# Presentatie Garmin G1000 & NXi





#### Wat omvat de G1000 suite?

Het is een geintergreerd avionics systeem met vele functies en eigenschappen gecombineerd, waaronder:

- \* Electronic Flight Instrument System (EFIS)
- \* IFR gecertificeerd GPS systeem
- \* Tweevoudige VOR ontvanger
- \* ADF ontvanger
- \* Dubbele communicatie zender/ontvangers
- \* Vliegtuig systeem en motor controle schermen
- \* 2-assige autopilot
- \* Mode S transponder

# **Basics: hoe werkt GPS positiebepaling**

Global positioning system (gps) is een satellietplaatsbepalingssysteem dat vanaf 1967 werd ontwikkeld voor gebruik door de strijdkrachten van de VS.

Officieel heet het systeem NAVigation Satellite Time And Ranging of NAVSTAR. Met gps werd het voor het eerst mogelijk om vrijwel overal continu te kunnen navigeren. Gps was tot de komst van GLONASS, BeiDou en Galileo het enige volledig operationele satellietplaatsbepalingssysteem.

GPS satellieten vliegen in een middellage orbit (20KM) met aan boord uiterst nauwkeurige gesynchroniseerde atoomklokken en zenden tijdpulsen uit. De ontvanger verwerkt deze en middels oa. het Doppler-effect worden tijdverschillen razendsnel omgerekend naar positie en hoogte gegevens. Vanaf 3-5 ontvangen satellieten werkt het al nauwkeurig al geldt:

Hoe meer ontvangen satellieten gelijktijdig ontvangen worden, hoe nauwkeuriger.



Helderder scherm met hogere resolutie, meer georganiseerde layout met scherpere graphics,

ADS-B in & uit, (FIS-B weersinfo & traffic),

Flightstream 510 ondersteuning (uploaden van voorbereid flightplan vanaf iPad/Foreflight/GarminPilot)

Een nieuw Audio panel met oa 3D audio (om bijvoorbeeld approach op de linkerschelp vd headset en ATIS op de rechter uit te luisteren) en uitgebreide intercom mogelijkheden

Bluetooth connectiviteit (voor je favo Spotify playlist?) zorgt voor meer inflight entertainment

Iridium ondersteuning (wereldwijde telefoon en datalink bv voor meteo ontvangst) zorgt voor nog meer inflight veiligheid.



VSD display (hoogte display welke in bergachtig terrein weergeeft wat een veilig daalprofiel is).

Frequency ID (identificeert het gekozen kanaal zodat je ziet met wie je communiceert); De tekstkleur vd actieve frequentie & I.D. komen overeen



In 2019 kreeg de Nxi nog een update met oa sterk verbeterde AutoPilot met oa ESP-Electronic Stability Protection: (bank, pitch, roll, over & underspeed protection), welke ingrijpt bij overmatige stuurbewegingen:

de autopilot geeft eerst via de yoke of stick een attentiesignaal, mocht daar niet op worden gereageerd dan grijpt het systeem in en wordt de autopilot actief en stabiliseert het toestel.

# Het hele systeem bestaat uit meer dan alleen twee schermen



GSR Attitute and Heading reference system (AHRS) GIA intergrated avionics unit GDU display (2x) GMA audio Panel GDC Air Data computer GMU Magnetometer GEA Engine/Airframe unit GSM Data aggregator Backup systems

Maar voor de sim is dit niet belangrijk, daar gebruiken we enkel de schermen





**TopOfDescent** 

## Altitude en Turn trend vectors:

#### Altitude Trend Vector:

geeft aan op welke hoogte het toestel zich zal bevinden over zes seconden.

Hiermee wordt de verwachte hoogte getoond (handmatig of op de autopilot gevlogen) waar het toestel zich zal bevinden zodat een stijging of daling mooier afgerond worden en je netter op hoogte uitkomt zonder door te schieten.



### Altitude en Turn trend vectors:

#### Turn Trend Vector:

geeft aan waar op welke heading het toestel vliegt over zes seconden.

De magenta indicatielijn voorspelt de koers, gebaseerd op de huidige ingezette bocht, over 6 seconden/18 graden (standaard rate turn). Bij waardes van meer dan 4 graden/sec verschijnt een pijl aan het eind van de magenta lijn.

Een standard rate turn wordt aangegeven door de markeringen (tic marks), net boven de roterende kompasroos.





#### Hoe vlieg je ermee?

In "free flight" kan de G1000 al ondersteuning bieden door enkel op "AP" te drukken. Vanaf dat moment zal een ingezette bocht (bank) of stijg/daalhoek gehandhaafd worden als de stick of yoke wordt losgelaten. Zodra "HDG"of "ALT" erbij ingedrukt wordt zal een ingestelde koers en/of hoogte aangehouden worden.

De G1000 heeft geen "auto-throttle" ondersteuning, het blijft dus zaak om zelf de snelheden te controleren!

NAV-modes, instelbaar met [CDI]:

NAV 1 / 2: geeft mogelijkheden om op een VOR radiaal te onderscheppen en te volgen. Bij het bereiken of overvliegen van het VOR baken zal van "VOR" naar "ROL" modus geschakeld worden

GPS: een ingevoerde route van waypoints zal gevolgd worden.



NOS

DN

RC

## Hoe vlieg je ermee? -stijgen en dalen-

Omdat de G1000 geen klimprofiel kent zal middels de "ALT" draaiknop linksonder de gewenste hoogte moeten worden ingesteld: Buitenste ring: voor de 100 ft stappen Binnenste knop: 20ft stappen

Middels de "VS" en "Nose UP / DN" kan de stijgsnelheid in voeten per minuut worden ingesteld.

Dalen kan wel automatisch; is in het flightplan een naderingsprocedure met hoogteinformatie beschikbaar dan kan een daalprofiel met VNAV gevolgd worden zodat je op de juiste hoogte voor de baan uitkomt. Daarbij stel je de laagst genoteerde hoogte in welke bv in een approach is vermeld (bv.faf) of is toegewezen, met de "ALT" knop. 1 Minuut voor het bereiken van het TODpunt zal "vertical track" uitgesproken worden, druk nu op VNAV waarna de tekst ervan bovenin het scherm -nog in witte letters- verschijnt. Zodra de G1000 het TOD-punt passeert zal VNAV activeren en de tekst van witte letters naar *groen* veranderen en aan de daling beginnen.





#### Hoe vlieg je ermee? -richting (HDGmode)-

Met de HDG knop kan de gewenste richting worden ingesteld.

Let wel: dit is meestal niet gelijk aan de koers of DTRK (desired track), veroorzaakt door (zij)wind invloeden.

Handigheidje: druk de heading knop in om de koersinstelling te synchroniseren met de actuele vliegrichting.

Dit valt zowieso altijd aan te bevelen; stel dat op "NAV" mode wordt gevlogen (VOR of GPS) en er moet een andere koers ingezet worden. Stond de heading bug dan niet gelijk aan de vliegrichting en wissel je van "NAV" naar "HDG" modus, dan maakt het toestel een afzwaaier. Als je zorgt dat de heading bug altijd gelijk staat met de actuele richting vookom je verrassingen.

Ook gaat handmatig -met de HDG knop- soepeler dan met de autopilot bij onderscheppen van een radiaal. Als op [NAV] wordt gedrukt kan het gebeuren dat een wat abrubte bocht ingezet wordt. Als handmatig de gewenste koers wordt ingesteld gaat dat wat gecontroleerder.





#### Hoe vlieg je ermee? -richting (NAVmode)-

NAV

PUSH 1-2

CRS-D-BARO

Wil je op een baken vliegen dan kan dat heel makkelijk:

- 1) stel de bakenfrequentie in op NAV 1 of NAV 2
- 2) stel de (radiaal)koers in met [ CRS]

CDI

### 3) Stel de 📩 in op de NAV waarvan je de frequentie had ingesteld

4) druk op [AP] om de autopilot te activeren

#### 5) druk op [NAV]

Hierna zal het toestel de ingestelde radiaal opzoeken, mits binnen ontvangstbereik van de gekozen VOR.

Voor een soepele overgang naar het radiaal en om te voorkomen dat het toestel een te abrubte bocht gaat maken wordt geadviseerd om met [HDG] richting radiaal te sturen, waarna de autopilot het overneemt.





#### Belangrijk: goede weergave van de vlieghoogte!

Met de CRS-BARO ring kan de actuele QNH worden ingesteld, op het PFD kan naar wens via de softkey "PFD opt", vervolgens "AltUnits" nog gewisseld worden van Inch naar HPA of andersom. Ook staat daar de sneltoets "STD Baro" beschikbaar waarmee met 1 druk de standaarddruk word ingesteld (zoals toets B in de sim).



#### Hoe kies je een eerder opgeslagen route?:

Start met [FPL] om het vliegplan te openen en met de "FMS" knop draai je 1x naar links. Nu wordt een overzicht van eerder opgeslagen routes getoond.

Door vervolgens de FMS knop kort in te drukken wordt de lijst geopend en kan met de [FMS] ring naar het gewenste plan gedraaid worden, te zien aan de oplichtende regel.

Nog even bevestigen met "enter" en het plan staat in het FMS.





#### Hoe stel je een route samen?

We beginnen met de "FPL" en drukken op de [FMS] knop om het bewerken te starten. Middels de [FMS] ring kan telkens een regel verder gesprongen worden, met de [FMS] knop wordt de bestemming/fix/vor naam samengesteld. Bevestig hierna met "ENT".

#### Origin: vertrekveld (waar je nu staat)

Enroute: de hele route, deze kan navaids, fixes, airways, velden, of een approach bevatten, of bij vertrek, de departure. Destination: je eindbestemming

Handig: heb je een navigatiepunt (VOR?) of gebruik je een departure in het plan die op een airway aansluit, druk dan op menu en een overzicht van aansluitende airway(s) wordt zichtbaar om te kiezen. Groot voordeel: bij kiezen van een airway hoeven niet alle fixes van het deel dat je van de airway vliegt ingegeven worden maar dat gaat automatisch. Daarna kan een exit-fix worden gekozen welke kan aansluiten op een arrival, of andere airway. In ons geval zal meestal op de "low" airways worden gevlogen.

#### Hoe programmeer je een route met airways



Druk binnen FPL op [MENU] – [ENT] - kies de airway - kies je exit point hierna kun je verder met nog andere airways of navigatiepunten voor de route toevoegen

## En de route staat in het flightplan



Filmpje met uitleg (engels): https://www.youtube.com/watch?v=WnKsRLL5uiI



## Ook handig: VSD (vertical situation display)

Dit geeft een overzicht over de te verwachten hoogtes tijdens je vlucht. Hiervoor moet wel een vluchtplan, departure of approach geprogrammeerd zijn in het MFD

Bij de waypoints van een departure of approach staan ook de aan te houden hoogtes vermeld.

Activeren doe je door de softkeys [Map Opt] – [Inset] – [VSD] in te drukken, of door op [MENU] te drukken en de [FMS] ring helemaal naar rechts te draaien naar "Show VSD". Daarna nog even op [ENT] drukken.

VSD geeft je vliegplan weer samen met het landschap. Ook van een departure of approach staan meteen de (verplichte) hoogtes erbij

124.850 ↔ 121.725 ETE \_\_\_\_ 124.850 an **Active Flight Plan** VYNT/VTCS DTK DIS ALT Origin - VYNT - RW\_\_\_ VYNT Enroute - VTCH Destination - VTCS -**VTCS** 183 O INM 900et/ **Active VNV Profile** VTCS 900ft WPT TOD VS TGT FPA VS REO V DEV Press the "FPL" key to view the previous page

Vlaggetjes in je flightplan. Reden tot feest?

Onlangs viel op dat bij bepaalde velden vlaggetjes zichtbaar waren.

Dit is niet om een jubileum of andere <u>festiviteit aan te kondigen maar heeft alles</u> <u>te maken met de actueel geldende Metar.</u>

De verschillende kleuren geven aan wat er op dat moment van kracht is.



Hier zie je dat VYNT momenteel VFR is en VTCH MVFR, wat klopte met het live weather van dat moment.

VFR	METAR	T
MVFR		<b>T</b>
IFR		T I
LIFR		<b>V</b>
UNKNOWN		T

De gekleurde vlaggetjes vind je ook terug op het MFD als op [Metar] is geactiveerd en wat ze betekenen kan met [Legend] worden opgevraagd.



## Afwijken van een geprogrammeerde route

Stel dat je op route zit (GPS mode) maar door omstandigheden (bv slecht weer/airspace) moet afwijken van de geprogrammeerde route naar een willekeurig punt. Dat kan heel eenvoudig.

Op het MFD activeer je de Range joystick door erop te drukken. Op het scherm verschijnt dan een pijl welke met de joystick verplaatst (n/s/e/w) kan worden naar een punt. Druk daar op 💿 + 🗊 en het toestel zal de huidige route (flightplan) verlaten en rechtstreeks naar het zojuist gekozen punt vliegen (je vloog immers al op GPS). Handig, maar aangekomen op het dat D→ punt is er verder geen vliegplan meer. Om te voorkomen dat je daar rechtuit blijft vliegen tot de brandstof op is, bestaat een handige oplossing, namelijk om het zojuist gemaakte punt (MAPWPT) op te nemen in het vliegplan:

Open het plan met [FPL] en druk op de [FMS] knop. Nu kun je het vliegplan bewerken. Draai aan de buitenste [FMS] ring om naar het "Enroute" deel te gaan en tot de positie waar je het D-> punt wilt toevoegen. Draai daar aan de [FMS] draaiknop: 1x links en daarna 2x rechts om recente waypoints te zien. Kies "MAPWPT" en druk op [ENT], het punt wordt in/toegevoegd en de eerder geprogrammeerde route zal na het "MAPWPT" voltooid worden.

#### Filmpje ervan is hier te vinden: https://www.youtube.com/watch?v=eTQIar2WDmU

#### Aanvliegen van bestemming met mooi daalprofiel: Vnv D->

Als je een eindbestemming netjes op circuithoogte wilt bereiken is dat mogelijk met VNV D $\rightarrow$  (Vertical NaVigation Direct to).

Open met [FPL] het vliegplan, klik op [FMS] en draai de selector naar het bestemmingsveld. Stel achter de naam ervan, in de ALT kolom, de hoogte in waarop je wilt aankomen. druk daarna op VNV D→ en onder het vliegplan wordt meteen de daalhoek berekend en getoond. Ook kan daar nog met "ATK Offset" bepaald worden hoeveel mijlen je voor of achter dat waypoint op de ingestelde hoogte wilt aankomen.

Er kan nu handmatig met [VS] en [nose UP/DN] een glijpad ingesteld worden of als op [VNAV] wordt gedrukt zal vanaf de TOD het dalen worden ingezet. Daarbij hoor je "vertical track" zodra de G1000 het glijpad activeert. Let er wel op dat "VNAV" een time-out heeft van 5 minuten, dus pas max 5 minuten voor je TOD bereikt activeren!

Filmpje: https://www.youtube.com/watch?v=YLGSLff9f\_U

### Het resultaat:



## Beperkingen van VNAV:

- \* Heeft geen mogelijk om een stijgprofiel uit te voeren
- \* Kan geen steilere daalhoek dan 4000 fpm uitvoeren
- \* Kan geen glijpad afleggen wat steiler is dan het maximum van 6° FPA
- \* Werkt niet als het TOD al is gepasseerd
- \* Het active leg moet hoogterestricties bevatten om te volgen
- \* Als FAF is gepasseerd kunnen handmatig geen restrictie(s) meer worden toegevoegd.



## Uitstekende tutorial van Garmin navigation over VNAV:

https://www.youtube.com/watch?v=EJoXI6GE4jc

#### **ENHANCED DESCENT VNAV**

Vertical navigation guidance Multi-waypoint baro-VNAV descent guidance For en route descents and initial approach phase Provides a Vertical Path based on altitude constraints in flight plan Ends at Final Approach Fix for instrument approaches

#### **VNAV SYMBOLOGY**

Indication	Color	Description
6000 FT	<ul> <li>Altitude calculated by system</li> <li>Estimate of aircraft altitude as it passes over the navigation point</li> </ul>	
	18.6.1	<ul> <li>Absence of bar(s) indicates it is not a potential constraint</li> </ul>
	white	<ul> <li>Altitude retrieved from navigation database</li> </ul>
6000 FT		<ul> <li>Bar above and/or below the value indicates constraint type</li> </ul>
		<ul> <li>Altitude is for reference only. Not for use in determining vertical guidance</li> </ul>
6000 -		<ul> <li>Altitude designated for use in determining verti- guidance</li> </ul>
6000 FT	Cyan	<ul> <li>Pencil icon indicates manual designation or man data entry</li> </ul>
		Constraint invalid
6000 FT		<ul> <li>System cannot use altitude to determine vertical guidance</li> </ul>

KFCM / K	LAS		
	DTK	DIS	ALT
RW28R			
Enroute			
Arrival - KL	AS-BCE.GF	RNPA2	
BCE		945mm	FL335
KSINO	221°	108NM	17800FT
LUXOR	229°	21.9NM	12000FT
GRNPA	181°	7.9NM	11000FT
DUBLX	215°	8.2NM	10000FT
FRAWG	245°	6.5NM	8000FT
-Active VNV Pro	file		
WPT L	UXOR 12	2000FT 1	TOD 2+56
vs tgt -149	4 грм	FPA	-2.5°
VS REQ	FPM	V DEV	FT



## Nog enkele handigheidjes:

Als je een frequentie nodig bent van bv ILS, ATIS of een baken: [FMS] knop, draai de buitenste ring 1 klik naar rechts (veldinformatie), druk op de [FMS] knop, draai dan met de buitenste ring naar de gewenste frequentie en druk op [ENT] om de frequentie in het standby veld van COM1/2 of NAV1/2 te plaatsen. Nog even wisselen met de

Verdwaald? Druk op de softkey "Nearest" op het PFD, of draai de buitenste [FMS] ring op het MFD helemaal naar rechts om een overzicht op te vragen van nabije velden, draai aan de buitenste [FMS] ring om een veldnaam te gaan staan, druk dan op D $\rightarrow$  en bevestig met [ENT], stel de "CDI" in op "GPS", activeer de AP en druk op [NAV] Het toestel vliegt nu rechtstreeks naar het gekozen veld.

Instellen van hoogteweergave in inches of Hpa: gebruik op de PFD de softkeys [PFDopt] - [Alt units] - en kies [IN] of [HPA].

## Nog enkele handigheidjes:

#### Geen traffic zichtbaar?

Het komt regelmatig voor dat de traffic-icons spontaan verdwenen lijken te zijn. Het antwoord kan zijn dat de map range te groot staat ingesteld. Zet het bereik teug tot binnen 50 mijl en de icons zullen terugkeren (mits TIS actief staat).

Invoer van flightplan gegevens via toetsenbord kan als je op het kleine icoontje klikt. Daarna kan een veld of waypoint makkelijk ingetypt worden.

https://www.youtube.com/watch?v=FEOCJCrcUm8



# Einde presentatie

Happy Landings!