

Manuel utilisateur Noé©

I. MISE EN OEUVRE ET REGLAGES DE NOE	3
I.1. PRESENTATION	4
I.2. COMPOSITION DE LA FOURNITURE	5
I.3. REGLAGE DE L'ORDINATEUR	6
I.4. INSTALLATION ET DEBLOCAGE DU LOGICIEL	7
I.4.1. INSTALLATION	7
I.4.2. LICENCES ET DEBLOCAGE DU LOGICIEL.....	7
I.5. BRANCHEMENT DU GPS	11
I.5.1. CABLAGE ET CONNEXION	11
I.5.2. CONFIGURATION DE VOTRE ECRAN DE TRAVAIL	14
I.6. PRESENTATION DE L'INTERFACE UTILISATEUR	15
II. FONCTIONS DE NAVIGATION	16
II.1. FONCTIONS DE BASE : LA ROUTE SUR LA CARTE	17
II.1.1. UTILISATION DES CARTES.....	17
II.1.1.1. Déplacement de la carte.....	17
II.1.1.2. Centrage de la carte sur le navire	17
II.1.1.3. Effets Zoom sur le navire :	18
II.1.1.4. Effets Zoom sur un point quelconque de la carte	18
II.1.1.5. Choisir l'échelle d'affichage :	19
II.1.2. GESTION DES MARQUES DE ROUTE	19
II.1.2.1. Visualiser la position du navire.....	19
II.1.2.2. Route vers le curseur de la souris	19
II.1.2.3. Créer une marque de navigation :.....	19
II.1.2.4. Route vers une marque de navigation :	22
II.1.2.5. Création d'une marque rapide et fonctions associées.....	23
II.1.3. GESTION DES ROUTES	24
II.1.3.1. Création d'une route :	24
II.1.3.2. Effacer la route de votre écran :	26
II.1.3.3. Activer une route :	27
II.1.3.4. Supprimer la route en base de données :.....	27
II.1.3.5. Modifier une route existante.....	28
II.1.4. ECRAN RADAR.....	30
II.1.5. GESTION DU JOURNAL.....	31
II.1.5.1. Suppression d'enregistrement dans le journal :	31
II.1.5.2. Archiver le journal :	32
II.1.5.3. Remise à zéro du loch.....	33
II.1.5.4. Ajout d'informations :	33
II.1.5.5. Actualiser :	34
II.2. LA CENTRALE DE NAVIGATION	35
II.2.1. CONFIGURATION DES REPETITEURS	35
II.2.2. VISUALISATION DES REPETITEURS	37
II.3. GESTION DES ALARMES	38
II.3.1. ALARMES GENERALES	38
II.3.2. ALARMES D'ENTREE OU DE SORTIE DE ZONE (CONTROLE DE MOUILLAGE).....	38
II.4. FONCTIONS SPECIFIQUES	41
II.4.1. RECHERCHER UN PORT AVEC LA CARTOGRAPHIE C-MAP	41
II.4.2. RECHERCHER UN PORT AVEC LA CARTOGRAPHIE NAVIONICS.....	42
II.4.3. CONFIGURER LA CARTOGRAPHIE C-MAP	43
II.4.4. CONFIGURER LA CARTOGRAPHIE NAVIONICS	43

II.5.	FONCTION MAREE	45
II.5.1.	MAREE AVEC C-MAP	45
II.5.2.	ACTUALISATION DES COURANTS DE MAREE	45
II.5.3.	MAREE AVEC NAVIONICS.....	47
II.6.	FONCTIONS RELEVES	50
II.6.1.	DERNIERS RELEVES.....	50
II.6.2.	STATISTIQUES.....	50
II.6.3.	AFFICHAGE DES RELEVES SOUS FORME DE VECTEURS VITESSES.....	51
II.7.	FONCTION HOMME A LA MER	53
II.8.	MODULE PERFORMANCES	54
II.8.1.	GENERALITES	54
II.8.2.	UTILISATION DU MODULE PERFORMANCES	58
II.8.2.1.	<i>Affichage des indicateurs de performances</i>	58
II.8.2.2.	<i>Affichage des lay-lines de louvoyage</i>	59
II.8.2.3.	<i>Affichage des lay-lines de portant</i>	60
II.8.2.4.	<i>Influence du courant sur les lay-lines</i>	61
II.8.3.	FIXATION DU VENT	61
II.9.	MODULE GRIB	63
II.9.1.	TELECHARGEMENT DES CHAMPS DE VENT	63
II.9.2.	AFFICHAGE DES CHAMPS DE VENT	63
II.10.	MODULE AIS	66
II.10.1.	AIS AVEC GPS INTEGRE	66
II.10.2.	AIS SANS GPS INTEGRE.....	66
II.10.3.	VISUALISATION DES INFORMATIONS AIS	66
II.11.	MODULE SIMULATION	69
II.12.	MODULE SMTP	71
II.12.1.	CONFIGURATION.....	71
II.12.2.	RENOI DES ALARMES ET DES POSITIONS.....	71
II.13.	ACCES WEB	73
ANNEXES	75	
ANNEXE 1.	RACCORDEMENT GPS	76
ANNEXE 2.	CONFIGURATION DU C-MAP-PC SELECTOR©	77
ANNEXE 3.	COMMUNICATION AVEC UNE CENTRALE DE NAVIGATION	78
ANNEXE 3.1.	LA NORME NMEA	78
annexe 3.1.1.	<i>Exemple de phrase NMEA</i>	78
annexe 3.1.2.	<i>Message NMEA du GPS dont a besoin Noé :</i>	78
annexe 3.1.3.	<i>Exemple de messages NMEA des centrales traités par Noé.</i>	78
ANNEXE 3.2.	CONFIGURATION DES MESSAGES EMIS	79
ANNEXE 4.	EXPORTATION DES MARQUES VERS VOTRE GPS	80
ANNEXE 5.	DONGLE NOE	81

I. MISE EN OEUVRE ET REGLAGES DE NOE

I.1. PRESENTATION

Noé est un logiciel d'aide à la navigation exploitable sur un ordinateur PC, équipé d'un système Microsoft Windows Seven, Vista© ou XP© et un minimum de 512 Mo RAM (1 Go recommandés) et 300 Mo de disque dur libres.

Couplé à un récepteur GPS ou à une centrale de navigation compatible NMEA 183, il regroupe toutes les fonctions habituellement mises en œuvre à la table à carte en sortie côtière ou hauturière. Dans la version actuelle, Noé utilise **Les modules de la médiathèque C-MAP © Sous forme de CD-ROM** (couverture mondiale de plus de 7000 cartes marines) ou les cartes mémoires 'SD ou CF) **Navionics©**, ces modules offrent un vaste choix de cartes de toutes les régions du globe, ainsi que de nombreuses informations relatives à la zone de navigation comme les feux, le balisage, les marées

I.2. COMPOSITION DE LA FOURNITURE

- ✓ Se connecter sur le site <http://www.eole-informatique.com> pour obtenir la composition des différents packs Noé.
-

I.3. REGLAGE DE L'ORDINATEUR

Pour que votre logiciel fonctionne de façon satisfaisante sur votre ordinateur, vous devez impérativement effectuer les réglages suivants sur votre ordinateur :

- **Mode d'affichage :**
Supporte toutes les résolutions à partir de **800X600 pixels** (taille minimum recommandée :1024 X 768 pixels)
 - **Polices de caractères : Taille Normale :**
Sur le bureau :
<Clic droit><Propriétés> <Apparences>
sélectionner comme taille de police : Normale
 - **Paramètres régionaux : Français.**
S'assurer que le symbole décimal est bien ',' :
Dans le panneau de configuration :
<Option régionales et linguistique> <Personnaliser>
Vérifier que le symbole décimal est bien une virgule.
 - **Mise en veille :**
Supprimer la mise en veille pour éviter des pertes d'informations et d'alarmes en provenance des instruments raccordés à l'ordinateur.
Sur le bureau :
<Clic droit><Propriétés> <Ecran de veilles><Gestion de l'alimentation>
sélectionner pour secteur et batterie :
Extinction du moniteur : Jamais
Arrêt des disques durs : Jamais
Mise en veille : Jamais
 - **Connectique**
Si l'ordinateur n'est pas équipé d'une prise série DB9 mais seulement de prise USB se procurer un cordon USB – DB9 et installer son logiciel sur l'ordinateur et cela avant de connecter le GPS ou la centrale à la prise DB9 du cordon.
-

I.4. INSTALLATION ET DEBLOCAGE DU LOGICIEL

I.4.1. INSTALLATION

Suivez pas à pas les instructions suivantes :

- 1) Insérer le CD-ROM pack Noé dans votre lecteur de CD.
- 2) Après reconnaissance du CD-ROM par votre lecteur, une fenêtre analogue à la suivante apparaît. Si cette fenêtre n'apparaît pas au bout de quelques minutes, lancer par l'Explorateur de Windows le programme setup.exe sur le CD-ROM.



- 3) Cliquer sur <Cliquez ici pour installer le logiciel Noé > puis suivre les indications du logiciel d'installation.

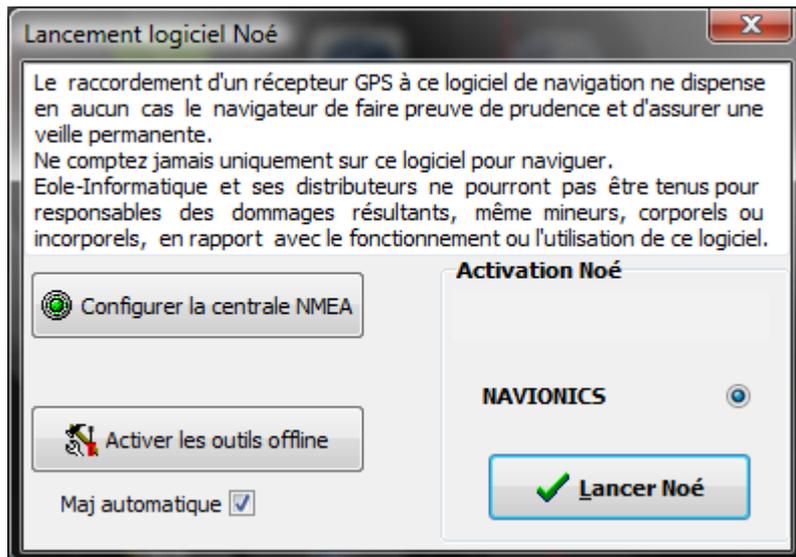
Vous pouvez ensuite quitter l'installation

I.4.2. LICENCES ET DEBLOCAGE DU LOGICIEL

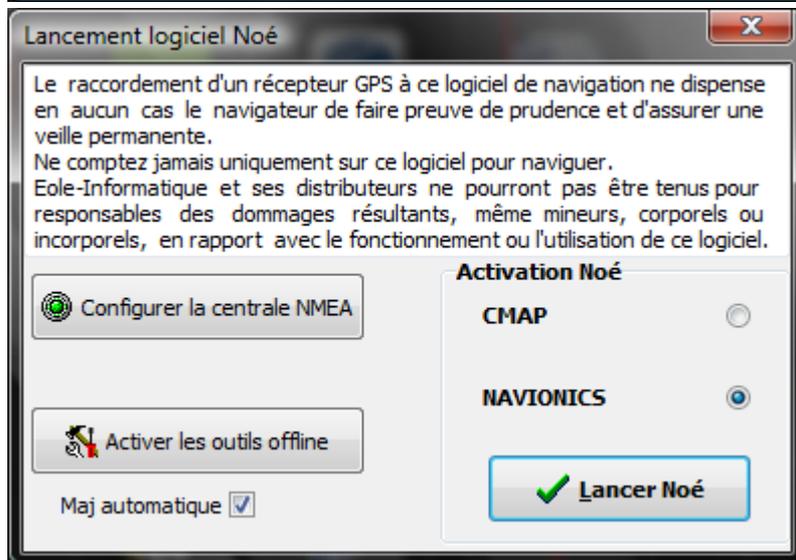
A ce stade de l'installation, votre logiciel est configuré en démonstration. La liaison avec le GPS ne sera pas détectée avant l'introduction de la clé de déblocage qui autorise l'usage de Noé sur cet ordinateur.

Une fois en possession de cette clé, effectuez les opérations suivantes :

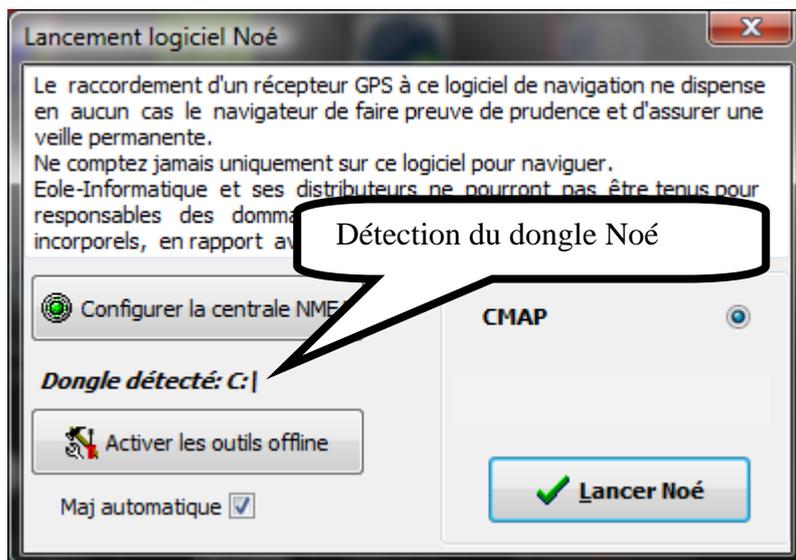
- Lancer Noé en double cliquant sur l'icône Noé du bureau



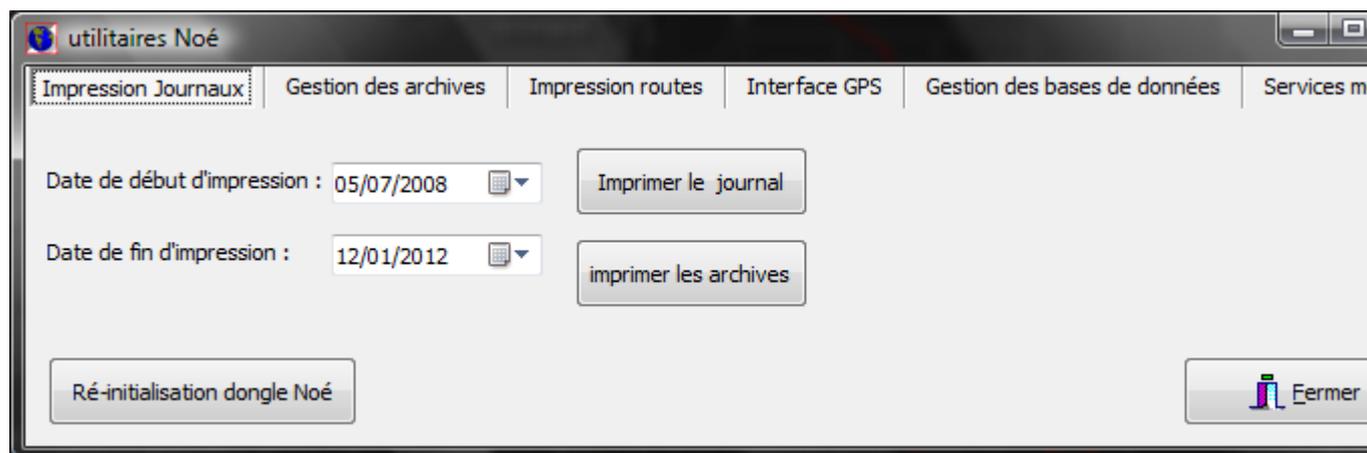
ou



Si vous possédez un dongle Noé, Noé le recherche au démarrage et l'affiche



Si le dongle n'est pas détecté, il faut cliquer sur *<Activer les outils offline>*



Puis sur *<Ré-initialisation dongle Noé>*

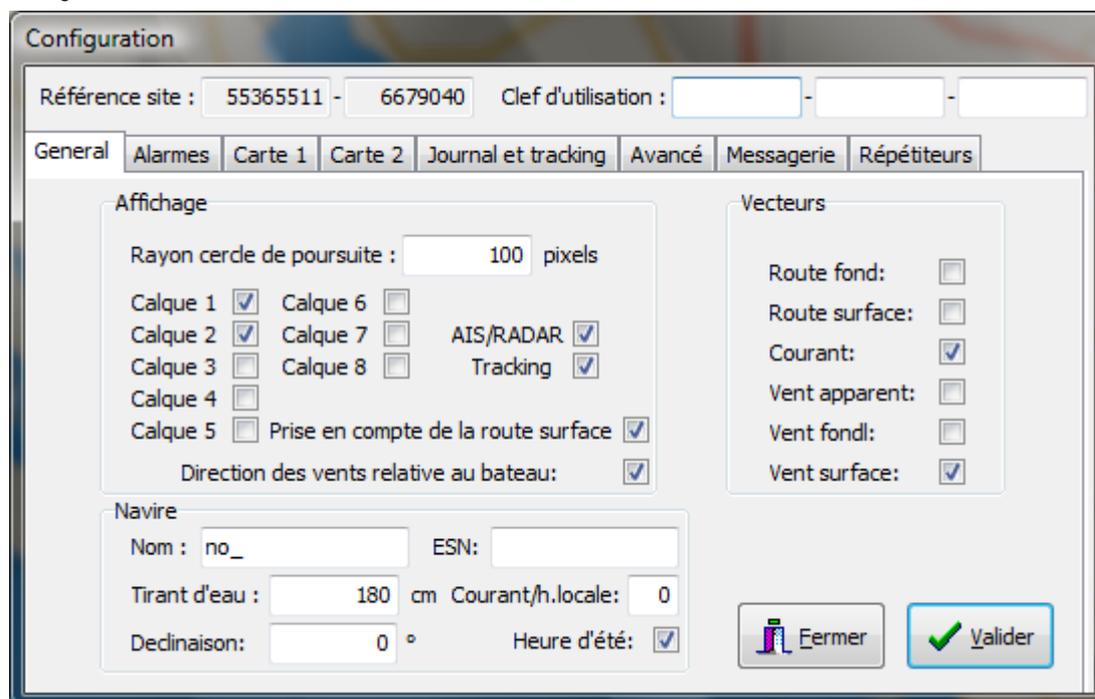
Il faudra relancer Noé

- Cliquez sur *<lancer Noé>*

Le logiciel Noé actif,

- Cliquer sur :
<Configuration du système> en haut de la fenêtre.

- La fenêtre ci-dessous s'ouvre.



Si vous n'utilisez pas le dongle Noé

Retenez les 2 chiffres de la référence site et demandez votre clé de déblocage en [cliquant ici](#).

Et en choisissant C-MAP ou Navionics dans le champ zone.

Votre clé vous sera envoyée par e.mail.

Entrez cette clé « 3 fois 8 chiffres) dans les zones « *Clef d'utilisation* » puis <valider>. La clé d'utilisation correspond à la licence acquise spécifiquement pour un Ordinateur

Remarque : Une licence n'est valide que sur une seule machine. Vous devez donc débloquent votre logiciel sur l'ordinateur que vous allez utiliser à bord. Le CD-ROM peut néanmoins être installé sur un nombre illimité de machine en mode démonstration : GPS et cartes bloqués (les derniers niveaux de zoom).

SI vous désirez utiliser votre logiciel sur plusieurs machines, vous devez acquérir une clef matérielle USB. Contacter votre revendeur pour cette acquisition.

- Lorsque votre logiciel est débloquent, vous pouvez raccorder votre GPS au port COM de votre PC. Reportez-vous au paragraphe suivant et à l'annexe 1 : raccordement GPS pour le schéma de raccordement.

NOTEZ ICI :

Version du Logiciel	date
N° de Licence du Logiciel :	
Référence du site : _ _ _ _ _ _ _ _ _ _	
Clés d'utilisation : _	

I.5. BRANCHEMENT DU GPS

I.5.1. CABLAGE ET CONNEXION.

Raccordement au port COM de l'ordinateur

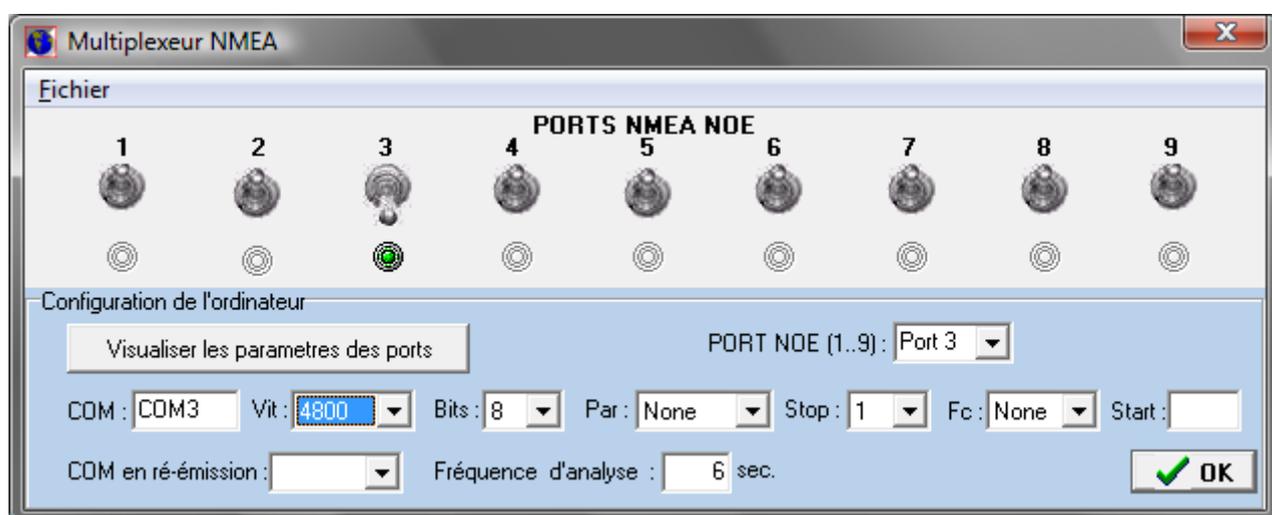
Voir plan de câblage de la prise DB9 en Annexe 1 : raccordement GPS

En fonction de votre Ordinateur et de sa Configuration il faut identifier le N° du port COM susceptible de lire les informations GPS.

Cliquez sur NMEA en, haut de la fenêtre au centre..



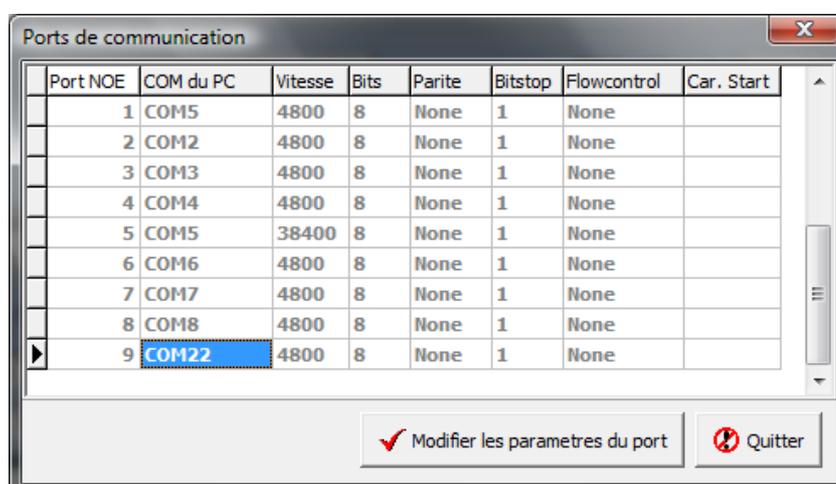
Sélectionnez le port série raccordé à votre GPS en cliquant sur l'interrupteur ad hoc.



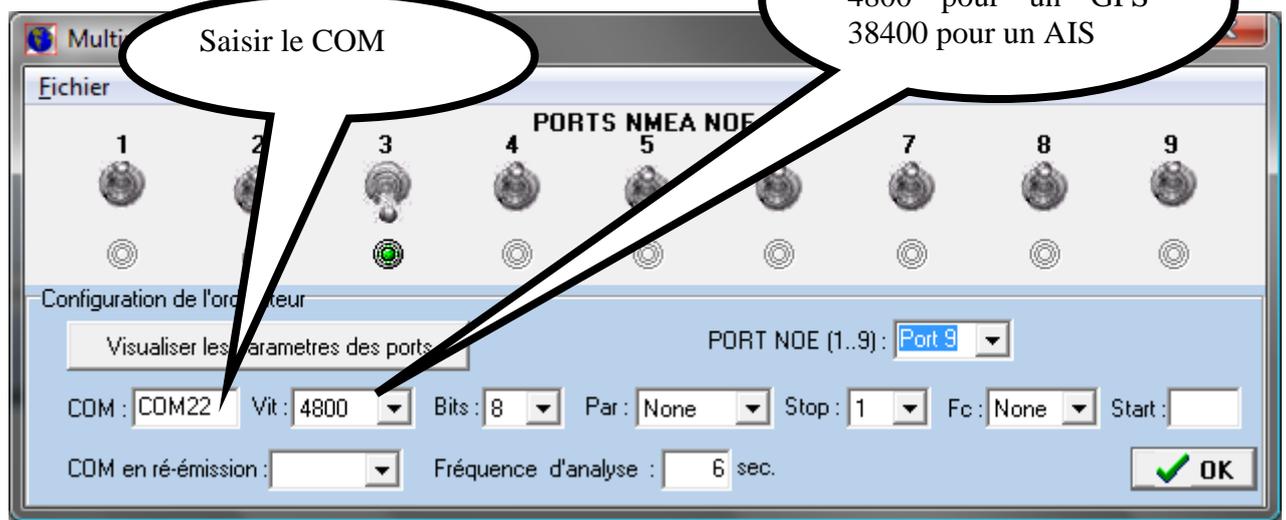
Les ports 1 à 9 sont associés a un port COM correspond.

Si votre port COM est supérieur à COM9, il faut cliquer sur visualiser les paramètres des ports.

Cliquer sur la ligne a modifier

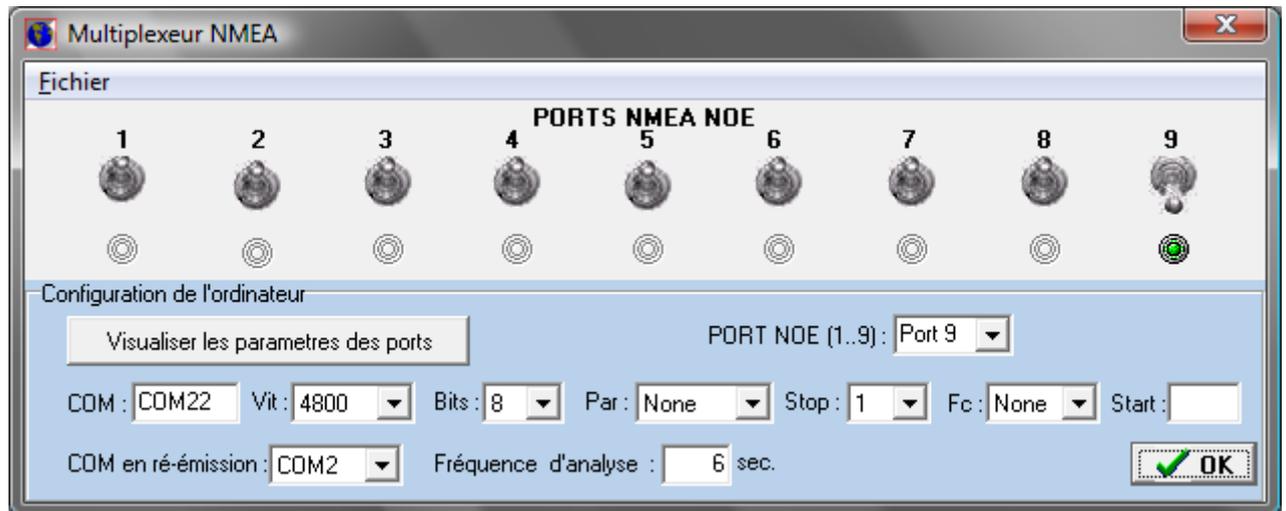


Puis cliquer sur Modifier les paramètres du port

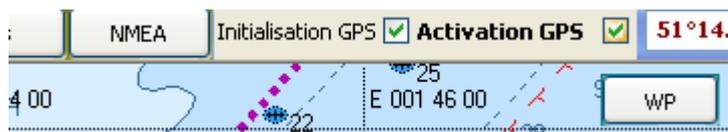


Cliquer Sur OK pour valider votre choix puis fermer cette fenêtre.

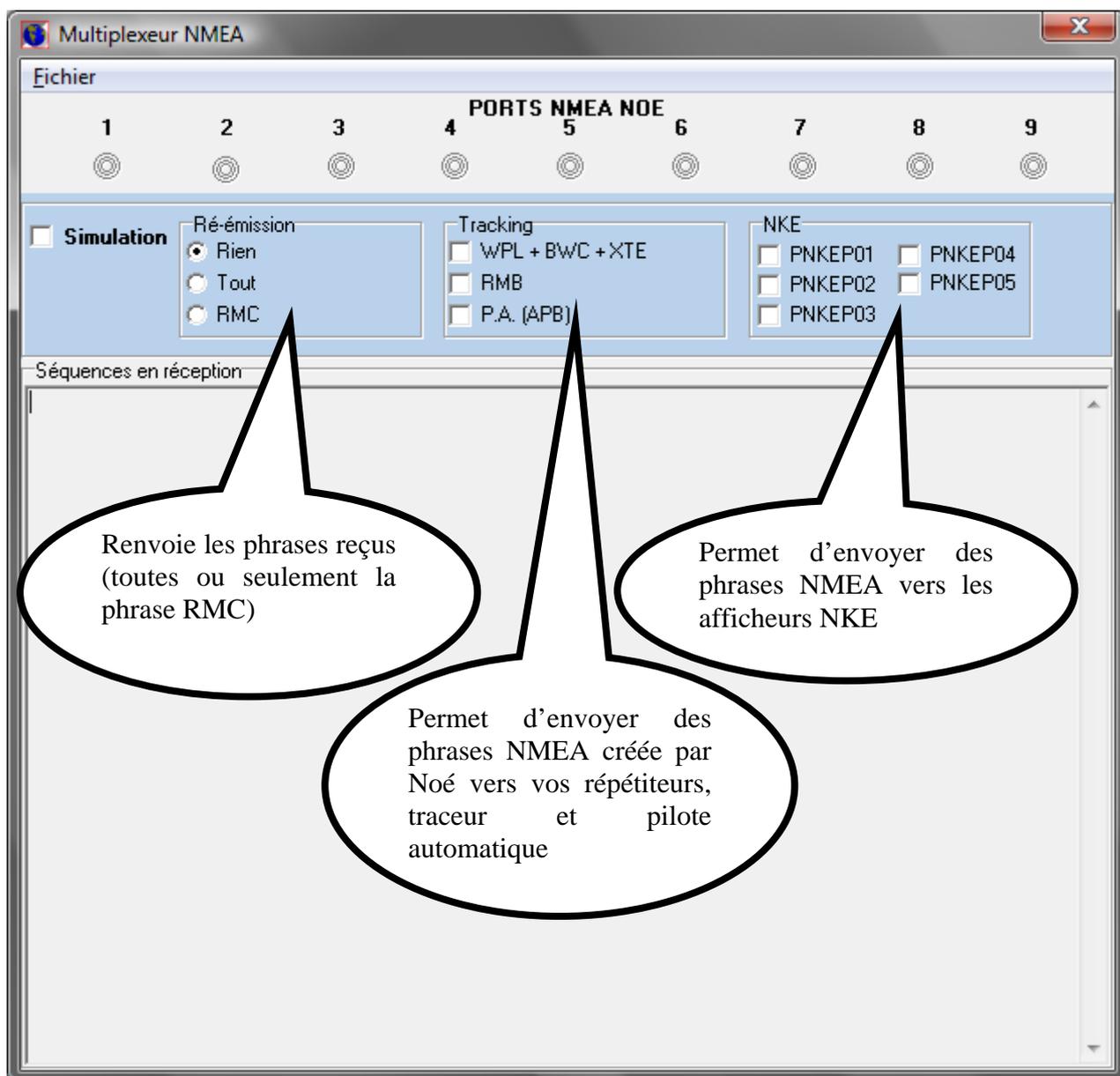
Recliquer sur visualiser les paramètres des ports pour vérifier puis baisser l'interrupteur pour activer le port



Puis cochez Activation GPS à droite du bouton NMEA en haut de la fenêtre



Afin de vérifier que les séquences NMEA sont bien reçus par Noé, vous pouvez cliquer sur NMEA.



Si aucun message n'apparaît dans Séquence en réception : Votre GPS n'est pas détecté. Reportez-vous à l'Annexe 1 : raccordement GPS. Attention certains GPS doivent être configuré en utilisation NMEA.

Si la coche initialisation GPS reste active et que des messages apparaissent : Votre GPS est correctement raccordé mais la phrase NMEA de positionnement n'est pas détectée, ou votre GPS ne donne pas une position valide Reportez-vous à ANNEXE 3.2. .

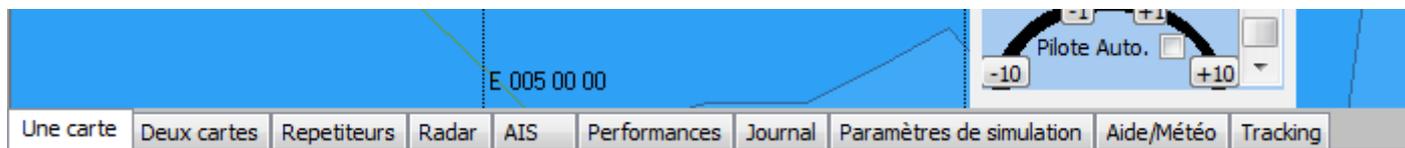
La coche initialisation GPS est désactivée : Votre GPS est correctement raccordé et la phrase NMEA de positionnement GPS est bien reconnue.

ATTENTION : Votre GPS doit être calé en « datum » WGS-84

Nota : Si vous possédez plusieurs équipements indépendants disposant de liaisons NMEA, vous devez cochez tous les interrupteurs recevant les informations NMEA.

I.5.2. CONFIGURATION DE VOTRE ECRAN DE TRAVAIL

Vous pouvez diviser votre écran de travail suivant votre mode de navigation désiré. Pour cela utilisez les onglets en bas de votre écran :



- Une carte
- Deux cartes
- Une carte + les répéteurs NMEA
- Une carte + une fenêtre de simulation de radar
- Une carte + une fenêtre AIS
- Une carte + une fenêtre performance à la voile
- Une carte + le journal de bord
- Une carte + une fenêtre de simulation
- Une carte + le manuel utilisateur
- Une carte + le tracking

I.6. PRESENTATION DE L'INTERFACE UTILISATEUR

Noé propose des interfaces dynamiques en fonction du contexte d'utilisation. Ceux ci sont activés en cliquant sur les onglets du bandeau général en haut de la fenêtre de travail :



- **Navigation** pour le suivi et le contrôle de la route du navire
- **Routes/Marques** pour la création de routes et de marques
- **Configuration du système**

Les positions géographiques respectives, du navire, du curseur (souris), et le point de route actif sont affichés en permanence

Dans tous les contextes d'utilisation :

- Le déplacement de la carte à l'écran s'effectue par glissement, en maintenant le bouton gauche de la souris enfoncé : une main apparaît sur la carte qui se déplace.
- Le zoom sur la carte est possible par clic droit sur un point quelconque de la carte ou par utilisation du curseur de la souris.

Dans tous les contextes d'utilisation, l'accès aux fonctions s'effectue par activation d'un menu contextuel par clic droit de la souris.

II. FONCTIONS DE NAVIGATION

II.1. FONCTIONS DE BASE : la route sur la carte

Votre navire est représenté sur la cartographie par une icône. Lorsque le GPS est actif cette icône est verte. En cas de décrochage GPS elle devient rouge et la dernière position connue est affichée sur la carte. L'icône est orientée dans le sens de la route surface suivie par le navire.

Pour positionner manuellement votre navire sur la carte :

- 1 décochez <Activation GPS> dans le bandeau général,
- 2 cliquez sur l'onglet <Paramètre de simulation> en bas de votre fenêtre de travail
- 3 cliquer sur <Modifier la position du navire> et suivez les instructions du logiciel.

II.1.1. UTILISATION DES CARTES

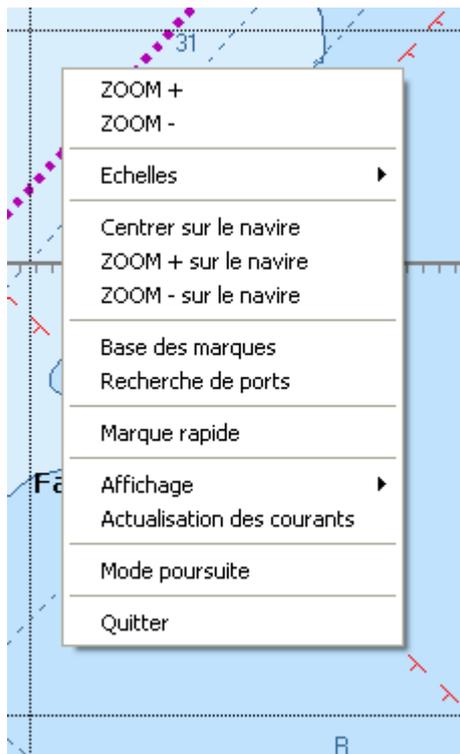
Au lancement, le logiciel affiche la carte activée lors de la session précédente.

II.1.1.1. Déplacement de la carte

Le déplacement de la carte à l'écran s'effectue par glissement, en maintenant le bouton gauche de la souris enfoncé : une main apparaît sur la carte qui se déplace.

II.1.1.2. Centrage de la carte sur le navire

Faites le choix <Centrer sur le navire> dans le menu contextuel navigation.



Cette fonction effectue un centrage de la cartographie sur la position GPS de votre navire.

***NB :** Ce centrage est temporaire en navigation puisque par défaut le navire se déplace sur une cartographie fixe à l'écran. Le navire peut alors sortir de l'écran impliquant de centrer à nouveau la carte sur le navire.*

*Pour palier cet inconvénient, le mode **<poursuite>**, accessible par ce même menu permet de garder le navire toujours visible à l'écran.*

II.1.1.3. Effets Zoom sur le navire :

- **1 <Zoom + sur le navire>** Cette fonction effectue un Zoom avant et recentre la carte sur la position GPS de votre navire.
- **2 <Zoom – sur le navire>** Cette fonction effectue un Zoom arrière (ou dé-zoom) et recentre la carte sur la position GPS de votre navire.

II.1.1.4. Effets Zoom sur un point quelconque de la carte

Cliquer avec le bouton droit de la souris sur la zone de la carte à zoomer et faite le choix <Zoom+> ou <Zoom->

II.1.1.5. Choisir l'échelle d'affichage :

Faites le choix <Echelles> dans le menu contextuel puis sélectionnez l'échelle désirée.

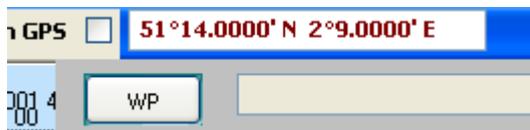
II.1.2. GESTION DES MARQUES DE ROUTE

La route à suivre peut être choisie du Navire vers :

- la position du curseur.
- une marque de navigation.
- Une marque rapide

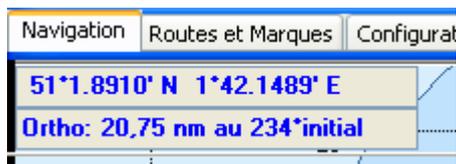
II.1.2.1. Visualiser la position du navire

La position du navire est indiquée en haut à gauche de l'écran.



II.1.2.2. Route vers le curseur de la souris

Déplacer le curseur jusqu'à la position à atteindre. La fenêtre en haut à gauche vous indique la position et les informations de navigation pour rejoindre le curseur.



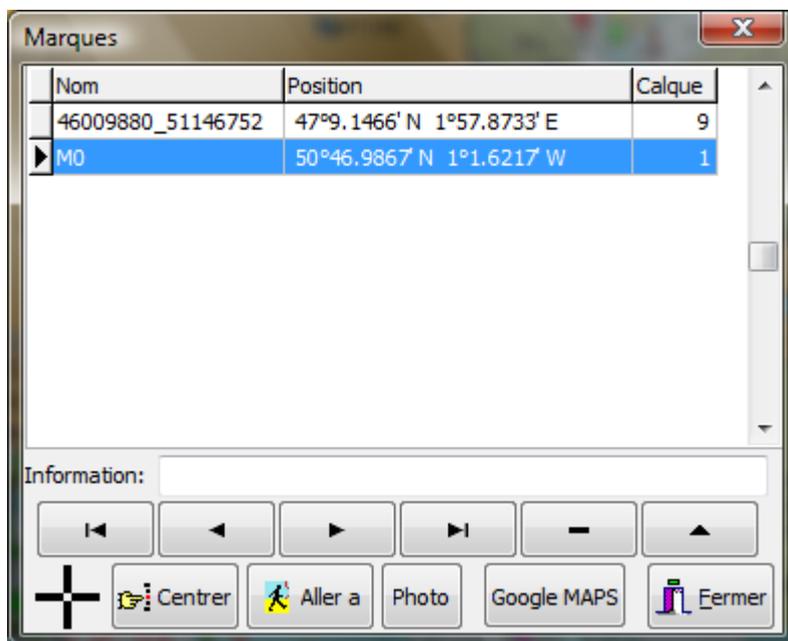
II.1.2.3. Créer une marque de navigation :

Activez le contexte Routes et Marques, puis cliquez avec le bouton droit de la souris pour faire apparaître le menu contextuel Routes et marques.

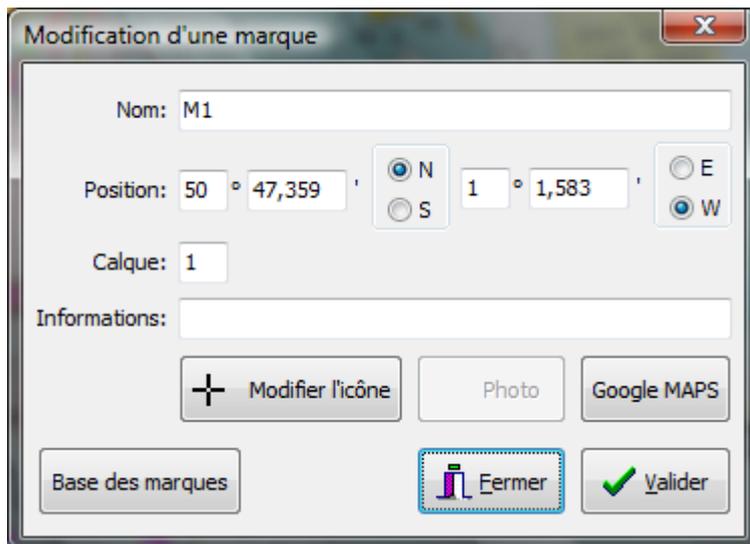


Activez <**Nouvelle marque**> puis cliquez à l'emplacement de la marque.
Quittez ensuite la fenêtre <Nouvelle marque>

Pour modifier les informations liées à une marque, cliquez avec le bouton droit de la souris sur la marque et activez base des marques.



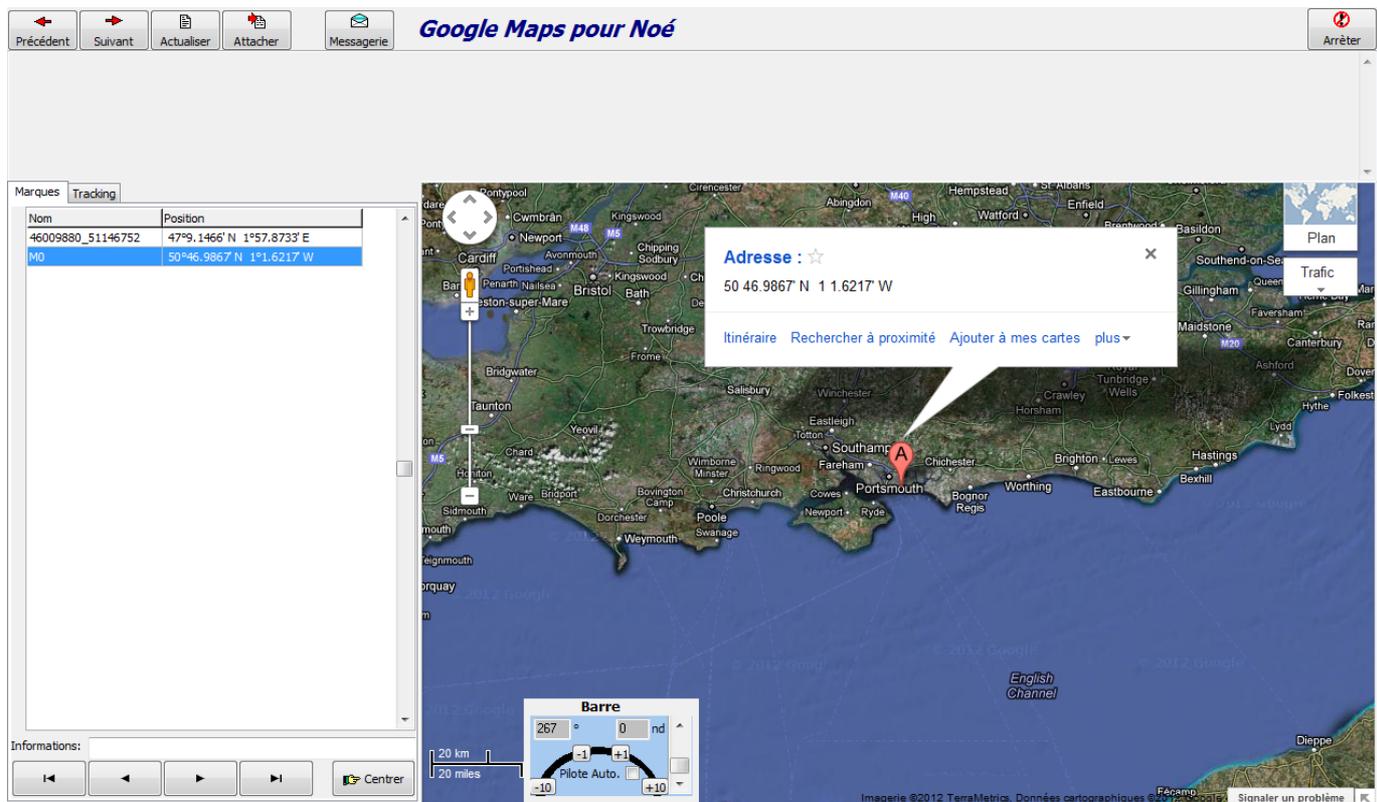
Cliquez ensuite sur le bouton Modifier l'enregistrement.



Autre méthode pour modifier une marque
Il suffit de faire un clic droit sur la marque

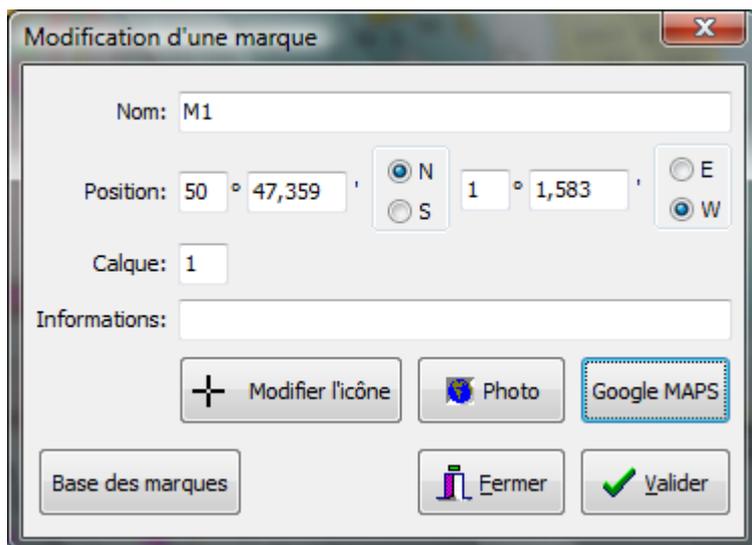
Le choix d'un calque permet de grouper les marques par famille afin de les afficher sélectivement.(voir configuration du système)

Liaison d'une image google maps a une marque
Cliquez sur <Google MAPS>

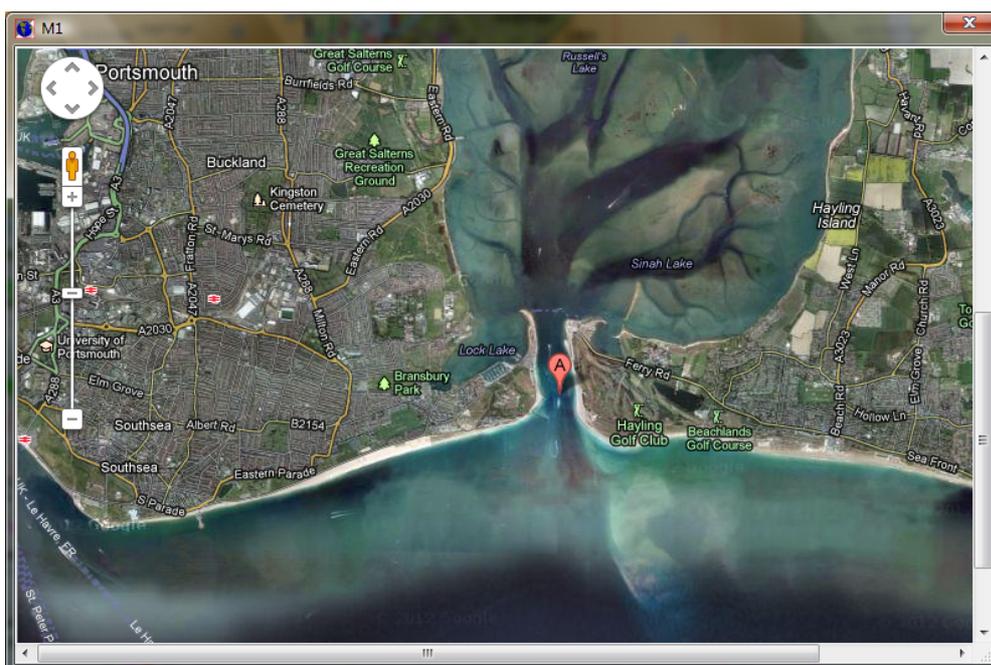


Choisir le niveau de zoom puis cliquer sur <Attacher>

Cliquez sur une carte pour revenir sur votre marque

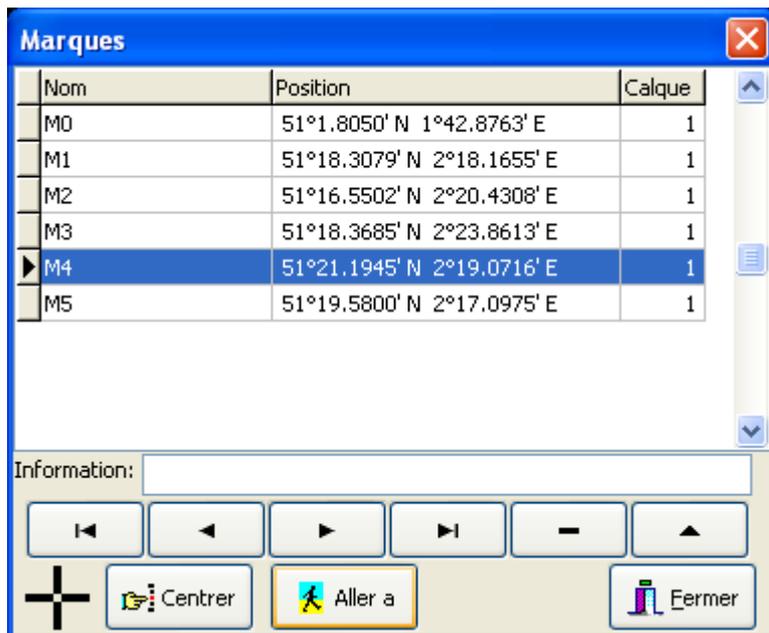


Le bouton **<photo>** est maintenant actif
En cliquant dessus on obtient la photo sauvegardé dans Noé



II.1.2.4. Route vers une marque de navigation :

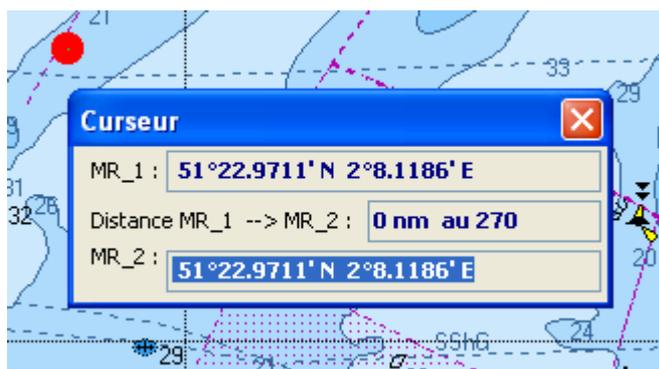
Cliquez avec le bouton gauche de la souris sur la marque, ou , si la marque n'est pas visible à l'écran, sélectionnez la marque dans la fenêtre « base des marques » et cliquez sur **<Aller a>**



II.1.2.5. Création d'une marque rapide et fonctions associées

- **Création de la marque**

Positionnez votre souris sur le point où vous voulez positionner la marque rapide puis sans déplacer la souris cliquez sur le bouton droit et sélectionnez dans le menu contextuel la ligne *<marque rapide>*



- **Les calculs de distance**

La marque rapide positionnée, vous pouvez la dé-doubler en tirant avec la souris sur le point rouge. Le curseur vous indique alors la distance entre deux points.



- **Transformer la marque rapide en WP**

Cliquez avec le bouton droit de la souris sur la marque rapide et faites le choix activer comme WP



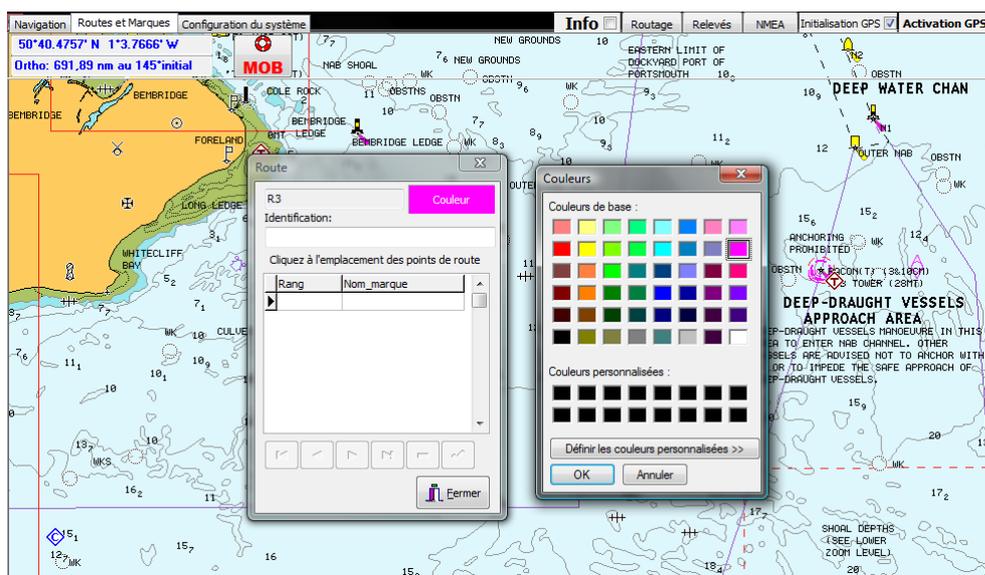
II.1.3. GESTION DES ROUTES

II.1.3.1. Création d'une route :

Activez le contexte Routes et Marques, puis cliquez avec le bouton droit de la souris pour faire apparaître le menu contextuel Routes et marques.



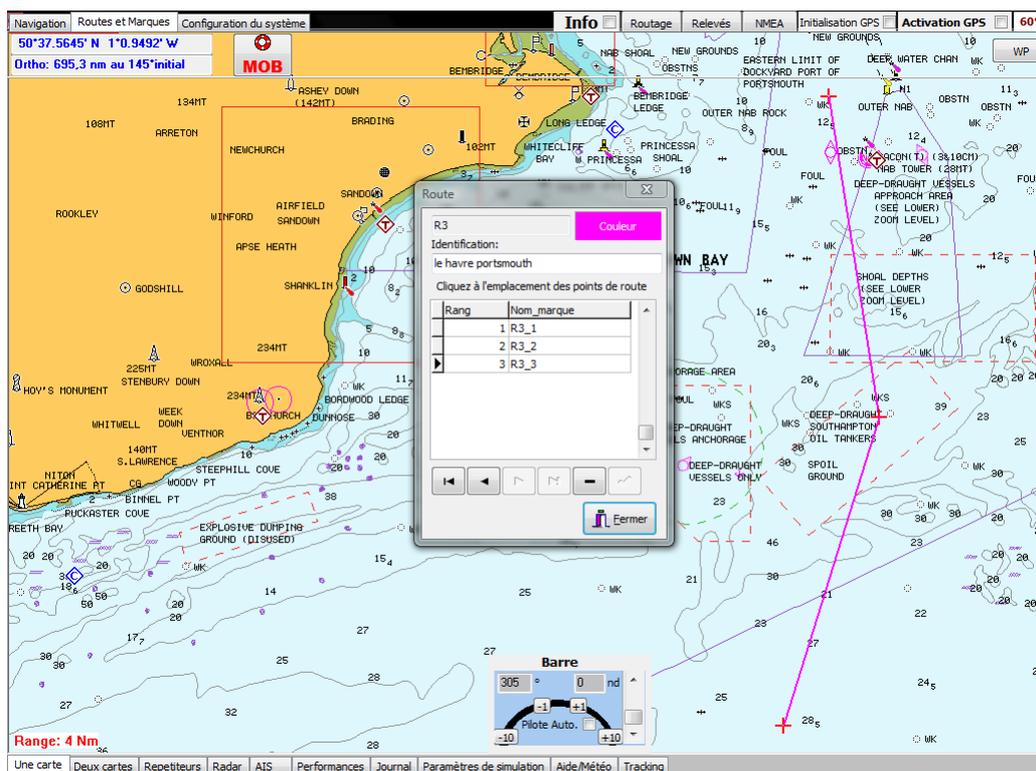
Activez **<Nouvelle Route>** .



Vous pouvez choisir la couleur du tracé de route en cliquant sur **<Couleur>**

Le nom court de la route proposé par le système ne peut être modifié. Le champ identification permet d'identifier plus facilement la route

Cliquez (gauche) ensuite, sur la cartographie, à l'emplacement des différents WP de la route.



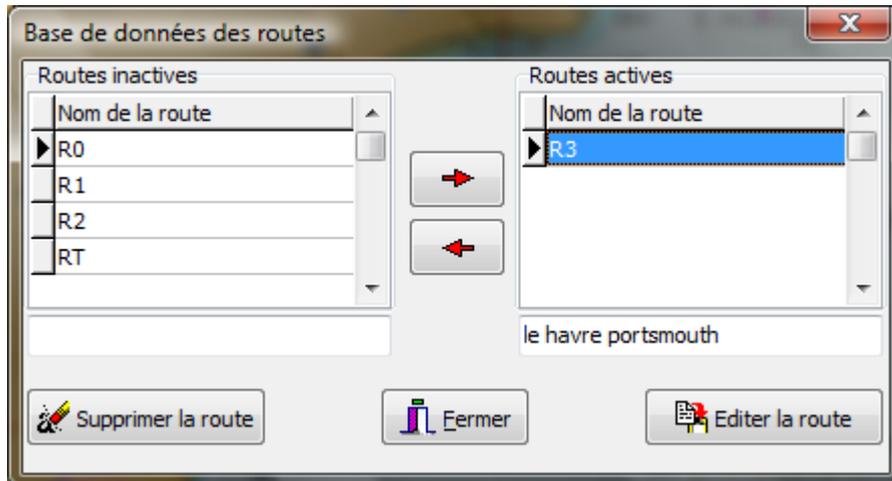
Une fois la route achevée, cliquez sur **<Fermer>**.

II.1.3.2. Effacer la route de votre écran :

Faites le choix **<Base des routes>** dans le menu contextuel Routes et Marques.

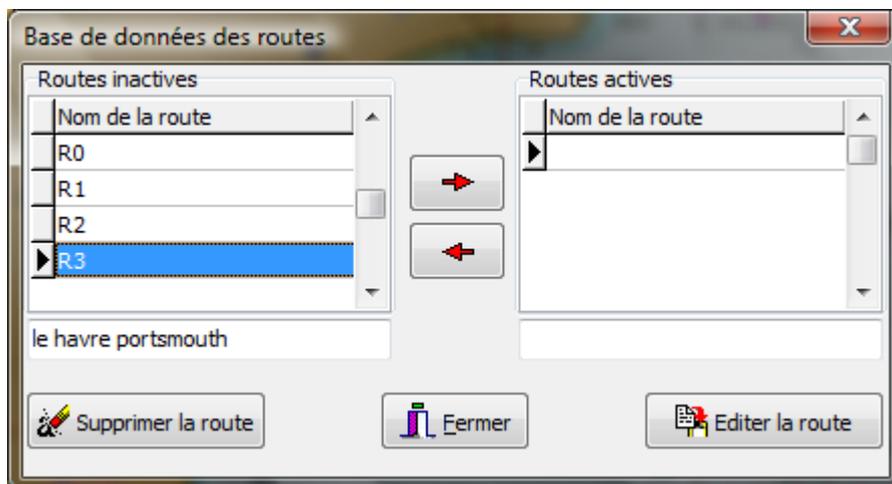


Sélectionnez la route dans la page « Routes actives » et transférez la vers la page « Routes inactives »



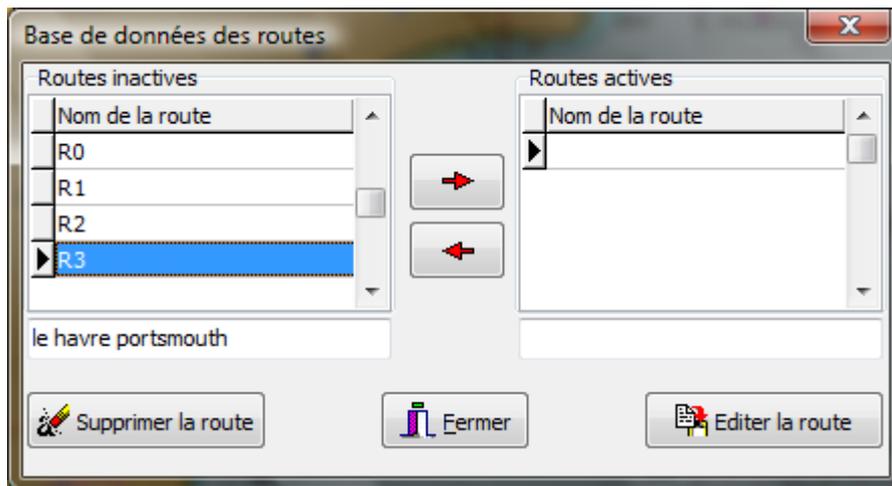
II.1.3.3. Activer une route :

Sélectionnez la route dans la page « Routes inactives » et transférez la vers la page « Routes actives »



II.1.3.4. Supprimer la route en base de données :

Sélectionnez la route dans la page « Routes inactives » et cliquez sur <Supprimer la route>



II.1.3.5. Modifier une route existante

Lorsqu'une route est affichée à l'écran, il est possible de la modifier de la façon suivante :

- Les points de route peuvent être capturés à la souris par clic gauche puis déplacés
- Un ou plusieurs WP peuvent être ajoutés ou supprimés dans la route. Pour cela, faire un clic droit sur le WP puis choisir dans la liste de choix
En cas d'insertion le nouveau WP de route est sur le WP initial. (cliquer dessus puis le déplacer)

Info Routage Relevés NMEA Initialisation GPS Activation GPS 60°37.7817' M

R3_2

3nm au 171° (Retour: 351°) -De R3_1: 5,08nm

WP 16 R1_1

Dans la partie blanche figure les informations relatives à la route

Modifier

Supprimer

Insérer

Quitter

Barre

305 ° 0 nd

-1 +1

Pilote Auto.

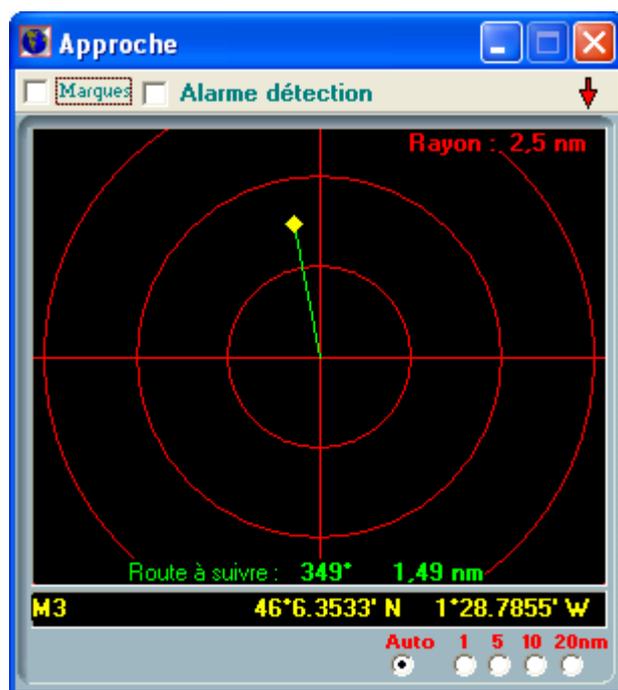
-10 +10

Journal Paramètres de simulation Aide/Météo Tracking

II.1.4. ECRAN RADAR



Une fenêtre en forme de radar fait apparaître la marque sélectionnée comme WP. Cette marque s'affiche à l'écran radar orienté dans le sens de la marche du navire (sens de la route fond). Le nom du WP et sa position apparaissent en bas dans une fenêtre.



La coche marques permet la visualisation de l'ensemble des marques présentes dans le cercle de visibilité

La coche Alarme détection permet de déclencher une alarme sonore en cas de risque de collision avec un navire détecté à l'aide d'un détecteur AIS. (Voir la fonction détection des navires)

08/02/2012 18:55:43	46°19.5168' N 19°4.6428' E	8,59	305	2,15	6093,39
08/02/2012 19:10:46	46°19.5194' N 19°4.6376' E	5	305	0	6093,39
09/02/2012 10:55:51	47°37.2154' N 16°23.9272' E	8,53	306	134,38	6227,77
09/02/2012 11:28:29	47°39.8933' N 16°18.2516' E	8,59	305	4,67	6232,44
09/02/2012 11:30:31	47°40.0586' N 16°17.9011' E	8,49	305	0,29	6232,73
09/02/2012 17:42:08	48°10.6073' N 15°13.1158' E	8,57	306	53,08	6285,81
09/02/2012 17:52:02	48°10.6073' N 15°13.1158' E	0,02	90	0	6285,81
10/02/2012 17:23:33	48°12.9308' N 15°8.1378' E	0,17	305	4,05	6289,86
10/02/2012 17:27:41	48°13.6325' N 15°6.6336' E	17,8	305	1,22	6291,08
13/02/2012 17:43:32	60°37.7817' N 11°29.1544' W	16,27	319	1175,68	7466,76
13/02/2012 17:44:42	60°37.7817' N 11°29.1544' W	0,18	270	0	7466,76
13/02/2012 18:01:38	60°37.7817' N 11°29.1544' W	0	0	0	7466,76
13/02/2012 18:08:35	60°37.7817' N 11°29.1544' W	0	0	0	7466,76
13/02/2012 18:24:30	60°37.7817' N 11°29.1544' W	0	0	0	7466,76
▶ 13/02/2012 18:37:50	60°37.7902' N 11°29.1626' W	0	335	0,01	7466,77

Tracking

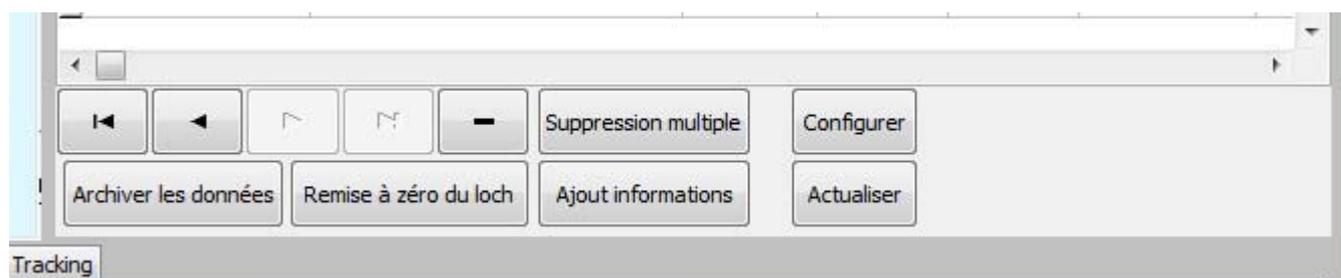
Sélectionnez l'enregistrement désiré, puis cliquez sur le bouton <->

Pour la suppression multiple, utilisez la touche CTRL pour sélectionner tous les enregistrements à supprimer puis cliquer sur suppression multiple

Configuration permet de sélectionner les colonnes affichées.

II.1.5.2. Archiver le journal :

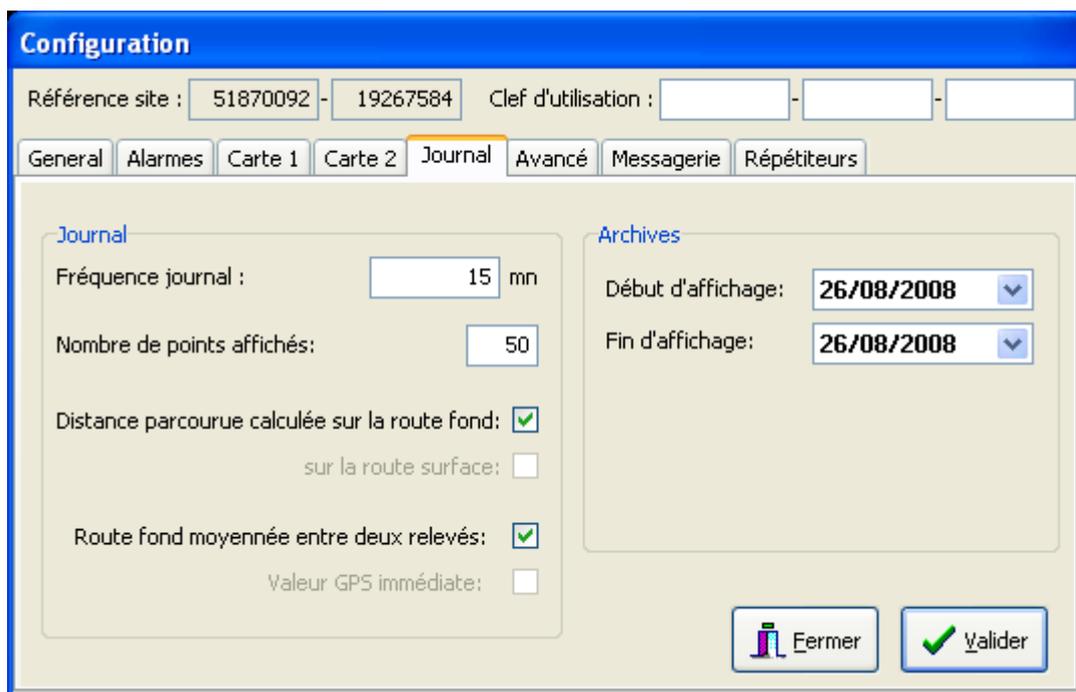
Cliquez sur <Archiver les données> .



Une fois archivé, le journal peut être tracé sur la carte en définissant la fenêtre d'affichage : Début et fin d'affichage.

Le nombre de points affichés dans cette plage doit être précisé dans « Nombre de points affichés ».

NB : Un nombre de points élevé peut considérablement baisser les performances du système.



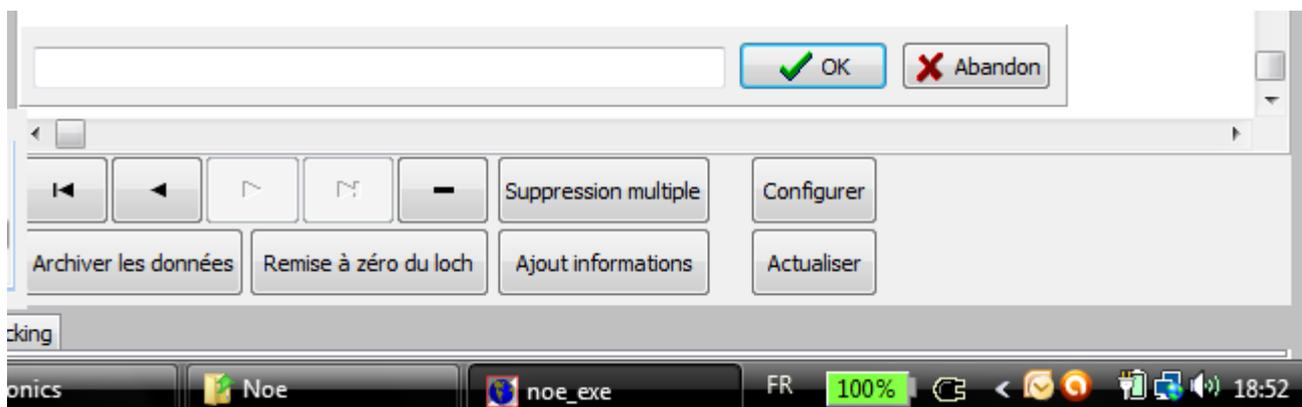
II.1.5.3. Remise à zéro du loch

Le journal entretient un loch logiciel. Pour remettre à zéro ce loch, cliquez sur **<RAZ loch>**. Cette action permet de repartir à zéro pour le calcul des distances parcourues.



II.1.5.4. Ajout d'informations :

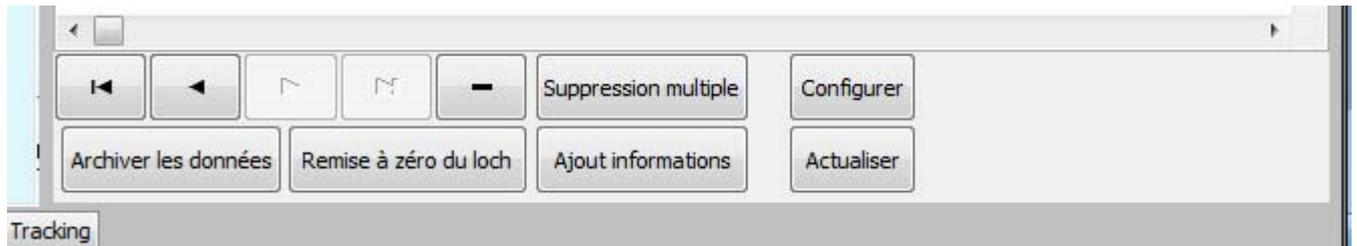
Vous pouvez ajouter à votre journal des informations personnelles. Pour cela cliquez sur **<Ajout informations>**



Ajoutez les informations dans la zone prévue à cet effet puis valider par <OK>.

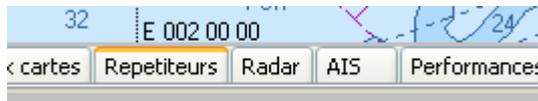
II.1.5.5. Actualiser :

Cette action permet d'actualiser le journal avec les dernières informations reçues des capteurs NMEA.



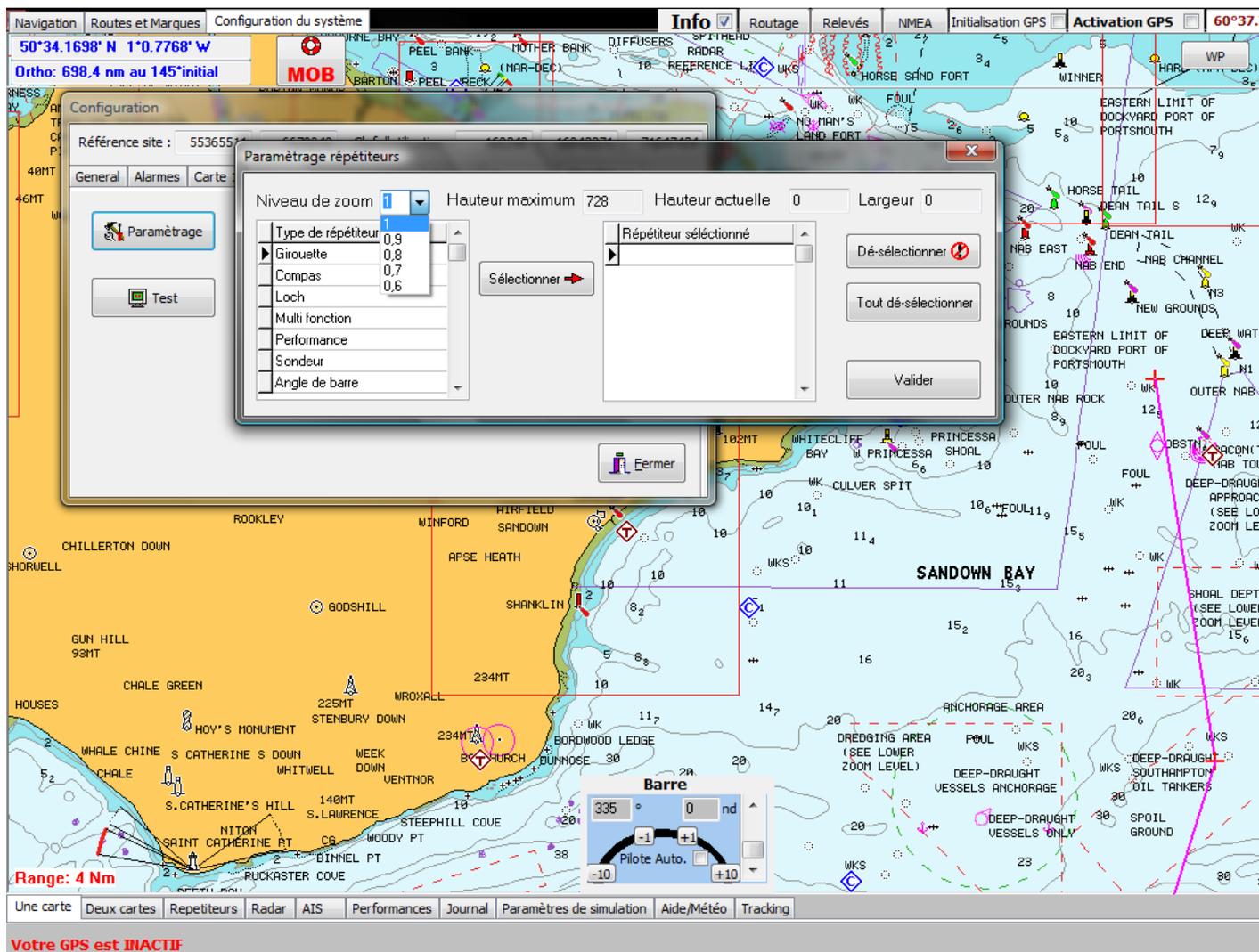
II.2. LA CENTRALE DE NAVIGATION

Pour activer la centrale de navigation, cliquez sur l'onglet <Repetiteurs> en bas de l'écran.



II.2.1. CONFIGURATION DES REPETITEURS

Pour configurer vos répéteurs, activer l'onglet <Répéteurs.> dans Configuration du système. Faites le choix du niveau de zoom d'affichage des répéteurs (fonction de la taille de votre écran) puis sélectionnez les répéteurs désirés. Valider ensuite par <Valider>..



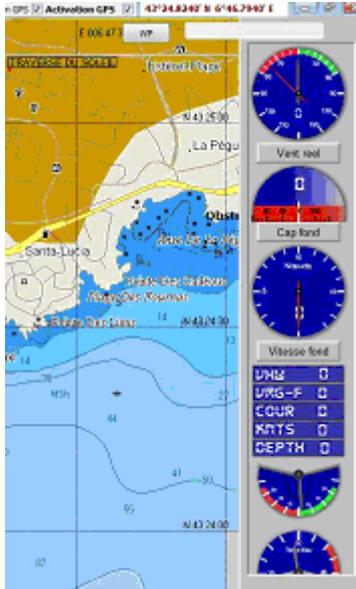
Le bouton Test permet de visualiser la configuration choisie



NB : Les répéteurs sont fonctionnels sous réserve que les messages NMEA ad hoc parviennent à Noé..

II.2.2. VISUALISATION DES REPETITEURS

Exemple de répéteurs :



II.3. GESTION DES ALARMES

Configuration

Référence site : 55365511 - 6679040 Clef d'utilisation : 160340 - 16043271 - 71647434

General Alarmes Carte 1 Carte 2 Journal et tracking Avancé Messagerie Répétiteurs

Vitesse fond
 Mini: 2 knts
 Maxi: 3,5 knts

Force vent surface
 Mini: 19 knts
 Maxi: 19,8 knts

WP
 Proximité: 0,1 nm
 Eloignement: 0,5 nm

Cap fond
 Cap: 10 °
Tolérance: 15 °

Origine vent surface
 Mini: 180 °
 Maxi: 185 °

Zone de sécurité
 Pas d'alarme
 Sortie de zone
 Entrée de zone

Sonde
 Mini: 4 m
 Maxi: 5 m

Alarme sonore

Test Fermer Valider

II.3.1. ALARMES GENERALES

Cliquez sur « **Configuration du système** »

Sélectionnez l'onglet <Alarmes>.

Vous pouvez positionner des alarmes sur :

- La vitesse fond
- Le cap fond
- La force du vent surface
- L'origine du vent surface
- La proximité ou l'éloignement d'un way-point
- la profondeur

Dans tous les cas vous pouvez activer une alarme minimum et/ou une alarme maximum.

Activez les coches correspondantes après avoir renseigné les valeurs d'alarme.

II.3.2. ALARMES D'ENTREE OU DE SORTIE DE ZONE (CONTROLE DE MOUILLAGE)

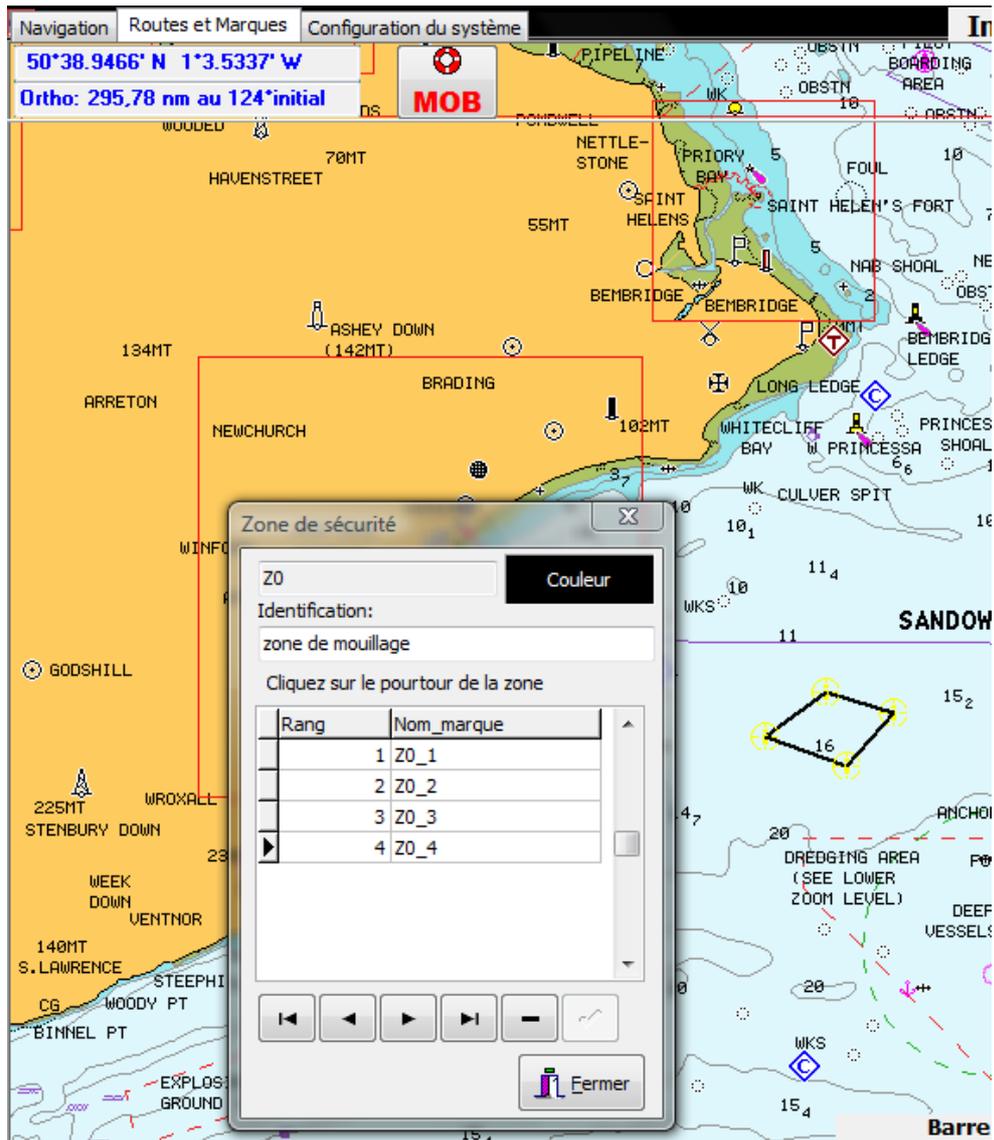
Pour armer une alarme d'entrée ou de sortie de zone, vous devez dessiner sur votre cartographie la zone à surveiller.

Cliquez sur **<Routes et marques>** et faites le choix **<Nouvelle zone de sécurité>** dans le menu contextuel.



Dessinez la zone de sécurité en cliquant avec le bouton gauche de votre souris sur les angles de la zone.

Enregistrer la zone en cliquant sur **<Fermer>**



II.4. FONCTIONS SPECIFIQUES

II.4.1. RECHERCHER UN PORT AVEC LA CARTOGRAPHIE C-MAP

Cliquez sur <Recherche de ports> dans le menu contextuel de navigation.



Par exemple quel est le port le plus proche permettant un ravitaillement en fuel.

The image shows a screenshot of the 'Recherche ports' dialog box. The search term 'Fuel' is entered in the search field. The results are displayed in a table with three columns: 'Nom', 'Informations', and 'Distance'. The results list several ports and their distances from the current location.

Nom	Informations	Distance
NIEUWPOORT	NIEUWPOORT	22,9 nm au 104
NIEUWPOORT	NIEUWPOORT	23,3 nm au 103
OOSTENDE	OOSTENDE	29 nm au 90
BLANKENBERGE	BLANKENBERGE	36,7 nm au 81
BLANKENBERGE	BLANKENBERGE	36,7 nm au 81
ZEEBRUGGE	ZEEBRUGGE	40,3 nm au 78
EAST CHANNEL 2	EAST CHANNEL 2	4217,3 nm au 324
NORTH LAKE WASHINGTON	NORTH LAKE WASHINGTON	4213,8 nm au 324
NORTH LAKE WASHINGTON	NORTH LAKE WASHINGTON	4209,8 nm au 324
KENMORE CHANNEL	KENMORE CHANNEL	4209,8 nm au 324

Sélectionnez Fuel et cliquez sur <Rechercher>

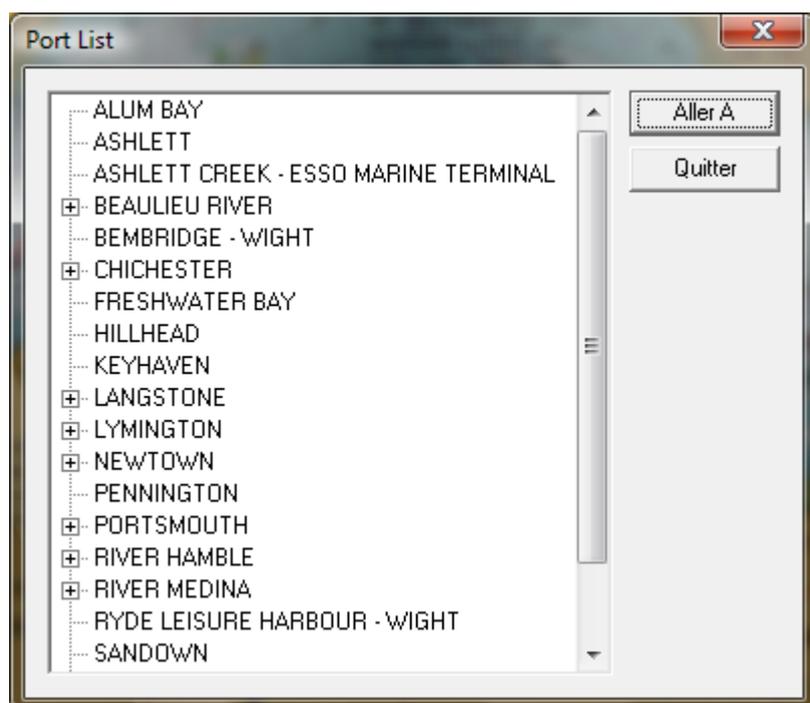
Vous pouvez visualiser le port sur la carte en cliquant sur <Centrer sur la carte>

II.4.2. RECHERCHER UN PORT AVEC LA CARTOGRAPHIE NAVIONICS

Cliquez sur <Recherche de ports> dans le menu contextuel de navigation.

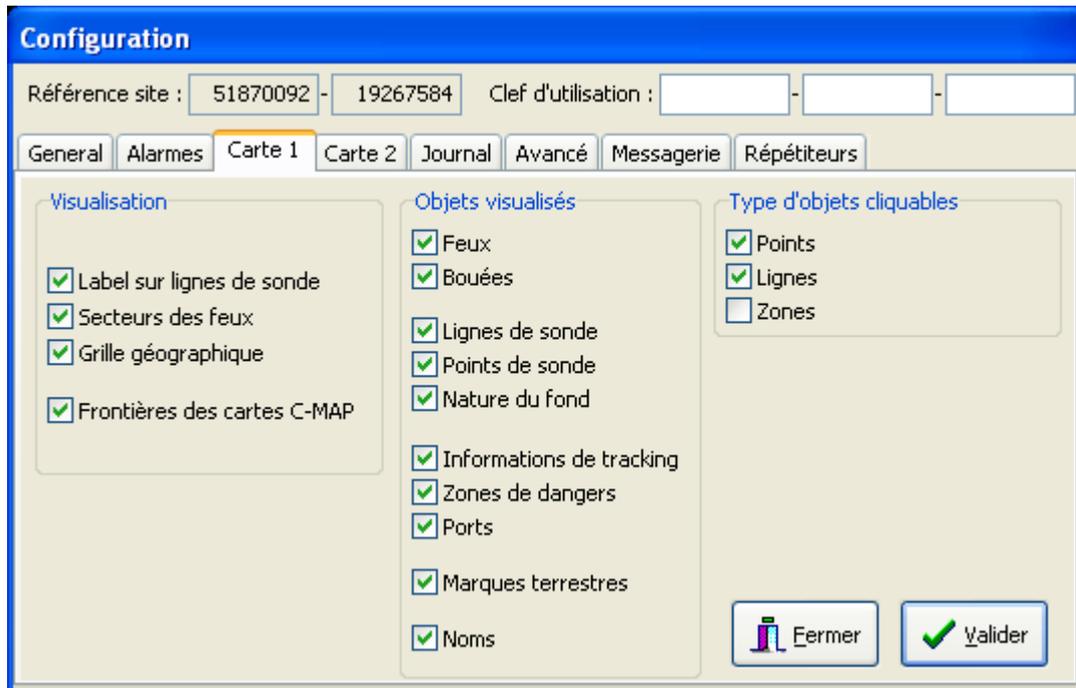


Navionics propose la liste alphabétique de tous des ports contenus sur la carte navionics



II.4.3. CONFIGURER LA CARTOGRAPHIE C-MAP

Activez l'onglet <Carte 1> ou <Carte 2> dans configuration du système.



Cochez en fonctions des informations que vous désirez visualiser.

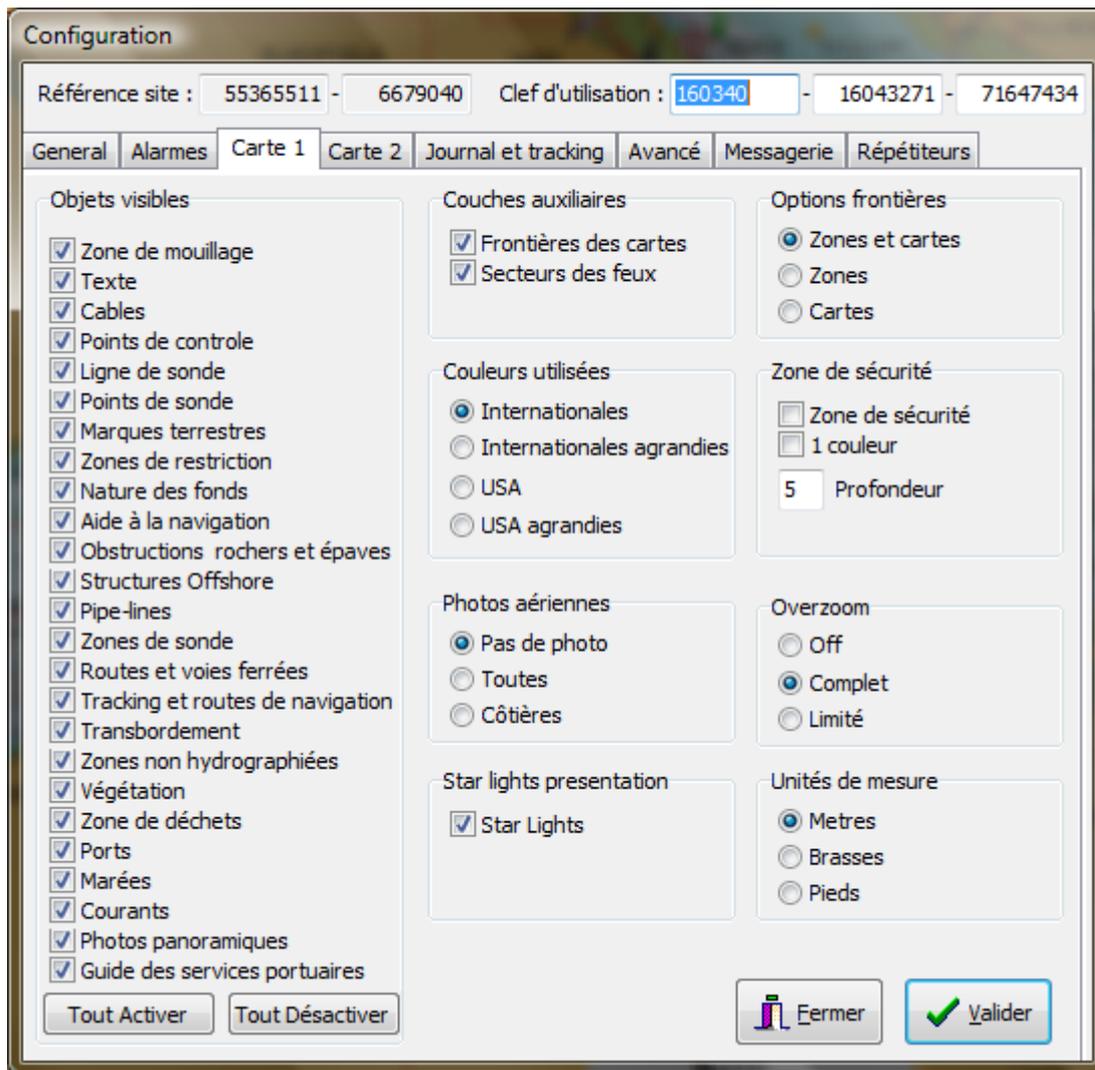
Les objets cliquables sont ceux qui renvoient des informations à l'écran lorsqu'ils sont sélectionnés par clic de la souris.

Ils sont de 3 types :

- Points (par exemple phares et balises)
- Lignes (par exemple lignes de sondes ou informations de tracking)
- Zones (par exemple zones de restriction à la navigation)

II.4.4. CONFIGURER LA CARTOGRAPHIE NAVIONICS

Activez l'onglet <Carte 1> ou <Carte 2> dans configuration du système.

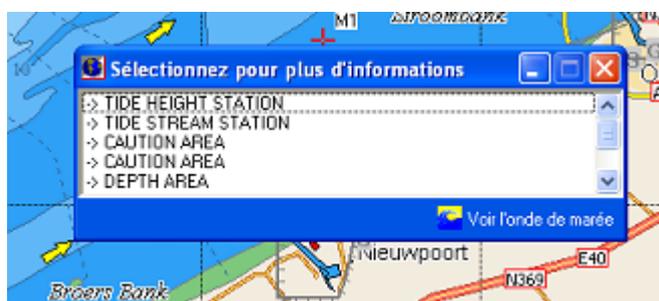


Cochez en fonctions des informations que vous désirez visualiser.

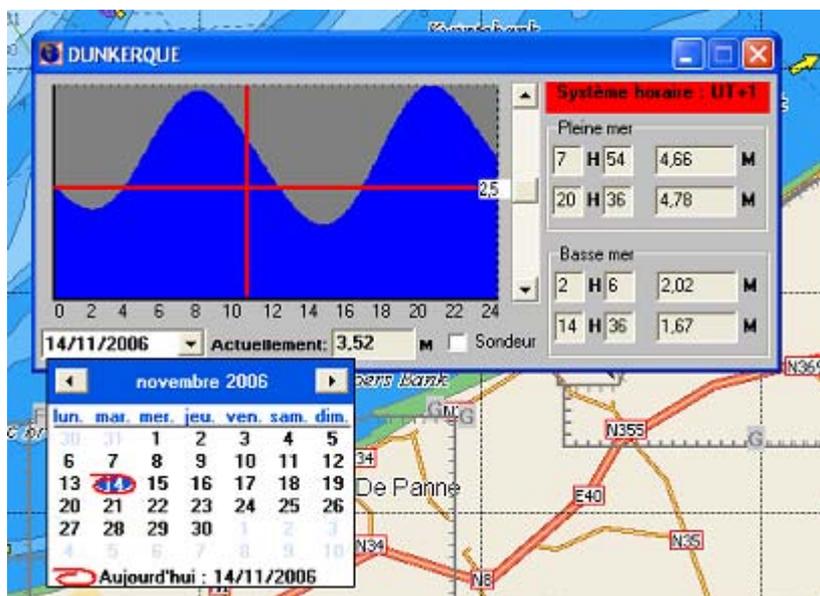
II.5. FONCTION MAREE

II.5.1. MAREE AVEC C-MAP

Cliquez sur un vecteur courant. (avec info coché )



A l'apparition de la fenêtre d'informations C-MAP®, cliquez sur le bouton <voir l'onde de marée>



Déplacez le curseur a droite de la fenêtre pour indiquer le tirant d'eau de votre bateau plus le pied de pilote.

Si votre sondeur est raccordé à Noé, vous pouvez, en cochant <Sondeur>, actualisée la courbe en fonction des informations reçues de celui-ci.

II.5.2. ACTUALISATION DES COURANTS DE MAREE

Cliquez sur <Actualisation des courants> dans le menu contextuel « Navigation »



Une fenêtre apparaît qui vous permet d'afficher sur la carte les prédictions des courants de marée



Si vous vous apercevez d'un décalage entre les prédictions et la réalité sur l'eau, vous pouvez recalibrer les prédictions en modifiant la valeur du champ Courant/h.locale dans l'onglet <General> de « **configuration du système** ».

Configuration

Référence site : 55365511 - 6679040 Clef d'utilisation : 160340 - 16043271 - 71647434

General Alarmes Carte 1 Carte 2 Journal et tracking Avancé Messagerie Répétiteurs

Affichage

Rayon cercle de poursuite : 100 pixels

Calque 1 Calque 6
 Calque 2 Calque 7 AIS/RADAR
 Calque 3 Calque 8 Tracking
 Calque 4
 Calque 5 Prise en compte de la route surface
 Direction des vents relative au bateau:

Vecteurs

Route fond:
 Route surface:
 Courant:
 Vent apparent:
 Vent fondl:
 Vent surface:

Navire

Nom : noé ESN:

Tirant d'eau : 180 cm Courant/h.local: 0

Declinaison: 0 ° Heure d'été:

II.5.3. MAREE AVEC NAVIONICS

Pour les courants cliquez sur une icône  vecteur courant. (avec info coché )

Un tableau de valeur s'affiche

SOUTHAMPTON WATER AND APPROACHES [G] X

Prédictions en heure locale Quitter

Date

	Heure	Force	Angle	Renverse
Flot	<input type="text" value="04:02"/>	<input type="text" value="1.10"/>	<input type="text" value="85"/>	<input type="text" value="00:28"/>
Jusant	<input type="text" value="10:02"/>	<input type="text" value="1.40"/>	<input type="text" value="268"/>	<input type="text" value="07:02"/>
Flot	<input type="text" value="16:49"/>	<input type="text" value="1.10"/>	<input type="text" value="85"/>	<input type="text" value="13:02"/>
Jusant	<input type="text" value="22:49"/>	<input type="text" value="1.40"/>	<input type="text" value="268"/>	<input type="text" value="19:49"/>

Heure Locale	Force (- Jusant)	Angle
00:00	-0.361111	195
00:06	-0.333333	188
00:12	-0.305556	181
00:18	-0.277778	174
00:24	0.250000	167
00:30	0.287500	160
00:36	0.325000	153
00:42	0.362500	146
00:48	0.400000	139
00:54	0.437500	132
01:00	0.475000	124
01:06	0.512500	117
01:12	0.550000	110
01:18	0.587500	103
01:24	0.625000	96
01:30	0.650000	92
01:36	0.675000	88

Lever Lune Coucher Lune

Lever Soleil Coucher Soleil

Phase Lunaire

Prochaine phase

Pour les hauteurs d'eau cliquez sur une icône  vecteur courant. (avec info coché )

Un tableau de valeur s'affiche

CALSHOT CASTLE X

Prédictions en heure locale Quitter

Date

	Heure	Hauteur	
PM	<input type="text" value="08:08"/>	<input type="text" value="3.934"/>	M
	<input type="text" value="20:55"/>	<input type="text" value="3.817"/>	M
BM	<input type="text" value="00:52"/>	<input type="text" value="1.756"/>	M
	<input type="text" value="13:38"/>	<input type="text" value="1.787"/>	M

Lever Lune	Coucher Lune
<input type="text" value="05:20:45"/>	<input type="text" value="13:36:37"/>
Lever Soleil	Coucher Soleil
<input type="text" value="09:16:54"/>	<input type="text" value="19:22:26"/>

Heure Locale	Hauteur en m
00:00	1.924000
00:06	1.887000
00:12	1.854000
00:18	1.827000
00:24	1.803000
00:30	1.785000
00:36	1.771000
00:42	1.762000
00:48	1.757000
00:54	1.756000
01:00	1.760000
01:06	1.767000
01:12	1.777000
01:18	1.791000
01:24	1.807000
01:30	1.827000

Phase Lunaire

Prochaine Phase

II.6. FONCTIONS RELEVÉS



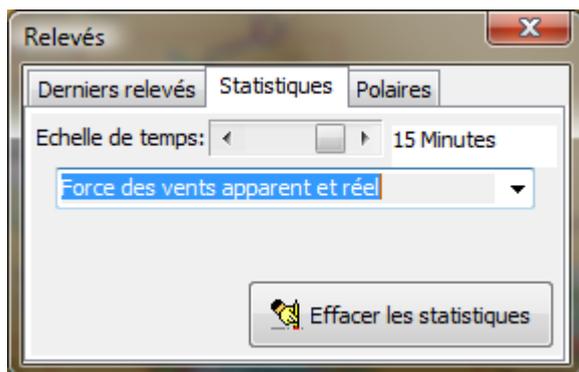
II.6.1. DERNIERS RELEVÉS

L'onglet « **derniers relevés** » de la fenêtre « **Relevés** » permet la visualisation en temps réel des informations liées à la route suivie par le bateau.

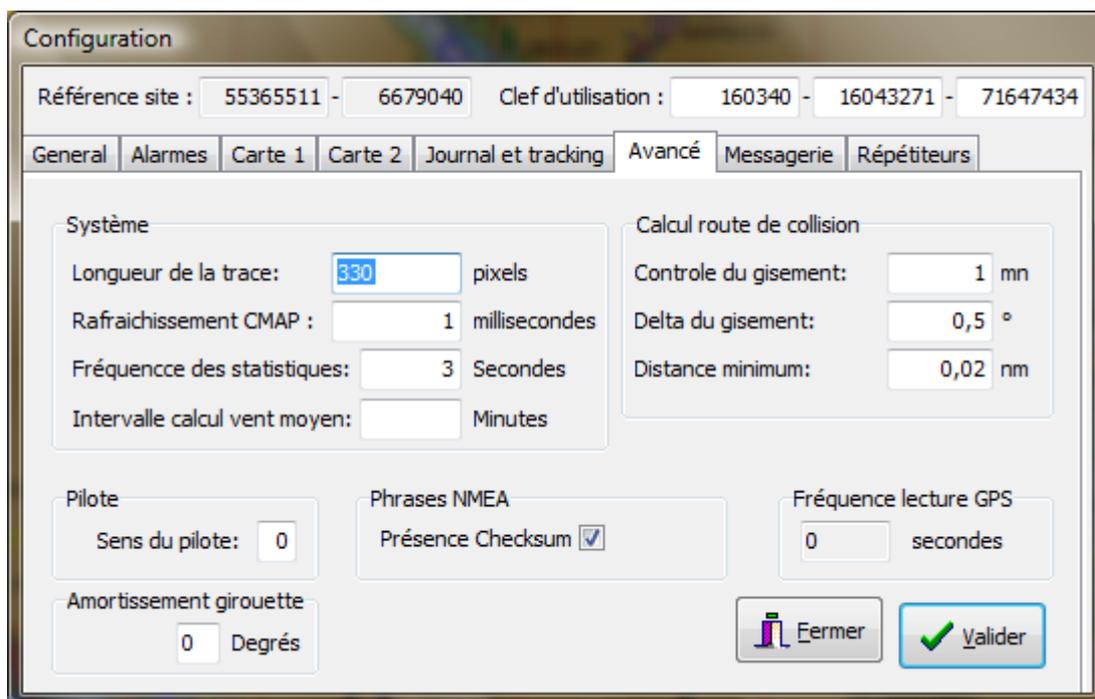


II.6.2. STATISTIQUES

L'onglet « **Statistiques** » permet de visualiser, sous forme de graphique, les évolutions des paramètres de route ainsi que leurs valeurs moyennes.

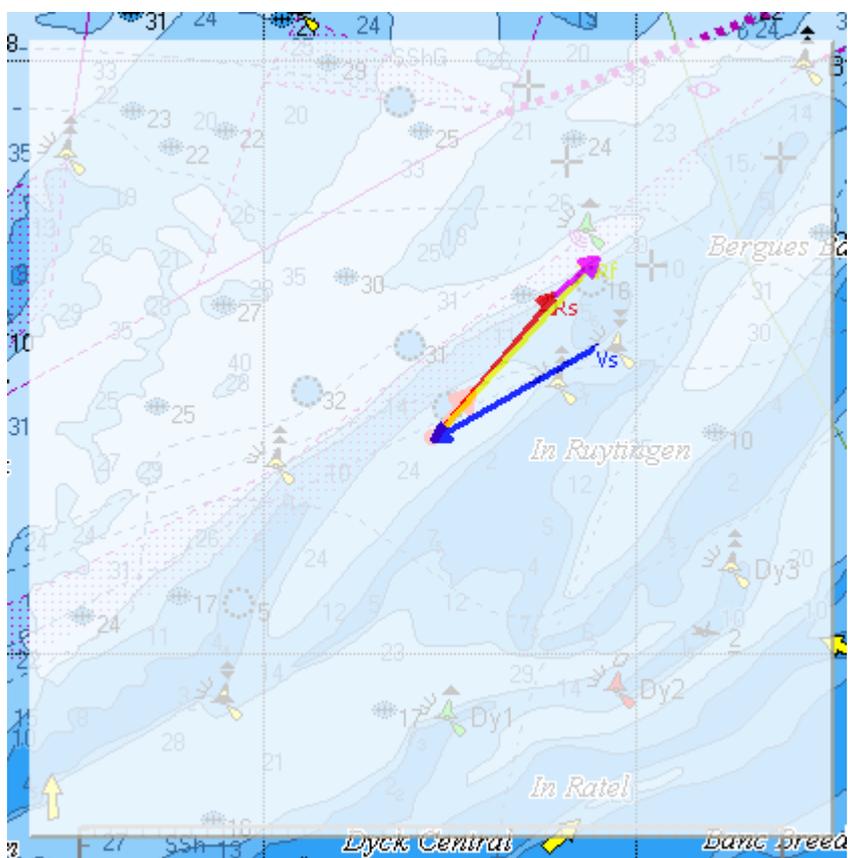


La fréquence de capture des informations peut être modifiée dans l'onglet « **Avancé** » de « **configuration du système** »



II.6.3.AFFICHAGE DES RELEVÉS SOUS FORME DE VECTEURS VITESSES

Cliquez sur le navire avec le bouton gauche de la souris.



Vous pouvez définir les vecteurs visibles dans l'onglet <General> de la configuration système.

Configuration

Référence site : 55365511 - 6679040 Clef d'utilisation : 160340 - 16043271 - 71647434

General Alarmes Carte 1 Carte 2 Journal et tracking Avancé Messagerie Répétiteurs

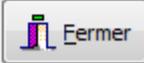
Affichage

Rayon cercle de poursuite : 100 pixels

Calque 1 Calque 6
Calque 2 Calque 7 AIS/RADAR
Calque 3 Calque 8 Tracking
Calque 4
Calque 5 Prise en compte de la route surface
Direction des vents relative au bateau:

Navire

Nom : noé ESN:
Tirant d'eau : 180 cm Courant/h.local: 0
Declinaison: 0 ° Heure d'été:

 Fermer  Valider

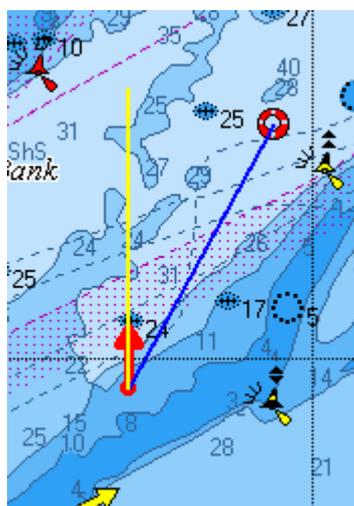
II.7. FONCTION HOMME A LA MER



Cliquez sur le bouton <MOB>.

Une marque en forme de bouée est positionnée à l'emplacement du navire lors du clic.

Cette marque évoluera en fonction de la présence de courant détecté par le système (différence entre la route fond et la route surface).



Pour supprimer la marque, recliquez sur le bouton <MOB>

II.8. MODULE PERFORMANCES

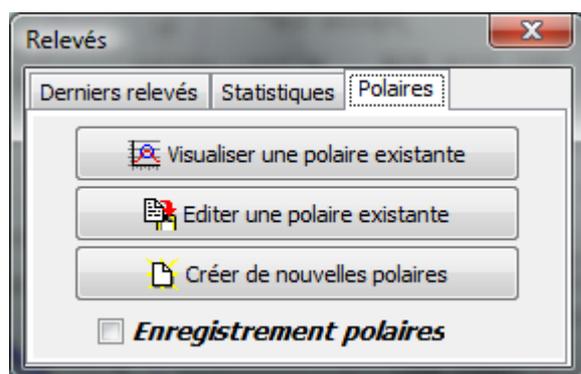
II.8.1. GENERALITES

Le module performances travail avec plusieurs jeux de polaires.

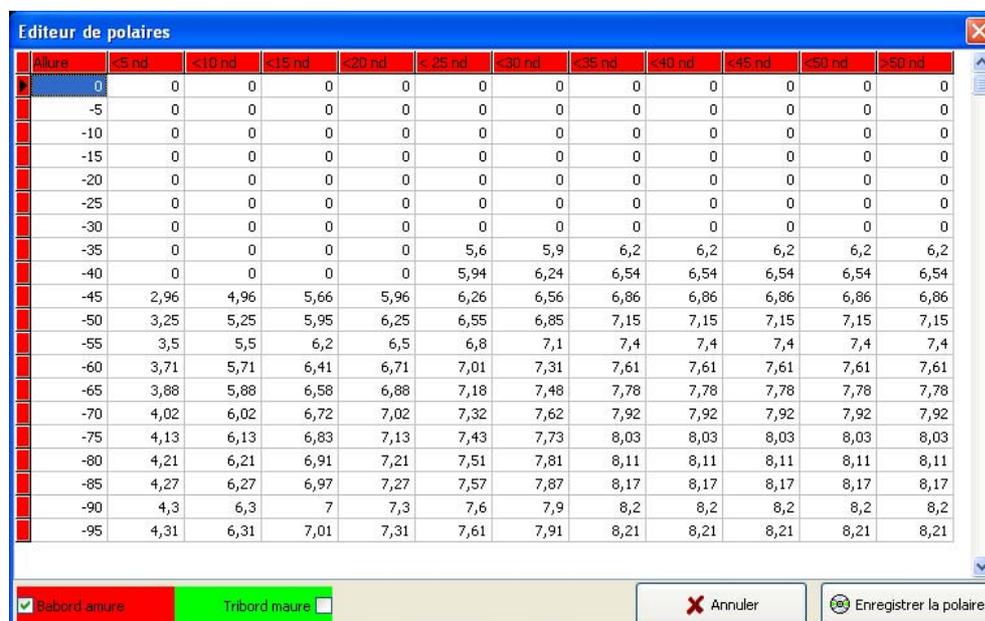
Pour créer vos polaires, il existe plusieurs méthodes

Première méthode (saisie de valeurs de vitesse en fonction du vent et de l'allure)

Cliquez sur relevés puis sur <Créer de nouvelles polaires>.



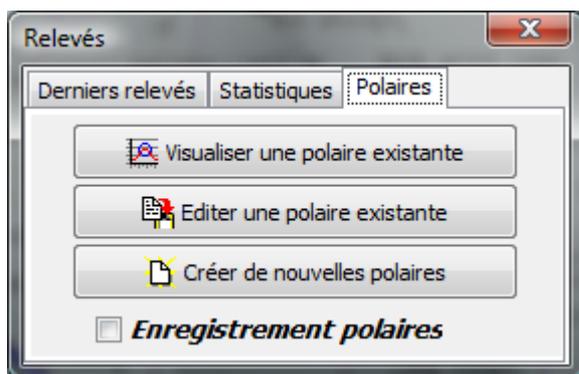
Vous pouvez ensuite entrer vos polaires dans le tableau suivant. Puis l'enregistrer sous forme de fichier exploitable par Noé.



Allure	<5 nd	<10 nd	<15 nd	<20 nd	<25 nd	<30 nd	<35 nd	<40 nd	<45 nd	<50 nd	>50 nd
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-5	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-10	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-15	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-25	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-30	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
-35	0	0	0	0	5,6	5,9	6,2	6,2	6,2	6,2	6,2
-40	0	0	0	0	5,94	6,24	6,54	6,54	6,54	6,54	6,54
-45	2,96	4,96	5,66	5,96	6,26	6,56	6,86	6,86	6,86	6,86	6,86
-50	3,25	5,25	5,95	6,25	6,55	6,85	7,15	7,15	7,15	7,15	7,15
-55	3,5	5,5	6,2	6,5	6,8	7,1	7,4	7,4	7,4	7,4	7,4
-60	3,71	5,71	6,41	6,71	7,01	7,31	7,61	7,61	7,61	7,61	7,61
-65	3,88	5,88	6,58	6,88	7,18	7,48	7,78	7,78	7,78	7,78	7,78
-70	4,02	6,02	6,72	7,02	7,32	7,62	7,92	7,92	7,92	7,92	7,92
-75	4,13	6,13	6,83	7,13	7,43	7,73	8,03	8,03	8,03	8,03	8,03
-80	4,21	6,21	6,91	7,21	7,51	7,81	8,11	8,11	8,11	8,11	8,11
-85	4,27	6,27	6,97	7,27	7,57	7,87	8,17	8,17	8,17	8,17	8,17
-90	4,3	6,3	7	7,3	7,6	7,9	8,2	8,2	8,2	8,2	8,2
-95	4,31	6,31	7,01	7,31	7,61	7,91	8,21	8,21	8,21	8,21	8,21

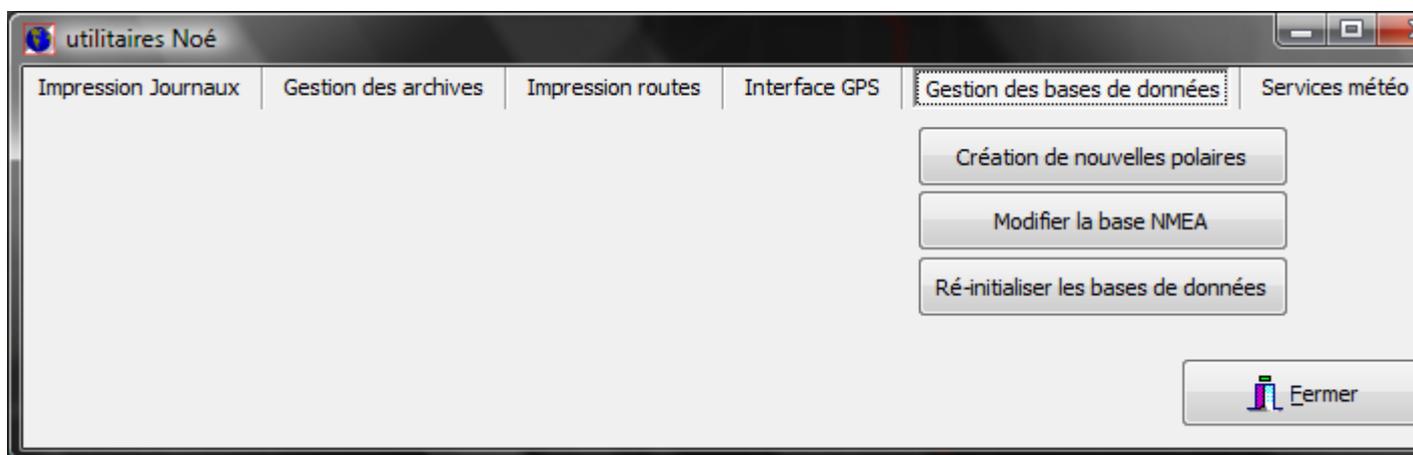
Deuxième méthode

Création d'une polaire grâce aux informations recueillies par Noé

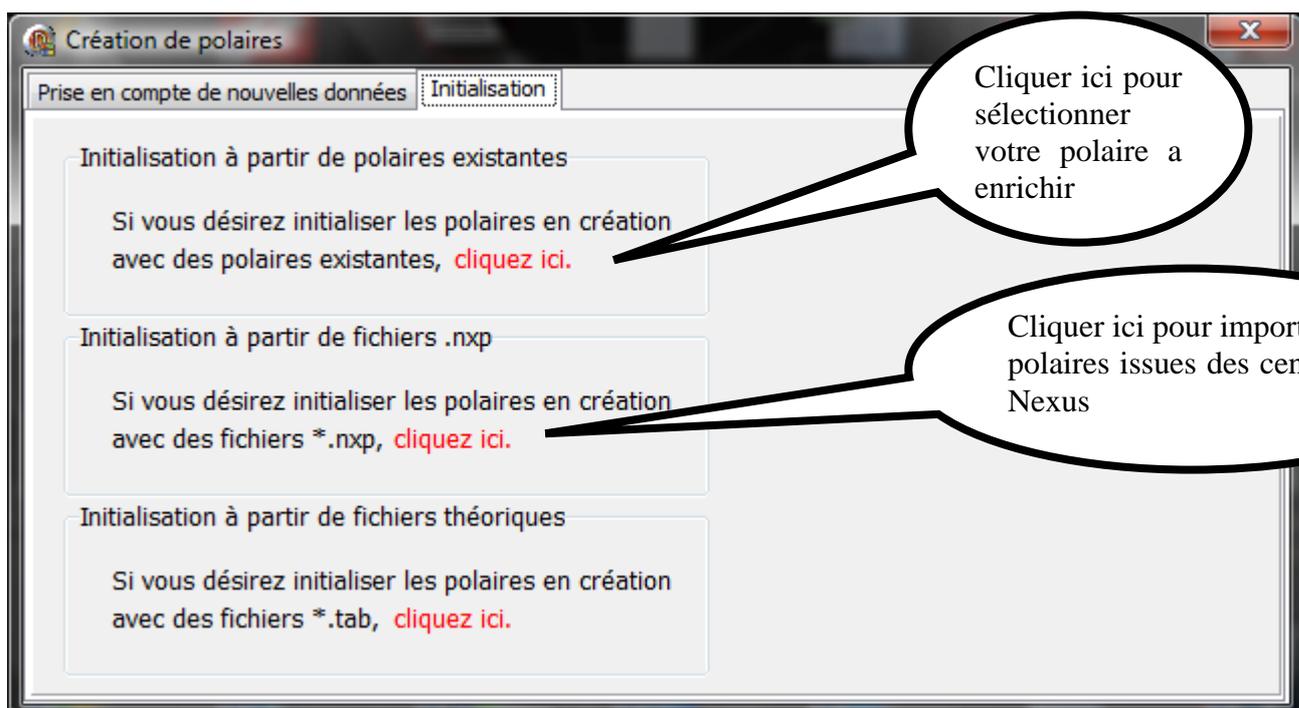


Cliquez sur Enregistrement polaires quand vous êtes sous voiles.
Noé enregistre tous les paramètres de navigation toutes les minutes

Puis aller dans outils offline



Sélectionnez l'onglet initialisation



Création de polaires

Prise en compte de nouvelles données Initialisation

C:\Users\valere\Documents\Eole\Noe\db\noe.mdb

De 20/02/2012 11:28:57 A 23/02/2012 17:51:41

Début de prise en compte: 23/02/2012 Date /Heure

Fin de prise en compte: 23/02/2012 Date /Heure

Mode de calcul

Ré-initialiser

Ajouter

Données à prendre en compte

Valeur minimum

Valeur maximum

Valeur médiane

Lancer le calcul

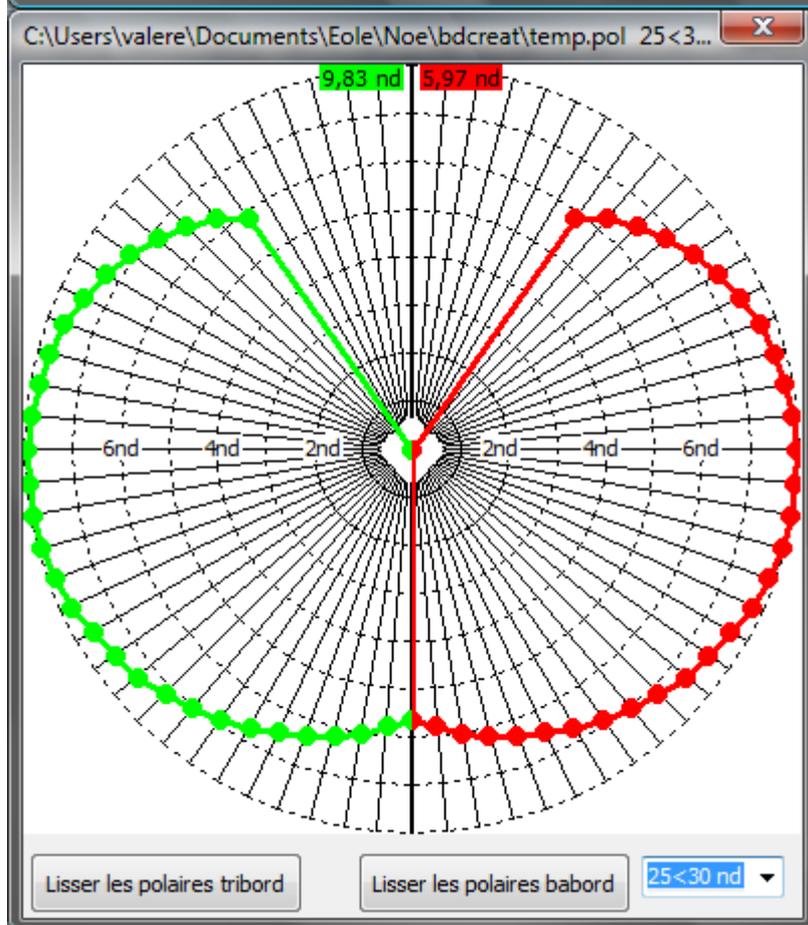
Polaires en création

Editer

Visualiser

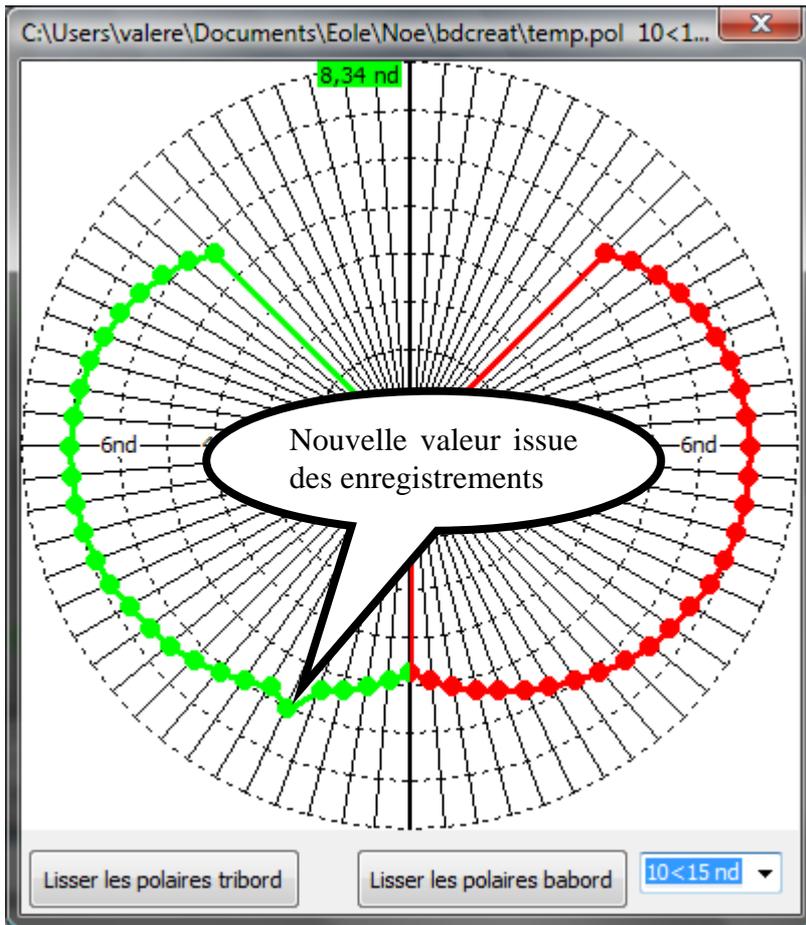
Rendre actif

Quitter



Sélectionner la période ou les enregistrements ont été effectués, vous avez la possibilité d'enrichir une polaire existante ou d'en créer une nouvelle

Cliquer sur lancer le calcul, Noé rajoute les informations dans la polaire



Vous avez la possibilité de lisser la polaire en cliquant sur lisser les polaires ou en déplaçant un des points verts ou rouges

The screenshot shows the "Création de polaires" dialog box. It has a tabbed interface with "Prise en compte de nouvelles données" and "Initialisation" tabs. The "Initialisation" tab is active. The dialog contains the following fields and controls:

- File path: C:\Users\valere\Documents\Eole\Noe\db\poe.mdb
- Time range: De 20/02/2012 11:28:57 A 23/02/2012 17:51:41
- Start date: 23/02/2012 (with Date/Heure buttons)
- End date: 23/02/2012 (with Date/Heure buttons)
- Mode de calcul: Ré-initialiser, Ajouter
- Données à prendre en compte: Valeur minimum, Valeur maximum, Valeur médiane
- Buttons: "Lancer le calcul", "Editer", "Visualiser", "Rendre actif", "Quitter"

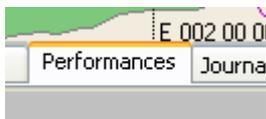
Callout bubbles point to the "Rendre actif" and "Quitter" buttons.

Les polaires sont stockées sous forme textuelle dans des fichiers « .pol » et peuvent être échangés entre utilisateurs Noé..

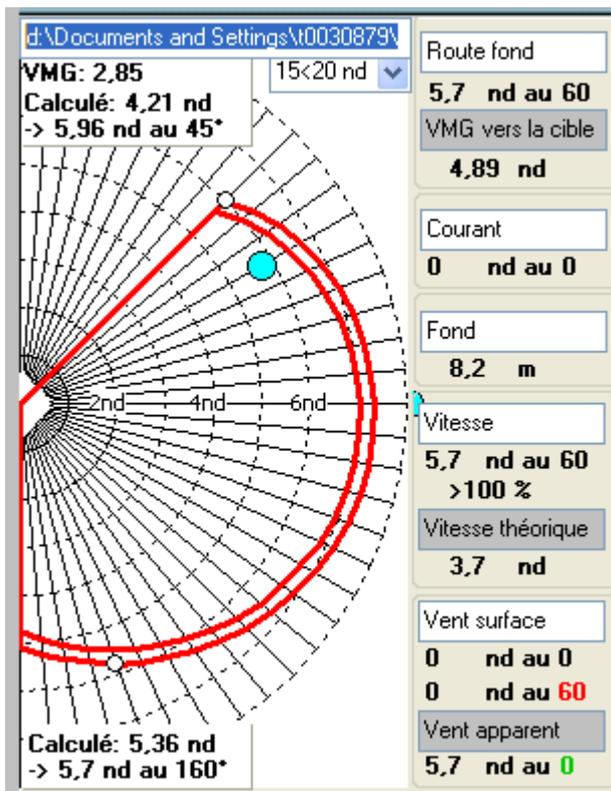
II.8.2. UTILISATION DU MODULE PERFORMANCES

II.8.2.1. Affichage des indicateurs de performances

Pour activer le module performance, cliquez sur <Performances> en bas de votre écran.



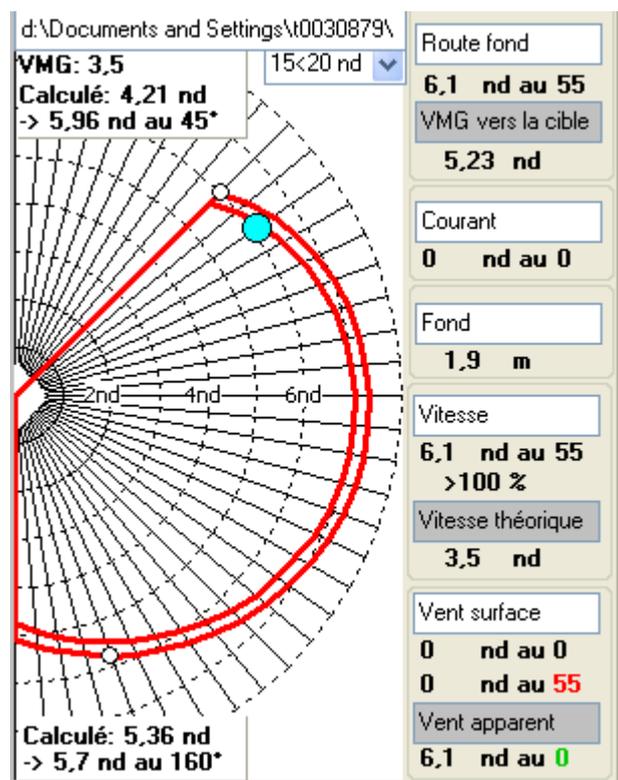
Faites le choix de votre polaire en cliquant dans la zone contenant le nom du fichier polaire.



En course, le niveau de performance de votre bateau par rapport aux polaires est visualisé par un rond bleu sur la carte des polaires.

Tous les indicateurs de performances : Vitesse et cap surface, vitesse cible et pourcentage atteint, Vitesse et cap fond, CMG, courant, vent réel et apparent, VMG au louvoyage et VMG au portant

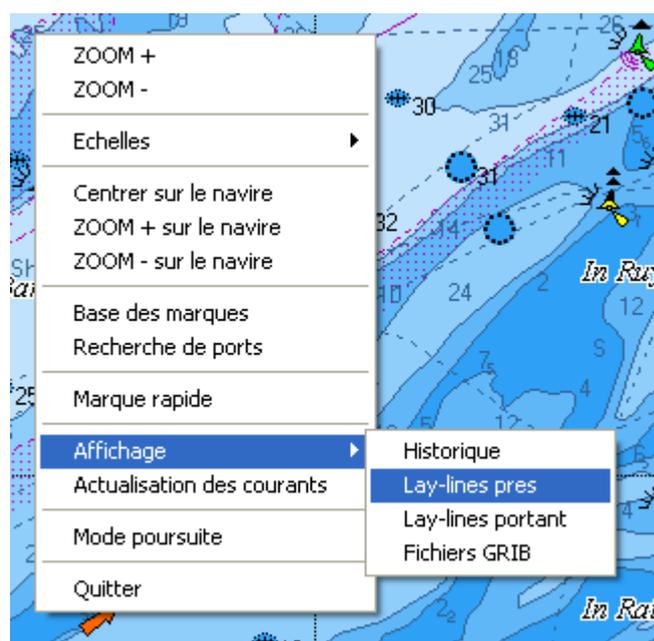
sont actualisés en fonction des informations reçues de vos capteurs. (GPS, Speedomètre, girouette anémomètre et compas électronique)



II.8.2.2. Affichage des lay-lines de louvoyage

Pour afficher les lay-lines de louvoyage, cliquez sur <Affichage> <Lay-lines pres> dans le menu contextuel navigation..

Nb : Pour que les lay-lines s'affichent, la marque a atteindre doit être sélectionnée comme destination (cf Route vers une marque de navigation : §II.1.2.4)



La lay-line bâbord s'affiche en rouge, la tribord en vert. Le système vous indique le cap et la distance pour rejoindre ces deux lay-lines.



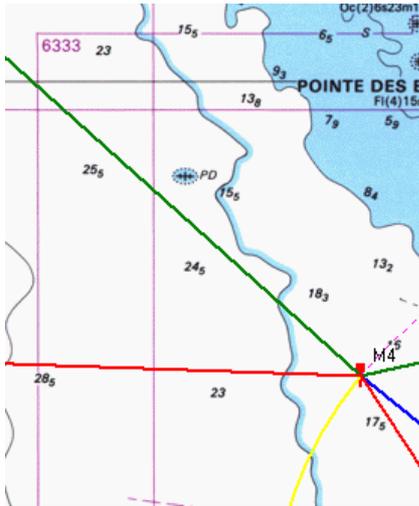
II.8.2.3. Affichage des lay-lines de portant

Pour afficher les lay-lines de portant, cliquez sur <Affichage> <Lay-lines portant> dans le menu contextuel navigation.

Nb : Pour que les lay-lines s'affichent, la marque à atteindre doit être sélectionnée comme destination (cf Route vers une marque de navigation : §II.1.2.4)



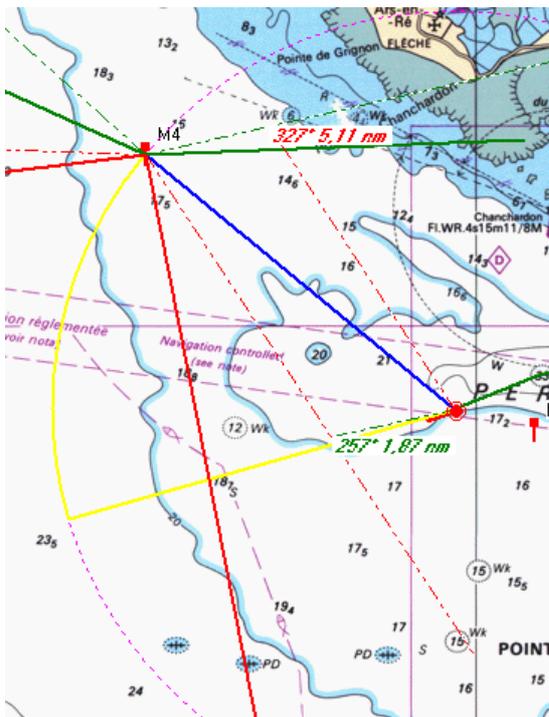
La lay-line bâbord s'affiche en rouge, la tribord en vert.



II.8.2.4. Influence du courant sur les lay-lines

Noé calcule le courant par différence entre la route fond et la route surface. Ce calcul lui permet d'afficher les lay-lines « surface » et les lay-lines « fond ».

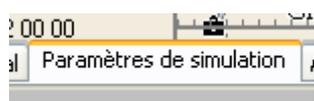
Les lay-lines « surface » apparaissent en pointillé sur votre écran les lay-lines « fond » en trait fort.



II.8.3. FIXATION DU VENT

Si vous ne possédez pas de girouette anémomètre raccordée à votre PC, vous pouvez néanmoins utiliser les fonctions de visualisation des lay-lines.

Il suffit pour cela, lorsque vous êtes au prés serré sur un bord, de cliquer sur **<Paramètres de simulation>** en bas de votre fenêtre de navigation..



Puis de cliquer, en fonction de votre amure sur **<Fixer le vent babord>** ou **<Fixer le vent tribord>**.



La direction du vent sera alors calculée en fonction de la capacité de remontée au vent de votre navire indiquée par les polaires.

La force du vent est arbitrairement fixée à 10 nd et peut être modifiée dans la fenêtre simulation. (Force du vent apparent).

Si la direction du vent change, vous devez actualiser vos données en en « re-fixant » le vent.

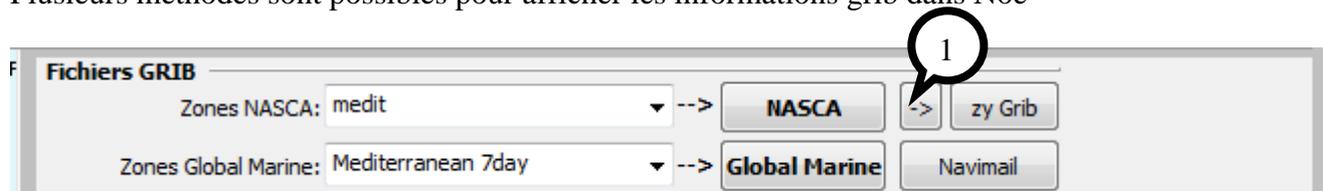
II.9. MODULE GRIB

Le module GRIB vous permet de visualiser les champs de vent dans les fenêtres de cartographie ou dans la fenêtre Loupe.

II.9.1. TELECHARGEMENT DES CHAMPS DE VENT

Sélectionnez l'onglet Aide/Météo

Plusieurs méthodes sont possibles pour afficher les informations grib dans Noé



ZYGRIB

Il faut installer Zygrab sur votre PC (le lancer pour vérifier qu'il est bien installé)

Cliquer sur 1 pour indiquer le chemin d'installation du logiciel Zygrab puis Noé lance zygrab.

Sélectionner votre zone dans zygrab ainsi que les informations que vous souhaitez récupérer.

Fermer zygrab, le retour dans Noé se fait automatiquement

Noé propose d'ouvrir le fichier téléchargé.

Global Marine

La récupération des fichiers grib de Global Marine nécessite la création d'une boîte mail dédiée. (Voir chapitre II.12)

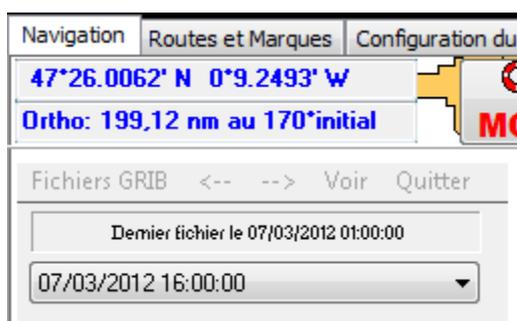
Quand la boîte mail est créée et Noé paramétré, il suffit de sélectionner la zone puis de cliquer sur <Global Marine>

II.9.2. AFFICHAGE DES CHAMPS DE VENT

Activez ensuite, dans une fenêtre cartographique, la fonction <Affichage> <Fichiers GRIB> à l'aide du menu contextuel. (clic droit dans la fenêtre).



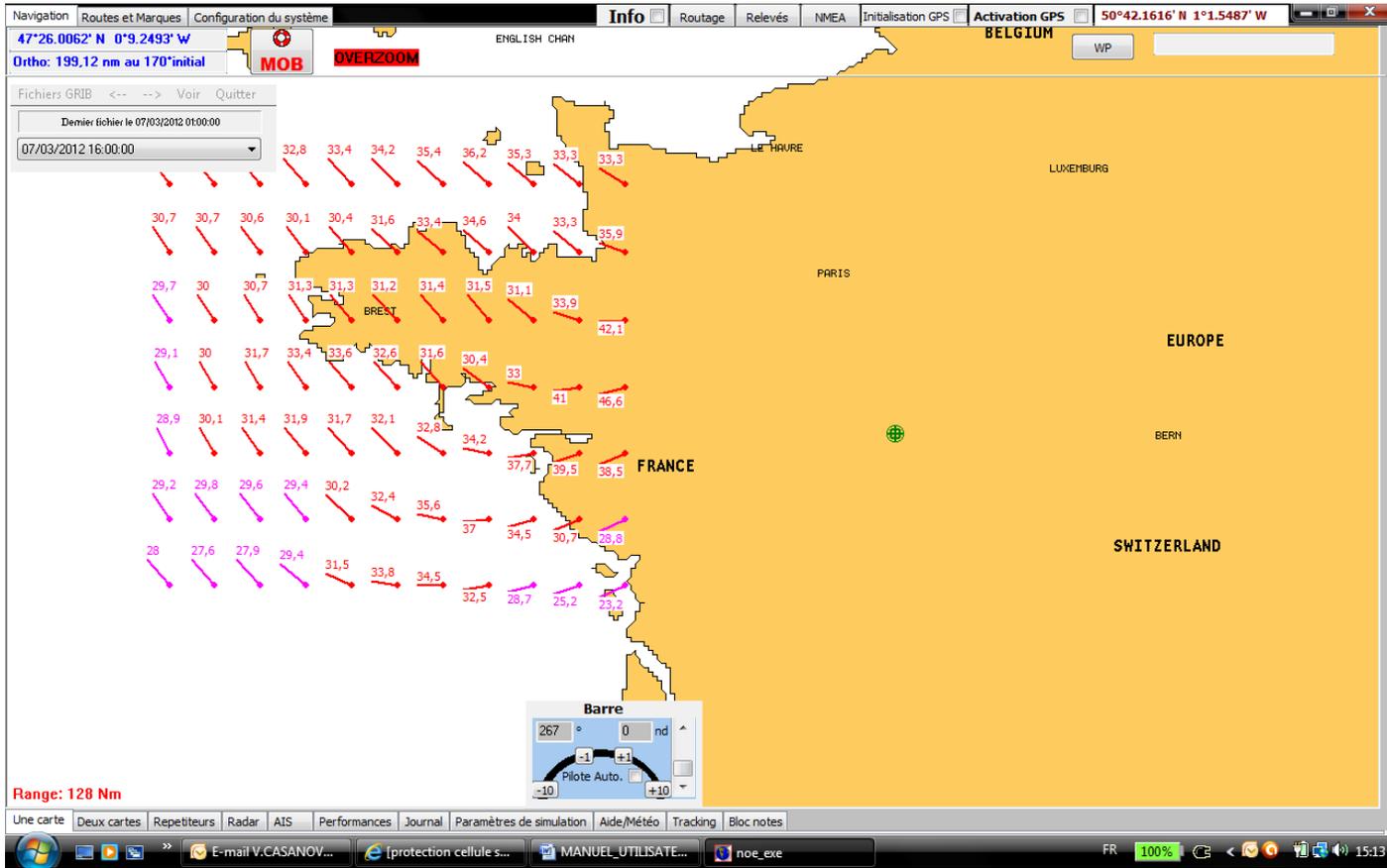
A l'apparition de la fenêtre Noé GRIB, cliquez sur <fichiers> puis sélectionnez le fichier que vous venez de télécharger.



Une fois le fichier chargé, vous pouvez visualiser les champs de vent pour

- 1) une date/heure déterminée
- 2) la date/heure suivante
- 3) la date/heure précédente
- 4) sélectionner l'information à visualiser

La valeur du vent est indiquée en nœuds, cette valeur est positionnée à l'origine du vent la direction étant de la valeur vers le point.



II.10.MODULE AIS

Les informations issues d'un récepteur AIS sont analysées et traitées par Noé. Ces informations sont visualisées sous forme :

- « Radar » orienté dans le sens de la marche de votre navire avec alarme de proximité et code couleur indiquant l'existence possible d'une route de collision.
- « Texte » pour les informations telles que le nom du navire émetteur, sa taille, sa nature, sa destination
- « Graphique » par ajout d'un calque sur la cartographie positionnant chacun des navires émetteurs orientés selon les routes fond respectivement suivies.

Pour recevoir ces informations, vous devez configurer la liaison série raccordée à votre récepteur AIS:

II.10.1. AIS AVEC GPS INTEGRE

Reportez vous au chapitre I.5.1 CABLAGE ET CONNEXION. Pour la configuration de la liaison série.

Dans la fenêtre Multiplexeur NMEA, vous devez entrer les paramètres de votre liaison AIS **et ne mettre aucun caractère start.**

II.10.2. AIS SANS GPS INTEGRE

Dans la fenêtre Multiplexeur NMEA, vous devez sélectionner le port série raccordé à votre AIS, entrer les paramètres de votre liaison AIS **et mettre le caractère « ! » comme caractère start.**

II.10.3. VISUALISATION DES INFORMATIONS AIS

Pour activer la visualisation en mode « Radar » et « Texte » des informations AIS, cliquez sur <AIS> en bas de votre fenêtre navigation.



Pour activer la visualisation en mode « graphique » vous devez cocher <AIS> dans l'onglet <General> de la configuration système.

Configuration

Référence site : 51870092 - 19267584 Clef d'utilisation : [] - [] - []

General Alarmes Carte 1 Carte 2 Journal Avancé Messagerie Répétiteurs

Affichage

Rayon cercle de poursuite : 100 pixels

Calque 1 Calque 6 AIS

Calque 2 Calque 7

Calque 3 Calque 8

Calque 4 Calque 9

Calque 5

Direction des vents relative au bateau:

Vecteurs

Route fond:

Route surface:

Courant:

Vent apparent:

Vent fondl:

Vent surface:

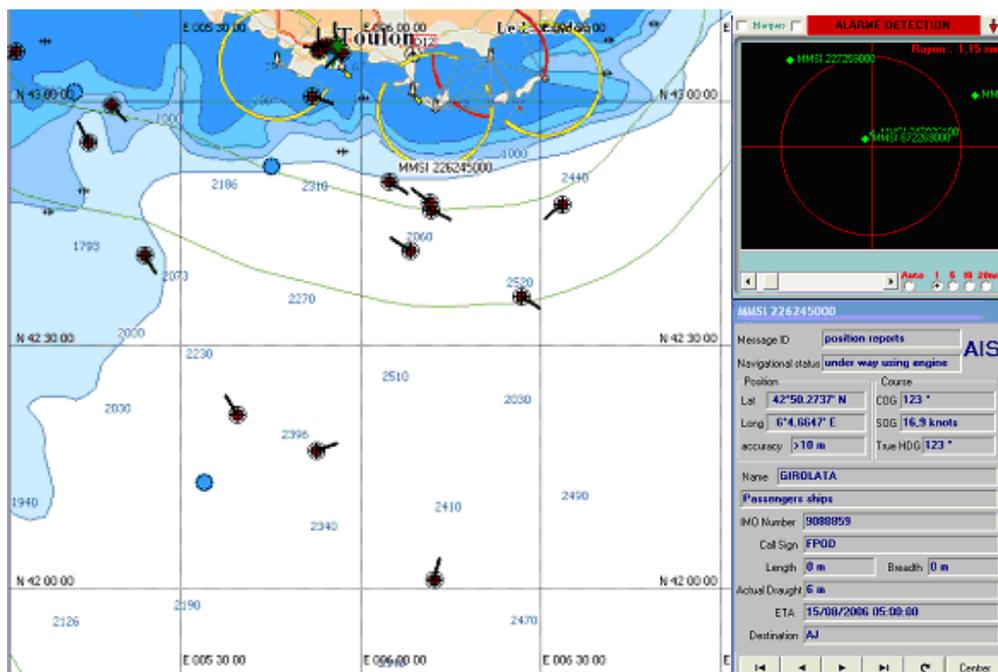
Navire

Nom : Navire Heure d'été:

Tirant d'eau : 180 cm Courant/h.locale: 0

Declinaison: 0 °

Les navires apparaissent sur la cartographie :



Dans la fenêtre radar les navires en route de collision apparaissent en rouge. Le contrôle de collision est basé sur un algorithme vérifiant, à intervalle régulier, le gisement des navires équipés d'AIS par rapport au votre.

Vous pouvez modifier les paramètres de fréquence du contrôle (en minute) ainsi que l'écart de relèvement toléré (en degrés) de cet algorithme.

Pour cela, cliquez sur l'onglet <Avancé> dans <configuration du système>.

Configuration

Référence site : 55365511 - 44186880 Clef d'utilisation : 760362 - 14023211 - 35883616

General Alarmes Carte 1 Carte 2 Journal et tracking **Avancé** Messagerie Répéteurs

Système

Longueur de la trace: 330 pixels

Rafraichissement CMAP : 1 millisecondes

Fréquence des statistiques: 3 Secondes

Intervalle calcul vent moyen: Minutes

Calcul route de collision

Contrôle du gisement: 1 mn

Delta du gisement: 0,5 °

Distance minimum: 0,02 nm

Pilote

Sens du pilote: 0

Phrases NMEA

Présence Checksum

Fréquence lecture GPS

0 secondes

Amortissement girouette

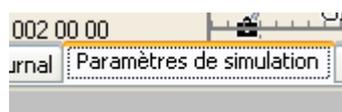
0 Degrés

Fermer Valider

II.11.MODULE SIMULATION

Une simulation par Noé permet d'obtenir des résultats de navigation virtuelle sur la carte. Cette navigation est calculée en utilisant les équations du système avec entrée de un ou plusieurs paramètres manuels en lieu et place des valeurs normalement mesurées instantanément par les capteurs installés sur le navire.

Pour entrer vos paramètres de simulation cliquez sur **<Paramètres de simulation>**.



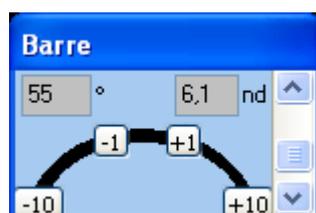
Vous pouvez, à l'aide de cette fenêtre :

- Initialiser la position de votre navire,
- Entrer la force et l'origine du vent apparent,
- Entrer la force et la direction du courant.



Une fois ces paramètres entrés dé-cochez éventuellement **<Activation GPS>** en haut de votre fenêtre de navigation.

Une petite fenêtre simulant votre barre à roue est affichée en bas de la fenêtre cartographique.



Vous pouvez, à l'aide des curseurs de cette fenêtre faire varier la simulation du cap surface et de la vitesse surface de votre navire.

II.12.MODULE SMTP

Le module SMTP vous permet d'envoyer, par e-mail, les informations de route et les alarmes de votre navire.

II.12.1. CONFIGURATION

Pour configurer le module SMTP cliquez dans *<Messagerie>* dans configuration du système. Créer une adresse mail dédié a Noé (ATTENTION Noé efface les messages après les avoir lu donc risque de vider votre messagerie si vous utilisez votre adresse mail)

The screenshot shows a configuration window with the following fields and values:

Field	Value
Host SMTP	smtp.free.fr
Host POP3	pop.laposte.net
User name	meteoole
Password	*****
Port	25
Port	110
SMTP Navire	meteoole@laposte.net
Destinataire	
Renvoi alarmes et positions par messagerie SMTP	<input type="checkbox"/>
Fréquence d'envoi des positions	120 mn

Buttons: Envoyer un message, Lire vos messages, Fermer, Valider

Exemple avec laposte.net : Création de l'adresse mail simple et gratuite

Configuration dans Noé

Lancer Noé puis cliquer sur configuration du système puis onglet Messagerie

Host SMTP : mettre le SMTP de votre fournisseur internet

Host POP3 : pop.laposte.net

User name : le début de votre adresse mail laposte

Password : le mot de passe de votre adresse laposte

SMTP navire : votre adresse mail laposte

Destinataire : liste d'adresse mail a qui vous voulez envoyer votre position GPS (pas nécessaire pour la récupération des fichiers Grib)

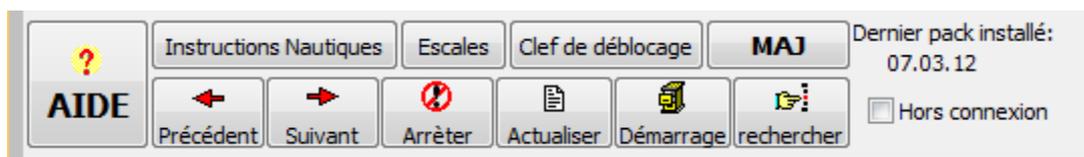
II.12.2. RENVOI DES ALARMES ET DES POSITIONS

Vous devez ensuite, sur l'ordinateur de bord, disposer d'une connexion INTERNET (par GSM par exemple), cocher **<renvoi d'alarme et positions par messagerie SMTP>** et modifier éventuellement la fréquence d'envoi des positions. (Les alarmes étant envoyées dès leurs apparitions) .

II.13.ACCES WEB

En navigation, à l'aide de moyen de communication tel qu'un GSM portable en mode DATA ou GPRS par exemple, vous pouvez accéder au monde INTERNET.

Aussi Noé vous offre un accès rapide à un certain nombre de serveurs utiles en navigation. Cliquez sur <Aide/Météo> en bas de votre fenêtre de navigation



L'accès <AIDE> affiche l'aide

L'accès <Instruction nautiques> vous permet de vous connecter à des serveurs vous donnant des informations sur

- l'accès aux ports,
- les groupes d'avis aux navigateurs
- les marées des ports du monde entier

L'accès <Escalaes> vous permet de visualiser les informations sur les différents ports d'escale de votre parcours.

L'accès <Clef de déblocage> vous permet saisir le formulaire de déblocage de Noé

<MAJ> recherche et propose la dernière mise à jour de Noé

La coche <hors connexion> vous permet de re-visualiser les informations en l'absence de connexion Internet active.

ANNEXES

ANNEXE 1. RACCORDEMENT GPS

Plan de câblage RS232/GPS

La plupart des fabricants de GPS proposent des cordons tout faits. Ces câbles sont appelés liaison PC

Ordinateur PC Prise DB9	Cable Noé Couleur du fil	Désignation
1	/	N.C.
2	Marron	Signal + NMEA (venant du GPS ou centrale)
3	/	N.C.
4	/	N.C.
5	Jaune	Commun – NMEA (Retour de masse)
6	/	N.C.
7	/	N.C.
8	/	N.C.
9	/	N.C.

Pour les PC ne possédant pas de port Série, il existe des cordons USB/Série. L'installation de ce cordon émule un port série en COM2 à COM9.

Les répéteurs de cockpit, ainsi que le pilote automatique doivent être raccordés entre les points

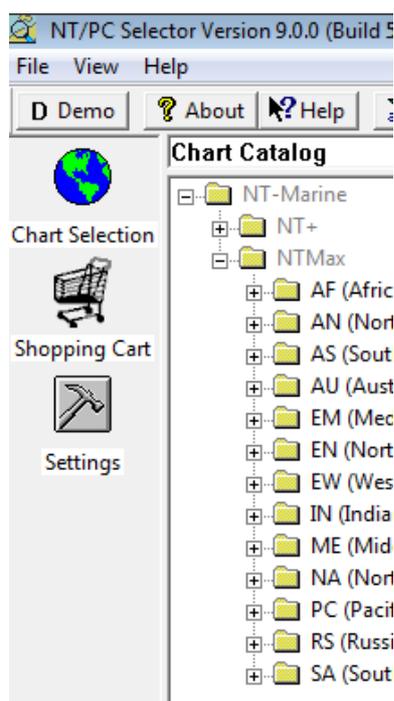
- 3 : NMEA + sortie du PC
- et 5 : commun NMEA

ANNEXE 2. CONFIGURATION DU C-MAP-PC SELECTOR©

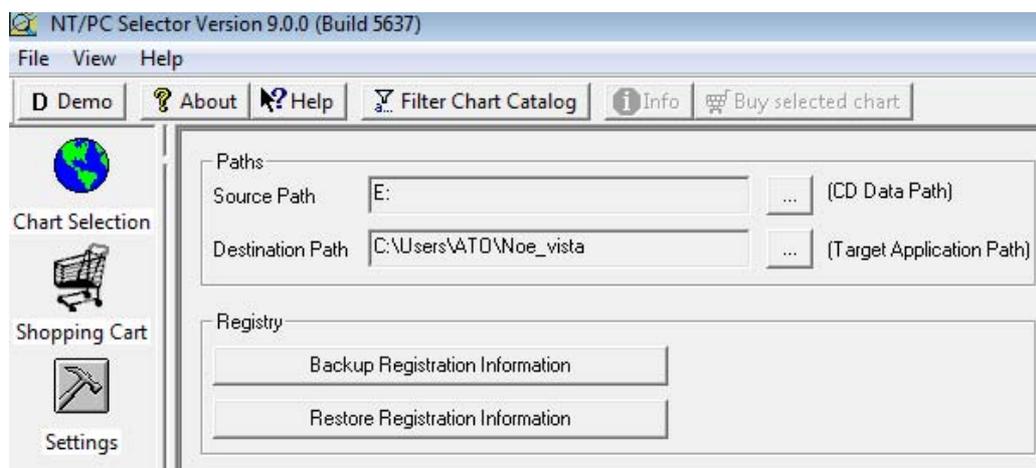
Pour utiliser la cartographie C-MAP©, vous devez installer sur votre PC, le sélecteur de cartes C-MAP (C-MAP PC SELECTOR©) fournit avec votre logiciel Noé.

Une fois cette installation exécutée, vous devez configurer ce logiciel de la façon suivante :

Activez C-MAP PC Selector
Cliquez sur Settings



Dans la fenêtre suivante, entrez le chemin d'accès au logiciel Noé



ANNEXE 3. COMMUNICATION AVEC UNE CENTRALE DE NAVIGATION

ANNEXE 3.1. LA NORME NMEA

La norme NMEA permet la lecture et l'émission de messages standardisés qui permettent aux instruments de navigation de communiquer entre eux par le port série. Le format de ces messages permet l'identification de l'instrument source et la grandeur actualisée.

annexe 3.1.1. Exemple de phrase NMEA

pour la route fond, le format de la phrase est du type : **\$GPVTG,aaa,T,bbb,M,cc.c,N,,K,CR,LF**.

GP signale que le message vient d'un GPS. Lorsque le message vient d'un autre instrument les 2 lettres peuvent être différentes. Ensuite les 3,4 et 5^{ème} lettres constituent le code d'information spécifique, ici **VTG**.

- **VTG** signale que les infos sont celles de la route fond et de la vitesse fond. Chaque virgule identifie ensuite des intervalles spécifiques.
- 1^{ère} virgule, **aaa en position 1**, le message contient l'info actualisée de route fond vraie en degrés, de 0 à 360°.
- 2^{ème} virgule, **T** fixe signale que aaa est la route fond vraie (True).
- 3^{ème} virgule, **bbb en position 3**, le message contient l'info actualisée de la route fond magnétique.
- 4^{ème} virgule, **M** fixe signale que bbb est la route fond magnétique.
- 5^{ème} virgule **cc.c en position 5**, le message indique la vitesse fond actualisée.

En fonction des instruments de navigation connectés et des grandeurs mesurées par leurs capteurs, des phrases NMEA différentes se suivent et s'actualisent à une fréquence variable selon les instruments. Elles se présentent les unes à la suite des autres sur le port COM.

annexe 3.1.2. Message NMEA du GPS dont a besoin Noé :

- **Latitude et Longitude** : actualisées, par exemple, en 1 et 3 dans **GLL** et en 1 et 4 dans **GGA**.
- **Route Fond (COG) et Vitesse Fond (SOG)** : actualisées dans **VTG** respectivement, en position 1 pour COG (T), en position 3 pour COG (M) et en position 5 pour SOG.

annexe 3.1.3. Exemple de messages NMEA des centrales traités par Noé.

En fonction des capteurs et instruments dont vous disposez les messages suivants peuvent être traités, (en complément aux messages GPS, GLL, GGA et VTG) :

- **Vitesse surface (Loch)** est actualisée dans **VHW** en position 5
- **Route (Cap) surface** (Compas Electronique et/ou Pilote Electronique) : actualisée dans **VHW** en position 1 (T) ou 3 (M)
- **Profondeur** (sondeur) : actualisée dans **DBT** en position 1
- **Gisement du vent** de 0 à 360° et **Vitesse** en nœuds **du vent apparent** (girouette anémomètre) : actualisés dans **MWV** respectivement en position 1 et 3
- **Gisement du vent** de 0 à 180, positif si tribord (champ vert de la girouette), négatif si bâbord (champ rouge de la girouette) ainsi que la **vitesse du vent apparent** : actualisés dans **VWR** respectivement en position 1 et 3
- **Ecart de route**

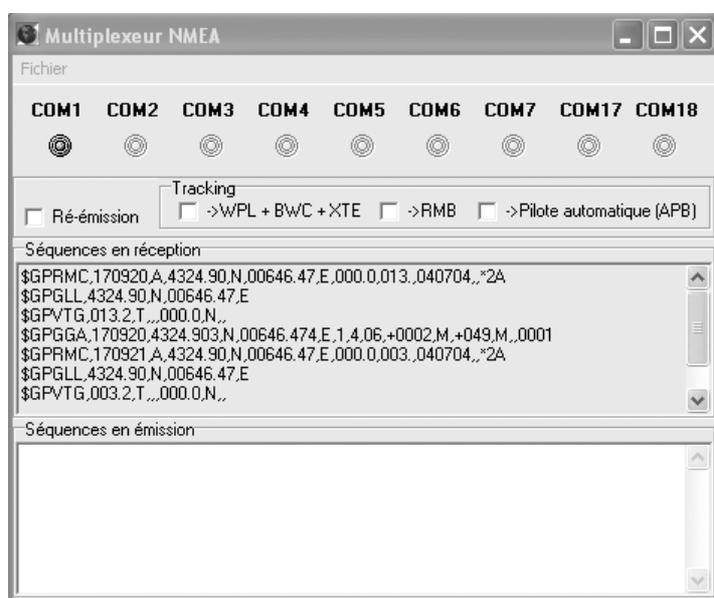
- **Température d'eau.**
- ... etc

NB : Noé calcule le vent réel surface en fonction des informations transmises par votre Girouette Anémomètre et des informations de route surface récupérées dans le message VHW , si ces informations sont inaccessibles, Noé calcule un vent réel fond à partir des informations de route fond transmises par le GPS.

ANNEXE 3.2. CONFIGURATION DES MESSAGES EMIS

NOE peut émettre des messages de « tracking » vers votre instrumentation de bord et notamment les répéteurs et centrales RAYMARINE ©..

Pour cela vous devez activer les coches adéquates dans la fenêtre multiplexeur NMEA dans Noé



Ces messages sont émis lors de l'activation d'un WP.

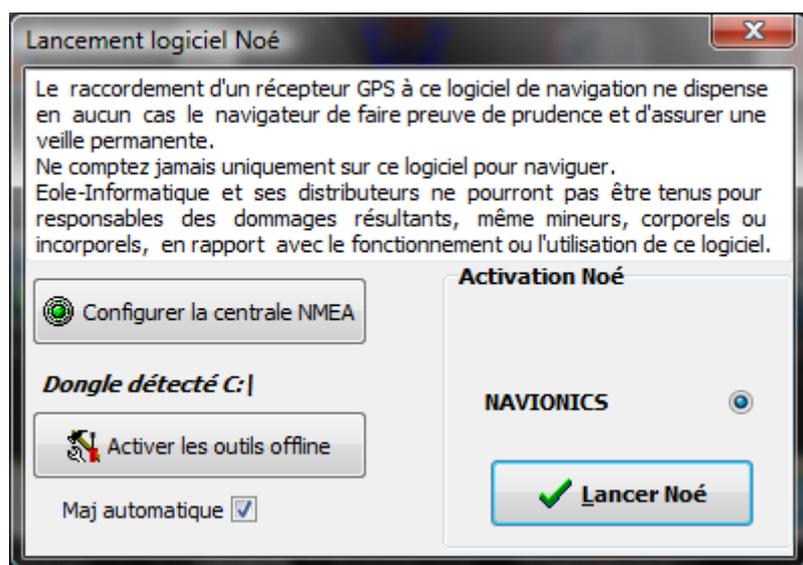
L'activation de la coche « Ré-émission » permet de ré-émettre l'intégralité des messages reçus vers votre instrumentation après capture par Noé des messages nécessaires à son fonctionnement.

ANNEXE 4. EXPORTATION DES MARQUES VERS VOTRE GPS

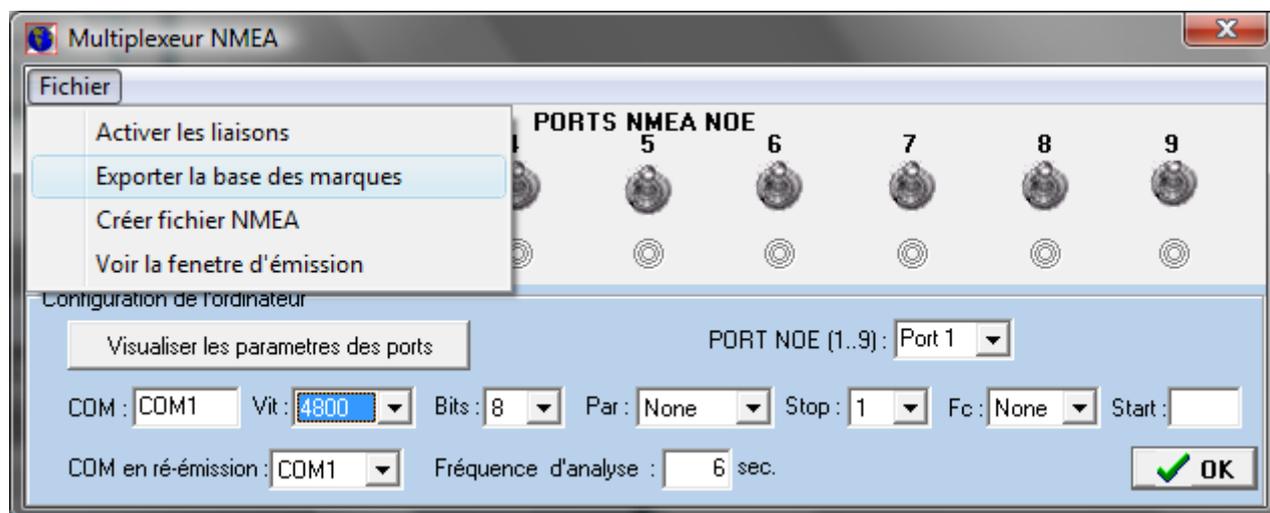
Si votre GPS comprend les messages NMEA de type WPL, vous pouvez exporter votre base de données des marques vers votre GPS.

Raccordez celui-ci, comme un répéteur de cockpit, au port COM actif de votre PC (Broche 3 et 5 du connecteur Série RS232. Cf § raccordement GPS).

Au lancement de Noé, activez <**Configurer la centrale NMEA**>



Activez ensuite <**Exporter la base des marques**> dans le menu fichier du multiplexeur NMEA.



NB : Selon votre GPS, certaines contraintes peuvent vous être imposées sur le nom des marques (2 caractères numériques uniquement par exemple).

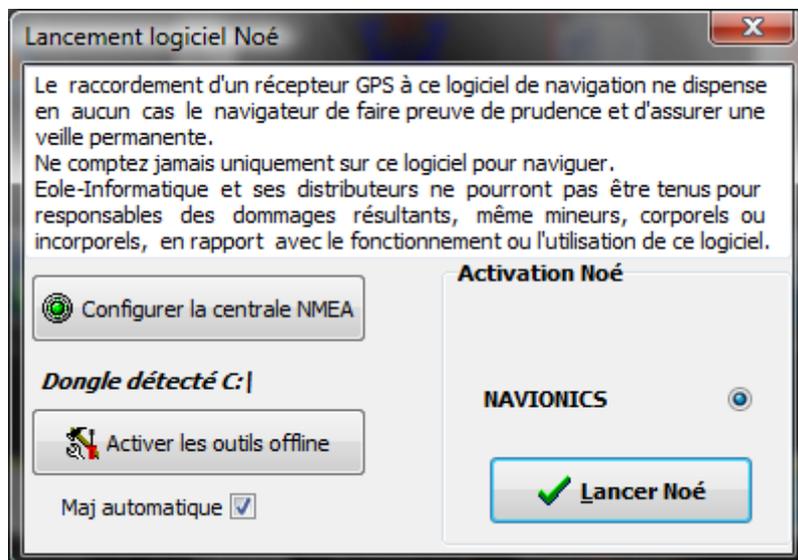
Lisez attentivement la notice de votre GPS.

ANNEXE 5. DONGLE NOÉ

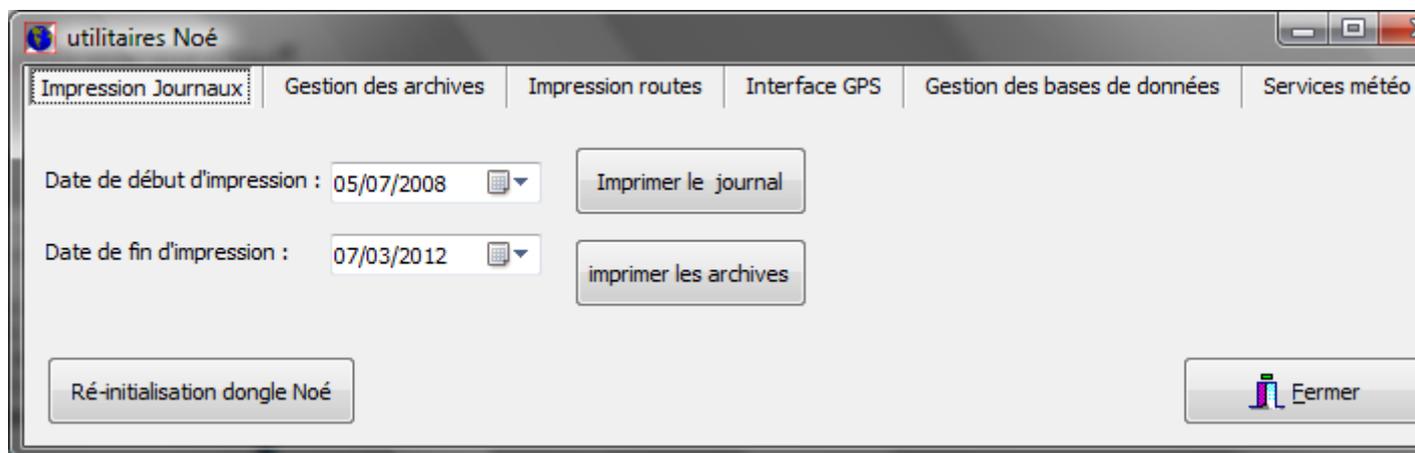
Installation de noé avec le dongle

Installer noé sur le PC puis connecter le dongle avec noé fermé

Sur le premier écran



Si Dongle est affiché au dessus du bouton <Activer les outils offline> vous pouvez lancer noé
Sinon cliquer sur <Activer les outils offline>



Puis cliquer sur <Ré-initialisation dongle Noé>

Et relancer Noé