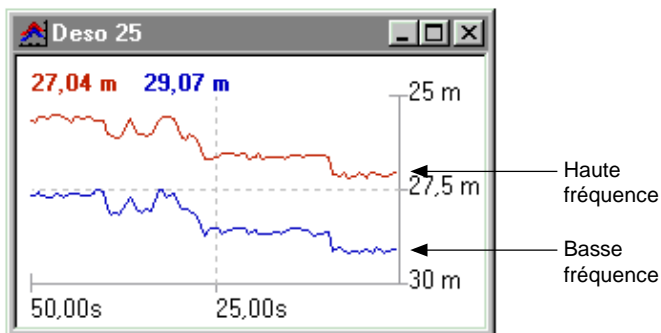


### Carte de Vue en plan



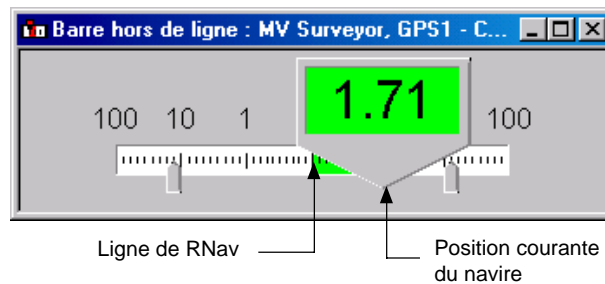
Utilisez l'affichage en temps réel *Carte de Vue en plan* pour avoir une vue générale de la zone de levé. Vous pouvez afficher des fichiers d'arrière-plan et tracer des groupes de repère de navigation, des navires et des événements relevés.

### Trace de sondeur à écho



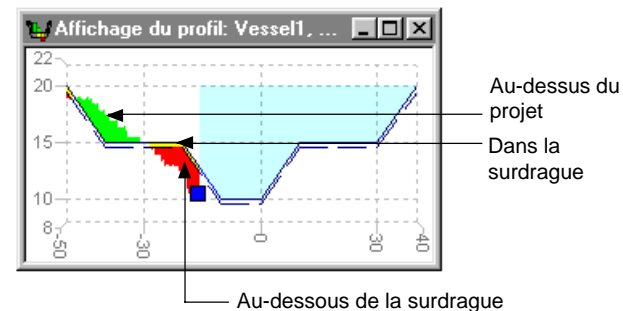
Utilisez l'affichage en temps réel *Trace de sondeur à écho* pour afficher graphiquement les profondeurs de sondeur à écho (pour certains cas vous pouvez afficher des données de capteur environnemental). Vous pouvez également appliquer les corrections de pilonnement, de marée et de profondeur de transducteur aux profondeurs.

### Barre hors de ligne



Utilisez l'affichage en temps réel *Barre hors de ligne* pour indiquer de quelle distance le navire se trouve à bâbord (gauche) ou à tribord (droite) du repère de navigation (RNav) sélectionné. La valeur 0 sur la ligne indique la ligne RNav. Le fond de l'indicateur est la position courante du navire. Lorsque l'indicateur est vert, dirigez le navire à gauche pour retourner le navire sur la piste. Lorsque l'indicateur est rouge, dirigez à droite pour retourner le navire sur la piste.

### Affichage du profil



Utilisez cet affichage pour afficher le niveau réduit (NR) de la tête de drague ou du sondeur à écho avec les informations du projet de canal. Ces informations sont générées des informations de repère de navigation 3D. La couleur vert indique que le niveau réduit est au-dessus du projet. La couleur rouge indique que le niveau réduit est au-dessous de la surdrague. La couleur jaune indique que le niveau réduit est dans la région de surdrague.