

# Piscatus3D capacity to integrate data fm various fishing vessel equipment

**SMISealog Control Panel**

NMEA Processing | Tide Adjustment | About SMISealog

System | Comms | Boat NMEA | Boat NMEA 2 | Net NMEA | Filtering | Net Filtering | Terminal | Preset SIMs | Simulation

**GPS Data**

Position Talker: GP | LatLong: GGA |  Ignore RMC warning flag

DateTime: ZDA | Heading: HEHDT | Accept from comm port: All input comm ports

COG: HEHDT | SOG: VTG

GPS and Sounder offset (m): 0.0 *positive value for GPS ahead of Sounder*

**Sounder Data**

Primary Depth data source: Sounder Talker: SD | Depth: DBS |  Switch at Depth: 3200

Secondary Depth data source: Sounder Talker: SD | Depth: DBT

**Roughness Hardness**

Input Type: Furuno | Talker: PFEC

Roughness: Disabled, Seascan, JRC, RoxAnn, **Furuno**

min value: | max value: | Offset: 0.000

Hardness Values: min value: 0.000 | max value: 10.000 | Offset: 0.000

*Note! Piscatus scales all incoming roughness and hardness values to a range of 0 to 10,000 before using in Piscatus. Please set the min max range given out by your roughness hardness hardware so Piscatus can scale correctly.*

Comm output: Comm Input:

**SMISealog Control Panel**

NMEA Processing | Tide Adjustment | About SMISealog

System | Comms | Boat NMEA | Boat NMEA 2 | Net NMEA | Filtering | Net Filtering | Terminal | Preset SIMs | Simulation

**Net Monitor Type**

NMEA TL |  Simrad ITI |  Scanmar |  Furuno CN22 |  Marport

Pacha |  NetLink |  NetView 3D |  Notus

**Net Data**

Position Talker: || | Net Position: GLL | Net Temp: MTW

Height Talker: || | Net Spread: TDS | Net Height/Opening: HFB

Depth Talker: || | Net Heading: N/A | Net Depth: DBS

Wire Out: N/A | Catch Sensor: N/A

Setup CN22/24 default | Setup CNBX default

**SmartNet**

Output net parameters to CNBX | CNBX comm port: comm1

Comm output: Comm Input:

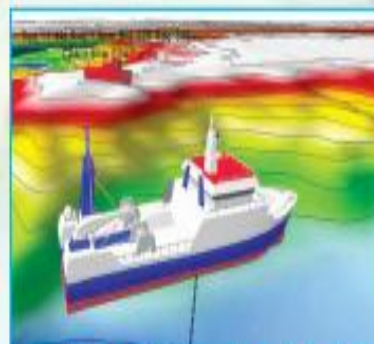
# Piscatus<sup>3D</sup>, Версия 5

## ДОПОЛНИТЕЛЬНЫЕ И УСОВЕРШЕНСТВОВАННЫЕ ФУНКЦИИ:

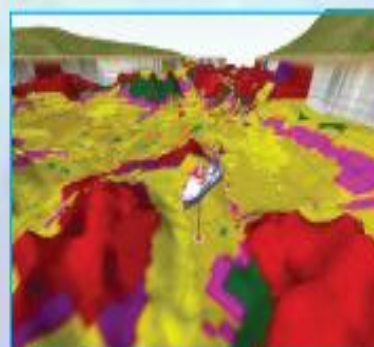
- Совместима с операционными системами Microsoft Windows Vista, XP и 2000.
- Сопровождение «целей» лоатора в трехмерном режиме Piscatus<sup>3D</sup>
  - «Цели» (промысловые суда) на экране Вашего лоатора могут быть отображены в 5-ой версии Piscatus<sup>3D</sup>. «Цель» может быть показана в виде трехмерного судна и позволяет Вам видеть морское дно, над которым в данное время находится «цель».
- Улучшенный обмен данными
  - Изменения в функциях FleetManager и MapManager: возможен обмен информацией о характере рельефа морского дна и типе грунта (данные системы RoxAnn) между судами промыслового флота.
  - Данные дифференциации рельефа морского дна и типа грунта уникальны для каждого судна. Версия 5 Piscatus<sup>3D</sup> позволяет совмещать данные отдельных судов и создавать общую информационную базу данных флота.
- Изображение в изображении
  - Версия 5 позволяет видеть трехмерную карту с двух различных направлений одновременно. Например, обзорный вид сверху на промысловый район и проекция с позиции орудий лова, чтобы видеть точное расположение относительно дна.
- Другие изменения, дополнения и улучшения:
  - Степень растяжки изображения морского дна по вертикали;
  - Первичные и вторичные данные о глубине, которые переключаются автоматически в зависимости от глубины;
  - Информация о типе грунта (скалы, ил, песок...) в точке положения курсора;
  - Установка шкалы изобат (напр. 0,5 метра);
  - Установка цветового диапазона курсором;
  - Изображение компаса на экране.
  - Индикация глубины на настоящий момент на цветовой шкале;
  - Улучшения в изображении и использовании данных представленных на двухмерной цветовой палитре, включая их распределение по палитре;
  - Улучшенная поддержка для норвежского языка;
  - Автоматическая замена базы данных;
  - «Режим настройки» для системы SMIselog во время стоянки судна у причала.



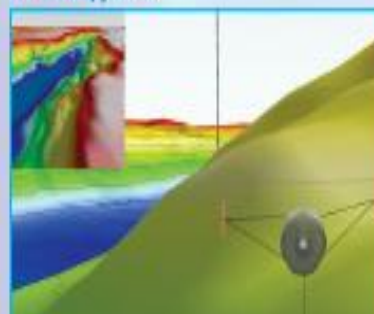
Совместимость с программой Vista



Трехмерное изображение «целей» лоатора

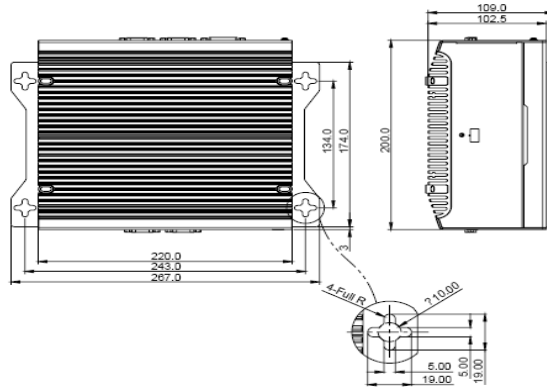


Обмен данными о рельефе дна и типе грунта

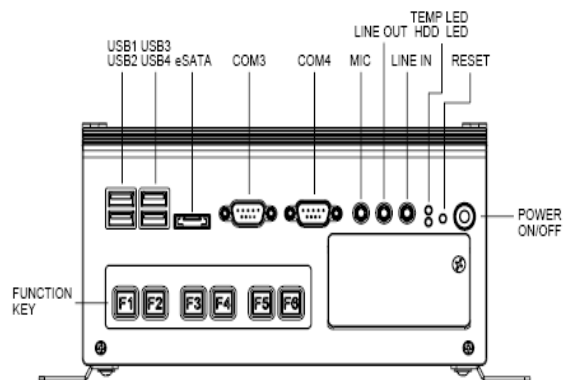


# Industrial Computer Dimensions Data & Technical Data

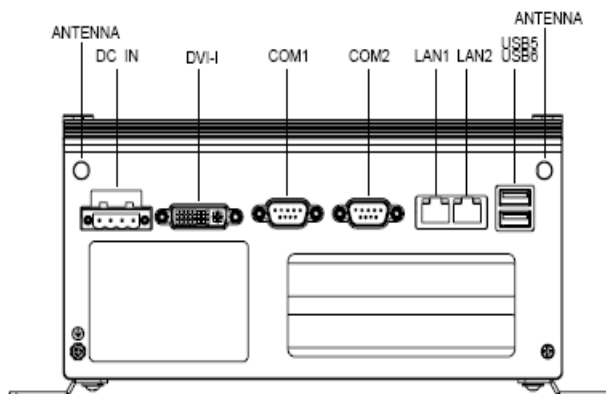
(Can be mounted on walls)



Front View



Rear View



Weight: 4 kg

**Power Supply Requirements:**

Minimum power input: DC 9 V - 34 V 6.0 A - 1.5 A

RTC Battery 3 V / 195 mAH BR2032

**CPU:** Intel® Core 2 Duo L7500, 1.6 GHz/Core 2 Duo U7500, 1.06 GHz/Celeron M 550, 2.0 GHz

**System Chipset:** Intel® GME965 + ICH8M

**BIOS:** AWARD™ 4 Mbit, FWH

**System Memory:** 2 x 200-pin SODIMM socket, Support DDR2 533/677 MHz, up to 4 GB

**SSD:** Supports 1 x CF Card TYPE I/II

**HDD:** Supports 2 x industrial extend temperature grade 2.5. SATA HDD

**Watchdog Timer:** Single chip Watchdog 255-level interval timer, setup by software

**I/O Interface:** 2 x RS232, 2 x RS232/422/485 (w/ auto flow control)

**USB:** 6 x USB 2.0 compliant Ports

**Audio:** Supports Line-in, Speaker out, Microphone-in

**Ethernet Chipset:** 2 x Intel 82541PI (Gigabit LAN)

Speed: 10/100/1000 Mbps

Interface: 2 x RJ45 w/ LED

Standard: IEEE 802.3z/ab (1000Base-T) or IEEE 802.3u 100Base-T compliant

**Expansion:**

PCI: 2 slots

Mini PCIe: 1 socket

**Programmable function key:** 6 keys

**Chipset:** Integrated graphics built in Intel® GME965, Mobile Intel® Graphics

Media Accelerator X3100

**Memory Size:** Dynamic Video Memory Technology (DVMT 4.0; Support up to 384 MB)

**Resolution:**

CRT: Up to QXGA (2048x1536 @ 60 Hz)

DVI: Support up to UXGA (1600X1200 @ 75 Hz)

**Dual Independent:** CRT + DVI-D (Extended by DVI-I Y-cable)

2 years warranty