



# RACEPROCESSOR

## APPLICATION WEB



Documento	RaceProcessor 2.0 - Application Web - Manuel d'installation		
Versión	1.7.13	Revisión	23 Oct. 2012
Autores	Humberto Martínez Barberá Bernardo Cánovas Segura Francisco Bas Esparza		

# 1 Description Générale

RaceProcessor intègre une application Web à partir duquel vous pouvez contrôler toutes les données reçues par le processeur, gérer les waypoints introduits à partir du logiciel RaceMate et même de changer les réglages des panneaux RaceJumbo que vous avez installé avec le système.

## 2 Connexion à l'application Web

Pour vous connecter à l'application Web, les ordinateurs doivent être configurés pour accéder sur le même réseau que pour le processeur, dont l'adresse et le masque de réseau sont les suivants :

- IP : 10.10.96.110
- Masque de réseau : 255.255.255.0

Votre navigateur doit supporter JavaScript, HTML5- Canvas et HTML5-WebSockets.

Pour accéder au site, il suffit de taper dans la barre d'adresse :

**http ://10.10.96.110/**

## 3 Barre de navigation du site

En haut de la page il y a une barre de navigation avec lequel vous pouvez accéder à toutes les options de l'application (figure 1) .

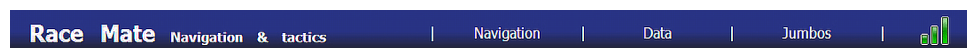
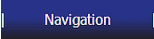






FIGURE 1 – Barre de navigation de l'application Web

En cliquant sur les différents boutons apparaissent les différentes pages que l'application a :

-  : Navigation Page. Il s'agit de la page d'accueil, avec un résumé des données reçues et une carte avec l'itinéraire actuel.
-  : Page de données. Affiche toutes les données reçues par le processeur.
-  : Page des Jumbos. Vous permet de modifier la luminosité et le contenu des panneaux RaceJumbo installés.

L'icône  indique que la page est connecté au RaceProcessor et reçoit des données régulièrement de celui-ci. Si à un moment donné il devient rouge  signifie que l'applica-

tion Web a perdu le lien avec le processeur (panne de réseau, processeur déconnectée, etc.) Dans ce cas, la page tente automatiquement de se reconnecter périodiquement. L'icône devient vert quand le lien est restauré.

## 4 Page de navigation

La page de navigation 2 présente les principales données reçues par le processeur concernant la navigation (vitesse du vent, vitesse du bateau, relèvement, etc.). Il comprend également une carte qui indique la position du bateau et une représentation de l'itinéraire qui a le processeur. Pour modifier l'itinéraire et ajouter ou supprimer de nouveaux waypoints, vous devez utiliser le logiciel RaceMate.

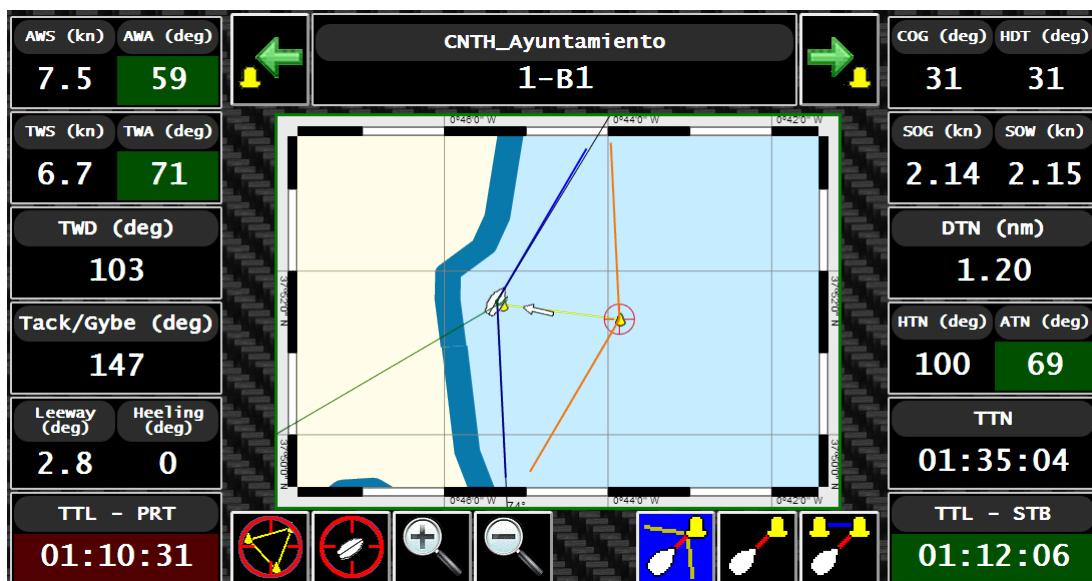


FIGURE 2 – Page de navigation

La structure de la page et les données qui y figurent sont les suivantes :

<p>AMS (kn) AWA (deg) <b>7.5 59</b></p> <p>Velocidad(AWS) y ángulo(AWA) aparentes de viento</p>	<p>← <b>CNTH_Ayuntamiento</b> → <b>1-B1</b></p> <p>Nombre de la ruta actual (arriba) y siguiente punto de ruta (abajo)</p>	<p>COG (deg) HDG (deg) <b>31 31</b></p> <p>Rumbo real de GPS(COG) y de compás(HDT)</p>
<p>TWS (kn) TWA (deg) <b>6.7 71</b></p> <p>Velocidad(TWS) y ángulo(TWA) reales de viento</p>	<p>Mapa de situación donde se muestra la posición del barco, la ruta actual, y los laylines</p>	<p>SOG (kn) SOW (kn) <b>2.14 2.15</b></p> <p>Velocidad con respecto a tierra(SOG) y al agua (SOW)</p>
<p>TWD (deg) <b>103</b></p> <p>Dirección real de viento respecto al Norte</p>		<p>DTN (nm) <b>1.20</b></p> <p>Distancia hasta el siguiente punto de ruta</p>
<p>Tack/Gybe (deg) <b>147</b></p> <p>Ángulo de virada (Tack) o trasluchada (Gybe)</p>		<p>HTN (deg) ATN (deg) <b>100 69</b></p> <p>Rumbo a baliza (HTN) y azimut a baliza (ATN)</p>
<p>LeeWay (deg) Heel Ang (deg) <b>2.8 0</b></p> <p>Ángulos de abatimiento(leeway) y escora (heeling)</p>		<p>TTN <b>01:35:04</b></p> <p>Tiempo estimado hasta baliza</p>
<p>TTL - PRT <b>01:10:31</b></p> <p>Tiempo hasta bordo de babor</p>	<p>Barra con los botones para el manejo del mapa</p>	<p>TTL - STB <b>01:12:06</b></p> <p>Tiempo hasta bordo de estribor</p>

En utilisant les boutons et , vous pouvez déplacer vers le waypoint suivant ou précédent respectivement, en suivant la séquence marquée par la route.

Avec les boutons de la barre inférieure, vous pouvez modifier l'information affichée sur la carte ou l'apparence. L'utilité de chaque bouton particulier est illustré ci-dessous :

- Centrer de l'itinéraire sur la carte : affiche le chemin complet centré dans la carte.
- Centrer le bateau sur la carte : affiche la position du navire dans le centre de la carte.
- Zoom avant : augmente l'échelle de la carte.
- Zoom arrière : réduit l'échelle de la carte.

En plus des boutons ci-dessus, vous pouvez déplacer la carte en cliquant avec la souris ou le doigt (en cas des écrans tactiles) et en faisant glisser d'un côté ou l'autre. De même, en cas de périphériques tactiles permettant gestes zoom tactiles, ils seront reconnus comme des boutons pour zoomer et dézoomer.

Avec les trois derniers boutons, vous pouvez changer l'information affichée sur la carte :

- Mode de navigation avec "Ley Lines" : Affiche les "Ley Lines" du prochain waypoint et ses parallèles sur le bateau, afin d'estimer le bord privilégié.
- Mode de navigation avec relèvement à balise : affiche une ligne vers le prochain waypoint et le parcours à suivre.
- Mode de navigation vers départ : n'affiche pas d'informations supplémentaires.

Dans les trois derniers boutons, un fond bleu indique que le mode correspondant de navigation est active.

## 5 Page de données

Cette page affiche toutes les données reçues par le RaceProcessor, comme le montre la figure 3.

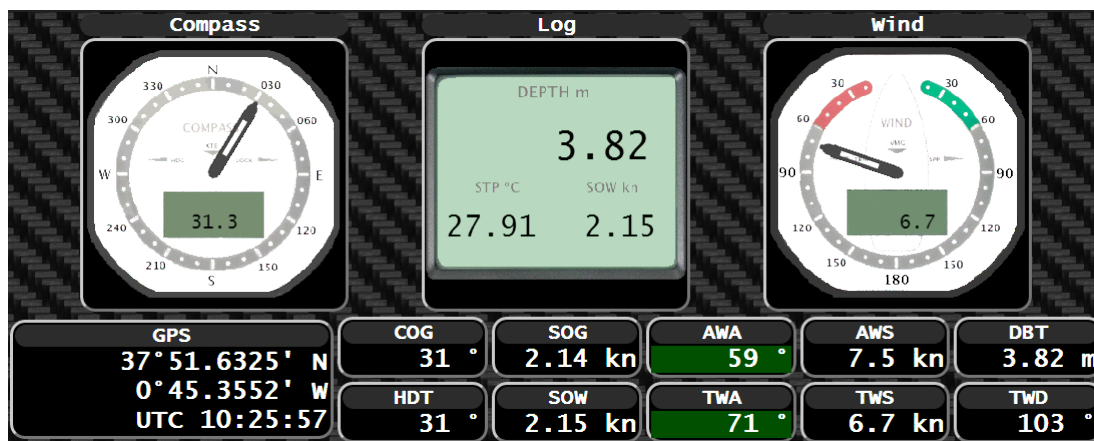


FIGURE 3 – Page de données

La signification de chaque champ est indiquée dans le tableau suivant :

Relèvement de bord indiqué par la boussole (même valeur indiqué par la flèche et l'indicateur)	Profondeur (DBT), température de l'eau (STP) et vitesse de glissement (LOG)	- Angle (indiqué par la flèche) et vitesse (affichée sur l'écran) du vent réel
Données de position et de temps reçues par le GPS	Relèvement GPS	Vitesse de référence à terre
Relèvement de la boussole	Vitesse de référence sur l'eau	Angle du vent apparent
Vitesse du vent réel	Direction du vent réel	Vitesse du vent apparent
		Profondeur

Cette page a été conçue pour afficher uniquement les données, dont elle ne comprennent aucune autre option pour interagir avec le système.

## 6 Page de réglage des panneaux RaceJumbo

La page de configuration des panneaux RaceJumbo 4 montre la configuration actuelle des panneaux d'affichage de données installées sur le système. Sur le côté gauche de la page il y a un diagramme indiquant le niveau de luminosité qu'ils ont actuellement, tandis que le côté droit montre les données qui sont actuellement affichées sur les écrans en ce moment.

En cliquant sur une des barres dans le graphique sur la gauche, vous pouvez faire varier la luminosité des panneaux, pour les assombrir pendant la nuit et les faire briller

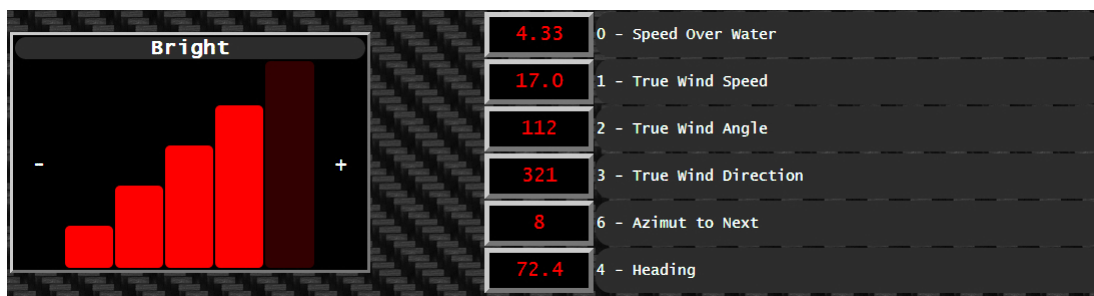


FIGURE 4 – Page de configuration des panneaux RaceJumbo

avec plus d'intensité les jours ensoleillés.

La disposition des panneaux sur le côté droit est similaire à celui dans le mât (si le système est correctement configuré avec le logiciel RaceMate).

Sur cette page, vous pouvez modifier les données qui montre chacun des panneaux. En cliquant sur l'un d'eux, vous verrez des changements, comme indiqué ci-dessous :



Le menu déroulant vous permet de choisir l'informations à afficher. Un des boutons est utilisé pour confirmer le changement **Change** et l'autre pour annuler l'opération **Cancel**.

Voici les différentes valeurs que peut afficher le panneau et affichés dans la liste déroulante :

Option	Description
None-Nothing	Rien n'apparaît sur le panneau
TWS-True Wind Speed	Vitesse du vent réel en nœuds
TWA-True Wind Angle	L'angle du vent réel en degrés
AWS-Apparent Wind Speed	Vitesse du vent apparent dans les nœuds
AWA-Apparent Wind Angle	L'angle du vent apparent en degrés
TWD-True Wind Direction	Direction du vent réel en degrés
DTN-Distance to Next	Distance au waypoint suivant en miles
HTN-Heading to Next	Relèvement vers le waypoint suivant en degrés
ATN-Azimuth to Next	Azimut vers le prochain waypoint en degrés
HDT-Heading	Relèvement réel obtenu par la boussole
SOW-Speed Over Water	Vitesse en référence à la vitesse de l'eau en nœuds
VMG-Velocity Made Good	Vitesse à laquelle le bateau se rapproche de la destination en nœuds
VMC-Velocity over Course	Vitesse à laquelle le navire poursuit le parcours en nœuds
TSP-Target speed	Vitesse cible indiquée par les courbes polaires du navire en nœuds
HEE-Boat heeling	Côte du bateau en degrés
DTL-Distance to left layline	Distance à la "ley line" gauche en miles
PRF-Performance	Pourcentage de performance du navire basé sur le valeur maximum indiqué par leur courbes polaires
COG-Course Over Ground	Relèvement indiquée par le GPS
SOG-Speed Over Ground	Vitesse en référencé à terre

## 7 Liste des acronymes

Acronyme	Nom	Description
ATN	Azimet to Next	Azimet vers le prochain waypoint en degrés
AWA	Apparent Wind Angle	Angle du vent apparent en degrés
AWS	Apparent Wind Speed	Vitesse du vent apparent en nœuds
COG	Course Over Ground	Relèvement indiquée par le GPS
DBT	Deep Below Transducer	Profondeur sous la sonde
DTL	Distance to left layline	Distance de "ley line" gauche en miles
DTN	Distance to Next	Distance au waypoint suivant en miles
GPS	Global Positioning System	Système de localisation mondial
HDT	Heading	Relèvement réel obtenu par la boussole
HEE	Boat heeling	Gîte du bateau en degrés
HTN	Heading to Next	Relèvement vers le waypoint suivant en degrés
PRF	Performance	Pourcentage de performance du navire basée sur le valeur maximum indiqué par leur courbes polaires
PRT	Port	Bâbord
SOG	Speed Over Ground	Vitesse de référencé à terre
SOW	Speed Over Water	Vitesse en référence à la vitesse de l'eau en nœuds
STB	Starboard	Tribord
TTL	Time To Layline	Temps au bord
TSP	Target speed	Vitesse cible indiquée par les courbes polaires du navire en nœuds
TWA	True Wind Angle	L'angle du vent réel en degrés
TWD	True Wind Direction	Direction du vent réel en degrés
TWS	True Wind Speed	Vitesse du vent réel en nœuds
VMC	Velocity over Course	Vitesse à laquelle le navire poursiut le parcours en nœuds
VMG	Velocity Made Good	Vitesse à laquelle le bateau se rapproche de la destination en nœuds



## 8 Déclaration de conformité

Per la présente, Ingenia Tecnología déclare que le produit RaceProcessor est conforme aux principales exigences et autres clauses pertinentes de la directive européenne 1999/5/CE.



Pour prendre connaissance de l'intégralité de la déclaration de conformité relative à votre produit RaceProcessor, visitez le site Web de Ingenia Tecnología et sélectionnez le lien **Declaration of Conformity (Déclaration de conformité)**

## 9 Contrat de licence du logiciel

EN UTILISANT LE RACEPROCESSOR, VOUS RECONNAISSEZ ETRE LIE PAR LES TERMES DU PRESENT CONTRAT DE LICENCE DE LOGICIEL. LISEZ ATTENTIVEMENT LE PRESENT CONTRAT DE LICENCE.

Ingenia Tecnología concède une licence limitée pour l'utilisation du logiciel intégré à cet appareil («le Logiciel») sous la forme d'un programme binaire exécutable dans le cadre du fonctionnement normal du produit. Tout titre, droit de propriété ou droit de propriété intellectuelle dans et concernant le Logiciel est la propriété de Ingenia Tecnología.

Vous reconnaissez que le Logiciel est la propriété de Ingenia Tecnología et qu'il protégé par les lois en vigueur a l'Union européenne et les traités internationaux relatifs au copyright. Vous reconnaissez également que la structure, l'organisation et le code du Logiciel constituent d'importants secrets de fabrication de Ingenia Tecnología et que le code source du Logiciel demeure un important secret de fabrication de Ingenia Tecnología. Vous acceptez de ne pas décompiler, désassembler, modifier, assembler à rebours, effectuer l'ingénierie à rebours ou transcrire en langage humain intelligible le Logiciel ou toute partie du Logiciel, ou créer toute œuvre dérivée du Logiciel. Vous acceptez de ne pas exporter ni de réexporter le Logiciel vers un pays contrevenant aux lois de contrôle à l'exportation de l'Union européenne.



Ingenia Tecnología S.L.

Frutas El Dulce – Ctra. San Cayetano S/N

30730 El Mirador

Murcia – España

info@ingeniatecno.com