



CL7 ディスプレイ

 マニュアル

6YD-F8199-J0

© 2016–2017 YAMAHA Motor Co., LTD or its subsidiaries

無断転載禁ず。著作権法により、YAMAHA Motor Co., LTD 社の書面による承認なしに、本マニュアルの全体または一部をコピーすることはできません。YAMAHA Motor Co., LTD 社は、ユーザーや組織に通知する責任を負うことなく本マニュアルの内容を変更または改善したり、内容を変更する権利を有します。

Yamaha®、ヤマハのロゴ、Command Link Plus®、および Helm Master®はヤマハ発動機株式会社の商標です。

Garmin®、Garmin ロゴ、BlueChart®、g2 Vision®、GPSMAP®、FUSION®、Ultrascroll®、および VIRB®は、Garmin Ltd.またはその子会社の米国およびその他の国における登録商標です。Fantom™、FUSION-Link™、Garmin Helm™、Garmin LakeVü™、Garmin Nautix™、Garmin Quickdraw™、GCV™、GMR™、GRID™、GXM™、HomePort™、MotionScope™、Panoptix™、quatix®、Shadow Drive™、および SmartMode™は、Garmin Ltd.またはその子会社の商標です。これらの商標を、Garmin 社の明示的な許可なしに使用することはできません。

iPod®は米国およびその他の国における Apple Inc.の商標です。Android™は Google™ Inc.の商標です。CZone™は Power Products, LLC の商標です。FLIR®は FLIR Systems, Inc.の登録商標です。NMEA®、NMEA 2000®、および NMEA 2000 ロゴは National Marine Electronics Association の登録商標です。microSD®および microSD ロゴは SD-3C, LLC の商標です。SiriusXM®は SiriusXM Radio Inc.の登録商標です。Wi-Fi®は Wi-Fi Alliance Corporation の登録商標です。Windows®は、米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。

その他の商標および著作権は、それぞれの所有者に帰属します。

目次

エンジンデータ画面	1
GPS 信号強度アイコン	1
エンジン状態アイコン	1
エンジンアラートアイコン	1
ゲージの設定	1
エンジン数の設定	1
タンクレベルセンサーの設定	1
トリムアシストの設定	1
表示データの変更	2
エンジンデータ設定	2
メニューバーとエンジンバー	2
エンジン情報	2
デバイスの概要	2
タッチスクリーンを使用する	2
タッチスクリーンをロックする	2
オンスクリーンボタン	2
ヒントとショートカット	3
海図プロッタのマニュアルにアクセスする	3
マニュアルをダウンロードする	3
メモ리카ードを挿入する	3
GPS 衛星信号	3
GPS ソースの選択	3
海図プロッタをカスタマイズする	3
メイン画面	3
お気に入りの項目を追加する	4
ページ設定	4
SmartMode または結合画面レイアウトを編集する	4
SmartMode レイアウトを追加する	4
カスタムの組み合わせ画面を追加する	4
データのオーバーレイをカスタマイズする	4
ステーションのレイアウトをリセットする	4
プリセット	4
新しいプリセットを保存する	4
プリセットを管理する	4
バックライトを調整する	5
表示モードを調整する	5
チャートおよび 3D チャート表示	5
ナビゲーションチャートと沖合いの釣りチャート	5
タッチスクリーンを使用してズームインまたはズームアウトする	5
地図を選択する	5
チャート上で距離を測定する	5
チャートの記号	5
チャート上でウェイポイントを作成する	5
チャート上で位置とオブジェクトの情報を表示する	6
ナビエイドに関する詳細を表示する	6
チャート上のポイントにナビゲーションする	6
誘導線と角度マーカー	6
誘導線と地表針路線を設定する	6
角度マーカーの調整	6
プレミアムチャート	6
潮汐観測点情報を表示する	7
アニメーション化された潮汐と潮流のインジケータ	7
潮汐と潮流のインジケータを表示する	7
ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する	7
ランドマークの航空写真を表示する	7
自動船舶識別装置	7
AIS ターゲット設定記号	7
アクティブな AIS ターゲットの方向と予想針路	8
チャートまたは 3D チャートビューに AIS および MARPA 船舶を表示する	8
AIS 船舶のターゲットをアクティブにする	8
ターゲット設定した AIS 船舶の情報を表示する	8
AIS 船舶のターゲットを非アクティブにする	8
AIS および MARPA 脅威のリストを表示する	8
安全圏衝突アラームを設定する	8
AIS 遭難信号	8
遭難信号の送信へのナビゲーション	8
AIS 遭難信号装置のターゲット設定記号	9
AIS 送信テストアラートを有効にする	9
AIS 受信をオフにする	9
チャートおよび 3D チャートビューの設定	9
ナビゲーションと釣りチャートの設定	9
チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定	9
チャートの外観設定	9
チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定	10
Fish Eye 3D の設定	10
Garmin Quickdraw™ 等高線マッピング	10
Garmin Quickdraw Contours の機能を使用して水域の地図を作成する	10
Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加する	10
Garmin Quickdraw コミュニティ	10
Garmin Quickdraw コミュニティへのアクセス	11
Garmin Quickdraw コミュニティと Garmin Quickdraw 等高線地図を共有	11
Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード	11
Garmin Quickdraw Contours の設定	11
海図プロッタを使ったナビゲーション	11
ナビゲーションに関する基本的な質問	12
目的地	12
名前で目的地を検索する	12
ナビゲーションチャートを使用して目的地を選択する	12
海洋サービスの目的地を検索する	12
ナビゲーションを停止する	12
ウェイポイント	12
現在の位置をウェイポイントとしてマークする	12
さまざまな位置にウェイポイントを作成する	12
SOS 位置を登録する	12
すべてのウェイポイントのリストを表示する	12
保存したウェイポイントを編集する	12
保存したウェイポイントを移動する	12
保存したウェイポイントを参照してナビゲーションする	13
ウェイポイントまたは MOB を削除する	13
すべてのウェイポイントを削除する	13
Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む	13
ルート	13
現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする	13
ルートを作成して保存する	13
ルートおよび Auto Guidance 経路のリストを表示する	13
保存したルートを編集する	13
保存したルートを参照してナビゲーションする	14
保存したルートを参照してルートに並行してナビゲーションする	14
保存したルートを削除する	14
保存したすべてのルートを削除する	14
Auto Guidance	14
自動ガイド経路を設定して進む	14
自動ガイド経路を作成して保存する	14
保存した自動ガイド経路を調整する	14
進行中の自動ガイド計算をキャンセルする	14
日時を定めた到着を設定する	15
Auto Guidance 経路の設定	15
海岸線からの距離を調整する	15
トラック	15
トラックを表示する	15
アクティブトラックの色を設定する	15
アクティブトラックを保存する	15
保存したトラックのリストを表示する	16

保存したトラックを編集する	16	詳細ソーナー設定	23
トラックをルートとして保存する	16	変換器取り付け設定	23
記録したトラックを参照してナビゲーションする	16	ソーナー記録	23
保存したトラックを削除する	16	ソーナーディスプレイを記録する	23
保存したすべてのトラックを削除する	16	ソーナー記録を停止する	23
アクティブトラックを再トレースする	16	ソーナー記録を削除する	23
アクティブトラックを消去する	16	ソーナー記録を再生する	23
記録中にトラックのログメモリを管理する	16	レーダー	23
トラックログの記録間隔を設定する	16	レーダーモードを変更する	24
境界	16	レーダー信号を送る	24
境界を作成する	16	レーダー信号の送信を停止する	24
ルートを境界に変換する	16	時間指定送信モードの設定	24
トラックを境界に変換する	16	レーダーの非送信ゾーンを有効にして調整する	24
境界を編集する	16	レーダーの射程を調整する	24
境界アラームを設定する	17	レーダーの射程の選択に関するヒント	24
境界を削除する	17	レーダー画面をズームインまたはズームアウトする	24
Garmin Marine Network でユーザーデータを同期する	17	レーダー画面上でウェイポイントを登録する	24
保存したすべてのウェイポイント、ルート、トラックを削除する	17	MotionScope™ ドップラーレーダー技術	24
ソーナー	17	ガードゾーンを有効にする	24
ソーナー表示	17	円形ガードゾーンを定義する	25
従来型ソーナー表示	17	部分ガードゾーンを定義する	25
Garmin ClearVü ソーナー表示	17	ガードゾーンの無効化	25
SideVü ソーナー表示	17	MARPA	25
SideVü スキャン技術	18	MARPA ターゲット設定記号	25
ズームソーナーの分割表示	18	MARPA タグをオブジェクトに割り当てる	25
周波数ソーナーの分割表示	18	タグ付きオブジェクトから MARPA タグを削除する	25
Panoptix ソーナー表示	18	MARPA タグ付きオブジェクトに関する情報を表示する	25
LiveVü 下部ソーナー表示	18	AIS および MARPA 脅威のリストを表示する	25
LiveVü 前方ソーナー表示	18	レーダー画面上に AIS 船舶を表示する	25
RealVü 3D 前方ソーナー表示	18	VRM と EBL	25
リアルビュー 3D 下方ソーナー表示	19	VRM と EBL を表示する	26
RealVü 3D 履歴ソーナー表示	19	VRM と EBL を調整する	26
FrontVü ソーナー表示	19	ターゲットオブジェクトへの距離と方位を測定する	26
ソーナー表示を変更する	19	レーダーオーバーレイ	26
変換器のタイプを選択する	19	レーダーオーバーレイとチャートデータの位置合わせ	26
コンパスを校正する	19	エコートレイル	26
ソーナー画面上でウェイポイントを作成する	19	エコートレイルをオンにする	26
ソーナー画面で距離を測定する	19	エコートレイルの長さの調整	26
ソーナーディスプレイを一時停止する	19	移動体軌跡の消去	26
ソーナー履歴を表示する	19	レーダー表示を最適化する	26
ソーナー共有	19	レーダーのゲインとクラッタ	26
ソーナーソースを選択する	20	レーダー画面の感度を自動調整する	26
ソーナーソース名を変更する	20	レーダー画面のゲインを手動で調整する	26
詳細度を調整する	20	近くの大型オブジェクトの干渉を最小限に抑える	26
色の強度を調整する	20	レーダー画面でのサイドローブの干渉を最小限に抑える	27
深度または幅のスケールの範囲を調整する	20	レーダー画面の海面クラッタを自動的に調整する	27
ソーナー画面のズームレベルを設定する	20	レーダー画面の海面クラッタを手動で調整する	27
スクロール速度を設定する	20	レーダー画面のレインクラッタの調整	27
ソーナー周波数	21	レーダー画面のクロストーククラッタの削減	27
周波数を選択する	21	[レーダーオプション] メニュー	27
周波数プリセットを作成する	21	[Radar 設定] メニュー	27
Panoptix ソーナー表示をカスタマイズする	21	レーダー外観設定	27
LiveVü ソーナー表示の外観を調整する	21	レーダー取り付け設定	28
LiveVü 変換器の送信角度を設定する	21	船首オフセット	28
RealVü の表示角度とズームレベルを調整する	21	カスタムの停止位置を設定する	28
RealVü ソーナー表示の外観を調整する	21	異なるレーダーソースを選択する	28
RealVü スワイプ速度を調整する	21	自動操舵	28
A スコープの電源をオンにする	21	自動操舵画面を開く	28
ソーナー設定	22	自動操舵画面	28
ソーナー設定	22	ステップステアリングインクリメントを調整する	28
RealVü ソーナー設定	22	節電を設定する	28
LiveVü ソーナー設定	22	Shadow Drive™ を有効にする	28
ソーナーノイズ拒否設定	22	自動操舵をエンゲージする	29
ソーナーの外観の設定	22	操舵装置を使用して方向を調整する	29
ソーナーのアラームの設定	22		

ステップステアリングモードで海図プロッタを使用して方向を調整する	29	ラジオ局の変更	32
ステアリングパターン	29	チューニングモードを変更する	32
Uターンパターンを追跡する	29	プリセット	33
サークルパターンを設定して追跡する	29	放送局をプリセットとして保存する	33
ジグザグパターンを設定して追跡する	29	プリセットの選択	33
ウィリアムソンターンパターンを追跡する	29	プリセットの削除	33
軌道パターンを追跡する	29	DAB の再生	33
クローパーリーブパターンを設定して追跡する	29	DAB チューナーの地域を設定する	33
サーチパターンを設定して追跡する	29	DAB 放送局のスキャン	33
ステアリングパターンをキャンセルする	29	DAB 放送局の変更	33
デジタル選択式通話	29	DAB 放送局をリストから選択する	33
ネットワーク化された海図プロッタと VHF 無線機能	29	DAB 放送局をカテゴリから選択する	33
DSC をオンにする	30	DAB プリセット	33
DSC リスト	30	DAB 放送局をプリセットとして保存する	33
DSC リストを表示する	30	リストからの DAB プリセットの選択	33
DSC 連絡先を追加する	30	DAB プリセットの削除	33
着信遭難信号	30	SiriusXM 衛星ラジオ	33
遭難中の船舶にナビゲーションする	30	SiriusXM ラジオ ID の確認	33
VHF 無線から開始される落水遭難信号	30	SiriusXM サブスクリプションの有効化	33
海図プロッタから開始される落水および SOS 遭難信号	30	チャンネルガイドのカスタマイズ	34
位置のトラッキング	30	プリセットリストへの SiriusXM チャンネルの保存	34
位置レポートを表示する	30	SiriusXM ペアレンタルコントロールのロック解除	34
追跡される船舶にナビゲーションする	30	SiriusXM ラジオチャンネルに対するペアレンタルコントロールの設定	34
追跡される船舶の位置にウェイポイントを作成する	30	SiriusXM ラジオのペアレンタルパスコードの変更	34
位置レポートの情報を編集する	30	ペアレンタルコントロールの初期設定値の復元	34
位置レポート通話を削除する	30	SiriusXM ラジオのロックされたすべてのチャンネルのクリア	34
チャートに船舶のトレイルを表示する	30	デバイス名の設定	34
個別の日常通話	30	メディアプレイヤーソフトウェアの更新	34
DSC チャンネルを選択する	31	SiriusXM 天気	34
個別の日常通話を行う	31	SiriusXM 機器およびサブスクリプションの要件	34
AIS ターゲットに個別の日常通話を行う	31	天候データの送信	34
潮汐、潮流、および天体情報	31	天気図の変更	35
潮汐観測点情報	31	降水量情報の表示	35
潮流予報点情報	31	降水量表示	35
天体情報	31	ストームセルと雷情報	35
別の日付の潮汐観測点、潮流予報点、および天体情報を表示する	31	ハリケーン情報	35
別の潮汐観測点または潮流予報点の情報を表示する	31	気象警報や気象情報	35
ナビゲーションチャートから暦情報を表示する	31	天気予報情報	35
グラフを表示する	31	別の時間帯の天気予報情報の表示	35
グラフの範囲および時間のスケールを設定する	31	気象の前線と気圧の中心	35
警告マネージャー	31	海洋天気予報または沿岸天気予報の表示	35
メッセージを表示する	31	都市の天気予報	35
メッセージを並べ替え、フィルタリングする	31	海況の表示	35
メッセージをメモ리카ードに保存する	31	海上風	35
すべてのメッセージを消去する	32	波高、波の周期、および波の方向	36
メディアプレイヤー	32	別の時間帯の海況予報情報の表示	36
メディアプレイヤーを開く	32	釣り情報の表示	36
アイコン	32	表面気圧および水温データ	36
メディアソースを選択する	32	釣り場所の天気予報	36
音楽を再生する	32	海面温度の色の範囲を変更する	36
音楽を参照する	32	視界情報	36
アルファベット検索を有効にする	32	別の時間帯の予想視界情報の表示	36
1 曲の繰り返しを設定する	32	ブイレポートの表示	36
全曲の繰り返しを設定する	32	ブイ付近の地域天気情報の表示	36
曲のシャッフルを設定する	32	天気図でのウェイポイントの作成	36
音量を調整する	32	天気オーバーレイ	36
ゾーンを有効または無効にする	32	チャートでの天気オーバーレイの有効化	36
メディアのボリュームをミュートする	32	ナビゲーションチャートの天気オーバーレイ設定	36
VHF Radio	32	釣りチャートの天気オーバーレイ設定	37
VHF チャンネルのスキャン	32	天気サブスクリプション情報の表示	37
VHF スケルチの調整	32	ビデオの表示	37
ラジオ	32	ビデオソースの選択	37
チューナーの地域を設定する	32	ビデオソースの切り替え	37
		ネットワーク接続されたビデオデバイス	37

ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの使用	37	ワイヤレスリモートコントロールと海図プロッタのペアリング	43
ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの保存	37	リモコンバックライトのオン / オフ	43
ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットに対する名前の指定	37	すべての海図プロッタからのリモコンの接続解除	43
ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの有効化	37	海図プロッタでの Garmin Helm アプリケーションの使用	43
カメラ設定	37	ワイヤレス風センサー	43
ビデオの設定	37	海図プロッタへのワイヤレスセンサーの接続	43
ビデオソースへのカメラの関連付け	38	風センサーの向きの調節	43
ビデオカメラの動作の制御	38	海図プロッタへの quatix®ウォッチの接続	44
画面上のコントロールを使用したビデオカメラの制御	38	海図プロッタへの Garmin Nautix™ デバイスの接続	44
ジェスチャーを使用したビデオカメラの制御	38	海図プロッタのデータ管理	44
ビデオ機能の組み合わせの作成	38	HomePort から海図プロッタへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー	44
ビデオ表示の設定	38	サードパーティのウェイポイントおよびルートに対するファイルタイプの選択	44
PC ディスプレイの設定	38	メモ리카ードからのデータのコピー	44
PC ディスプレイモードの終了	38	メモ리카ードへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー	44
海図プロッタによる VIRB®アクションカメラの制御	38	メモ리카ードへの内蔵地図のコピー	44
VIRB アクションカメラの設定	39	コンピュータへのデータのバックアップ	44
VIRB アクションカメラのビデオ設定	39	海図プロッタへのバックアップデータの復元	44
他の画面への VIRB アクションカメラコントロールの追加	39	メモ리카ードへのシステム情報の保存	44
VIRB アクションカメラビデオ再生の制御	39	付録	45
VIRB ビデオの削除	39	デバイスの登録	45
VIRB ビデオスライドショーの開始	39	デジタルスイッチ	45
デバイス設定	39	GRID リモート入力デバイスと海図プロッタのペアリング	45
海図プロッタの電源を自動的にオンにする	39	海図プロッタからの GRID デバイスと海図プロッタのペアリング	45
システム設定	39	GRID デバイスからの GRID デバイスと海図プロッタのペアリング	45
サウンドおよびディスプレイ設定	39	GRID ジョイスティックの回転	45
ステーション設定	39	画面のクリーニング	45
システムソフトウェア情報の表示	40	メモ리카ード上のイメージの表示	45
イベントログの表示	40	スクリーンショット	45
環境設定	40	スクリーンショットのキャプチャ	45
単位設定	40	コンピュータへのスクリーンショットのコピー	45
ナビゲーション設定	40	トラブルシューティング	45
Auto Guidance 経路の設定	40	デバイスで GPS 信号を受信できない	45
海岸線からの距離を調整する	40	デバイスの電源がオンにならない、または繰り返しオフになる	45
通信設定	41	デバイスで正しい位置のウェイポイントが作成されない	46
NMEA 0183 設定	41	索引	47
NMEA 0183 出力センテンスの設定	41		
各 NMEA 0183 ポートの通信形式の設定	41		
NMEA 2000 設定	41		
ネットワーク上のデバイスとセンサーの命名	41		
Marine Network	41		
アラートの設定	41		
ナビゲーションアラート	41		
走錨アラートの設定	41		
システムアラート	41		
ソーナーのアラームの設定	41		
気象アラートの設定	42		
マイボートの設定	42		
キールオフセットを設定する	42		
水温オフセットの設定	42		
航行速度デバイスの校正	42		
他の船舶の設定	42		
海図プロッタの工場出荷時の初期設定の復元	43		
ワイヤレスデバイスとの通信	43		
Wi-Fi®ネットワーク	43		
Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定	43		
海図プロッタへのワイヤレスデバイスの接続	43		
ワイヤレスチャンネルの変更	43		
Wi-Fi ホストの変更	43		
ワイヤレスリモートコントロール	43		

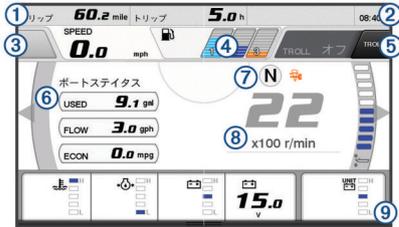
エンジンデータ画面

警告

製品に関する警告およびその他の重要な情報については、製品パッケージに同梱されている『安全性および製品に関する重要な情報』ガイドを参照してください。

デバイスをオンにすると、エンジンデータ画面が表示されます。この画面はエンジンネットワークやスロットルコントローラによって異なります。

この画面から、他のデータ画面やホーム画面にアクセスできます。別の画面を開くには、画面を右または左にスワイプするか、画面のいずれかの側の矢印を選択します。



①	データフィールド 押し続けるとデータを置き換えられます。
②	現在の時刻 押し続けるとトリップデータを表示できます。
③	ジョイスティックボタンを「Set Point (ポイント設定)」機能に設定する場合に押します (Helm Master®)。
④	タンクレベル情報 タンクを押し続けると詳細なタンクレベルセンサ情報を表示できます。
⑤	GPS 信号強度 「漁場ポイント RPM 上限」を設定する場合に選択します (Helm Master®)。 トローリング速度を設定する場合に選択します (Command Link Plus®)。
⑥	データフィールド 押し続けるとデータを置き換えられます。
⑦	シフト位置
⑧	タコメータとトリム角度 押し続けると背景を変更できます。
⑨	エンジン情報 押し続けるとデータを置き換えたりゲージの外観を変更できます。

GPS 信号強度アイコン

エンジン画面の右上に表示されるアイコンは、GPS 信号強度を示します。

	GPS 衛星信号の強度
	GPS 衛星信号なし

エンジン状態アイコン

オレンジ色のアイコンは、エンジンの状態を示します。

	Yamaha®セキュリティシステムがオンです。
	エンジンが同期制御下にありません。クワッドタイプのエンジンには適用されません。
	エンジンがウォーミングアップ中です。

エンジンアラートアイコン

赤色のアイコンはエンジンの異常を示します。

注記

問題を特定したり修正することができない場合は、Yamaha デイラーにお問い合わせください。

	冷却水の圧力が低下しています。
	オイルの圧力が低下しています。 エンジンを停止します。エンジンオイルレベルを点検し、必要に応じてオイルを追加します。
注記	
このインジケータがオンの場合は、エンジンを作動し続けしないでください。エンジンに深刻な損傷が発生します。	
	エンジンがオーバーヒートしています。 エンジンを直ちに停止してください。冷却水の取水口を確認し、ブロックされている場合は障害物を除去します。
注記	
このインジケータがオンの場合は、エンジンを作動し続けしないでください。エンジンに深刻な損傷が発生します。	
	バッテリーの電圧が低下しています。 バッテリーとバッテリーの接続を確認し、緩んでいるバッテリーの接続をすべて締め直します。 バッテリーの接続を締め直してもバッテリーの電圧が上昇しない場合は、すぐに港に引き返してください。直ちに Yamaha デイラーにお問い合わせください。
注： このアラートがオンの場合は、エンジンを停止しないでください。エンジンを停止すると再起動できない場合があります。	
	燃料に水が混入しています。 燃料フィルタ (燃料分離器) に水が溜まっています。 直ちにエンジンを停止し、エンジンのマニュアルを参照して、燃料フィルタから水を排出してください。
注： 水が混入したガソリンはエンジンを損傷する可能性があります。	
	エンジン / メンテナンスのアラートを確認します。 直ちに Yamaha デイラーにお問い合わせください。チェックエンジンアラートは、前回のメンテナンスから 100 時間を経過したときにも表示されます。
	エンジンアラート通知。(Helm Master)
	エンジンの排出に問題があります。

ゲージの設定

エンジン数の設定

- ゲージ画面でメニュー > リセット > エンジンの数の順に選択します。
- エンジンの数を選択します。

タンクレベルセンサーの設定

注記

燃料センサーは入力 1、2、3、または 4 に接続してください。燃料センサーを入力 5 または 6 に接続した場合、燃料管理システムは正常に動作しません。

- ゲージ画面で、メニュー > タンクプリセットの順に選択します。
- 設定するタンクレベルセンサーを選択します。
- 名前を選択して名前を入力し、終了を選択します。
- タイプを選択して、センサーのタイプを選択します。
- スタイルを選択して、センサーのスタイルを選択します。
- タンク容量を選択し、タンクの容量を入力して、終了を選択します。
- 校正を選択し、画面の指示に従って、タンクレベルを校正します。
タンクレベルを校正しない場合、タンクレベルのデフォルト設定が使用されます。

トリムアシストの設定

注記

トリムアシストを設定する前に、エンジンをトリム範囲にまで下げる必要があります。エンジンをギヤにシフトするまで、トリムアシストによってエンジンを下げることはできません。

トリムアシストを設定するときは、エンジンを必ず停止してください。これらの設定を入力する前にボートを水上テストして、お使いの運転環境に合った特定のエンジン RPM やボート速度で最適なトリミング位置を決定することをお勧めします。テストの際には RPM、速度、トリムのパーセンテージを記録します。

Helm Master システムで利用できるトリムアシスト機能を使用すると、エンジン RPM またはボート速度に従ってエンジンのトリム角度を自動的に調整できます。

トリムアシスト機能は使用前に設定する必要があります。デフォルトのトリムアシスト位置はありません。

5 つの位置すべてについて、RPM またはボート速度とトリムデータのパーセンテージを入力する必要があります。位置 1 の RPM またはボート速度が自動的にアイドル (アイドル) に設定されます。

- 1 ゲージ画面で、メニュー > トリムアシストの順に選択します。
- 2 必要に応じて、ソースを選択して RPM または速度を入力します。
- 3 位置を選択します。
- 4 RPM を設定または速度を設定を選択し、RPM または速度を入力して、終了を選択します。
- 5 トリムを設定を選択し、トリムパーセンテージを入力して、終了を選択します。
トリム角度を 0% に設定する場合は、2 桁の数字を 0 に設定してください。
- 6 残りの 4 つの位置についてこの手順を繰り返して、トリムデータを入力します。

表示データの変更

- 1 データ画面で、カスタマイズ可能な項目を押したままにします。
- 2 データタイプを選択します。
- 3 表示するデータを選択します。

エンジンデータ設定

データ画面から、メニューを選択します。

トリップ: 距離や時間などのトリップに関する情報を表示したり、それらの値をリセットすることができます。

保守確認: 保守情報を表示して、保守間隔を設定したり、前回の保守から経過した時間をリセットすることができます。

タンクプリセット: タンク名、液体タイプ、センサースタイル、タンク容量を設定し、センサーを校正します。

トリムアシスト: トリムアシスト機能を設定します (トリムアシストの設定, 1 ページ)。Helm Master システムで使用できます。

燃料フローオフセット: 燃料フローデータのオフセットを設定します。

オフタイマー: エンジン停止 1 時間後にシステムをオフにします。Helm Master システムで使用できます。

トリムゼロ設定: すべてのモーターがトリムダウン (水面下に降下) した場合に、トリム角度をゼロに初期化できます。

ステアリングフリクション: ステアリングホイールのフリクションを設定します。フリクションはエンジン速度に応じて自動的に調整されます。Helm Master システムで使用できます。

リセット: エンジンおよびゲートウェイのデータをリセットします。

メニューバーとエンジンバー

画面の下部にあるメニューバー ① の各ボタンを使用して、MFD (多機能ディスプレイ) にその他の機能を表示したり、現在の画面に関する設定を表示することができます。メニューバーは画面を開くと短時間表示され、ホーム画面には常時表示されます。画面の下部からスワイプすると、メニューバーが表示されます。



エンジンの画面を表示していないときは、画面の上部にある小さなエンジンバー ② によって、エンジンゲージのステータスを簡単に確認できます。メニューバーと同様に、エンジンバーは画面を開くと短時間表示されます。画面を上から下にスワイプすると、エンジンバーが表示されます。



エンジン情報

エンジンに関する情報を表示できます。警告、トラブルコード、メンテナンスのログを表示することもできます。

情報 > エンジン情報の順に選択します。

トリップ: 距離や時間などのトリップに関する情報を表示したり、それらの値をリセットすることができます。

保守確認: 保守情報を表示して、保守間隔を設定したり、前回の保守から経過した時間をリセットすることができます。

タンク類: 詳細なタンクレベルセンサー情報を表示します。

トリム: エンジンのトリム角度を表示します。

YAMAHA システム情報: エンジンシステムに関する情報を表示します。

アクティブアラーム: エンジンのアクティブな警告が表示されます。

トラブルコード: アクティブなエンジン警告に対応するトラブルコードを表示します。この情報は Yamaha デイラーに提供してください。

デバイスの概要



①	タッチスクリーン
②	電源キー
③	自動バックライトセンサー
④	microSD®メモ리카ードスロット

タッチスクリーンを使用する

- 画面をタップしてアイテムを選択します。
- 画面を指でドラッグまたはスワイプしてパンまたはスクロールします。
- 画面上で 2 本の指でつまむとズームアウトします。
- 画面上で 2 本の指を広げるとズームインします。

タッチスクリーンをロックする

タッチスクリーンをロックして、スクリーンの誤操作を防ぐことができます。

- 1 ①を選択します。
- 2 タッチスクリーンをロックを選択します。

オンスクリーンボタン

次のオンスクリーンボタンは、一部の画面と機能で表示されます。一部のボタンは、組み合わせ画面または SmartMode™レイアウトのみで利用できます。

ボタン	機能
	オンスクリーンアイコンを消去し、船舶を画面の中央に表示します
	アイテムのフルスクリーン表示を開きます
	新しいウェイポイントを作成します
	目的地までのルート（方向転換を含む）を作成します
	選択した位置でルートに方向転換を追加します
	最後に追加した方向転換をルートから削除します
	目的地までの直行ルート（方向転換を含まない）を作成します
	目的地までの Auto Guidance ルートを作成します
	ナビゲーションを開始します
	ナビゲーションを終了します
	レーダータargetを捕捉して追跡を開始します
	ページまたは機能のメニューを開きます
	ページまたは機能のプリセットメニューを開きます

ヒントとショートカット

- ⏻ を押して海図プロッタをオンにします。
- いずれかの画面からホームを選択し、[ホーム] 画面に戻ります。
- いずれかのメイン画面からメニューを選択し、その画面の追加設定にアクセスします。
- ☹ を押してバックライトを調整し、タッチスクリーンをロックします。
- ⏻ を押して電源オフを選択し、海図プロッタをオフにします。

海図プロッタのマニュアルにアクセスする

- 1 情報 > マニュアルの順に選択します。
- 2 マニュアルを選択します。
- 3 開くを選択します。

マニュアルをダウンロードする

Web から最新のマニュアルとマニュアルの翻訳を取得できます。

- 1 global.yamaha-motor.com/outboards/products/manuals/accessories/gauge/index.html にアクセスします。

ヒント：この Web ページをすばやく開くには、次のコードをスキャンしてください。

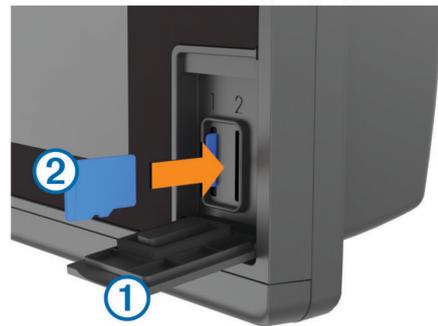


- 2 マニュアルをダウンロードします。

メモ리카ードを挿入する

海図プロッタでオプションのメモ리카ードを使用できます。地図カードを使用すると、ポート、ハーバー、マリナー、その他の主要ポイントの高解像度の衛星イメージや参照用の航空写真を表示できます。空のメモ리카ードを使用して、ソーナーデータを記録してウェイポイント、ルート、および別の互換性のある Garmin® 海図プロッタまたはコンピュータへのトラックなどのデータを転送できます。

- 1 アクセスフラップまたは海図プロッタの前面にあるドアを開きます。
- 2 メモ리카ードを挿入します。
- 3 カチッと音がするまでカードを押し込みます。



- 4 ドアを閉じます。

GPS 衛星信号

海図プロッタの電源をオンにしたとき、GPS レシーバーは衛星データを収集して現在地を確定する必要があります。海図プロッタが衛星信号を取得しているときは、 がメイン画面の上部に表示されます。海図プロッタが衛星信号を失った場合、 が表示されなくなり、点滅する疑問符が海図上の の上に表示されます。

GPS の詳細については、www.garmin.com/aboutGPS を参照してください。

GPS ソースの選択

複数の GPS ソースがある場合、GPS データの優先するソースを選択できます。

- 1 設定 > システム > GPS > ソースを選択します。
- 2 GPS データのソースを選択します。

海図プロッタをカスタマイズする

メイン画面

海図プロッタのメイン画面から海図プロッタのすべての機能にアクセスできます。これらの機能は海図プロッタに接続されているアクセサリによって異なります。このマニュアルで説明する一部のオプションおよび機能を利用できない場合があります。画面の右側のカテゴリから海図プロッタのメイン機能にすばやくアクセスできます。例えば、魚探カテゴリーは、ソーナー機能に関連する表示やページを示します。よくアクセスする項目をお気に入りカテゴリに保存できます。

メイン画面の下にあるすべてのオプションは、設定ボタンを除き、他の画面すべてにも表示されます。設定ボタンにアクセスできるのはメイン画面からのみです。

別の画面を表示しているときは、ホームを選択するとメイン画面に戻ることができます。

複数ディスプレイが Garmin Marine Network にインストールされている場合、それらをグループ化してステーションにすることができます。ステーションは、ディスプレイを複数の別々のディスプレイとしてではなく運動させることができます。あるディスプレイでホームを選択すると、ステーション内の各ディスプレイがメイン画面に戻ります。各ディスプレイ上のページのレイアウトをカスタマイズして、ディスプレイごとに異なるページにすることができます。あるディスプレイでページのレイアウトを変更しても、その変更はそのディスプレイにしか表示されません。レイアウトの名前と記号を変更すると、それらの変更はステーション内のすべてのディスプレイに示され、一貫した外観が保たれます。

SmartMode 項目は、クルージングや停泊などのアクティビティ向けです。メイン画面から SmartMode ボタンが選択されると、ステーション内の各ディスプレイに独自の情報が表示されます。例えば、メイン画面からクルージングが選択されると、あるディスプレイにはナビゲーションチャートが示され、別のディスプレイにはレーダー画面が示されます。

お気に入りの項目を追加する

- 1 メイン画面から、右側にあるカテゴリを選択します。
- 2 左側のボタンを押したままにします。
項目がお気に入りのメイン画面カテゴリに追加されます。

ページ設定

SmartMode または結合画面レイアウトを編集する

結合画面の表示可能データと SmartMode レイアウトを編集できます。操作中画面のページのレイアウトを変更すると、SmartMode の名前と記号以外の変更はそのディスプレイにしか表示されません。レイアウトで SmartMode の名前か記号を変更すると、新しい名前や記号はステーション内のすべての画面に表示されます。

- 1 編集する画面を開きます。
- 2 メニューを選択します。
- 3 編集レイアウトか組み合わせの編集を選択します。
- 4 次の中から追加機能を選択します。
 - 名前変更：名前か名前と記号 > 名前を選択し、新しい名前を入力して、終了を選択します。
 - SmartMode 記号変更：名前と記号 > シンボルを選択し、新しい記号を選択します。
 - 表示される機能と画面の配置変更：レイアウトを選択し、オプションを選択します。
 - 画面の一部機能を変更：変更する領域を選択し、右側のリストから機能を選択します。
 - 画面の分割方法変更：矢印を新しい場所にドラッグします。
 - 表示されるデータ追加とデータバー変更：オーバーレイを選択し、オプションを選択します。
 - SmartMode 画面の一部にプリセットを割り当てるには、プリセット > 含むの順に選択し、右側のリストからプリセットを選択します。

SmartMode レイアウトを追加する

目的に応じて SmartMode レイアウトを追加できます。ステーション内のメイン画面のある SmartMode レイアウトに対するそれぞれのカスタマイズは、ステーション内のすべてのディスプレイに表示されます。

- 1 メイン画面から、SmartMode™ > メニュー > レイアウトを追加するを選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を変更するには、名前と記号 > 名前を選択し、新しい名前を入力して、終了を選択します。
 - SmartMode 記号を変更するには、名前と記号 > シンボルを選択し、新しい記号を選択します。
 - 表示される機能の数と画面のレイアウトを変更するには、レイアウトを選択し、オプションを選択します。
 - 画面の一部の機能を変更するには、変更する領域を選択し、右側のリストから機能を選択します。
 - 画面の分割方法を変更するには、矢印を新しい場所にドラッグします。
 - ページに表示されるデータと追加のデータバーを変更するには、オーバーレイを選択し、オプションを選択します。
 - SmartMode 画面の一部にプリセットを割り当てるには、プリセット > 含むの順に選択し、右側のリストからプリセットを選択します。

カスタムの組み合わせ画面を追加する

目的に応じてカスタムの組み合わせ画面を作成できます。

- 1 組み合わせ > メニュー > 組み合わせを追加するを選択します。
- 2 画面に表示される指示に従います。

データのオーバーレイをカスタマイズする

画面に表示されるデータをカスタマイズできます。

- 1 表示している画面のタイプに基づいてオプションを選択します。
 - フルスクリーン表示から、メニュー > オーバーレイを編集するを選択します。
 - 組み合わせ画面から、メニュー > 組み合わせの編集 > オーバーレイを選択します。
 - SmartMode 画面から、メニュー > 編集レイアウト > オーバーレイを選択します。
- ヒント：オーバーレイボックスに表示されるデータをすばやく変更するには、オーバーレイボックスを押したままにします。
- 2 データおよびデータバーをカスタマイズする項目を選択します。
 - オーバーレイボックスに表示されるデータを変更するには、オーバーレイボックスを選択し、表示する新しいデータを選択して、戻るを選択します。
 - データオーバーレイバーの位置とレイアウトを選択するには、データを選択し、オプションを選択します。
 - ナビゲーション中に表示される情報をカスタマイズするには、航法を選択し、オプションを選択します。
 - メディアコントロールなどのその他のデータバーをオンにするには、一番上のバーまたは下部バーを選択し、必要なオプションを選択します。
 - 3 終了を選択します。

ステーションのレイアウトをリセットする

すべてのステーションに対して工場出荷時の初期レイアウトを復元できます。

設定 > システム > ステーション情報 > ステーションのリセットを選択します。

プリセット

プリセットとは、画面または表示を最適化する設定の集合体です。自分のアクティビティ向けに設定のグループを最適化するために、特定のプリセットを使用できます。例えば、ある設定は魚釣りに最適であり、他の設定はクルージングに最適である、といったものです。プリセットはチャート、ソーナー表示、およびレーダー表示などの一部の画面で利用できます。

互換性のある画面のプリセットを選択するには、メニュー > :★を選択し、プリセットを選択します。

プリセットを使用しているときに設定または表示を変更した場合は、その変更をプリセットに保存するか、新しいカスタマイズに基づいて新しいプリセットを作成できます。

新しいプリセットを保存する

設定および画面の表示をカスタマイズしたら、カスタマイズした内容を新しいプリセットとして保存できます。

- 1 互換性のある画面から、設定と表示を変更します。
- 2 メニュー > :★ > 保存 > 新規を選択します。
- 3 名前を入力し、終了を選択します。

プリセットを管理する

事前にロードされているプリセットをカスタマイズしたり、作成したプリセットを編集できます。

- 1 互換性のある画面から、メニュー > :★ > 管理を選択します。
- 2 プリセットを選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - プリセットの名前を変更するには、名前の変更を選択し、名前を入力して、終了を選択します。
 - プリセットを編集するには、編集を選択し、プリセットを更新します。
 - プリセットを削除するには、削除を選択します。

- すべてのプリセットを工場出荷時の設定にリセットするには、**全再設定**を選択します。

バックライトを調整する

- 設定 > システム > サウンドおよび表示 > バックライトの順に選択します。

ヒント：いずれかの画面で **バックライト** を選択して、バックライト設定を開きます。

- 次の中からオプションを選択します。

- バックライトレベルを調整します。
- 自動を選択します。

表示モードを調整する

- 設定 > システム > サウンドおよび表示 > カラーモードの順に選択します。

ヒント：任意の画面で **カラーモード** を選択して、色の設定にアクセスすることもできます。

- オプションを選択します。

チャートおよび 3D チャート表示

利用できるチャートおよび 3D チャート表示は、使用されている地図データとアクセサリによって異なります。

地図を選択して、チャートおよび 3D チャート表示にアクセスできます。

ナビゲーションチャート：事前にロードされている地図上で、および利用可能であれば補助地図から、利用可能なナビゲーションデータを表示します。データには、俯瞰表示でのブイ、信号、ケーブル、深度測深値、マリナー、および潮汐観測点が含まれます。

Perspective 3D：船舶の上方から、および背後を（経路に沿って）表示し、視覚的なナビゲーションエイドを提供します。このビューは難しい浅瀬、岩礁、橋、または水路などのナビゲーションに役立ち、不慣れた港や係留地へ出入りするルート特定する際に有用です。

Mariner's Eye 3D：船舶の上方から、および背後を（経路に沿って）3次元で詳細に表示し、視覚的なナビゲーションエイドを提供します。このビューは難しい浅瀬、岩礁、橋、または水路などのナビゲーション、そして不慣れた港へ出入りするルートや投錨の特定に便利です。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Mariner's Eye 3D および Fish Eye 3D チャートビューを使用できます。

Fish Eye 3D：チャートの情報に基づいて海底を視覚的に表した水面下のビューを提供します。ソナー変換器が接続されている場合、停まっているターゲット（魚など）は赤色、緑色、および黄色で示されます。赤色は最も大きいターゲットを示し、緑色は最も小さいターゲットを示します。

釣りチャート：海図上の底の等高線および深度測深値の詳細なビューを提供します。このチャートでは、海図からナビゲーションデータが削除され、詳細な等深線データが示されており、深度認識のための底の等高線が拡張されています。このチャートは、沖合いの深海での釣りに最適です。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合いの釣りチャートを使用できます。

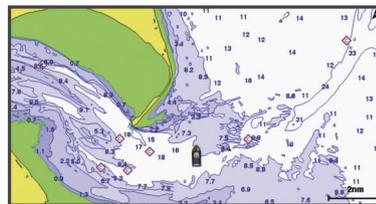
レーダーオーバーレイ：海図プロッタがレーダーに接続されている場合、レーダー情報をナビゲーションチャートまたは釣りチャートに重ねます。この機能を利用できないモデルもあります。

ナビゲーションチャートと沖合いの釣りチャート

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合いの釣りチャートを使用できます。

ナビゲーションチャートと釣りチャートを使用すると、経路を計画したり、マップ情報を表示したり、経路をたどったりできます。釣りチャートは沖合いの釣り向けです。

ナビゲーションチャートを開くには、**地図 > ナビチャート** を選択します。



釣りチャートを開くには、**地図 > 釣用地図** を選択します。

タッチスクリーンを使用してズームインまたはズームアウトする

チャートおよびソナー表示などの多くの画面のズームインおよびズームアウトをすばやく行うことができます。

- 画面上で2本の指でつまむとズームアウトします。
- 画面上で2本の指を広げるとズームインします。

地図を選択する

お使いの製品に BlueChart® g2 および Garmin LakeVü™ HD 両方の内蔵地図が備わっている場合、使用する地図を選択できます。すべてのモデルに両方のタイプの内蔵地図があるわけではありません。

- ナビゲーションチャートから、**メニュー > 内蔵地図**の順に選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - 内陸の湖にいる場合、**LakeVü™ HD** を選択します。
 - 沖合にいる場合、**BlueChart® g2** を選択します。

チャート上で距離を測定する

- チャートまたはレーダーオーバーレイから、位置を選択します。

- 距離を測定するを選択します。

画面上の現在の位置にピンが表示されます。ピンからの距離と角度が左上隅に表示されます。

ヒント：ピンとカーソルの現在の位置からの測定値をリセットするには、**環境設定**を選択します。

チャートの記号

次の表に、詳細なチャートに表示されることがある一般的な記号をいくつか示します。

アイコン	説明
	ブイ / 浮標
	情報
	海洋サービス
	潮汐観測点
	潮流予報点
	俯瞰写真が利用可能
	全体写真が利用可能

大半のチャートに共通するその他の機能には、深度等高線、潮間帯ゾーン、地点測深値（元々の紙チャート上で描かれるものと同様）、ナビゲーションエイドと記号、障害物、およびケーブルエリアなどがあります。

チャート上でウェイポイントを作成する

- チャートまたは 3D チャートビューから、位置またはオブジェクトを選択します。

2 ウェイポイントを作成します。または  を選択します。

チャート上で位置とオブジェクトの情報を表示する

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートで位置またはオブジェクトに関する情報を表示できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合の釣りチャートを使用できます。

1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、位置またはオブジェクトを選択します。

チャートの右側にオプションのリストが表示されます。表示されるオプションは、選択した位置またはオブジェクトによって異なります。

2 次の中からオプションを選択します。

- 選択した位置へのナビゲーションを行うには、**航法開始**を選択します。
- カーソル位置のウェイポイントを登録するには、**ウェイポイントを作成します**。を選択します。
- 現在位置からのオブジェクトの距離と方位を表示するには、**距離を測定する**を選択します。
距離と方位が画面に表示されます。現在の位置ではない位置から測定するには、**選択**を選択します。
- 潮汐、潮流、天体、チャート記録、またはカーソルの近くの位置サービス情報を表示するには、**情報**を選択します。

ナビエイドに関する詳細を表示する

ナビゲーションチャート、釣りチャート、Perspective 3D チャートビュー、または Mariner's Eye 3D チャートビューから、立標、信号、および障害物などのさまざまなタイプのナビゲーションエイドの詳細を表示できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合の釣りチャートを使用できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Mariner's Eye 3D および Fish Eye 3D チャートビューを使用できます。

1 チャートまたは 3D チャートビューから、ナビエイドを選択します。

2 ナビエイドの名前を選択します。

チャート上のポイントにナビゲーションする

⚠ 注意

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合の釣りチャートを使用できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できます。

1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、位置を選択します。

2 必要に応じて、**航法開始**を選択します。

3 次の中からオプションを選択します。

- 選択した位置に直接ナビゲーションするには、**へ行く**または  を選択します。
- 選択した位置までの方向転換を含めたルートを作成するには、**ルートへ**または  を選択します。
- Auto Guidance を使用するには、**自動ガイド**または  を選択します。

4 ピンクの線で示されたコースを確認します。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレイになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

5 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

誘導線と角度マーカー

誘導線は、地図上で船舶の船首から進行方向に描画された延長線です。角度マーカーは、方向または地表針路からの相対位置を示し、参照ポイントのキャストまたは検索に便利です。

誘導線と地表針路を設定する

チャートに誘導線と地表針路 (COG) 線を表示できます。

COG は移動の方向です。方向は、方向センサーが接続されている場合に船舶の船首が指し示す方向です。

1 チャートビューから、**メニュー > 地図設定 > 地図表示 > 船首方位線**を選択します。

2 必要に応じて、**ソース**を選択し、**オプション**を選択します。

- 利用可能なソースを自動的に使用するには、**自動**を選択します。
- COG の GPS アンテナ方向を使用するには、**GPS 進行方位(COG)**を選択します。
- 接続している方向センサーのデータを使用するには、**北方位**を選択します。
- 接続している方向センサーと GPS アンテナの両方のデータを使用するには、**COG および船首方位**を選択します。
これにより、チャートに誘導線と COG 線を表示できます。

3 **表示**を選択し、次のオプションを選択します。

- **距離 > 距離**を選択し、チャートに表示される線の長さを入力します。
- **時間 > 時間**を選択し、現在の速度で特定の時間内に船舶が走行する距離を計算するために使用される時間を入力します。

角度マーカーの調整

角度マーカーを誘導線に沿って地図に追加できます。角度マーカーは、釣りでキャストするとき便利です。

1 誘導線を設定します (**誘導線と地表針路を設定する**, 6 ページ)。

2 角度マーカーを選択します。

プレミアムチャート

⚠ 注意

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

注：すべてのモデルがすべてのチャートをサポートするわけではありません。

BlueChart g2 Vision® などのオプションのプレミアムチャートでは、海図プロットを最大限に活用できます。プレミアムチャートには、詳細な海図に加えて、一部のエリアで使用できる次の機能が含まれている場合があります。

Mariner's Eye 3D: 3D ナビゲーションエイドのために、船舶の上および後ろからのビューを提供します。

Fish Eye 3D: チャートの情報に基づいて海底を視覚的に表した水面下の 3D ビューを提供します。

釣りチャート: ナビゲーションデータなしに、海底の詳細な等高線が記載されたチャートを表示します。このチャートは、沖合いの深海の魚を対象にした釣りに最適です。

高解像度の衛星イメージ: 陸地や海上のリアルな表示のために高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートに提供しま

す(ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する, 7 ページ)。

航空写真: マリーナの航空写真とその他の航行に関して重要な航空写真を表示して、周辺地域を視覚化します(ランドマークの航空写真を表示する, 7 ページ)。

詳細な道路および POI データ: 詳細な道路および主要ポイント (POI) のデータを表示します。このデータには、非常に詳細な沿岸道路とレストラン、宿泊施設、地元の観光スポットなどの POI が含まれます。

自動ガイド: 指定された船舶に関する情報およびチャートデータを使用して、目的地までの最適な経路を決定します。

潮汐観測点情報を表示する

チャート上の  は潮汐観測点を示します。潮汐観測点の詳細なグラフを表示して、さまざまな時刻または異なる日付の潮位を予測できます。

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから潮汐観測点を選択します。

潮流の方向と潮位の情報は  の近くに表示されます。

2 観測点の名前を選択します。

アニメーション化された潮汐と潮流のインジケータ

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

アニメーション化された潮汐観測点と潮流方向のインジケータをナビゲーションチャートまたは釣りチャートに表示できます。また、アニメーション化されたアイコンをチャートの設定で有効にする必要があります(潮汐と潮流のインジケータを表示する, 7 ページ)。

潮汐観測点のインジケータは、矢印の付いた縦棒グラフとしてチャートに表示されます。下を向いた赤い矢印は下げ潮を示し、上を向いた青い矢印は上げ潮を示します。潮汐観測点のインジケータ上にカーソルを移動すると、その観測点での潮位がインジケータの上に表示されます。

潮流方向のインジケータは、矢印としてチャートに表示されます。各矢印の方向は、チャート上の特定の位置の潮流方向を示します。潮流の矢印の色は、その位置の潮流速度の範囲を示します。潮流方向のインジケータ上にカーソルを移動すると、その位置での特定の潮流速度がインジケータの上に表示されます。

色	潮流速度の範囲
勤告	0~1 ノット
橙	1~2 ノット
赤	2 ノット以上

潮汐と潮流のインジケータを表示する

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

静的なまたはアニメーション化された潮汐および潮流予報点のインジケータをナビゲーションチャートまたは釣りチャートに表示できます。

1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、メニュー > 地図設定 > 潮汐、潮流、天体の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- 潮流予報点のインジケータと潮汐観測点のインジケータをチャートに表示するには、ON を選択します。
- アニメーション化された潮汐観測点のインジケータとアニメーション化された潮流方向のインジケータをチャートに表示するには、アニメ化を選択します。

ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートの陸地部分、または陸地および海洋部分の両方にオーバーレイできます。

注: 高解像度の衛星イメージは有効にされると、低いズームレベルでのみ表示されます。オプションのチャートエリアに高解像度のイメージが表示されない場合は、+ を選択すると、ズームインできます。また、地図ズームの詳細を変更することにより、詳細度をより高くできます。

1 ナビゲーションチャートから、メニュー > 地図設定 > 衛星写真の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- 陸地に写真がオーバーレイされた、海洋の標準チャート情報を表示するには、土地のみを選択します。
- 写真を海洋と陸地に指定した不透過度で表示するには、写真地図を選択します。スライダバーを使用して、写真の不透過度を調整します。設定するパーセンテージが高くなればなるほど、陸地と海洋にオーバーレイされる衛星写真の不透過度が高くなります。

ランドマークの航空写真を表示する

ナビゲーションチャートに航空写真を表示する前に、チャート設定で [衛星写真] の設定をオンにする必要があります。

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

ランドマーク、マリーナ、ハーバーの航空写真を使用して、到着する前に周辺地域を把握したり、マリーナやハーバーの情報を知らることができます。

1 ナビゲーションチャートからカメラアイコンを選択します。

- 頭上から見た写真を表示するには、 を選択します。
- 遠近法の写真を表示するには、 を選択します。写真は、コーンの方向に向けられたカメラの位置から撮影されています。

2 航空写真を選択します。

自動船舶識別装置

自動船舶識別装置 (AIS) を使用すると、他の船舶を識別して追跡し、エリアの船舶の航行状況に関する警告を出します。海図プロッタを外部 AIS デバイスに接続すると、範囲内の他の船舶に関する AIS 情報が表示されます。海図プロッタには、トランスポンダーが搭載されており、AIS 情報を送信し続けます。

各船舶に関して報告される情報には、海上移動業務識別コード (MMSI)、位置、GPS スピード、GPS 方向、船舶の最新の位置が報告されてから経過した時間、他の船舶が最も接近する点、他の船舶が最も接近する点までの時間が含まれます。

一部の海図プロッタモデルは Blue Force Tracking をサポートします。Blue Force Tracking で追跡されている船舶は、海図プロッタに青緑色で示されます。

AIS ターゲット設定記号

記号	説明
	AIS を備えた船舶。船舶が AIS 情報を報告しています。三角形の向きは、AIS を備えた船舶が航行している方向を示しています。
	ターゲットが選択されています。
	ターゲットがアクティブになっています。ターゲットはチャートに大きめに表示されます。ターゲットから伸びた緑色の線は、ターゲットの方向を示しています。詳細設定が [表示] に設定されている場合、船舶の MMSI、速度、方向はターゲットの下に表示されます。船舶からの AIS 信号が失われると、メッセージバナーが表示されます。
	ターゲットが失われました。緑色の X は、船舶からの AIS 信号が失われたことを示します。このとき、海図プロッタには、船舶を続けて追跡するかどうかを尋ねるメッセージバナーが表示されます。船舶の追跡を停止した場合は、ターゲットが失われたことを示す記号がチャートまたは 3D チャートビューから消えます。

記号	説明
	範囲内にある危険なターゲット。ターゲットが点滅し、アラームが鳴り、メッセージバナーが表示されます。アラームが確認されると、赤色の三角形とそこから伸びた赤色の線により、ターゲットの位置と方向が示されます。安全圏衝突アラームがオフに設定されている場合、ターゲットが点滅しますが、アラームは鳴らず、アラームバナーも表示されません。船舶からの AIS 信号が失われると、メッセージバナーが表示されます。
	危険なターゲットが失われました。赤色の X は、船舶からの AIS 信号が失われたことを示します。このとき、海図プロッタには、船舶を続けて追跡するかどうかを尋ねるメッセージバナーが表示されます。船舶の追跡を停止した場合は、危険なターゲットが失われたことを示す記号がチャートまたは 3D チャートビューから消えます。
	この記号の位置は危険なターゲットが最も接近する点を示し、記号の近くの数字はそのターゲットが最も接近する点までの時間を示します。

注：Blue Force Tracking 機能によって追跡される船舶は、そのステータスに関係なく、青緑色で示されます。

アクティブな AIS ターゲットの方向と予想針路

アクティブな AIS ターゲットから方向と地表針路に関する情報が提供されると、ターゲットの方向が、AIS ターゲット記号から伸びた実線としてチャートに表示されます。誘導線は、3D チャートビューに表示されません。

アクティブな AIS ターゲットの予想針路は、チャートまたは 3D チャートビューに破線で表示されます。予想針路の線の長さは、予想方向の設定の値に基づいています。アクティブな AIS ターゲットが速度情報を送信していない場合、または船舶が移動していない場合は、予想針路の線は表示されません。船舶から送信される速度、地表針路、または回頭率に関する情報の変更は、予想針路の線の計算に影響を及ぼします。

アクティブな AIS ターゲットから地表針路、方向、回頭率に関する情報が提供されると、ターゲットの予想針路が、地表針路と回頭率の情報に基づいて計算されます。ターゲットが回頭する方向(回頭率の情報に基づきます)は、誘導線の端にあるかえりの方向によって示されます。かえりの長さは変化しません。



アクティブな AIS ターゲットから地表針路と方向の情報が提供されるが、回頭率の情報が提供されない場合、ターゲットの予想針路は、地表針路の情報に基づいて計算されます。

チャートまたは 3D チャートビューに AIS および MARPA 船舶を表示する

チャートに AIS 船舶を表示する前に、外部 AIS デバイスとアクティブなトランスポンダーの信号を他の船舶から受信する必要があります。Mini Automatic Radar Plotting Aid (MARPA) はレーダーを使って機能します。

他の船舶をチャートまたは 3D チャートビューに表示する方法を設定できます。1 つのチャートまたは 3D チャートビューに設定した表示範囲と MARPA の設定は、そのチャートまたは 3D チャートビューのみに適用されます。1 つのチャートまたは 3D チャートビューに設定した詳細、予想針路、トレイルの設定は、すべてのチャートと 3D チャートビューに適用されます。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから、**メニュー > その他の船舶 > 表示設定**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 出現した AIS 船舶からの距離を表示するには、**表示範囲**を選択してから、距離を選択します。
 - MARPA タグが付いた船舶を表示するには、**MARPA > 表示**の順に選択します。
 - AIS がアクティブな船舶と MARPA タグが付いた船舶の詳細を表示するには、**詳細 > 表示**の順に選択します。

- AIS がアクティブな船舶と MARPA タグが付いた船舶の予想針路時間を設定するには、**予想針路**を選択してから、時間を入力します。
- AIS 船舶の航跡を表示するには、**トレイル**を使って表示される航跡の長さを選択し、**航跡**を選択してから、長さを選択します。

AIS 船舶のターゲットをアクティブにする

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 AIS 船 > **目標始動**の順に選択します。

ターゲット設定した AIS 船舶の情報を表示する

ターゲット設定した AIS 船舶に関する AIS 信号ステータス、MMSI、GPS スピード、GPS 方向、報告されたその他の情報を表示できます。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 AIS 船を選択します。

AIS 船舶のターゲットを非アクティブにする

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 AIS 船 > **無効化**の順に選択します。

AIS および MARPA 脅威のリストを表示する

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから、**メニュー > その他の船舶 > リスト > 表示**の順に選択します。
- 2 リストに含める脅威のタイプを選択します。

安全圏衝突アラームを設定する

衝突アラームを設定する前に、互換性のある海図プロッタを AIS デバイスまたはレーダーに接続する必要があります。

安全圏衝突アラームは、AIS および MARPA のみと一緒に使用されます。MARPA はレーダーを使って機能します。安全圏衝突アラームは、衝突の回避のために使用され、カスタマイズが可能です。

- 1 **設定 > 警報 > AIS > 衝突アラート > ON**の順に選択します。

MARPA タグが付いたオブジェクトまたは AIS がアクティブな船舶が自身の船舶を囲む安全圏に入ると、メッセージバナーが表示され、アラームが鳴ります。また、そのオブジェクトは、画面上で危険と分類されます。アラームをオフにすると、メッセージバナーの表示とアラームの音が無効になりますが、オブジェクトは引き続き画面上で危険と分類されます。

- 2 **レンジ**を選択します。
- 3 船舶を囲む安全圏の半径の距離を選択します。
- 4 **時間**を選択します。
- 5 ターゲットが安全圏を交差することが確定した場合、アラームが鳴るタイミングを選択します。

たとえば、10 分後に交差する可能性があることが通知されるようにするには、時間を 10 に設定します。船舶が安全圏を交差する 10 分前になるとアラームが鳴ります。

AIS 遭難信号

内蔵された AIS 遭難信号装置をアクティブにすると、緊急時位置レポートが送信されます。海図プロッタは、捜索救助用トランスミッター (SART) および非常用位置表示無線標識 (EPIRB) からの信号とその他の落水信号を受信できます。遭難信号の送信は標準の AIS 信号の送信とは異なるため、海図プロッタでの表示が異なります。衝突回避のために遭難信号の送信を追跡するのではなく、船舶や乗組員の位置を特定して救助するために、遭難信号の送信を追跡します。

遭難信号の送信へのナビゲーション

遭難信号の送信を受信すると、遭難信号アラームが表示されます。

レビュー > へ行くの順に選択し、送信へのナビゲーションを開始します。

AIS 遭難信号装置のターゲット設定記号

記号	説明
⊗	AIS 遭難信号装置の送信。送信についての詳細を確認するために選択し、ナビゲーションを開始します。
⊗	送信の喪失。
⊗	送信テスト。船舶が遭難信号装置のテストを開始すると表示されます。実際の緊急事態を表すものではありません。
⊗	送信テストの喪失。

AIS 送信テストアラートを有効にする

マリナーなどの混雑したエリアで多数のテストアラートや記号の表示を避けるために、AIS テストメッセージを受信するか無視するかを選択できます。AIS 緊急装置をテストするには、海図プロッタがテストアラートを受信できるようにする必要があります。

1 設定 > 警報 > AIS の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- 非常用位置表示無線標識 (EPIRB) のテスト信号を受信または無視するには、AIS-EPIRB テストを選択します。
- 落水 (MOB) のテスト信号を受信または無視するには、AIS-MOB テストを選択します。
- 捜索救助用トランスミッタ (SART) のテスト信号を受信または無視するには、AIS-SART テストを選択します。

AIS 受信をオフにする

AIS 信号受信はデフォルトでオンになっています。

設定 > その他の船舶 > AIS > OFF の順に選択します。

すべてのチャートおよび 3D チャートビューですべての AIS 機能が無効になります。無効になる機能には、AIS 船舶のターゲット設定と追跡、AIS 船舶のターゲット設定と追跡により発生する衝突アラーム、AIS 船舶についての情報の表示が含まれます。

チャートおよび 3D チャートビューの設定

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューに適用されるわけではありません。一部のオプションでは、プレミアム地図、またはレーダーなどの接続されたアクセサリが必要です。

レーダーオーバーレイと Fish Eye 3D (Fish Eye 3D の設定, 10 ページ)を除いて、これらの設定はチャートおよび 3D チャートビューに適用されます。

チャートまたは 3D チャートビューから、メニューを選択します。

ウェイポイントとトラック: ウェイポイントとトラックリストが開きます (チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定, 9 ページ)。

その他の船舶: 他の船舶の表示を変更します (チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定, 10 ページ)。

Quickdraw Contours: 海底の等高線の描画をオンにし、漁場地図ラベルを作成できるようにします。

水上レーダー: Perspective 3D または Mariner's Eye 3D チャートビューに水上レーダーの詳細を表示します。

気象レーダー: Perspective 3D または Mariner's Eye 3D チャートビューに気象観測レーダーのイメージングを表示します。

航法補助: 釣りチャートにナビゲーションエイドを表示します。

地図設定: (ナビゲーションと釣りチャートの設定, 9 ページ)を参照してください。

地図表示: さまざまなチャートや 3D チャートビューの外観を調整します (チャートの外観設定, 9 ページ)。これは、地図設定メニューに表示される場合があります。

オーバーレイを編集する: 画面に表示されるデータを設定します (データのオーバーレイをカスタマイズする, 4 ページ)。これは、[チャート設定]メニューに表示される場合があります。

ナビゲーションと釣りチャートの設定

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューに適用されるわけではありません。一部の設定では、外部アクセサリまたは該当するプレミアムチャートが必要です。

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、メニュー > 地図設定の順に選択します。

衛星写真: 特定のプレミアム地図が使用されたときに、高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートの陸地部分、または陸地および海洋部分の両方に表示します (ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する, 7 ページ)。

ウォーター複表示: 海底の傾斜面を濃淡で示す影付きの起伏図またはゾナー画像を有効にし、海底の密度を明らかにします。この機能は、一部のプレミアム地図のみで利用できます。

潮汐、潮流、天体: 潮流予報点のインジケータと潮汐観測点のインジケータをチャートに表示し (潮汐と潮流のインジケータを表示する, 7 ページ)、潮汐と潮流のスライダーを有効にして、地図上で潮汐と潮流が報告される時刻を設定します。

強調表示: 船舶を中心にしたコンパス図を表示し、船舶の方向に向けられたコンパス方位を示します。海図プロッタが互換性のある洋上風センサーに接続されている場合は、真風方向または視風方向インジケータが表示されます。

湖レベル: 湖の現在の水位を設定します。この機能は、一部のプレミアム地図のみで利用できます。

インセット地図: 現在の位置を中心にした小さな地図を表示します。

天候: アクティブなサブスクリプションがある互換性のある気象レーダーに海図プロッタが接続されている場合に、チャートに表示する気象アイテムを設定します。互換性のある接続済みのアンテナとアクティブなサブスクリプションが必要です。

地図表示: さまざまなチャートや 3D チャートビューの外観を設定します (チャートの外観設定, 9 ページ)。

チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定

チャートまたは 3D チャートビューから、メニュー > ウェイポイントとトラックの順に選択します。

航跡: チャートまたは 3D チャートビューにトラックを表示します。

ウェイポイント: ウェイポイントのリストを表示します (すべてのウェイポイントのリストを表示する, 12 ページ)。

ウェイポイントを作成します。: 新しいウェイポイントを作成します。

ウェイポイント 表示: チャートにウェイポイントを表示する方法を設定します。

有効航路: アクティブなトラックオプションのメニューを表示します。

保存済 航跡: 保存されたトラックのリストを表示します (保存したトラックのリストを表示する, 16 ページ)。

航跡の表示: トラックの色に基づいて、チャートに表示するトラックを設定します。

チャートの外観設定

さまざまなチャートおよび 3D チャートビューの外観を調整できます。各設定は、使用するチャートまたはチャートビューに固有です。

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューと海図プロッタモデルに適用されるわけではありません。一部のオプションでは、プレミアム地図または接続されたアクセサリが必要です。

チャートまたは 3D チャートビューから、メニュー > 地図設定 > 地図表示の順に選択します。

方向: 地図の表示方法を設定します。

詳細: 地図上に表示する詳細情報の量をさまざまなズームレベルで調整します。

Garmin Quickdraw™等高線マッピング

警告

Garmin Quickdraw 等高線マッピング機能により、ユーザーがマップを生成できます。Garmin は、第三者によって作成された地図の正確性、信頼性、完全性、または適時性についていかなる表明も行いません。第三者によって作成された地図を使用したり信用することは、お客様ご自身の責任になります。

Garmin Quickdraw Contours の地図機能を使用すると、等高線と深度ラベルが記載された任意の水域の地図をすばやく作成できます。

Garmin Quickdraw Contours がデータを記録するときは、船舶アイコンが色付きの丸で囲われます。この丸は、各パスでスキャンされた地図の隣接範囲を表します。



緑色の丸は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16 km/h (10 mph) を下回る速度を示します。黄色の丸は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16~32 km/h (10~20 mph) の速度を示します。赤色の丸は適切でない深度または GPS 位置、ならびに 32 km/h (20 mph) を上回る速度を示します。

組み合わせ画面に、または地図上の単一のビューとして Garmin Quickdraw Contours を表示できます。

保存されるデータの量は、データを記録するときのメモ리카ードのサイズ、ソーナーソース、船舶の速度によって異なります。シングルビームソーナーを使用すると、より長い間記録することができます。概算では、2 GB のメモ리카ードに約 1,500 時間分のデータを記録できます。

海図プロッタのメモ리카ードにデータを記録すると、その新しいデータが Garmin Quickdraw Contours の既存の地図に追加されて、メモ리카ードに保存されます。新しメモ리카ードを挿入するとき、既存のデータは新しいカードに転送されません。

Garmin Quickdraw Contours の機能を使用して水域の地図を作成する

Garmin Quickdraw Contours の機能を使用する前に、アップグレードしたソフトウェア、ソーナー深度、GPS 位置を備えたサポートされている海図プロッタと空き容量があるメモ리카ードを用意する必要があります。

注：この機能を利用できないモデルもあります。

- 1 チャートビューから、メニュー > Quickdraw Contours > 記録開始の順に選択します。
- 2 記録が完了したら、記録停止を選択します。
- 3 管理 > 名前の順に選択し、地図の名前を入力します。

Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加する

Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加して、危険または主要ポイントをマークすることができます。

- 1 ナビゲーションチャートから位置を選択します。
- 2 Quickdraw ラベルを追加するを選択します。
- 3 ラベルのテキストを入力し、終了を選択します。

Garmin Quickdraw コミュニティ

Garmin Quickdraw コミュニティは無料で公開されているオンラインコミュニティで、Garmin Quickdraw 等高線地図を他の人と共有できます。他のユーザーが作成した地図をダウンロードすることもできます。

船首方位線: 地図上で船舶の船首から進行方向に描画された線である誘導線を表示して調整し、誘導線のデータソースを設定します。

Panoptix エリア: Panoptix™変換器によってスキャンされるエリアを表示したり、非表示にしたりします。この機能を使用して、姿勢方位測定システム (AHRIS) を校正する必要があります (コンパスを校正する, 19 ページ)。

世界地図: チャートで基本世界地図または陰影表示された地図を使用します。これらの地図の違いは、詳細なチャートを表示するために大きくズームアウトした場合にのみ視認できます。

スポット水深: 地点測深値をオンにし、危険深度を設定します。危険深度に等しい、または危険深度よりも浅いスポット深度は、赤いテキストで示されます。

浅水域陰影表示: 海岸線から指定した深度までの濃淡を設定します。

深度陰影表示: 上下の深度とその間の濃淡を指定します。

シンボル: 船舶アイコン、ナビエイド記号、陸地の POI、ライトセクターなど、チャート上のさまざまな記号の外観を表示して設定します。

インセット地図: 船舶の位置を中心にズームインした地図をメイン地図の隅に表示します。

スタイル: 3D 地形上にチャートを表示する方法を設定します。

危険色: カラースケールを使って浅瀬と陸地を表示します。青は深い水深を、黄は浅瀬を、赤は非常に浅い浅瀬を示します。

推奨深度: Mariner's Eye 3D チャートビューに安全な水深の外観を指定します。

注：この設定は、Mariner's Eye 3D チャートビューのハザードの色の外観のみに影響を及ぼします。Auto Guidance の安全な水深の設定またはソーナー浅瀬アラームの設定には影響を及ぼしません。

レンジリング: 距離環の外観を表示して設定します。距離環を使用すると、一部のチャートビューで距離を視覚化できます。

レーン幅: ナビゲーションレーンの幅を指定します。一部のチャートでは、ナビゲーションレーンがピンクの線で表示され、目的地までの針路を示します。

チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定

注：これらのオプションには、AIS レシーバーや VHF 無線などの接続されたアクセサリが必要です。

チャートまたは 3D チャートビューから、メニュー > その他の船舶の順に選択します。

リスト: AIS および MARPA 船舶のリストを表示します。

DSC: DSC のリストを表示し、チャートに DSC トレイルを設定します。

衝突アラート: 安全圏衝突アラームを設定します (安全圏衝突アラームを設定する, 8 ページ)。

表示設定: チャートまたは 3D チャートビューに AIS および MARPA 船舶を表示する, 8 ページを参照してください。

Fish Eye 3D の設定

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

Fish Eye 3D チャートビューから、メニューを選択します。

ビュー: 3D チャートビューの表示方法を設定します。

航跡: トラックを表示します。

魚探指向角: 変換器がカバーするエリアを示すコーンを表示します。

魚記号: 浮遊ターゲットを表示します。

Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスするには、Garmin Connect™ アカウントにサインインします。その後、メモリカードを使用して、地図のアップロードとダウンロードができます。

Garmin Quickdraw コミュニティへのアクセス

Garmin ConnectWeb サイトを使用すると、Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスできます。

- 1 www.garmin.com にアクセスします。
- 2 **はじめに > Quickdraw Community > はじめに** を選択します。
- 3 Garmin Connect アカウントをお持ちでない場合は作成します。
- 4 Garmin Connect アカウントへのサインイン
- 5 右上の [海上] を選択して、Garmin Quickdraw ウィジェットを開きます。

ヒント: Garmin Quickdraw 等高線地図を共有する場合は、コンピュータにメモリカードを挿入していることを確認します。

Garmin Quickdraw コミュニティと Garmin Quickdraw 等高線地図を共有

自分で作成した Garmin Quickdraw 等高線地図を Garmin Quickdraw コミュニティの他の人と共有できます。

等高線地図を共有すると、その等高線地図のみが共有されます。ウェイポイントは共有されません。

- 1 メモリカードを海図プロッタから取り外します。
- 2 コンピュータにメモリカードを挿入します。
- 3 Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスします ([Garmin Quickdraw コミュニティへのアクセス, 11 ページ](#))。
- 4 **等高線を共有** を選択します。
- 5 メモリカードを参照して、/Garmin フォルダを選択します。
- 6 Quickdraw フォルダを開いて、ContoursLog.svy というファイルを選択します。

ファイルをアップロードしたら、メモリカードから ContoursLog.svy ファイルを削除して、今後のアップロードに関する問題を回避します。データが消失することはありません。

Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード

他のユーザーが作成し、Garmin Quickdraw コミュニティと共有している Garmin Quickdraw 等高線地図をダウンロードできます。

- 1 コンピュータにメモリカードを挿入します。
- 2 Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスします ([Garmin Quickdraw コミュニティへのアクセス, 11 ページ](#))。
- 3 **等高線を検索** を選択します。
- 4 地図と検索機能を使用して、ダウンロードする領域を検索します。
赤色のドット領域は、当該領域の共有されている Garmin Quickdraw 等高線地図を示します。
- 5 **ダウンロードする範囲を選択** を選択します。
- 6 ダウンロードする範囲を選択するには、ボックスの端をドラッグします。
- 7 **ダウンロードを開始** を選択します。
- 8 ファイルをメモリカードに保存します。

ヒント: ファイルを検索できない場合は、「Downloads」フォルダを確認します。ブラウザによって、そのフォルダにファイルが保存されていることがあります。

Garmin Quickdraw Contours の設定

チャートから、**メニュー > Quickdraw Contours > 設定** を選択します。

ディスプレイ: Garmin Quickdraw Contours が表示されます。ユーザー等高線オプションを設定すると、独自の Garmin Quickdraw 等高線地図が表示されます。Community Contours オプションを設定すると、Garmin Quickdraw コミュニティからダウンロードした地図が表示されます。

オフセットを記録中: ソナー深度と等高線記録深度の間隔を設定します。最後の記録から水位が変化した場合は、この設定を調整して、両方の記録で記録深度が同じになります。

たとえば、最後に記録されたソナー深度が 3.1 m (10.5 ft.) で、今日のソナー深度が 3.6 m (12 ft.) の場合は、オフセットを記録中値に -0.5 m (-1.5 ft.) を入力します。

ユーザー表示オフセット: 等高線深度と深度ラベルの差異を独自の等高線地図に設定し、水域の水位の変化または記録された地図の深度エラーを補正します。

コミュニティ表示オフセット: 等高線深度と深度ラベルの差異をコミュニティ等高線地図に設定し、水域の水位の変化または記録された地図の深度エラーを補正します。

カラーを調査する: Garmin Quickdraw Contours 表示の色を設定します。この設定をオンにすると、記録の質が色で示されます。この設定をオフにすると、等高線エリアでは標準地図の色が使用されます。

緑色は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16 km/h (10 mph) を下回る速度を示します。黄色は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16 ~ 32 km/h (10 ~ 20 mph) の速度を示します。赤色は適切でない深度または GPS 位置、ならびに 32 km/h (20 mph) を上回る速度を示します。

深度陰影表示: 深度範囲の上限と下限、およびその深度範囲の色を指定します。

海図プロッタを使ったナビゲーション

⚠ 注意

自動操舵システムが船舶に搭載されている場合は、自動操舵システムを無効化できるように、専用の自動操舵制御ディスプレイを各操舵装置に取り付ける必要があります。

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注: プレミアムチャートでは、海域によって特定のチャートビューを使用できます。

ナビゲーションを開始するには、目的地を選択し、コースを設定するか、ルートを作成して、コースまたはルートを進みます。ナビゲーションチャート、釣りチャート、Perspective 3D チャートビュー、または Mariner's Eye 3D チャートビュー上のコースまたはルートを進むことができます。

へ行く、ルートへ、または自動ガイドのいずれかの方法を使用して、目的地までのコースを設定して進むことができます。

へ行く: 目的地まで直接移動します。これは、目的地までナビゲーションする標準のオプションです。海図プロッタにより、目的地までの直線コースまたはナビラインが作成されます。経路が陸地やその他の障害物の上を通過する場合があります。

ルートへ: 現在の位置から目的地までのルートを作成します。また、途中で方向転換を追加することができます。このオプションでは、目的地までの直線コースが提供されますが、陸地やその他の障害物を避けるために、ルートに方向転換を追加することができます。

自動ガイド: 指定された船舶に関する情報およびチャートデータを使用して、目的地までの最適な経路を決定します。このオ

プレミアムチャートは、互換性のある海図プロッタで互換性のあるプレミアムチャートを使用する場合にのみ利用できます。このオプションでは、目的地までの詳細な進路方向を含む経路が提供され、陸地やその他の障害物が回避されます (Auto Guidance, 14 ページ)。

NMEA 2000®を使用する海図プロッタに接続された互換性のある Garmin 自動操舵装置を使用すると、自動操舵装置が Auto Guidance ルートをたどりやすくなります。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

ナビゲーションに関する基本的な質問

質問	回答
海図プロッタが進みたい方向 (方位) を示すようにするにはどうすればよいですか？	直線航法機能を使用してナビゲーションしてください (Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む, 13 ページ)。
デバイスが現在の位置から目的地までの直線ルート (最小限のクロストラック) に沿った最短距離でガイドするようにするにはどうすればよいですか？	単一区間のルートを作成し、航路航法機能を使用してそのルートをナビゲーションしてください (現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 13 ページ)。
示された障害物を避けながら、デバイスが目的地までガイドするようにするにはどうすればよいですか？	複数区間のルートを作成し、航路航法機能を使用してそのルートをナビゲーションしてください (現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 13 ページ)。
デバイスが自動操舵を使って操船するようにするにはどうすればよいですか？	航路航法機能を使用してナビゲーションしてください (現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 13 ページ)。
デバイスは経路を作成できますか？	オートガイダンスをサポートするプレミアム海図を持っていて、現在の位置がオートガイダンスによってカバーされるエリアである場合は、オートガイダンスを使用してナビゲーションしてください (自動ガイド経路を設定して進む, 14 ページ)。
自分の船舶用にオートガイダンスの設定を変更するにはどうすればよいですか？	Auto Guidance 経路の設定, 15 ページを参照してください。

目的地

さまざまなチャートおよび 3D チャートビューを使用して、またはリストを使用して目的地を選択できます。

名前で目的地を検索する

保存したウェイポイント、保存したルート、保存したトラック、および海洋サービスの目的地を名前で検索できます。

- 1 **情報 > サービス > 名前で検索する**の順に選択します。
- 2 目的地の名前の少なくとも一部を入力します。
- 3 必要に応じて、**終了**を選択します。
検索条件を含む最寄りの目的地が 50 地点表示されます。
- 4 目的地を選択します。

ナビゲーションチャートを使用して目的地を選択する

ナビゲーションチャートから目的地を選択します。

海洋サービスの目的地を検索する

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できません。

海図プロッタには、海洋サービスを提供する数千の目的地に関する情報が含まれています。

- 1 **情報 > サービス**の順に選択します。
- 2 **外洋業務**または**内陸サービス**を選択します。
- 3 必要に応じて、海洋サービスのカテゴリーを選択します。

海図プロッタには、最寄りの目的地および各目的地までの距離と方位のリストが表示されます。

- 4 目的地を選択します。
次ページまたは前ページを選択して、チャートに追加情報や目的地を表示できます。

ナビゲーションを停止する

ナビゲーションしているときに、ナビゲーションチャートまたは釣りチャートからオプションを選択します。

- **メニュー > ストップ航法**の順に選択します。
- Auto Guidance でナビゲーションしているときに、**メニュー > ナビゲーションオプション > ストップ航法**の順に選択します。

ウェイポイント

ウェイポイントとは、デバイスに記録して保存した場所です。

現在の位置をウェイポイントとしてマークする

いずれかの画面から、マークを選択します。

さまざまな位置にウェイポイントを作成する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ウェイポイント > ウェイポイント**を作成します。の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 位置座標を入力してウェイポイントを作成するには、**座標を入力してください**を選択し、座標を入力します。
 - チャートを使用してウェイポイントを作成するには、**使用チャート**を選択し、位置を選択してから、**選択**を選択します。

SOS 位置を登録する

SOS 位置を登録することができます。NMEA 2000 を使用して Garmin VHF 無線機が接続されている場合、落水や海賊行為など、さまざまな SOS タイプを選択できます。

- 1 [ホーム] 画面から、**SOS**を選択します。
- 2 SOS タイプを選択します。
- 3 必要に応じて、**OK**を選択して、落水位置にナビゲーションします。

[OK] を選択した場合、海図プロッタは、その位置までの直線コースを設定します。別のタイプの SOS を選択した場合、コールの詳細が VHF 無線機に送信されます。無線機を使用してコールを送信する必要があります。

すべてのウェイポイントのリストを表示する

情報 > ユーザーデータ > ウェイポイントの順に選択します。

保存したウェイポイントを編集する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ウェイポイント**の順に選択します。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **レビュー > 編集**の順に選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を追加するには、**名前**を選択し、名前を入力します。
 - 記号を変更するには、**シンボル**を選択します。
 - 深度を変更するには、**水深**を選択します。
 - 水温を変更するには、**水温**を選択します。
 - コメントを変更するには、**コメント**を選択します。

保存したウェイポイントを移動する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ウェイポイント**の順に選択します。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 **レビュー > 移動**の順に選択します。
- 4 ウェイポイントの新しい位置を示します。
 - チャートを使用しているときにウェイポイントを移動するには、**使用チャート**を選択し、チャート上の新しい位置を選択してから、**ウェイポイントを移動する**を選択します。

- 座標を使用してウェイポイントを移動するには、座標を入力してくださいを選択し、新しい座標を入力します。

保存したウェイポイントを参照してナビゲーションする

△ 注意

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

ウェイポイントにナビゲーションする前に、ウェイポイントを作成する必要があります。

- 1 情報 > ユーザーデータ > ウェイポイントの順に選択します。
- 2 ウェイポイントを選択します。
- 3 航法開始を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 選択した位置に直接ナビゲーションするには、へ行くを選択します。
 - 選択した位置までの方向転換を含めたルートを作成するには、ルートへを選択します。
 - Auto Guidance を使用するには、自動ガイドを選択します。
- 5 ピンクの線で示されたコースを確認します。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレイになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

- 6 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

ウェイポイントまたは MOB を削除する

- 1 情報 > ユーザーデータ > ウェイポイントの順に選択します。
- 2 ウェイポイントまたは MOB を選択します。
- 3 レビュー > 削除の順に選択します。

すべてのウェイポイントを削除する

情報 > ユーザーデータ > ユーザーデータクリア > ウェイポイント > 全部の順に選択します。

Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む

△ 注意

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

現在の位置から選択した目的地までの直線コースを設定して進むことができます。

- 1 目的地を選択します (目的地, 12 ページ)。
- 2 航法開始 > へ行くの順に選択します。

ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。
- 3 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。
- 4 船舶がコースを外れた場合は、紫の線 (補正されたコース) をたどって目的地に進むか、ピンクの線 (直線コース) に戻るよう操船します。

ルート

現在の位置からのルートを作成してナビゲーションするナビゲーションチャートまたは釣りチャートでルートを作成して即座にナビゲーションすることができます。この手順では、ルートまたはウェイポイントデータが保存されません。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合の釣りチャートを使用できます。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから目的地を選択します。
- 2 航法開始 > ルートへの順に選択します。
- 3 目的地の手前の最後の方向転換の位置を選択します。
- 4 変針追加を選択します。
- 5 必要に応じて、手順 3 と 4 を繰り返し、目的地から船舶の現在の位置に至るまでの追加の方向転換を追加します。追加する最後の方向転換は、現在の位置から見て最初の方向転換になる必要があります。その方向転換は船舶に最も近い位置にある方向転換です。
- 6 必要に応じて、メニューを選択します。
- 7 ルート航法を選択します。
- 8 ピンクの線で示されたコースを確認します。
- 9 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

ルートを作成して保存する

この手順では、ルートと、ルートにあるすべてのウェイポイントを保存します。始点として、現在の位置または別の位置を使用できます。

- 1 情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路 > 新規 > 海図を利用したルートの順に選択します。
- 2 ルートの出発地を選択します。
- 3 変針追加を選択します。
- 4 チャート上の次の方向転換の位置を選択します。
- 5 変針追加を選択します。

海図プロットは、ウェイポイントで方向転換の位置をマークします。
- 6 必要に応じて、手順 4 と 5 を繰り返し、方向転換を追加します。
- 7 最終目的地を選択します。

ルートおよび Auto Guidance 経路のリストを表示する

- 1 情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 必要に応じて、フィルタを選択し、ルートのみ、または Auto Guidance 経路のみを表示します。

保存したルートを編集する

ルートの名前を変更したり、ルートに含まれる方向転換を変更したりできます。

- 1 情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 レビュー > 編集ルートの順に選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を変更するには、名前を選択し、名前を入力します。
 - 方向転換のリストからウェイポイントを選択するには、編集変針 > 変針リストを使用して、の順に選択し、リストからウェイポイントを選択します。
 - チャートを使用して方向転換を選択するには、編集変針 > 使用チャートの順に選択し、チャート上の位置を選択します。

保存したルートを参照してナビゲーションする

ルートの一覧を参照して、いずれかのルートをナビゲーションする前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります。

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路**の順に選択します。
 - 2 ルートを選択します。
 - 3 **航法開始**を選択します。
 - 4 次の中からオプションを選択します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からのルートをナビゲーションするには、**前方**を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からのルートをナビゲーションするには、**逆方向**を選択します。
- ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。
- 5 ピンクの線で示されたコースを確認します。
 - 6 ルートの各区間でピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。
 - 7 船舶がコースを外れた場合は、紫の線（補正されたコース）をたどって目的地に進むか、ピンクの線（直線コース）に戻るよう操船します。

保存したルートを参照してルートに並行してナビゲーションする

ルートの一覧を参照して、いずれかのルートをナビゲーションする前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります。

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路**の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 **航法開始**を選択します。
- 4 **オフセット**を選択し、ルートから特定の距離をオフセットして、ルートに並行してナビゲーションします。
- 5 ルートをナビゲーションする方法を示します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からの元のルートの左側をナビゲーションするには、**前方 - 左舷**を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からの元のルートの右側をナビゲーションするには、**前方 - 右舷**を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からの元のルートの左側をナビゲーションするには、**逆方向 - 左舷**を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からの元のルートの右側をナビゲーションするには、**逆方向 - 右舷**を選択します。
- 6 必要に応じて、**終了**を選択します。

ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。
- 7 ピンクの線で示されたコースを確認します。
- 8 ルートの各区間でピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。
- 9 船舶がコースを外れた場合は、紫の線（補正されたコース）をたどって目的地に進むか、ピンクの線（直線コース）に戻るよう操船します。

保存したルートを削除する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路**の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。

- 3 **レビュー > 削除**の順に選択します。

保存したすべてのルートを削除する

情報 > ユーザーデータ > ユーザーデータクリアー > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。

Auto Guidance

△ 注意

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

Auto Guidance を使用して、目的地までの最適な経路を描画できます。Auto Guidance は海図プロッタを使用して、水深や既知の障害物などのチャートデータをスキャンし、推奨経路を計算します。ナビゲーション中に経路を調整できます。

自動ガイド経路を設定して進む

- 1 目的地を選択します（**目的地**, 12 ページ）。
- 2 **航法開始 > 自動ガイド**の順に選択します。
- 3 ピンクの線で示された経路を確認します。
- 4 **ナビゲーションを開始する**を選択します。
- 5 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレイになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

自動ガイド経路を作成して保存する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路 > 新規 > 自動ガイド**の順に選択します。
- 2 出発地点を選択し、**次へ**を選択します。
- 3 目的地を選択し、**次へ**を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - ハザードを表示して、ハザードの近くの経路を調整するには、**ハザードレビュー**を選択します。
 - 経路を調整するには、**経路を調節してください**を選択し、画面に表示される指示に従います。
 - 経路を削除するには、**Auto Guidance をキャンセル**を選択します。
 - 経路を保存するには、**終了**を選択します。

保存した自動ガイド経路を調整する

- 1 **情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路**の順に選択します。
- 2 経路を選択し、**レビュー > 編集 > 経路を調節してください**を選択します。

ヒント：自動ガイド経路をナビゲーションしているときに、ナビゲーションチャート上の経路を選択し、経路を調節してくださいを選択します。
- 3 経路上で位置を選択します。
- 4 そのポイントを新しい位置にドラッグします。
- 5 必要に応じて、ポイントを選択し、**削除する**を選択します。
- 6 **終了**を選択します。

進行中の自動ガイド計算をキャンセルする

ナビゲーションチャートから、**メニュー > キャンセル**の順に選択します。

ヒント：戻るを選択します。

日時を定めた到着を設定する

ルートまたは自動ガイド経路でこの機能を使用して、選択したポイントに到着する日時に関するフィードバックを取得できます。これにより、橋の開口部やレーズのスタートラインなどの位置に到着する日時を定めることができます。

- 1 ナビゲーションチャートからメニューを選択します。
- 2 必要に応じて、ナビゲーションオプションを選択します。
- 3 到着時間を選択します。

ヒント： 経路またはルート上のポイントを選択することにより、到着時間メニューをすばやく開くことができます。

Auto Guidance 経路の設定

△ 注意

推奨深度と垂直クリアランスの設定は、海図プロッタが自動ガイド経路を計算する方法に影響します。海域に未知の水深や未知の障害物の高さがある場合、その海域の自動ガイド経路は計算されません。自動ガイド経路の開始または終了にある海域が推奨深度設定よりも浅いか、その海域にある障害物が垂直クリアランス設定よりも低い場合、その海域では、地図データによっては自動ガイド経路が計算されない場合があります。チャートでは、こうしたエリアを通過するコースは、グレイの線またはピンクとグレイの縞模様の線で表示されます。船舶がこうしたエリアの1つに進入すると、警告メッセージが表示されます。

注： プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

注： すべての設定がすべての地図に適用されるわけではありません。

海図プロッタが自動ガイド経路を計算するときに使用するパラメータを設定できます。

推奨深度： チャートの深度データに基づいて、船舶が安全に航行できる最低限の水深を設定します。

注： (2016年よりも前に作成された)プレミアムチャートの最低水深は0.9144メートルです。0.9144メートル未満の値を入力しても、チャートでは、自動ガイド経路の計算に0.9144メートルの深度のみが使用されます。

垂直クリアランス： チャートデータに基づいて、船舶が安全に下を通過できる橋または障害物の最低限の高さを設定します。

海岸線距離： 自動ガイド経路を海岸線にどの程度近づけるかを設定します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイド経路が移動する場合があります。この設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。Auto Guidance 経路が海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイド経路の配置を評価します (海岸線からの距離を調整する, 15 ページ)。

海岸線からの距離を調整する

海岸線距離の設定は、自動ガイドラインを海岸線にどの程度近づけるかを示します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイドラインが移動する場合があります。海岸線距離の設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。自動ガイドラインが海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイドラインの配置を評価します。

- 1 船舶をドックに入れるか、錨を下ろします。
- 2 設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 標準の順に選択します。
- 3 以前のナビゲーション先の目的地を選択します。
- 4 航法開始 > 自動ガイドの順に選択します。
- 5 Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。
- 6 次の中からオプションを選択します。

- Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、メニュー > ナビゲーションオプション > ストップ航法の順に選択し、手順 10 に進みます。
- Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 遠いの順に選択します。
- Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 近くの順に選択します。

- 7 手順 6 で近くまたは遠いを選択した場合は、Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最寄りのに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済みの目的地にナビゲーションする必要がない限り、海図プロッタは自動ガイドラインを再配置しません。

- 8 次の中からオプションを選択します。
 - Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、メニュー > ナビゲーションオプション > ストップ航法の順に選択し、手順 10 に進みます。
 - Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 一番遠いの順に選択します。
 - Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 最寄りのの順に選択します。

- 9 手順 8 で最寄りのまたは一番遠いを選択した場合は、自動ガイドラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最寄りのに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済みの目的地にナビゲーションする必要がない限り、海図プロッタは自動ガイドラインを再配置しません。

- 10 [海岸線距離] の設定機能に慣れるまで、異なる目的地を使用して、手順 3~9 を少なくとももう一度繰り返してください。

トラック

トラックは、船舶の経路の記録です。現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれ、保存することができます。それぞれのチャートまたは 3D チャートビューにトラックを表示できます。

トラックを表示する

チャートまたは 3D チャートビューから、メニュー > ウェイポイントとトラック > 航跡 > ON の順に選択します。チャート上のトレイルラインは、トラックを示します。

アクティブトラックの色を設定する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 有効航路オプション > 航跡色の順に選択します。
- 2 トラックの色を選択します。

アクティブトラックを保存する

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 動作中 航跡を保存の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - アクティブトラックが開始された時刻を選択します。
 - 全ログを選択します。
- 3 保存を選択します。

保存したトラックのリストを表示する

情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

保存したトラックを編集する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 編集航跡を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を選択し、新しい名前を入力します。
 - 航跡色を選択し、色を選択します。

トラックをルートとして保存する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 選択 > 編集航跡 > 保存ルートの順に選択します。

記録したトラックを参照してナビゲーションする

トラックのリストを参照して、トラックをナビゲーションする前に、少なくとも1つのトラックを記録して保存する必要があります(トラック, 15 ページ)。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 航跡追尾を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - トラックを作成したときに使用した出発地点からのトラックをナビゲーションするには、前方を選択します。
 - トラックを作成したときに使用した目的地点からのトラックをナビゲーションするには、逆方向を選択します。
- 5 色付きの線で示されたコースを確認します。
- 6 ルートの各区間で線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

保存したトラックを削除する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 選択 > 削除の順に選択します。

保存したすべてのトラックを削除する

情報 > ユーザーデータ > ユーザーデータクリア > 保存済 航跡の順に選択します。

アクティブトラックを再トレースする

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 動作中 航跡追従の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - アクティブトラックが開始された時刻を選択します。
 - 全ログを選択します。
- 3 色付きの線で示されたコースを確認します。
- 4 色付きの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

アクティブトラックを消去する

情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 動作中 航路クリアの順に選択します。

トラックのメモリが消去され、アクティブトラックが引き続き記録されます。

記録中にトラックのログメモリを管理する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 有効航路オプションの順に選択します。
- 2 記録モードを選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - トラックのメモリがいっぱいになるまでトラックログを記録するには、満了を選択します。
 - トラックログを継続して記録し、古いトラックデータを新しいデータに置き換えるには、ラップを選択します。

トラックログの記録間隔を設定する

トラックプロットが記録される頻度を示すことができます。より頻度の高いプロットを記録すると、精度が向上しますが、トラックログが早くいっぱいになります。メモリをより効率的に使用するために、解像度間隔を設定することをお勧めします。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 有効航路オプション > インターバル > インターバルの順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - ポイント間の距離に基づいてトラックを記録するには、距離 > 変更の順に選択し、距離を入力します。
 - 時間間隔に基づいてトラックを記録するには、時間 > 変更の順に選択し、時間間隔を入力します。
 - コースとの不一致に基づいてトラックを記録するには、解像度 > 変更の順に選択し、トラックポイントを記録する前に、正しいコースからの許容最大エラーを入力します。これは推奨される記録オプションです。

境界

境界を使用すると、水域の指定エリアを避けたり、指定エリアに留まったりできます。境界に進入または境界から離脱したときにアラートを出すようにアラームを設定できます。

地図を使用して、境界エリア、境界線、境界サークルを作成できます。また、保存したトラックとルートを境界線に変換できます。ウェイポイントからルートを作成することにより、ウェイポイントを使用して境界エリアを作成し、ルートを境界線に変換できます。

アクティブな境界として機能する境界を選択できます。アクティブな境界データは、チャート上のデータ項目に追加できます。

境界を作成する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 境界 > 新たな境界の順に選択します。
- 2 境界の形状を選択します。
- 3 画面に表示される指示に従います。

ルートを境界に変換する

ルートを境界に変換する前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります(ルートを作成して保存する, 13 ページ)。

- 1 情報 > ユーザーデータ > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 レビュー > 編集ルート > 境界として保存の順に選択します。

トラックを境界に変換する

トラックを境界に変換する前に、少なくとも1つのトラックを記録して保存する必要があります(アクティブトラックを保存する, 15 ページ)。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 選択 > 編集航跡 > 境界として保存の順に選択します。

境界を編集する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。

- 3 レビュー > 編集境界の順に選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - チャート上の境界の外観を編集するには、**オプションを表示する**を選択します。
 - 境界線または境界名を変更するには、**編集境界**を選択します。
 - 境界アラームを編集するには、**警報**を選択します。

境界アラームを設定する

設定した境界の指定された距離内にいるときに、境界アラームはアラートを出します。

- 1 情報 > ユーザーデータ > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。
- 3 警報 > ON の順に選択します。
- 4 距離を入力します。

境界を削除する

- 1 情報 > ユーザーデータ > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。
- 3 レビュー > 編集境界 > 削除の順に選択します。

Garmin Marine Network でユーザーデータを同期する

注記

ネットワークでユーザーデータを同期する前に、ユーザーデータをバックアップして、データの損失を防止する必要があります。コンピュータへのデータのバックアップ、44 ページを参照してください。

ウェイポイント、トラック、ルートを、Garmin Marine Network (イーサネット) に自動的に接続される互換性のあるすべてのデバイスと共有できます。

注：この機能を利用できないモデルもあります。

設定 > 環境設定 > ユーザーデータ共有 > ON の順に選択します。

1台の海図プロッタでウェイポイント、トラック、またはルートに変更が加えられた場合、イーサネットネットワーク上のすべての海図プロッタでそのデータが自動的に同期されます。

保存したすべてのウェイポイント、ルート、トラックを削除する

情報 > ユーザーデータ > ユーザーデータクリアー > 全部 > OK の順に選択します。

ソナー

互換性のある海図プロッタをオプションの Garmin 音響器モジュールと変換器に適切に接続すると、海図プロッタを魚群探知機として使用できます。さまざまなソナー表示により、エリア内の魚群を表示できます。

各ソナー表示に加えることができる調整は、使用している表示、および接続している海図プロッタモデル、音響器モジュール、変換器によって異なります。

ソナー表示

使用できるソナー表示は、海図プロッタに接続されている変換器とオプションの音響器モジュールのタイプによって異なります。たとえば、分割周波数表示は、二重周波数変換器を接続している場合にのみ表示できます。

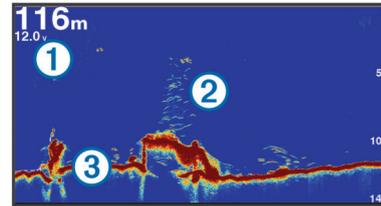
使用できるソナー表示の基本的なタイプには、全画面表示、2つ以上の画面を組み合わせた分割画面表示、分割ズーム表示、2つの異なる周波数を表示する分離周波数表示の4つがあります。画面で各表示の設定をカスタマイズすることができます。たとえば、分割周波数表示を表示している場合、各周波数のゲインを個別に調整できます。

ソナー表示の準備が二重に合っていない場合でも、カスタム組み合わせ画面を作成できます (**カスタムの組み合わせ画面を追加する, 4 ページ**) または SmartMode レイアウト (**SmartMode レイアウトを追加する, 4 ページ**))。

従来型ソナー表示

接続している装置に応じて、いくつかの全画面表示が使用できません。

従来型全画面ソナー表示には、変換器からのソナー計測が大きな画像で表示されます。画面の右側にある目盛りは、画面を右から左にスクロールするときに、検出されたオブジェクトの深度を示します。



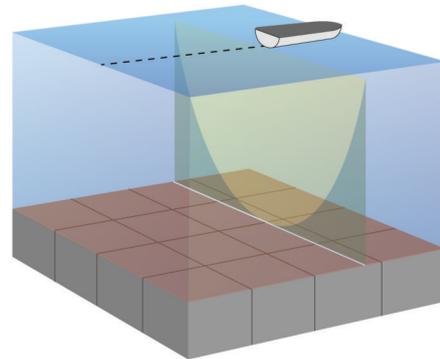
①	深度情報
②	浮遊ターゲットまたは魚群
③	水底

Garmin ClearVü ソナー表示

注：Garmin ClearVü スキャンソナーを受信するには、互換性のある海図プロッタまたは魚群探知機および互換性のある変換器が必要です。

Garmin ClearVü 高周波ソナーはボート周辺の釣り環境の詳細画像を提供し、航行中のボートの下にある物体を詳細に表示します。

従来の変換器は円錐ビームを放射します。Garmin ClearVü スキャンソナーテクノロジーは、コピー機のビームの形状に類似した2本の細いビームを放射します。このようなビームにより、ボートの下にある物体をより明瞭な写真のような画像を提供します。

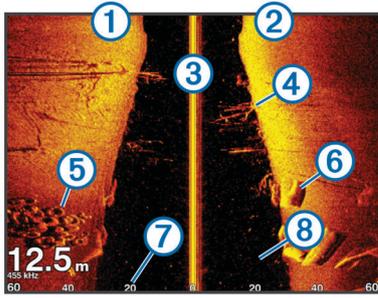


SideVü ソナー表示

注：一部のモデルでは SideVü ソナーおよびスキャン変換器がサポートされていません。

注：SideVü スキャンソナーを受信するには、互換性のある海図プロッタ、互換性のある音響器モジュール、および互換性のある変換器が必要です。

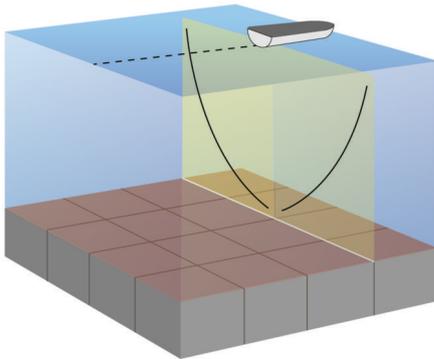
SideVü スキャンソナー技術によって、船舶側面にあるものの画像が表示されます。これを構造物や魚を見つけるための検索ツールとして使用できます。



①	船舶の左側
②	船舶の右側
③	船舶の変換器
④	樹木
⑤	古タイヤ
⑥	丸太
⑦	船舶側面からの距離
⑧	船舶と底の間の水中

SideVü スキャン技術

より一般的な円錐ビームではなく、SideVü 変換器はフラットビームを使用して、船舶側面の水中と底をスキャンします。



ズームソーナーの分割表示

ズームソーナーの分割表示は、ソーナー測定値のグラフ全体とそのグラフの拡大部分を同じ画面に表示します。

周波数ソーナーの分割表示

周波数ソーナーの分割表示は、画面の片側に高周波数ソーナーデータのグラフ全体を表示し、もう一方に低周波数ソーナーデータのグラフ全体を表示します。

注：周波数ソーナーの分割表示には二重周波数変換器が必要です。

Panoptix ソナー表示

注：一部のモデルでは Panoptix 変換器がサポートされていません。

Panoptix ソナーを受信するには、互換性のある海図プロッタおよび互換性のある変換器が必要です。

Panoptix ソナー表示では、ボートの周辺をリアルタイムで見ることができます。また水中の餌魚と船舶の前面または下にいる餌魚の群れを監視することもできます。

LiveVü ソナー表示によって、船舶の前面または下のどちらかのライブの動きを表示できます。この画面は非常にすばやく更新され、ライブビデオのように見えるソーナー表示が作成されます。

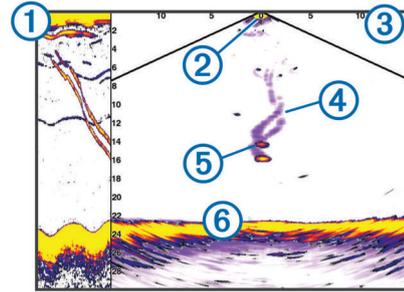
RealVü 3D ソナー表示によって、船舶の前面または下にあるものを3次元で表示できます。この画面には、変換器の各スweepが更新されます。

5つの Panoptix ソナー表示すべてを表示するには、下部ビューを表示するための変換器と前方のビューを表示するための2番目の変換器が必要です。

Panoptix ソナー表示にアクセスするには、魚探を選択し、表示を選択します。

LiveVü 下部ソーナー表示

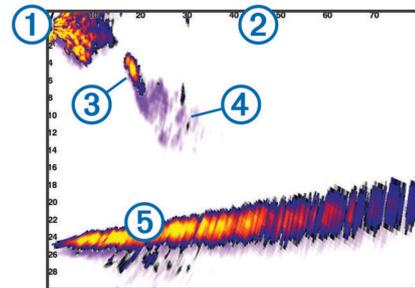
このソーナー表示は、船舶の下にあるものを2次元で表示し、バイトボールや餌魚を見るために使用できます。



①	スクロールしているソーナービューの Panoptix 下部表示履歴
②	船舶
③	範囲
④	トレイル
⑤	ドロップショットリグ
⑥	一番下

LiveVü 前方ソーナー表示

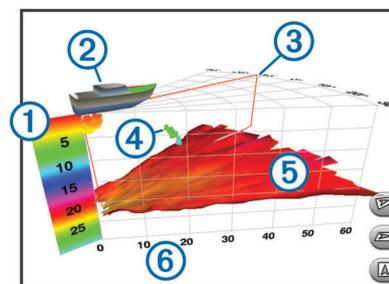
このソーナー表示は、船舶の前方にあるものを2次元で表示し、バイトボールや餌魚を見るために使用できます。



①	船舶
②	範囲
③	魚
④	トレイル
⑤	一番下

RealVü 3D 前方ソーナー表示

このソーナー表示は、変換器の前方にあるものを3次元で表示します。このビューは、自分が停止中に下部と船舶に近づいてくる魚を見る必要がある場合に使用できます。



①	色の凡例
②	船舶

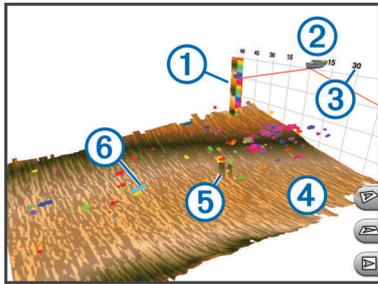
③	ピンインジケータ
④	魚
⑤	一番下
⑥	範囲

リアルビュー 3D 下方ソナー表示

このソナー表示は、変換器の下にあるものを3次元で表示し、自分が停止中に船舶の周辺にあるものを見る場合に使用できません。

RealVü 3D 履歴ソナー表示

このソナー表示によって、移動中に船舶の背後にあるものを3次元で表示でき、水中の底から最上部までの水柱全体を3次元で表示します。このビューは、魚を見つけるために使用されます。



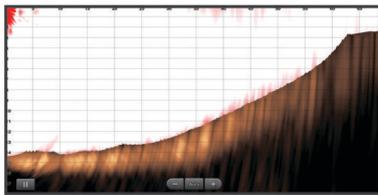
①	色の凡例
②	船舶
③	範囲
④	一番下
⑤	構造物
⑥	魚

FrontVü ソナー表示

Panoptix FrontVü ソナー表示は、ポートの前方 91 m (300 フィート) 以内の水面下の障害物を表示することで、状況認識を向上させます。

速度が 8 ノットを超えるにつれて、FrontVü ソナーで前方衝突を効果的に回避できる能力が低下します。

FrontVü ソナー表示を表示するには、PS21 変換器などの互換性のある変換器を取り付けて接続する必要があります。また、変換器ソフトウェアの更新が必要になります。



ソナー表示を変更する

- 1 組み合わせ画面またはソナーを使用した SmartMode レイアウトから、変更先のウィンドウを選択します。
- 2 メニュー > ソナーの変更 を選択します。
- 3 ソナー表示を選択します。

変換器のタイプを選択する

変換器のタイプを選択する前に、所有する変換器の種類を知る必要があります。

この海図プロッタは Garmin ClearVü™ 変換器および一連の補助変換器 (Garmin GT 変換器を含む。 www.garmin.com で購入可能) と互換性があります。

海図プロッタに含まれていない変換器に接続している場合、ソナーを正しく機能させるには、変換器の種類の設定が必要な場合があります。デバイスが変換機を自動的に検出した場合、このオプションは表示されません。

- 1 ソナー表示から、メニュー > 魚探設定 > インストール > Transdcr タイプを選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 200/77 kHz のデュアルビーム変換器をご使用の場合は、2 周波 (77/200Khz) を選択してください。
 - 200/50 kHz の二重周波数変換器をご使用の場合は、2 周波 (50/200Khz) を選択してください。
 - その他の種類の変換器を所有している場合は、リストからその変換器を選択してください。

コンパスを校正する

コンパスを校正する前に、磁気干渉を回避するために変換器をトロリングモーターから十分に離してシャフトに取り付け、水中に配置する必要があります。内部コンパスを有効にするには、校正の品質が十分である必要があります。

注：コンパスを使用するには、変換器をシャフトに取り付ける必要があります。変換器をモーターに取り付けるとコンパスが機能しません。

注：コンパスの校正は、変換器を内部コンパスと使用する場合にのみ利用できます。

船舶の回転を開始してから校正を行います。校正中に船舶を 1 周半完全に回転させる必要があります。

- 1 ForwardVü または LiveVü 前方ソナーページから、メニュー > 魚探設定 > インストールを選択します。
- 2 必要に応じて、AHRs 使用を選択します。
- 3 コンパスを校正するを選択します。
- 4 画面に表示される指示に従います。

ソナー画面上でウェイポイントを作成する

- 1 ソナー表示から、■を選択します。
- 2 位置を選択します。
- 3 新規ウェイポイントまたは Ⓜ を選択します。
- 4 必要に応じて、ウェイポイント情報を編集します。

ソナー画面で距離を測定する

SideVü ソナー表示上で 2 つのポイント間の距離を測定できません。

- 1 SideVü ソナー表示から、画面上で位置を選択します。
- 2 距離を測定するを選択します。
画面上の選択した位置にピンが表示されます。
- 3 別の位置を選択します。
ピンからの距離と角度が左上隅に表示されます。

ヒント：ピンとピンの現在の位置からの測定値をリセットするには、距離を測定するを選択します。

ソナーディスプレイを一時停止する

ソナー表示から、■を選択します。

ソナー履歴を表示する

ソナーディスプレイをスクロールしてソナーデータの履歴を表示できます。

注：一部の換器ではソナーデータの履歴は表示されません。

- 1 ソナー表示から、■を選択します。
- 2 画面をドラッグします。

ソナー共有

この機能を利用できない海図プロッタのモデルもあります。

Garmin Marine Network 上のすべての互換性のあるソースからソナーデータを表示できます。GCV™ソナーモジュールなどの互換性のある外部ソナーモジュールからソナーデータを表示できます。さらに、組み込みのソナーモジュールがある別の海図プロッタからソナーデータを表示できます。

ネットワーク上の海図プロッタは、海図プロッタおよび変換器が船舶のどこに取り付けられていても、ネットワーク上のすべての互換性のあるソーナーモジュールおよび変換器からソーナーデータを表示できます。例えば、船舶の背後に取り付けられている、Garmin ClearVü を備える変換器から、船舶の前方に取り付けられている CL7 を使用してソーナーデータを表示できます。

ソーナーデータの共有時に、レンジおよび感度などの一部のソーナー設定の値がネットワーク上のデバイスと同期します。表示設定などのその他の設定の値は同期されないため、個々のデバイス上で設定する必要があります。さらに、さまざまな一般的なソーナーおよび Garmin ClearVü ソーナーのビューのスクロールレートは、分割表示の結合性を高めるために同期されます。

注：複数の変換器を同時に使用すると混線が生じることがありますが、干渉ソーナー設定を調整することで解消できます。

ソーナーソースを選択する

この機能を利用できないモデルもあります。

特定のソーナー表示で複数のソーナーデータソースを使用している場合、そのソーナー表示に使用するソースを選択できます。例えば、Garmin ClearVü に 2 つのソースがある場合、Garmin ClearVü ソーナー表示から使用するソースを選択できます。

- 1 ソースを変更するソーナー表示を選択します。
- 2 メニュー > 魚探設定 > ソースを選択します。
- 3 このソーナー表示のソースを選択します。

ソーナーソース名を変更する

ソースの特定を簡単にするためにソーナーソース名を変更できます。例えば、船舶の船首にある変換器の名前として "Bow" を使用します。

ソース名が変更されるのは、現在の表示についてのみです。例えば、Garmin ClearVü のソーナーソース名を変更するには、Garmin ClearVü ソーナー表示を開く必要があります。

- 1 ソーナー表示から、メニュー > 魚探設定 > ソース > ソース名を変更するを選択します。
- 2 名前を入力します。

詳細度を調整する

一般的な変換器のゲインを調整するか、Garmin ClearVü 変換器の輝度を調整することで、ソーナー画面に表示される詳細度とノイズを制御できます。

最強度の信号リターンを画面に表示する場合、ゲインまたは輝度を低くして低強度のリターンとノイズを除去します。すべてのリターン情報を表示する場合、ゲインまたは輝度を増加させて画面に情報をさらに表示します。これによってノイズも増加するため、実際のリターンを識別しづらくなる場合があります。

- 1 ソーナー表示から、メニューを選択します。
- 2 感度または輝度を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - ゲインまたは輝度を手動で増加または減少させるには、上またはダウンを選択します。
 - 海図プロッタがゲインまたは輝度を自動的に調整できるようにするには、自動オプションを選択します。

色の強度を調整する

一般的な変換器のカラーゲインまたは Garmin ClearVü および SideVü/ClearVü 変換器のコントラストを調整することで、色の強度を調整して対象エリアをソーナー画面で強調表示できます。ゲインまたは輝度の設定を使用して画面に表示される詳細度を調整すると、この設定が最もよく機能します。

ターゲットの小魚を強調表示するか、ターゲットを高強度で表示する場合、カラーゲインまたはコントラスト設定を増加させます。これにより底での高強度のリターンの識別で損失が発生します。リターンの強度を削減する場合、カラーゲインまたはコントラストを削減します。

- 1 ソーナー表示から、メニューを選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。

- Garmin ClearVü または SideVü ソーナー表示では、**コントラスト**を選択します。
 - Panoptix LiveVü ソーナー表示では、**カラーゲイン**を選択します。
 - その他のソーナー表示では、**魚探設定 > 高等設定 > カラーゲイン**を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 色の強度を手動で増加または減少させるには、上またはダウンを選択します。
 - デフォルトの設定を使用するには、**既定値**を選択します。

深度または幅のスケールの範囲を調整する

従来のソーナーおよび Garmin ClearVü ソーナー表示の深度スケールの範囲と、SideVü ソーナー表示の幅スケールの範囲を調整できます。

デバイスが範囲を自動的に調整できるようにすることで、底がソーナー画面の下部または外側三分の一に固定され、地形の変化が最小限または中程度である底の追跡に便利です。

手動での範囲の調整によって指定の範囲を表示できるようになり、ドロップオフまたは崖などの地形の変化が大規模である底の追跡に便利です。底は、設定した範囲内にある限り画面に表示されます。

- 1 ソーナー表示から、メニュー > レンジを選択します。
 - 2 次の中からオプションを選択します。
 - 海図プロッタが範囲を自動的に調整できるようにするには、**自動**を選択します。
 - 範囲を手動で増加または減少させるには、上またはダウンを選択します。
- ヒント：ソーナー画面から **+** または **-** を選択して範囲を手動で調整できます。
- ヒント：複数のソーナー画面を表示している場合は、選択を選択してアクティブな画面を選択します。

ソーナー画面のズームレベルを設定する

- 1 ソーナー表示から、メニュー > ズームを選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 底の深度からのソーナーデータにズームインするには、**海底固定**を選択します。
 - 拡大された領域の深度範囲を手動で設定するには、**ズームの設定**を選択し、**上を表示**または**下を表示**を選択して拡大された領域の深度範囲を設定して、**ズームイン**または**ズームアウト**を選択して拡大された領域の倍率を増減させます。
 - 深度とズームを自動的に設定するには、**ズームの設定 > 自動**を選択します。
 - ズームをキャンセルするには、**1 倍**を選択します。

スクロール速度を設定する

ソーナー画像が画面全体を移動するレートを設定できます。スクロール速度が速いと、特に移動中またはトローリング中に、さらに詳細が表示されます。スクロール速度が遅いと、ソーナー情報が画面に長く表示されます。1 つのソーナー表示で設定したスクロール速度は、すべてのソーナー表示に適用されます。

- 1 ソーナー表示から、メニュー > 魚探設定 > 送画速度を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 地表速度または航行速度データを使用してスクロール速度を自動的に調整するには、**自動**を選択します。

[自動] 設定によって、船舶速度と一致するスクロールレートが選択されるため、水中のターゲットが正確なアスペクト比で描画され、ゆがみが少なくなります。Garmin ClearVü または SideVü ソーナー表示の場合、[自動] 設定を使用することをお勧めします。

- 非常に高速なスクロール速度を使用するには、**Ultrascroll®** を選択します。

[Ultrascroll] オプションによって新しいソーナーデータのスクロールが速くなりますが、画像品質が低下します。多くの場合、[高速] オプションによって画像のスクロールの速さとターゲットのゆがみの少なさのバランスがとれます。

ソーナー周波数

注：使用される海図プロッタ、音響器モジュール、および変換器によって利用できる周波数は異なります。

周波数を調整すると、ソーナーを特定の目標と現在の水深に適用させやすくなります。

高周波数は狭いビーム幅を使用します。これは、高速での操作や海が荒れている状況に適しています。底の定義や水温躍層の定義は、高周波数を使用している場合に適しています。

低周波数は幅広いビーム幅を使用します。これにより、漁師は多くのターゲットを見つけることができるようになりますが、海が荒れた状況にあると表面ノイズが多く生成され、底の信号が途切れる可能性があります。ビーム幅が広いほど、ターゲットである魚のリターンに対するアーチが大きくなり、魚の場所の特定には理想的です。また広いビーム幅は深海での動作に適しています。それは低周波数では深海での通過率がすぐれているためです。

CHIRP 周波数により、周波数の範囲全体の各パルススイープで、結果として深海でターゲットを適切に分離できます。CHIRP は、群れの中のそれぞれの魚などのターゲットを明確に特定するため、そして深海での応用に使用できます。CHIRP は一般的に、単一周波数の応用よりもすぐれています。魚のターゲットによっては、固定周波数を使用する方がうまく表示できる場合がありますが、CHIRP 周波数を使用する場合は目標と水の状況を考慮する必要があります。

一部のソーナーのブラックボックスと変換器にも、各変換器要素のプリセット周波数をカスタマイズする機能があります。これにより、水や目標が変化するにつれてプリセットを使用して周波数をすばやく変更できます。

周波数の分割表示を使用して 2 つの周波数を同時に表示すると、低周波数のリターンを詳細に表示できるのと同時に、高周波数のリターンの詳細も表示できます。

周波数を選択する

注：すべてのソーナー表示と変換器の周波数を調整できるわけではありません。

ソーナー画面に表示する周波数を指定することができます。

- 1 ソーナー表示から、**メニュー** > **周波数** を選択します。
- 2 ニーズと水深に適した周波数を選択します。

周波数の詳細については、**ソーナー周波数**, 21 ページを参照してください。

周波数プリセットを作成する

注：利用できない変換器もあります。

プリセットを作成して特定のソーナー周波数を保存できることで、周波数をすばやく変更できます。

- 1 ソーナー表示から、**メニュー** > **周波数** を選択します。
- 2 **周波数の管理** > **新規プリセット** を選択します。
- 3 周波数を入力します。

Panoptix ソーナー表示をカスタマイズする

注：一部のモデルでは Panoptix 変換器がサポートされていません。

LiveVü ソーナー表示の外観を調整する

- 1 LiveVü ソーナー表示から、**メニュー** > **魚探設定** の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。

- ソーナー表示の色を変更するには、**カラースキーム** を選択し、オプションを選択します。
- ターゲットの移動を示すトレイルの長さを調整するには、**航跡** を選択し、オプションを選択します。
- 底の色を茶色に変更して底と水を区別するには、**ボトムフィル** を選択します。
- 範囲のグリッド線を表示または非表示にするには、**グリッドオーバーレイ** を選択します。
- 画面の横にある履歴を表示または非表示にするには、**履歴スクロール** を選択します。

LiveVü 変換器の送信角度を設定する

変換器が特定の対象領域を目標とするように、LiveVü 変換器の送信角度を変更できます。例えば、ベイトボールを追跡するために、または通り過ぎる際に 1 本の木に焦点を当てるために、変換器の目標を設定することがあります。

- 1 LiveVü ソーナー表示から、**メニュー** > **発射角度** を選択します。
- 2 オプションを選択します。

RealVü の表示角度とズームレベルを調整する

RealVü ソーナー表示の表示角度を変更できます。表示をズームインまたはズームアウトすることもできます。

RealVü ソーナー表示から、次のオプションを選択します。

- 表示角度を斜めに調整するには、 を選択します。
- 表示角度を水平に調整するには、 を選択します。
- 表示角度を垂直に調整するには、 を選択します。
- 表示角度を調整するには、任意の方向に画面をスワイプします。
- ズームインするには、2 本の指を広げます。
- ズームアウトするには、2 本の指でつまみます。

RealVü ソーナー表示の外観を調整する

- 1 RealVü ソーナー表示から、**メニュー** を選択します。

- 2 次の中からオプションを選択します。

- カラーパレットが開始する深さを調整するには、**水深色パレット** を選択し、オプションを選択します。
- ソーナーのリターン点に異なるカラーパレットを選択するには、**魚探設定** > **ポイント色** を選択し、オプションを選択します。
- 底に異なるカラーパレットを選択するには、**魚探設定** > **ボトムカラー** を選択し、オプションを選択します。
- 底に異なるスタイルを選択するには、**魚探設定** > **ボトムスタイル** を選択し、オプションを選択します。
- 画面の横にある色の凡例を表示または非表示にするには、**魚探設定** > **カラーキー** を選択します。

RealVü スイープ速度を調整する

変換器がスイープする速度を更新できます。スイープレートが速いほど画像が詳細ではなくなりますが、画面のリフレッシュは速くなります。スイープレートが遅いほど画像が詳細になりますが、画面のリフレッシュは遅くなります。

注：この機能は、リアルビュー 3D 履歴ソーナー表示では利用できません。

- 1 RealVü ソーナー表示から、**メニュー** > **スイープスピード** を選択します。
- 2 オプションを選択します。

A スコープの電源をオンにする

注：この機能を利用できないソーナー表示もあります。

A スコープは、全画面のソーナー表示の右側にある垂直のフラッシュャーです。この機能は、最新の受信ソーナーデータを見やすいように拡張します。これは底の付近にいる魚を検出する際にも役立ちます。

ソーナー表示から、メニュー > 魚探設定 > 表示 > A スコープ > ON を選択します。

ソーナー設定

注：一部のモデル、音響器モジュール、および変換器には適用できないオプションおよび設定があります。

ソーナー設定

注：これらの設定は Panoptix 変換器には適用されません。RealVü ソーナー設定, 22 ページおよび LiveVü ソーナー設定, 22 ページを参照してください。

ソーナー表示から、メニュー > 魚探設定の順に選択します。

送画速度: ソーナーが右から左へスクロールするレートを設定します (スクロール速度を設定する, 20 ページ)。

浅瀬では、遅いスクロール速度を選択して、情報が画面に表示される時間が長くなるようにします。水が深いところでは、速いスクロール速度を選択できます。自動スクロール速度では船舶の進行速度に合わせてスクロール速度が調整されます。

ノイズ除去: ソーナー画面に表示される干渉とクラッタの量を削減します (ソーナーノイズ拒否設定, 22 ページ)。

表示: ソーナー画面の外観を設定します (ソーナーの外観の設定, 22 ページ)。

警報: ソーナーアラームを設定します (ソーナーのアラームの設定, 22 ページ)。

高等設定: さまざまなソーナーディスプレイおよびデータソースを設定します (詳細ソーナー設定, 23 ページ)。

インストール: 変換器を設定します (変換器取り付け設定, 23 ページ)。

RealVü ソーナー設定

RealVü ソーナー表示から、メニュー > 魚探設定の順に選択します。

ポイント色: ソーナーのリターン点に異なるカラーパレットを設定します。

ボトムスタイル: 底にスタイルを設定します。水が深いところでは、この設定をポイントに設定し、手動で範囲をさらに浅く設定します。

ボトムカラー: 底にカラースキームを設定します。

カラーキー: 色が表す深さの凡例を表示します。

オーバーレイデータ: ソーナー画面に表示されるデータを設定します。

インストール: 変換器を設定します (変換器取り付け設定, 23 ページ)。

LiveVü ソーナー設定

LiveVü ソーナービューで、メニュー > 魚探設定の順に選択します。

カラースキーム: カラーパレットを設定します。

ボトムフィル: 海底に茶色の色を付けて、水帰路と区別します。

航跡: トレイルを画面に表示する時間の長さを設定します。トレイルはターゲットの動きを示します。

グリッドオーバーレイ: レンジ線のグリッドを表示します。

ノイズ除去: ソーナー画面に表示される干渉とクラッタの量を削減します。

履歴スクロール: 従来のソーナービューのソーナー履歴を表示します。

オーバーレイデータ: ソーナー画面に表示されるデータを設定します (データのオーバーレイをカスタマイズする, 4 ページ)。

インストール: 変換器を設定します (コンパスを校正する, 19 ページ)。

ソーナーノイズ拒否設定

ソーナービューで、メニュー > 魚探設定 > ノイズ除去の順に選択します。

干渉: 感度を調整して近くのノイズソースからの干渉の影響を抑えます。

干渉を画面から取り除くには、必要な改善を実現する最低の干渉設定を使用する必要があります。干渉を取り除くには、ノイズの原因となる取り付けの問題を修正するのが最善の方法です。

色制限: カラーパレットの一部を非表示にすると、微弱クラッタのフィールドを取り除くことができます。

色制限を不要な反射波の色に設定すると、画面上の不要な反射波の表示を取り除くことができます。

スムージング: 通常のソーナー反射波に含まれないノイズを排除し、海底など反射波の外観を調整します。

スムージングを高く設定すると、干渉制御を使用している場合より多くの低レベルのノイズが残りますが、平均化によりノイズはより抑えられます。スムージングにより海底からのスペckルを排除できます。スムージングと干渉が連携して低レベルのノイズが排除されます。干渉とスムージングの設定を付加的に調整して、ディスプレイから不要なノイズを排除できます。

表層雑音: 表面ノイズを非表示にしてクラッタを削減できます。ビーム幅を広くすると (周波数を低くする) 表示されるターゲットの数が増えますが、より多くの表面ノイズが生成される場合があります。

TVG: 時間で変化するゲインを調整することで、ノイズを削減できます。

この制御は、水面近くのクラッタまたはノイズを制御および抑制する場合に最適です。また、表面ノイズで非表示またはマスクされる表面近くのターゲットを表示することができます。

ソーナーの外観の設定

ソーナービューから、メニュー > 魚探設定 > 表示の順に選択します。

カラー: カラースキームとカラーゲインを設定します。

オーバーレイデータ: ソーナー画面に表示されるデータを設定します。

A スコープ: 縦方向の自動点滅信号を画面の右側に沿って表示します。これにより、ターゲットまでの縮尺に沿った距離がすぐにわかります。

水深線: すぐに参照できる深度線を表示します。

エッジ: 最も強い信号を下から強調表示し、信号の強弱を定義できるようにします。

ピック.前進: 音響機からの受信データの列ごとに複数列のデータを画面に描画することにより、ソーナー画像が高速に前進できるようにします。これは深海で音響機を使用している場合に特に役立ちます。ソーナーの信号が海底まで移動して変換器に戻ってくるのに長い時間がかかるためです。

1/1 に設定すると、音響機からの応答のたびに画面に 1 列の情報が描画されます。2/1 に設定すると、音響機の応答からのたびに画面に 2 列の情報が描画されます。4/1 設定および 8/1 設定についても同様です。

ソーナーのアラームの設定

注：一部の設定には外部アクセサリが必要です。

設定 > 警報 > 魚探の順に選択します。

浅水域: 深さが指定した値より小さい場合にアラームが鳴るように設定します。

深水: 深さが指定した値より大きい場合にアラームが鳴るように設定します。

水温: 変換器から報告された温度が指定した温度より 1.1°C (2°F) 高い、または低い場合にアラームが鳴るように設定します。

等高線: 変換器によって海面および海底からの指定した深度内に、止まっているターゲットが検出された場合にアラームが鳴るように設定します。

フィッシュ: デバイスによって、浮遊ターゲットが検出された場合にアラームが鳴るように設定します。

- : あらゆる大きさの魚が検出された場合にアラームが鳴るように設定します。
- : 中型または大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。
- : 大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。

詳細ソーナー設定

ソーナービューから、メニュー > 魚探設定 > 高等設定の順に選択します。

送信: 変換器の送信を停止します。

Shift: ソーナーが焦点を合わせる深度範囲を設定できます。これにより、焦点を合わせた深度に高解像度でズームインできます。

シフトを使用すると、海底トラッキングが効果的に機能しない場合があります。ソーナーは焦点を合わせたエリアの深度範囲内でデータを探しますが、この範囲に海底が含まれるとは限らないからです。スクロール速度に影響する場合があります。焦点を合わせたエリアの深度範囲の外部にあるデータが処理されないため、データの受信と表示にかかる時間が減少するからです。焦点を合わせたエリアにズームインし、ターゲットの応答を単なるズームよりも高い解像度でより詳しく評価できます。

エコストレッチ: 画面のエコーのサイズを調整して、画面の個々の応答を識別しやすくします。

ターゲットが識別しにくい場合は、エコストレッチを使用すると、ターゲットの応答がよりはっきりし、画面で識別しやすくなります。エコストレッチの値が高すぎるとターゲットが互いに混ざり合い、値が低すぎるとターゲットが小さくなって識別しにくくなります。

エコストレッチとフィルタ幅を組み合わせて使用すると、望ましい解像度とノイズ除去を達成できます。エコストレッチとフィルタ幅を低く設定すると、画面の解像度は最も高くなりますが、ノイズが最も発生しやすくなります。エコストレッチを高く設定し、フィルタ幅を低く設定すると、画面の解像度は低くなりますが、ターゲットを広くとらえることができます。エコストレッチとフィルタ幅を高く設定すると、画面の解像度は最も低くなりますが、ノイズが最も発生しにくくなります。エコストレッチを低く設定し、フィルタ幅を高く設定することは推奨されません。

海底トラッキング: 深度の決定に使用する周波数を設定します。

海底トラッキングコントロールを使用すると、海底のトラッキングに使用する特定のチャンネルを選択できます。たとえば、深海探査のための低周波に海底トラッキングを設定できます。

温度ソース: 複数の水温センサーまたは温度対応変換器が接続されている場合に、水温ログのチャンネルを設定します。

変換器取り付け設定

ソーナービューで、メニュー > 魚探設定 > インストールの順に選択します。

送信レート: ソーナー ping 間の時間の長さを設定します。送信レートを増やすとスクロール速度は速くなりますが、自己干渉も増える場合があります。

送信レートを下げると、送信パルス間の間隔が増え、自己干渉が解決されます。

送信パワー: 表面近くでの変換器リングングを削減します。送信パワー値を低くすると変換器リングングは削減されますが、反射の強度も削減される可能性があります。

フィルタ幅: ターゲットの端を定義します。フィルタを短くするとターゲットの端がより明確に定義されますが、ノイズが増える場合があります。フィルタを長くするとターゲットの端はソフトになり、ノイズも削減される場合があります。

変換器診断: 変換器に関する詳細を表示します。

左右反転: SideVü ビューの方向を左から右へ切り換えます。

設置水深: Panoptix 変換器が取り付けられる水線より下の深度を設定します。変換器が取り付けられる実際の深度を入力すると、水中の様子がより正確に表示されます。

反転: 下方変換器がボートの左舷を向いたケーブルで取り付けられている場合に Panoptix ソーナービューの方向を設定します。

ビーム幅: Panoptix 変換器ビームの幅を設定します。

ビーム幅を狭めると、より深く、より遠くを見ることができ、ビーム幅を広くすると、より広い範囲のエリアを見ることができます。

AHRS 使用: 内蔵姿勢方位測定システム (AHRS) センサーで Panoptix 変換器の取り付け角度を自動的に検出できるようにします。この設定がオフの場合、ピッチ角度設定を使用して変換器の固有の取り付け角度を入力できます。多くの前方変換器は 45 度の角度で取り付けられ、下方変換器は 0 度の角度で取り付けられます。

ソーナー記録

ソーナーディスプレイを記録する

注: ソーナー記録をサポートしていないモデルもあります。

- メモ리카ードをカードスロットに挿入します。
- ソーナービューで、メニュー > 魚探設定 > 魚探録画中 > 魚探録画の順に選択します。

15 分のソーナー記録で、挿入されたメモ리카ードの約 200 MB の領域が使用されます。カードの容量に達するまでソーナーを記録できます。

ソーナー記録を停止する

ソーナーの記録を停止する前に、ソーナーの記録を開始する必要があります (ソーナーディスプレイを記録する, 23 ページ)。

ソーナービューで、メニュー > 魚探設定 > 魚探録画中 > 記録停止の順に選択します。

ソーナー記録を削除する

- メモ리카ードをカードスロットに挿入します。
- ソーナービューで、メニュー > 魚探設定 > 魚探録画リスト > 記録の表示の順に選択します。
- 記録を選択します。
- 削除を選択します。

ソーナー記録を再生する

ソーナー記録を再生する前に、HomePort™ アプリケーションをダウンロードしてインストールし、ソーナーデータをメモ리카ードに記録する必要があります。

- デバイスからメモ리카ードを取り出します。
- コンピュータに接続されているカードリーダーにメモ리카ードを挿入します。
- HomePort アプリケーションを開きます。
- デバイスリストからソーナー記録を選択します。
- 下部ウィンドウでソーナー記録を右クリックします。
- 再生中を選択します。

レーダー

⚠ 警告

航海用レーダーは、人間や生物に有害な可能性があるマイクロ波エネルギーを送信します。レーダー送信を開始する前に、レーダーの周囲の領域に何も無いことを確認してください。レーダーはレーダーの中心から水平方向に延びる線のおよそ 12° 上および下にビームを送信します。

レーダーの照射中は、近距離でアンテナを直接見ないでください。人体において目は電磁エネルギーに最も弱い部分です。

互換性のある海図プロッタをオプションの Garmin 航海用レーダー (GMR™ Fantom™ 6 や GMR 24 xHD など) に接続すると、周囲に関する詳細情報を表示できます。

レーダーは、360°パターンで回転しながらマイクロ波エネルギーの狭ビームを送信します。送信されたエネルギーがターゲットに接触すると、エネルギーの一部がレーダーに反映されます。

レーダーモードを変更する

- 1 レーダーを含む組み合わせ画面または SmartMode レイアウトで、メニュー > レーダーメニュー > レーダーの変更の順に選択します。
- 2 レーダーモードを選択します。

レーダー信号を送る

注：安全機能として、レーダーはウォームアップ後にスタンバイモードになります。これにより、レーダーの送信を開始する前にレーダーの周囲に何もなければ確認することができます。

- 1 海図プロッタをオフにして、レーダーのインストールガイドの説明に従ってレーダーを接続します。
- 2 海図プロッタの電源を入れます。
必要に応じて、レーダーがウォームアップして準備が整うと、カウントダウンでアラートされます。
- 3 レーダーを選択します。
- 4 レーダーモードを選択します。
レーダーが起動中にカウントダウンメッセージが表示されます。
- 5 メニュー > レーダー送信の順に選択します。

レーダー信号の送信を停止する

レーダー画面から、メニュー > スタンバイ対象のレーダーの順に選択します。

ヒント：任意の画面からレーダー送信をすばやく停止するには、**○**を押します。

時間指定送信モードの設定

電力を節約するには、レーダーが信号を送信する/しない (スタンバイ) 間隔を設定できます。

注：この機能はデュアルレーダーモードでは利用できません。

- 1 レーダー画面から、メニュー > レーダーオプション > 時間指定送信の順に選択します。
- 2 時間指定送信を選択して、オプションを有効にします。
- 3 スタンバイ時間を選択し、レーダー信号の送信間隔の時間を入力し、終了を選択します。
- 4 送信時間を選択し、各レーダー信号送信の時間を入力し、終了を選択します。

レーダーの非送信ゾーンを有効にして調整する

レーダースキャナが信号を送信しないエリアを指定できます。

注：この機能を利用できないレーダーおよび海図プロッタモデルもあります。

- 1 レーダー画面から、メニュー > レーダー設定 > インストール > 非送信ゾーンの有効化の順に選択します。
非送信ゾーンは、レーダー画面の斜線部分で示されます。
- 2 非送信ゾーンの調整 > 非送信ゾーンを移動の順に選択します。
- 3 角度 1 を選択し、最初の角度の新しい位置を選択します。
- 4 角度 2 を選択し、2 番目の角度の新しい位置を選択します。
- 5 終了を選択します。

レーダーの射程を調整する

レーダー信号の射程は、レーダーが送受信するパルス信号の長さを示します。射程が伸びると、レーダーは遠くのターゲットに到達するために長いパルスを送信します。近くのターゲット (特に雨や波) も長いパルスに反響します。これにより、レーダ

ー画面にノイズが生じる場合があります。また、レーダー画面に長距離ターゲットに関する情報を表示すると、近距離ターゲットに関する情報を表示するための領域が減る場合があります。

- 射程を縮めるには **+** を選択します。
- 射程を伸ばすには **-** を選択します。

レーダーの射程の選択に関するヒント

- レーダー画面に表示する必要がある情報を決定します。
たとえば、近くの気象条件やターゲットおよびトラフィックに関する情報が必要ですか。それとも、遠くの気象条件に関心がありますか。
- レーダーを使用するときの環境条件を評価します。
特に悪天候のときに長距離レーダー信号を使用すると、レーダー画面に表示されるクラッタが増え、近距離のターゲットに関する情報を表示するのが困難になります。雨のときに近距離レーダー信号を使用すると、レインクラッタ設定が最適に構成されていれば、近くのオブジェクトに関する情報をより効果的に表示できます。
- レーダーを使用する理由と現在の環境条件を所与として、最も近い有効射程を選択してください。

レーダー画面をズームインまたはズームアウトする

- 2本の指でつまむとズームアウトします。
- 2本の指を広げるとズームインします。
- 必要に応じて、画面をドラッグして回転し、**+** または **-** を選択してズームします。

レーダー画面上でウェイポイントを登録する

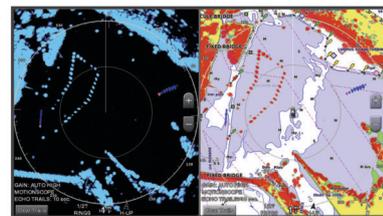
- 1 レーダー画面で位置を選択します。
- 2 組み合わせ画面で **Ⓧ** を選択するか、フルスクリーンでウェイポイントを作成します。を選択します。

MotionScope™ ドップラーレーダー技術

GMR Fantom レーダーは、ドップラー効果を使用して移動体を検出して強調表示します。衝突を回避したり、鳥の群れを発見したり、雨雲の形成を追跡したりできます。ドップラー効果とは、対象の移動によってレーダーの反響の周波数が変化することです。これにより、対象が自船に近づいているのか、離れているのかを簡単に検知できます。

この MotionScope 機能はレーダー画面上の移動するターゲットを強調表示するため、他のポートや危険な天候を回避したり、水面に鳥がダイブするポイントを発見したりできます。

移動体は色分けされるので、どのターゲットが近づいているか、どのターゲットが離れているかが一目で分かります。ほとんどのカラー表示では、離れていく移動体が緑で、近づいてくると赤で示されます。



ガードゾーンを有効にする

自船の周囲の指定領域に何かが近づくとアラートするガードゾーンを有効にできます。

注：この機能はデュアルレーダーモードでは利用できません。

レーダー画面から、メニュー > レーダーオプション > ガードゾーンの有効化の順に選択します。

円形ガードゾーンを定義する

ガードゾーンの境界を定義するには、事前にガードゾーンを有効にする必要があります (ガードゾーンを有効にする, 24 ページ)。

ボートを完全に囲む円形ガードゾーンを定義できます。

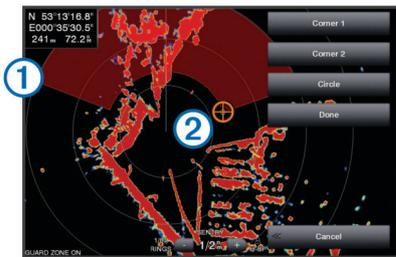
- 1 レーダー画面から、メニュー > レーダーオプション > ガードゾーンの調整 > ガードゾーンの調整 > 円の順に選択します。
- 2 外側のガードゾーンの円の位置を選択します。
- 3 内側のガードゾーンの円の位置を選択して、ガードゾーンの幅を定義します。

部分ガードゾーンを定義する

ガードゾーンの境界を定義するには、事前にガードゾーンを有効にする必要があります (ガードゾーンを有効にする, 24 ページ)。

ボートを完全には囲まないガードゾーンの境界を定義できます。

- 1 レーダー画面から、メニュー > レーダーオプション > ガードゾーンの調整 > ガードゾーンの調整 > コーナー 1 の順に選択します。
- 2 外側のガードゾーンの端 ① の位置をタッチしてドラッグします。



- 3 コーナー 2 を選択します。
- 4 内側のガードゾーンの端 ② の位置をタッチして、ガードゾーンの幅を定義します。
- 5 終了を選択します。

ガードゾーンの無効化

ガードゾーンは無効にすることができます。

レーダー画面から、メニュー > レーダーオプション > ガードゾーンの調整 > ガードゾーンの無効化の順に選択します。

ガードゾーン設定が保存され、必要に応じて再び有効化できます。

MARPA

小型自動衝突予防援助装置 (MARPA) は、ターゲットを特定してトラッキングできるようにするものであり、主に衝突回避に使用されます。MARPA を使用するには、MARPA タグをターゲットに割り当てます。レーダーシステムは自動的にタグ付きオブジェクトを追跡し、距離、方位、速度、GPS 方向、最接近点、最接近点に到達するのにかかる時間など、オブジェクトに関する情報を提供します。MARPA は、各タグ付きオブジェクトのステータス (捕捉中、消失、追跡中、または危険) を示します。オブジェクトが安全ゾーンに入ると、海図プロッタから衝突アラームが鳴ります。

MARPA ターゲット設定記号

●	ターゲットを捕捉しています。レーダーがターゲットをロックオンしようとしているときには、緑の破線の同心円がターゲットを中心に放射状に表示されます。
⊗	ターゲットを捕捉しました。レーダーがロックオンしたターゲットの位置を示す緑の実線の円が表示されます。円に付いている緑の破線は、予測地表針路またはターゲットの GPS 方向を示します。

●	危険なターゲットが範囲内にあります。赤い円がターゲットを中心に点滅表示されます。同時にアラームが鳴り、メッセージバナーが表示されます。アラームを確認すると、ターゲットの位置を示す赤いドットと、予測地表針路またはターゲットの GPS 方向を示す赤い破線が表示されます。安全ゾーンの衝突アラームがオフに設定されている場合、ターゲットは点滅表示されませんが、警報アラームは鳴らず、アラームバナーは表示されません。
⊗	ターゲットを見失いました。緑の実線の円が X 記号入りで表示されます。これはレーダーがターゲットをロックオンできなかったことを示します。
050	危険なターゲットまでの最接近点とそこに到達するのにかかる時間が表示されます。

MARPA タグをオブジェクトに割り当てる

MARPA を使用するには、事前に方位センサーを接続し、有効な GPS 信号を受信できるようにしておく必要があります。方位センサーは、NMEA 2000 パラメータグループ番号 (PGN) 127250 または NMEA 0183 HDM / HDG 出力センテンスを提供する必要があります。

- 1 レーダー画面でオブジェクトまたは位置を選択します。
- 2 ターゲットの捕捉 > MARPA ターゲットの順に選択します。

タグ付きオブジェクトから MARPA タグを削除する

- 1 レーダー画面で MARPA ターゲットを選択します。
- 2 MARPA ターゲット > 削除するの順に選択します。

MARPA タグ付きオブジェクトに関する情報を表示する

距離、方位、速度など MARPA タグ付きオブジェクトに関する情報を表示できます。

- 1 レーダー画面でタグ付きオブジェクトを選択します。
- 2 MARPA ターゲットを選択します。

AIS および MARPA 脅威のリストを表示する

レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、AIS および MARPA 脅威のリストを表示し、その外観をカスタマイズできます。

- 1 レーダー画面から、メニュー > その他の船舶 > リスト > 表示の順に選択します。
- 2 リストに含める脅威タイプを選択します。

レーダー画面に AIS 船舶を表示する

AIS では、外部 AIS デバイスと、他の船舶からの有効なトランスポンダー信号を使用する必要があります。

レーダー画面に他の船舶を表示する方法を設定できます。あるレーダーモードで何らかの設定 (AIS 表示範囲を除く) を構成すると、その他のすべてのレーダーモードにその設定が適用されます。あるレーダーモードで構成した詳細および予測方位設定は、その他のすべてのレーダーモードとレーダーオーバーレイに適用されます。

- 1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、メニュー > その他の船舶 > 表示設定の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - AIS 船舶が表示される自船からの距離を指定するには、表示範囲を選択して距離を選択します。
 - AIS が有効になっている船舶の詳細を表示するには、詳細 > 表示の順に選択します。
 - AIS が有効になっている船舶の予測方位時間を設定するには、予想針路を選択し、時間を入力します。
 - AIS 船舶の航路を表示するには、航跡を選択し、表示する航路の長さを選択します。

VRM と EBL

可変範囲マーカ (VRM) と電子方位線 (EBL) は、自船からターゲットオブジェクトまでの距離と方位を測定します。レーダー画面では、VRM は自船の現在の位置を中心とする円として表示され、EBL は自船の現在の位置を起点とし、VRM と交差する線として表示されます。交点が VRM と EBL のターゲットです。

VRMとEBLを表示する

レーダー画面から、メニュー>レーダーオプション>VRM/EBLの表示の順に選択します。

VRMとEBLを調整する

VRMとEBLを調整するには、事前にVRMとEBLをレーダー画面に表示する必要があります([VRMとEBLを表示する, 26ページ](#))。

VRMの直径とEBLの角度を調整できます。これを行うと、VRMとEBLの交点が移動します。あるモードで設定したVRMとEBLは、その他のすべてのレーダーモードに適用されます。

- 1 レーダー画面で、VRMとEBLの交点の新しい位置を選択します。
- 2 VRM/EBLをドロップを選択します。
- 3 ポインティングの停止を選択します。

ターゲットオブジェクトへの距離と方位を測定する

VRMとEBLを調整するには、事前にVRMとEBLをレーダー画面に表示する必要があります([VRMとEBLを表示する, 26ページ](#))。

- 1 レーダー画面でターゲットの位置を選択します。
- 2 距離を測定するを選択します。
ターゲットの位置への距離と方位が画面の左上隅に表示されます。

レーダーオーバーレイ

海図プロッタをオプションのGarmin航海用レーダーに接続すると、レーダー情報をナビゲーションチャートまたは釣りチャートに重ねることができます。

レーダーオーバーレイには、直近に使用したレーダーモードに基づいてデータが表示されます。また、レーダーオーバーレイに適用される設定はすべて、最後に使用したレーダーモードにも適用されます。

レーダーオーバーレイとチャートデータの位置合わせ

レーダーオーバーレイを使用している場合、海図プロッタは船舶の方位に基づいてレーダーデータとチャートデータの位置合わせを行います。船舶の方位は、デフォルトではNMEA 0183またはNMEA 2000ネットワークを使用して接続された磁気方位センサーのデータに基づいて決定されます。方位センサーが使用できない場合、船舶の方位はGPSトラッキングデータに基づいて決定されます。

GPSトラッキングデータは、船舶が向いている方向ではなく、船舶が移動している方向を示します。船舶が風や潮流によって後方または横に流れている場合、レーダーオーバーレイはチャートデータと完全には合致しないことがあります。このような状況は、電子コンパスからの船舶方位データを使用して回避する必要があります。

船舶の方位が磁気方位センサーまたは自動操縦のデータに基づいている場合、不適切な設定、機械的故障、磁気干渉、その他の要因によって、方位データが正しくなくなる可能性があります。方位データが正しくなくなっている場合、レーダーオーバーレイはチャートデータと完全には合致しないことがあります。

エコートレイル

エコートレイル機能を使用して、レーダーディスプレイ上の船舶の動きをトラッキングできます。トレイルが表示される時間の長さを変更できます。

注：使用しているレーダーによって、1つのレーダーモードで使用する設定になっているこの設定を他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用できる場合とできない場合があります。

注：すべてのレーダーモードと海図プロッタモードですべてのオプションと設定を使用できるわけではありません。

エコートレイルをオンにする

レーダー画面から、メニュー>レーダーオプション>エコートレイル>表示の順に選択します。

エコートレイルの長さの調整

- 1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、メニュー>レーダーオプション>エコートレイル>時間の順に選択します。
- 2 トレイルの長さを選択します。

移動体軌跡の消去

レーダーより移動体軌跡を消去してクラッタを除きます。

radarメニュー>レーダーオプション>エコートレイル>軌跡を消去する

レーダー表示を最適化する

レーダーの表示設定を調整してクラッタを減らし、精度を高めることができます。

注：各レーダーモードのレーダー表示を最適化できます。

- 1 レーダーの距離を選択します([レーダーの射程を調整する, 24ページ](#))。
- 2 ゲイン設定をデフォルト値に戻します([レーダー画面の感度を自動調整する, 26ページ](#))。
- 3 ゲイン設定を手動で調整します([レーダー画面のゲインを手動で調整する, 26ページ](#))。

レーダーのゲインとクラッタ

レーダー画面の感度を自動調整する

各レーダーモードの自動感度設定は、各モード用に最適化されており、別のモードの自動感度設定とは異なります。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定した感度設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

注：すべてのレーダーモードと海図プロッタモードですべてのオプションと設定を使用できるわけではありません。

- 1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、メニュー>感度の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 条件の変化に応じてゲインを自動的に調整するには、自動(低)または自動(高)を選択します。
 - 水面上に鳥を表示するようにゲインを自動的に調整するには、自動(バード)を選択します。

レーダー画面のゲインを手動で調整する

レーダーのパフォーマンスを最適化するために、ゲインを手動で調整できます。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定したゲイン設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

- 1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、メニュー>感度の順に選択します。
- 2 上を選択し、光スペckルがレーダー画面全体に表示されるまでゲインを上げます。
レーダー画面のデータは数秒間隔で更新されます。そのため、ゲインの手動調整の効果はすぐには現れません。ゲインをゆっくり調整します。
- 3 ダウンを選択し、スペckルが消えるまでゲインを下げます。
- 4 船舶、陸地、またはその他のターゲットが射程内にある場合は、ダウンを選択し、ターゲットが点滅し始めるまでゲインを下げます。
- 5 上を選択し、船舶、陸地、またはその他のターゲットがレーダー画面に点灯されるまでゲインを上げます。
- 6 必要に応じて、近くの大きなオブジェクトの表示を最小化します。
- 7 必要に応じて、サイドローブエコーの表示を最小化します。

近くの大型オブジェクトの干渉を最小限に抑える

突堤壁などの大きなオブジェクトが近くにあると、レーダー画面でターゲットの画像が非常に明るく表示されることがあります。

す。この画像が、大型オブジェクトの近くにある小さなターゲットを目立たなくさせてしまう場合があります。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定したゲイン設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、**メニュー > 感度**の順に選択します。

2 **ダウン**を選択し、小さなターゲットがレーダー画面にはっきり表示されるまでゲインを下げます。

ゲインを下げて近くの大型オブジェクトの干渉を減らすと、小さなターゲットや遠くのターゲットが点滅したり、レーダー画面から消えたりする場合があります。

レーダー画面でのサイドローブの干渉を最小限に抑える

サイドローブ干渉があると、ターゲットから外側に向かって半円状の筋が付いているように見える場合があります。サイドローブ効果は、ゲインを下げるか、レーダーの射程を減らすことによって回避できます。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定したゲイン設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、**メニュー > 感度**の順に選択します。

2 **ダウン**を選択し、半円状の筋がレーダー画面から消えるまでゲインを下げます。

ゲインを下げてサイドローブの干渉を減らすと、小さなターゲットや遠くのターゲットが点滅したり、レーダー画面から消えたりする場合があります。

レーダー画面の海面クラッタを自動的に調整する

不安定な海面状態によるクラッタの出現が海図プロッタによって自動的に調整されるように設定できます。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定した海面クラッタ設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

注：すべてのレーダーモードと海図プロッタモードですべてのオプションと設定を使用できるわけではありません。

1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、**メニュー > 海面クラッタ**の順に選択します。

2 **プリセット**または**自動**を選択します。

3 現在の海面状態を反映する設定を選択します。

互換性のあるレーダーモデルを使用している場合、海図プロッタによって海面クラッタが海面状態に基づいて自動的に調整されます。

レーダー画面の海面クラッタを手動で調整する

不安定な海面状態によるクラッタの表示を調整できます。海面クラッタ設定は、遠くのクラッタとターゲットよりも近くのクラッタとターゲットの表示に影響します。海面クラッタ設定の値を高くすると、近くの波で生じたクラッタの表示は削減されますが、近くのターゲットの表示も削減または除去される場合があります。

注：使用中のレーダーに応じて、あるレーダーモード用に設定した海面クラッタ設定が他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用されたり適用されなかったりする場合があります。

1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイから、**メニュー > 海面クラッタ**の順に選択します。

2 上または**ダウン**を選択して、他のターゲットがレーダー画面に明確に表示されるまで海面クラッタの表示を調整します。

設定を行っても、海面状態によって生じるクラッタが表示される場合があります。

レーダー画面のレインクラッタの調整

雨によって生じるクラッタの表示を調整できます。レーダー範囲を縮小してレインクラッタを最小化することもできます(**レーダー画面をズームインまたはズームアウトする**, 24 ページ)。

レインクラッタ設定は、遠くのレインクラッタおよびターゲットの表示よりも近くのレインクラッタおよびターゲットの表示に

影響します。レインクラッタ設定の値を高くすると、近くの雨で生じたクラッタの表示は削減されますが、近くのターゲットの表示も削減または除去される場合があります。

注：使用しているレーダーによって、1つのレーダーモードで使用する設定になっているレインクラッタ設定を他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用できる場合とできない場合があります。

1 レーダー画面から、**メニュー > レーダーオプション > レインクラッタ**の順に選択します。

2 上または**ダウン**を選択して、他のターゲットがレーダー画面に明確に表示されるまで近くのレインクラッタの表示を増減します。

設定を行っても、雨によって生じるクラッタが表示される場合があります。

レーダー画面のクロストーククラッタの削減

[クロストーク拒否] 設定をオンにすると、別の近くのレーダーソースの干渉によって生じるクラッタの表示を削減できます。

注：使用しているレーダーによって、1つのレーダーモードで使用する設定になっている [クロストーク拒否] 設定を、他のレーダーモードやレーダーオーバーレイに適用できる場合とできない場合があります。

レーダー画面またはレーダーオーバーレイで、**メニュー > レーダー設定 > 混信除去**の順に選択します。

[レーダーオプション] メニュー

レーダー画面から、**メニュー > レーダーオプション**の順に選択します。

MotionScope™: ドップラー効果を使用して、移動するターゲットを検出して強調表示し、発生しうる衝突の回避、鳥の群れの検知、気象情報の追跡を支援します。

パルス有効期間: 送信パルスの時間を増やし、ターゲットの方へ向けられるエネルギーを最大化します。これにより、ターゲット検知と特定が強化されます。

エコートレイル: レーダー画面上にある船舶の動きを追跡できます。

レインクラッタ: 雨によって生じるクラッタを低減します。

VRM/EBL の表示: 可変範囲マーカー (VRM) の円と電子方位線 (EBL) を表示して、自船からターゲットオブジェクトまでの距離と方位を測定できます。

ガードゾーンの有効化: 自船を安全圏を設定し、安全圏に何かが侵入すると、アラームが鳴ります。

時間指定送信: 設定した間隔でレーダー信号を送信することで、電力を節約します。

[Radar 設定] メニュー

Radar 画面から、**メニュー > レーダー設定**の順に選択します。

ソース: ネットワークに複数の Radar が接続されている場合は、Radar Source を選択します。

チャート表示: Radar 地図背景を表示します。有効にすると、地図設定メニューが表示されます。

方向: Radar の表示方法を設定します。

混信除去: 近くの Radar の干渉クラッタを削減します。

回転数: Radar の最適な回転数を設定します。高速オプションを使用すると高速更新できます。長距離、MotionScope、またはデュアルレンジを使用した場合など、Radar は検出しやすくするために自動的に通常速度で回転する場合があります。

表示: 色設定、先読み速度、ナビの表示を設定します。

インストール: 船首やアンテナ停止位置など、Radar の設置を設定できます。

レーダー外観設定

レーダー画面で、**メニュー > レーダー設定 > 表示**の順に選択します。

注：これらの設定はレーダーオーバーレイには適用されません。

背景色: 背景の色を設定します。

前景色: レーダー反射波のカラースキームを設定します。

先読み速度: 速度が速くなると現在の場所を画面の下部に自動で移動します。最善の結果を示す速度を入力します。

船首方位線: レーダー画面に船首の方向を示す線を表示します。

レンジリング: レーダー画面で距離を視覚化できる距離環を表示します。

方位環: レーダー画面に表示される障害物に対する方位を確認するための、北基準に基づいて船首に相対的な方位を表示します。

ナビライン: ルートへ、自動ガイド、またはへ行くを使用して設定したコースを示すナビラインを表示します。

ウェイポイント: レーダー画面にウェイポイントを表示します。

レーダー取り付け設定

船首: レーダーがボートの軸と一致していない場合に、物理的な位置を補正します (船首オフセット, 28 ページ)。

アンテナ設定: レーダーのアンテナサイズを設定し、レーダーが停止する位置を設定します (カスタムの停止位置を設定する, 28 ページ)。

非送信ゾーンの有効化: レーダーが信号を送信しない領域を設定します (レーダーの非送信ゾーンを有効にして調整する, 24 ページ)。

船首オフセット

船首オフセットは、レーダースキャナが船首尾軸と一致していない場合に、船舶のレーダースキャナの物理的な位置を補正します。

可能な船首オフセットを測定する

船首オフセットは、レーダースキャナが船首尾軸と一致していない場合に、船舶のレーダースキャナの物理的な位置を補正します。

- 1 磁気コンパスを使用して、表示可能な範囲内に存在する静止ターゲットの可視方位を取得します。
- 2 レーダー上のターゲット方位を測定します。
- 3 方位偏差が +/- 1° を超える場合は、船首オフセットを設定します。

船首オフセットを設定する

船首オフセットを設定する前に、可能な船首オフセットを測定する必要があります。

1つのレーダーモードで使用する設定になっている船首オフセット設定は、他のすべてのレーダーモードおよびレーダーオーバーレイに適用されます。

- 1 レーダー画面またはレーダーオーバーレイで、メニュー > レーダー設定 > インストール > 船首の順に選択します。
- 2 上またはダウンを選択してオフセットを調整します。

カスタムの停止位置を設定する

船舶に複数のレーダーがある場合は、調整するレーダーのレーダー画面を表示している必要があります。

デフォルトでは、アンテナは、回転していないときには、台座に対して垂直に停止します。この位置を調整できます。

- 1 レーダー画面からメニュー > レーダー設定 > インストール > アンテナ設定 > 停止位置の順に選択します。
- 2 スライダーバーを使用してアンテナの停止位置を調整し、戻るを選択します。

異なるレーダーソースを選択する

- 1 次の中からオプションを選択します。
 - レーダー画面またはレーダーオーバーレイで、メニュー > レーダー設定 > ソースの順に選択します。
 - 設定 > 通信 > 最適データ源 > レーダーの順に選択します。
- 2 レーダーソースを選択します。

自動操舵

警告

ユーザーは、船舶を安全かつ慎重に操縦する責任があります。自動操舵機能は、船舶を操作するユーザーの能力を強化するツールですが、船舶を安全に操作する責任を免除するものではありません。操舵上の危険を回避してください。また、操舵装置から目を離さないでください。

船舶を迅速に手で操作する準備を常に調べておいてください。自動操舵機能の操作方法は、凧いでいて、危険のない解放水域で学習してください。

ドックや杭、他の船舶など、近くに危険な要素がある水域で自動操舵を使用する時には、十分注意してください。

自動操舵システムは船舶のステアリングを自動調整して一定の方向を維持します (方向保持)。また、手動ステアリングおよび自動ステアリング機能とパターンの複数のモードも使用できます。

自動操舵画面を開く

自動操舵画面を開く前に、互換性のある自動操舵機能をインストールおよび設定する必要があります。

AV、コントロール > オートパイロットの順に選択します。

自動操舵画面



①	実際の方向
②	目的の方向 (自動操舵で向かっている方向)
③	実際の方向 (スタンバイモードの場合) 目的の方向 (エンゲージする場合)
④	舵位置インジケータ (この機能は舵センサーが接続されている場合のみ使用できます)

ステップステアリングインクリメントを調整する

- 1 自動操舵画面で、メニュー > オートパイロットの設定 > ステップターンサイズの順に選択します。
- 2 インクリメントを選択します。

節電を設定する

舵アクティビティのレベルを調整することができます。

- 1 自動操舵画面で、メニュー > オートパイロットの設定 > パワーモード設定 > 省電力機能の順に選択します。
- 2 パーセンテージを選択します。

高いパーセンテージを選択すると、舵アクティビティとヘディングの性能が下がります。パーセンテージが高いほど、自動操舵が修正するまでコースから外れることが多くなります。

ヒント: 低速の不安定な状況で、省電力機能のパーセンテージを上げると舵アクティビティが低下します。

Shadow Drive™を有効にする

自動操舵画面で、メニュー > オートパイロットの設定 > Shadow Drive > 有効の順に選択します。

自動操舵をエンゲージする

自動操舵をエンゲージすると、自動操舵が操舵装置を制御し、ボートを操船して方向を維持します。

画面で、**接続**を選択します。

目的の方向が自動操舵画面の中央に表示されます。

操舵装置を使用して方向を調整する

注：操舵装置を使用して方向を調整する前に、Shadow Drive 機能を有効にする必要があります (Shadow Drive™ を有効にする, 28 ページ)。

自動操舵をエンゲージして、ボートを手動で操船します。

自動操舵によって、Shadow Drive モードが有効化されます。

操舵装置を解除し、数秒の間特定の方向を手動で維持すると、自動操舵は新しい方向で方向保持を再開します。

ステップステアリングモードで海図プロッタを使用して方向を調整する

自動操舵画面の下部にあるキーを使用してボートを操船するには、自動操舵をエンゲージする必要があります (自動操舵をエンゲージする, 29 ページ)。

- シングル 1 ターンを開始するには、 $<1^\circ$ または 1° を選択します。
- シングル 10 ターンを開始するには、 $<<10^\circ$ または 10° を選択します。
- レート制御ターンを開始するには、 $<1^\circ$ または 1° を押します。
ボートはキーを外すまで方向転換し続けます。
- 連続 10° ターンを開始するには、 $<<10^\circ$ または 10° を押します。

ステアリングパターン

⚠ 警告

ユーザーは、ボートを安全かつ慎重に操縦する責任があります。水域に障害物がないことを確認するまでパターンは開始しないでください。

自動操舵では釣り用のプリセットパターンでボートを操縦でき、U ターンやウィリアムソンターンなど特殊操作も実行できます。

U ターンパターンを追跡する

U ターンパターンを使用してボートを 180 度方向転換し、新しい方向を維持できます。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **U ターン** を選択します。
- 2 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

サークルパターンを設定して追跡する

サークルパターンを使用すると、連続するサークルで、指定した方向に、指定した時間間隔でボートを操縦することができます。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **サークル** の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**時間**を選択し、自動操舵が 1 つの完全なサークルを操縦する時間を選択します。
- 3 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

ジグザグパターンを設定して追跡する

ジグザグパターンを使用すると、現在のヘディングに対して横方向に、指定した時間と角度で、左舷から右舷へ操縦し、戻ってすることができます。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **ジグザグ** の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**振幅**を選択し、度数を選択します。
- 3 必要に応じて、**期間**を選択し、時間の長さを選択します。
- 4 **ジグザグを使用する**を選択します。

ウィリアムソンターンパターンを追跡する

ウィリアムソンターンパターンを使用すると、ウィリアムソンターンパターンが開始された場所に沿って走行する目的でポートを操縦できます。ウィリアムソンターンパターンは落水の状況で使用できます。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **ウィリアムソン** の順に選択します。
- 2 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

軌道パターンを追跡する

軌道パターンを使用すると、アクティブなウェイポイントを中心とした連続するサークルでボートを操縦できます。サークルのサイズは、軌道パターンを開始するアクティブなウェイポイントからの距離で定義されます。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **軌道** の順に選択します。
- 2 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

クローバーリーフパターンを設定して追跡する

クローバーリーフパターンを使用すると、アクティブなウェイポイントを繰り返し横切るようにボートを操縦できます。クローバーリーフパターンを開始すると、自動操舵機能によりボートはアクティブなウェイポイントに向かって走行し、クローバーリーフパターンを開始します。

ウェイポイントから、自動操舵がウェイポイントをもう一度横切るためにボートを方向転換する場所までの距離を調整できます。初期設定では、アクティブなウェイポイントから 300 m (1000 ft) の範囲でボートを方向転換します。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **クローバー** の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**長さ**を選択し、**距離**を選択します。
- 3 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

サーチパターンを設定して追跡する

サーチパターンを使用すると、アクティブなウェイポイントから外側に大きくなっていくサークルでボートを操縦し、らせんを描くことができます。サーチパターンを開始すると、自動操舵機能によりボートはアクティブなウェイポイントに向かって走行し、パターンを開始します。

らせんの各サークル間の距離を調整できます。初期設定のサークル間の距離は 20 m (50 ft) です。

- 1 自動操舵画面で、**メニュー** > **パターンステアリング** > **検索** の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**間隔を検索する**を選択し、**距離**を選択します。
- 3 「**左旋回**」を実行または「**右旋回**」を実行を選択します。

ステアリングパターンをキャンセルする

- ボートを物理的に操縦します。
- ステップステアリングモードを使用してパターンをキャンセルするには、**◀**または**▶**を選択します。
- **スタンバイ**を選択します。

デジタル選択式通話

ネットワーク化された海図プロッタと VHF 無線機能

NMEA 0183 VHF 無線または NMEA 2000 VHF 無線を海図プロッタに接続している場合は、これらの機能を有効にする必要があります。

- 海図プロッタは GPS 位置を無線に転送します。無線が対応している場合、GPS 位置情報は DSC 通話で送信されます。
- 海図プロッタはデジタル選択式通話 (DSC) の遭難信号および位置情報を無線から受信できます。
- 海図プロッタは、位置レポートを送信している船舶の位置を追跡できます。

Garmin NMEA 2000 VHF 無線を海図プロッタに接続している場合、これらの機能も有効にする必要があります。

- 海図プロッタでは、個別の日常通話の詳細をすばやく設定して Garmin VHF 無線に送信できます。
- 無線から落水遭難信号を開始すると、海図プロッタには落水画面が表示され、落水ポイントまでナビゲーションしてくれます。
- 海図プロッタから落水遭難信号を開始すると、無線に [遭難信号] ページが表示されて落水遭難信号が開始されます。

DSC をオンにする

設定 > その他の船舶 > DSC の順に選択します。

DSC リスト

DSC リストは最新の DSC 通話および入力した他の DSC 連絡先のログです。DSC リストには 100 個までのエントリを追加することができます。DSC リストにはポートからの最新の通話が表示されます。同じポートから 2 回目の通話を受信すると、通話リストの 1 回目の通話が置き換えられます。

DSC リストを表示する

DSC リストを表示する前に、海図プロッタを DSC をサポートする VHF 無線に接続する必要があります。

情報 > DSC 一覧の順に選択します。

DSC 連絡先を追加する

船舶を DSC リストに追加できます。海図プロッタから DSC 連絡先に電話することができます。

- 1 情報 > DSC 一覧 > 接点追加の順に選択します。
- 2 船舶の海上移動業務識別コード (MMSI) を入力します。
- 3 船舶の名前を入力します。

着信遭難信号

互換性のある海図プロッタと VHF 無線を NMEA 0183 または NMEA 2000 を使用して接続している場合に、VHF 無線で DSC 遭難信号を受信すると海図プロッタからアラートを受け取ります。遭難信号とともに位置情報が送信された場合、その情報も使用でき、通話とともに記録されます。

■ では、DSC リストで遭難信号が指定され、DSC 遭難信号の発生時にはナビゲーションチャートに船舶の位置が示されます。

遭難中の船舶にナビゲーションする

■ では、DSC リストで遭難信号が指定され、DSC 遭難信号の発生時にはナビゲーションチャートに船舶の位置が示されます。

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビュー > 航法開始の順に選択します。
- 4 へ行くまたはルートへを選択します。

VHF 無線から開始される落水遭難信号

NMEA 2000 と互換する VHF 無線に海図プロッタを接続し、無線から落水遭難 DSC 信号を開始すると、海図プロッタには落水画面が表示され、落水ポイントまでナビゲーションしてくれます。互換性のある自動操舵システムをネットワークに接続している場合、海図プロッタを使用して落水ポイントまでのウィリアムソンターンを開始できます。

無線で落水遭難信号をキャンセルした場合、落水場所までのナビゲーションを有効化する海図プロッタ画面が消えます。

海図プロッタから開始される落水および SOS 遭難信号

海図プロッタが Garmin NMEA 2000 互換無線に接続され、SOS または落水位置を登録している場合、無線には [遭難信号] ページが表示され、すばやく遭難信号を開始できます。

無線から遭難信号を発信する方法については、VHF 無線のマニュアルを参照してください。MOB または SOS の位置の登録については、SOS 位置を登録する、12 ページを参照してください。

位置のトラッキング

海図プロッタを NMEA 0183 を使用している VHF 無線に接続している場合、位置レポートを送信する船舶を追跡できます。

この機能は、船舶が適切な PGN データ (PGN 129808 : DSC 通話情報) を送信すると、NMEA 2000 でも使用できます。

受信したすべての位置レポート通話は DSC リストに記録されます (DSC リスト, 30 ページ)。

位置レポートを表示する

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビューを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 位置をマークするナビゲーションチャートに切り替えるには、次ページを選択します。
 - 位置レポートの詳細を表示するには、前ページを選択します。

追跡される船舶にナビゲーションする

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビュー > 航法開始の順に選択します。
- 4 へ行くまたはルートへを選択します。

追跡される船舶の位置にウェイポイントを作成する

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビュー > ウェイポイントを作成します。の順に選択します。

位置レポートの情報を編集する

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビュー > 編集の順に選択します。
 - 船舶の名前を入力するには、名前を選択します。
 - 新しい記号を選択する場合は、(使用可能な場合) シンボルを選択します。
 - コメントを入力するには、コメントを選択します。
 - 無線で船舶の位置を追跡している場合に船舶のトレイル線を表示するには、航跡点を選択します。
 - トレイル線の色を選択するには、航跡線を選択します。

位置レポート通話を削除する

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 位置レポート通話を選択します。
- 3 レビュー > レポートクリアの順に選択します。

チャートに船舶のトレイルを表示する

一部のチャートビューでは追跡されているすべての船舶のトレイルを表示できます。初期設定で、黒い線は船舶の経路を示し、黒い点は追跡されている船舶の以前レポートされた各位置を示し、青のフラグは船舶の最後のレポート位置を示します。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューで、メニュー > 地図設定 > その他の船舶 > DSC > DSC 航跡の順に選択します。
- 2 追跡されている船舶をチャートに表示する時間数を選択します。

たとえば、4 時間を選択すると、追跡されているすべての船舶の 4 時間前からのすべてのトレイルポイントが表示されません。

個別の日常通話

海図プロッタを Garmin VHF 無線に接続している場合、海図プロッタインターフェイスを使用して個別の通常通話を設定できます。

個別の通常通話を海図プロッタから設定する場合は、通信する DSC チャンネルを選択できます。この要求は無線により通話とともに送信されます。

DSC チャンネルを選択する

注：DSC チャンネルの選択は、すべての周波数帯で使用できるチャンネルに制限されます。初期設定のチャンネルは 72 です。別のチャンネルを選択すると、海図プロッタでは別のチャンネルを使用して通話するまで後続の通話にそのチャンネルが使用されます。

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 通話する船舶またはステーションを選択します。
- 3 レビュー > 無線でコール > チャンネルの順に選択します。
- 4 使用可能なチャンネルを選択します。

個別の日常通話を行う

注：海図プロッタから通話を開始するときに、無線に MMSI 番号がプログラムされていない場合、無線は通話情報を受信しません。

- 1 情報 > DSC 一覧の順に選択します。
- 2 通話する船舶またはステーションを選択します。
- 3 レビュー > 無線でコールの順に選択します。
- 4 必要に応じて、チャンネルを選択し、新しいチャンネルを選択します。
- 5 送信を選択します。
海図プロッタは、通話に関する情報を無線に送信します。
- 6 Garmin VHF 無線で、通話を選択します。

AIS ターゲットに個別の日常通話を行う

- 1 チャートまたは 3D チャートビューで、AIS ターゲットを選択します。
- 2 AIS 船 > 無線でコールの順に選択します。
- 3 必要に応じて、チャンネルを選択し、新しいチャンネルを選択します。
- 4 送信を選択します。
海図プロッタは、通話に関する情報を無線に送信します。
- 5 Garmin VHF 無線で、通話を選択します。

潮汐、潮流、および天体情報

潮汐観測点情報

潮汐の高さや次の満潮と干潮の発生時期など、特定の日時の潮汐観測点に関する情報を表示できます。初期設定では、海図プロッタに最近表示された潮汐観測点と現在の日時の潮汐情報が示されます。

情報 > 潮汐.潮流.天体 > 潮汐の順に選択します。

潮流予報点情報

注：特定の詳細な地図を示す潮流予報点情報を利用できます。潮流の速度や潮流のレベルなど、特定の日時の潮流予報点に関する情報を表示できます。初期設定では、海図プロッタに最近表示された潮流予報点と現在の日時の潮流情報が示されます。

情報 > 潮汐.潮流.天体 > 潮流の順に選択します。

天体情報

日の出、日の入り、月の出、月の入り、月相、および空における太陽と月のおおよその表示位置に関する情報を表示できます。画面の中央は上空を表し、円の一番外側が水平線を表します。初期設定では、海図プロッタに現在の日時の天体情報が表示されます。

情報 > 潮汐.潮流.天体 > 天体の順に選択します。

別の日付の潮汐観測点、潮流予報点、および天体情報を表示する

- 1 情報 > 潮汐.潮流.天体の順に選択します。
- 2 潮汐、潮流または天体を選択します。
- 3 オプションを選択します。
 - 別の日付の情報を表示するには、データ変更 > 手動設定の順に選択し、日付を入力します。
 - 今日の情報を表示するには、データ変更 > 電流の順に選択します。
 - 指定可能な場合、表示されている日の翌日の情報を表示するには、次の日を選択します。
 - 指定可能な場合、表示されている日付の前の日の情報を表示するには、前日を選択します。

別の潮汐観測点または潮流予報点の情報を表示する

- 1 情報 > 潮汐.潮流.天体の順に表示します。
- 2 潮汐または潮流を選択します。
- 3 近所の駅を選択します。
- 4 ステーションを選択します。

ナビゲーションチャートから暦情報を表示する

- 1 チャートまたは 3D チャートビューで、場所を選択します。
- 2 情報を選択します。
- 3 潮汐、潮流または天体を選択します。

グラフを表示する

温度、深度、風などさまざまな環境の変化を表すグラフを表示する前に、適切な変換器またはセンサーをネットワークに接続する必要があります。

情報 > トリップとグラフ > グラフの順に選択します。

グラフの範囲および時間のスケールを設定する

深度グラフと水温グラフに表示される時間の長さおよび深度の範囲を指定できます。

- 1 グラフで、グラフ設定を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 経過時間スケールを設定するには、持続を選択します。初期設定は 10 分です。経過時間スケールを増やすと、より長い期間の変動を表示できます。経過時間スケールを減らすと、より短い期間の詳細を表示できます。
 - グラフスケールを設定するには、スケールを選択します。スケールを増やすと、表示の変動をより多く表示できます。スケールを減らすと、変動の詳細を表示できます。

警告マネージャー

メッセージを表示する

- 1 情報 > 警告マネージャーの順に選択します。
- 2 メッセージを選択します。
- 3 レビューを選択します。

メッセージを並べ替え、フィルタリングする

- 1 情報 > 警告マネージャー > 並べ替え/フィルタの順に選択します。
- 2 メッセージリストを並べ替える、またはフィルタリングするオプションを選択します。

メッセージをメモカードに保存する

- 1 メモカードをカードスロットに挿入します。

2 情報 > 警告マネージャー > カードに保存するの順に選択します。

すべてのメッセージを消去する

情報 > 警告マネージャー > 警告マネージャーを消去するの順に選択します。

メディアプレイヤー

注：メディアプレイヤー機能は、すべての海図プロッタモデルと互換性があるわけではありません。

注：接続されているメディアプレイヤーによっては使用できない機能もあります。

対応ステレオを NMEA 2000 ネットワークに接続している場合は、海図プロッタを使用してステレオを制御できます。海図プロッタは、メディアプレイヤーを最初に接続したときに自動的に検出します。

メディアはメディアプレイヤーに接続されているソースおよび NMEA 2000 ネットワークに接続されているソースに接続できます。

メディアプレイヤーを開く

メディアプレイヤーを開く前に、互換性のあるデバイスを海図プロッタに接続する必要があります。

AV、コントロール > メディアの順に選択します。

アイコン

注：これらのアイコンがないデバイスもあります。

アイコン	説明
★	チャンネルをプリセットとして保存または削除する
🔄	全曲を繰り返す
🔄 ¹	1 曲を繰り返す
⏮️⏭️	ステーションをスキップするか、曲をスキップする
🔄	シャッフルする

メディアソースを選択する

複数のメディアデバイスを NMEA 2000 ネットワークなどのネットワークに接続している場合、海図プロッタから制御するメディアソースを選択できます。

注：デバイスに接続されているソースからのみメディアを再生できます。

注：メディアソースによっては使用できない機能もあります。

1 メディア画面で、ソースを選択します。

注：複数のメディアソースをサポートするデバイスのみソースメニューが表示されます。

2 ソースを選択します。

音楽を再生する

音楽を参照する

1 メディア画面で、参照またはメニュー > 参照を選択します。

2 選択を選択するか、オプションを選択します。

アルファベット検索を有効にする

アルファベット検索機能を有効にして、大きなリストで曲またはアルバムを検索できます。

メディア画面で、メニュー > インストール > アルファベット検索の順に選択します。

1 曲の繰り返しを設定する

1 曲を再生中に、メニュー > 繰り返しの順に選択します。

2 必要に応じて、シングルを選択します。

全曲の繰り返しを設定する

メディア画面で、メニュー > 繰り返し > 全部の順に選択します。

曲のシャッフルを設定する

1 メディア画面で、メニュー > シャッフルの順に選択します。

2 必要に応じて、オプションを選択します。

音量を調整する

ゾーンを有効または無効にする

船舶のスピーカーをゾーンに配線した場合は、使用していないゾーンを無効にすることができます。

1 メディア画面から、メニュー > オーディオレベル > ゾーンの有効化 / 無効化の順に選択します。

2 ゾーンを選択します。

メディアのボリュームをミュートする

1 メディア画面で  を選択します。

2 必要に応じて、選択を選択します。

VHF Radio

VHF チャンネルのスキャン

VHF チャンネルをスキャンする前に、ソースを VHF に設定する必要があります。

プリセットとして保存されている VHF チャンネルのアクティビティを監視し、アクティブなチャンネルに自動的に切り替えることができます。

VHF メディア画面から、スキャンを選択します。

VHF スケルチの調整

注：この機能を使用するには、お使いのメディアプレイヤーが VHF ラジオに対応している必要があります。

1 VHF ソースページから、メニュー > スケルチの順に選択します。

2 スライダバーを使用して、VHF スケルチを調整します。

ラジオ

AM または FM ラジオを聞くには、適切な航海用 AM/FM アンテナをステレオに正しく接続し、放送局の受信範囲内にいる必要があります。AM/FM アンテナの接続方法については、ステレオ設置ガイドを参照してください。

SiriusXM®ラジオを聞くには、適切な機器と SiriusXM 衛星ラジオ、33 ページサブスクリプションが必要です。SiriusXM Connect Vehicle Tuner の接続方法については、ステレオ設置ガイドを参照してください。

DAB 放送局を聞くには、適切な機器 (DAB の再生, 33 ページ) が必要です。DAB アダプタとアンテナの接続手順については、アダプタとアンテナに付属しているインストールガイドを参照してください。

チューナーの地域を設定する

1 メディア画面から、メニュー > インストール > チューナーの地域の順に選択します。

2 オプションを選択します。

ラジオ局の変更

1 メディア画面から、FM などの適切なソースを選択します。

2 ⏮️ または ⏭️ を選択し、放送局にチューニングを合わせます。

チューニングモードを変更する

FM ラジオや AM ラジオなど一部のメディアタイプについて、局の選択方法を変更できます。

注：一部のチューニングモードは、メディアソースによっては使用できません。

1 メディア画面から、メニュー > チューニングモードの順に選択します。

- 2 オプションを選択します。
- 3 必要に応じて、**選択**を選択します。

プリセット

お気に入りの AM 放送局および FM 放送局をプリセットとして保存して、簡単にアクセスできるようにすることができます。オプションの SiriusXM チューナーとアンテナが接続されている場合は、お気に入りの SiriusXM チャンネルを保存できます。

放送局をプリセットとして保存する

- 1 該当するメディア画面から、放送局にチューニングを合わせ、**プリセット**として保存します。
- 2 **プリセット > 現在のチャンネルを追加**の順に選択します。

プリセットの選択

- 1 該当するメディア画面から、**プリセット**を選択します。
- 2 リストからプリセットを選択します。
- 3 **チャンネルにチューニング**を選択します。

プリセットの削除

- 1 該当するメディア画面から、**プリセット**を選択します。
- 2 リストからプリセットを選択します。
- 3 **現在のチャンネルを削除**を選択します。

DAB の再生

互換性のあるステレオに FUSION® MS-DAB100A など、互換性のあるデジタル音声放送 (DAB) モジュールとアンテナを接続すると、DAB 放送局にチューニングを合わせて再生することができます。

DAB ソースを使用するには、DAB が利用可能な地域内で、チューナー地域を選択する必要があります (**DAB チューナーの地域を設定する**, 33 ページ)。

DAB チューナーの地域を設定する

DAB 放送局を正しく受信するには、所在している地域を選択する必要があります。

- 1 メディア画面から、**メニュー > インストール > チューナーの地域**の順に選択します。
- 2 所在している地域を選択します。

DAB 放送局のスキャン

DAB 放送局をスキャンするには、互換性のある DAB モジュールとアンテナ (別売) をステレオに接続する必要があります。DAB 信号は一部の国でのみ放送されているため、チューナーの地域を DAB 信号が放送されている場所に設定する必要があります。

- 1 **DAB ソース**を選択します。
- 2 **スキャン**を選択して、利用できる DAB 放送局をスキャンします。

スキャンが完了すると、検出された最初のアンサンプルの 1 つ目の放送局の再生が開始されます。

注：最初のスキャンの完了後に、再度スキャンを選択して DAB 放送局をスキャンできます。再スキャンが完了すると、再スキャンの開始時に聴いていたアンサンプルの最初の放送局の再生が開始されます。

DAB 放送局の変更

- 1 **DAB ソース**を選択します。
- 2 必要に応じて、**スキャン**を選択して、現地の DAB 放送局をスキャンします。
- 3 **◀ または ▶**を選択して放送局を変更します。
現在のアンサンプルの最後に到達したら、次のアンサンプルで利用できる 1 つ目の放送局に自動的に変更されます。

DAB 放送局をリストから選択する

- 1 DAB メディア画面から、**参照 > 放送局**の順に選択します。
- 2 リストから放送局を選択します。

DAB 放送局をカテゴリから選択する

- 1 DAB メディア画面から、**参照 > カテゴリ**の順に選択します。
- 2 リストからカテゴリを選択します。
- 3 リストから放送局を選択します。

DAB プリセット

お気に入りの DAB 放送局をプリセットとして保存して、簡単にアクセスできるようにすることができます。

DAB 放送局のプリセットは 15 件まで保存できます。

DAB 放送局をプリセットとして保存する

- 1 該当する DAB メディア画面から、放送局にチューニングを合わせ、**プリセット**として保存します。
- 2 **参照 > プリセット > 現在値の保存**の順に選択します。

リストからの DAB プリセットの選択

- 1 該当する DAB メディア画面から、**参照 > プリセット > プリセットの表示**の順に選択します。
- 2 リストからプリセットを選択します。

DAB プリセットの削除

- 1 DAB メディア画面から、**参照 > プリセット**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - **プリセットを個別に削除**するには、**プリセットを削除**を選択して、そのプリセットを選択します。
 - **すべてのプリセットを削除**するには、**すべてのプリセットを削除**を選択します。

SiriusXM 衛星ラジオ

FUSION-Link™ 対応ステレオと SiriusXM 接続チューナーが取り付けられ、海図プロッタに接続されている場合、サブスクリプションに応じて、SiriusXM 衛星ラジオにアクセスできます。

SiriusXM ラジオ ID の確認

SiriusXM サブスクリプションを有効化する前に、SiriusXM 接続チューナーのラジオ ID を用意する必要があります。

SiriusXM ラジオ ID は、SiriusXM 接続チューナーの背面かそのパッケージの背面で、または海図プロッタをチャンネル 0 にチューニングすることで確認できます。

- 1 **メディア > ソース > SiriusXM**の順に選択します。
- 2 チャンネル 0 にチューニングします。
SiriusXM ラジオ ID には、I、O、S、F の文字は含まれません。

SiriusXM サブスクリプションの有効化

SiriusXM サブスクリプションを有効化する前に、ラジオ ID を用意する必要があります (**SiriusXM ラジオ ID の確認**, 33 ページ)。

- 1 選択した SiriusXM ソースで、チャンネル 1 にチューニングします。
プレビューチャンネルを聴取できる必要があります。聴取できない場合は、SiriusXM 接続チューナーやアンテナの設置および接続を確認し、もう一度試してください。
- 2 チャンネル 0 にチューニングして、ラジオ ID を確認します。
- 3 米国で購読するには、SiriusXM リスナーサポートに電話 ((866) 635-2349) で問い合わせるか、www.siriusxm.com/activatenow にアクセスします。カナダで購読するには、SiriusXM に電話 ((877) 438-9677) で問い合わせるか、www.siriusxm.ca/activatexm にアクセスします。
- 4 ラジオ ID を入力します。
有効化処理には通常 10 ~ 15 分かかりますが、最大で 1 時間かかることもあります。SiriusXM 接続チューナーで有効化メッセージを受信するには、チューナーの電源をオンにし、SiriusXM 信号を受信する必要があります。
- 5 1 時間以内にサービスが有効化されない場合は、<http://care.siriusxm.com/refresh> にアクセスするか、SiriusXM

に電話 (1-855-MYREFRESH (697-3373)) で問い合わせてください。

チャンネルガイドのカスタマイズ

SiriusXM ラジオチャンネルは、カテゴリに分類されています。チャンネルガイドに表示されるチャンネルのカテゴリを選択できます。

次の中からオプションを選択します。

- メディアデバイスが FUSION-Link 対応ステレオの場合は、**メディア > 参照 > チャンネル**の順に選択します。
- メディアデバイスが GXM™アンテナの場合は、**メディア > カテゴリ**の順に選択します。

プリセットリストへの SiriusXM チャンネルの保存

お気に入りのチャンネルをプリセットリストに保存できます。

- メディアを選択します。
- プリセットとして保存するチャンネルを選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - メディアデバイスが FUSION-Link 対応ステレオの場合は、**参照 > プリセット**の順に選択します。
 - メディアデバイスが GXM アンテナの場合は、**メニュー > プリセット > 現在のチャンネルを追加**の順に選択します。

SiriusXM ペアレンタルコントロールのロック解除

- メディア画面から、**参照 > ペアレンタル > ロック解除**の順に選択します。
- パスコードを入力します。
初期設定のパスコードは 0000 です。

SiriusXM ラジオチャンネルに対するペアレンタルコントロールの設定

ペアレンタルコントロールを設定する前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

ペアレンタルコントロール機能を使用すると、成人向けコンテンツを含むチャンネルなど、特定の SiriusXM チャンネルへのアクセスを制限できます。ペアレンタルコントロール機能が有効になっている場合、ロックされたチャンネルにチューニングする際にパスコードの入力を求められます。

参照 > ペアレンタル > ロック / ロック解除の順に選択します。

チャンネルのリストが表示されます。チェックマークはロックされたチャンネルを示します。

注：ペアレンタルコントロールを設定すると、チャンネルの表示が次のように変化します。

- 🔒 はロックされたチャンネルを示します。
- 🔓 はロックされていないチャンネルを示します。

SiriusXM ラジオのペアレンタルパスコードの変更

パスコードを変更する前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

- メディア画面から、**参照 > ペアレンタル > PIN の変更**の順に選択します。
- パスコードを入力し、**終了**を選択します。
- 新しいパスコードを入力します。
- 新しいパスコードを確認します。

ペアレンタルコントロールの初期設定値の復元

この手順により、入力したすべての設定情報が削除されます。ペアレンタルコントロール設定を初期設定値に戻すと、パスコード値は 0000 にリセットされます。

- メディアメニューから、**インストール > ファクトリーデフォルト**の順に選択します。
- Yes**を選択します。

SiriusXM ラジオのロックされたすべてのチャンネルのクリア

ロックされたすべてのチャンネルをクリアする前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

- メディア画面から、**参照 > ペアレンタル > ロック済み**をすべて消去の順に選択します。
- パスコードを入力します。

デバイス名の設定

- メディア画面から、**メニュー > インストール > デバイス名**を設定の順に選択します。
- デバイス名を入力します。
- 選択**または**終了**を選択します。

メディアプレイヤーソフトウェアの更新

接続した互換性のあるステレオとアクセサリーのソフトウェアを更新できます。

- www.fusionentertainment.com/marine にアクセスし、ソフトウェア更新を USB フラッシュドライブにダウンロードします。
ソフトウェア更新と指示はデバイス製品ページにあります。
- USB フラッシュドライブをステレオの USB ポートに挿入します。
- 海図プロッタメディア画面で、**メニュー > インストール > アップデートソフトウェア**を選択します。
- 更新するアイテムを選択します。

SiriusXM 天気

⚠ 警告

この製品で提供される気象情報は、表示が中断されることがあります。また、間違った情報、精度の低い情報、古い情報が含まれている可能性もあります。したがって、この情報だけに依存しないようにしてください。航行中は、常に一般的な常識に従うようにして、安全に関する判断を行う前に、別の媒体でも天気情報を確認するようにしてください。お客様は、航行中における天気情報の使用およびこの情報に基づいてなされたすべての判断について一切の責任を負うことに同意するものとします。SiriusXM 天気情報を使用した場合の結果について、Garmin は一切の責任を負わないものとします。

注：SiriusXM データを利用できない地域もあります。

Garmin SiriusXM 衛星気象レシーバーおよびアンテナは、衛星からの天候データを受信し、互換性のある海図プロッタのナビゲーションチャートなど、さまざまな Garmin デバイス上に表示します。各機能の天候データは、国立測候所や水文気象予測センターなどの信頼できる気象データセンターから取得されます。詳細については、www.siriusxm.com/sxmmarine を参照してください。

SiriusXM 機器およびサブスクリプションの要件

衛星気象情報を利用するには、互換性のある衛星気象レシーバーが必要です。SiriusXM 衛星ラジオを利用するには、互換性のある衛星ラジオレシーバーが必要です。詳細については、www.garmin.com を参照してください。また、衛星気象情報およびラジオを受信するためには、有効なサブスクリプションも必要です。詳細については、お使いの衛星気象情報およびラジオ機器のマニュアルを参照してください。

天候データの送信

天候データは、天気機能ごとに異なる間隔で送信されます。例えば、レーダーは 5 分間隔で送信されます。Garmin レシーバーをオンにしたときや、別の天気機能を選択したときは、新しいデータがレシーバーで受信されるまで表示できません。天候データまたは別の機能がチャートに表示されるまでに遅延が発生する場合があります。

注：天気機能は、その情報を提供するソースが変わると表示が変わることがあります。

天気図の変更

- 1 天気図を含む組み合わせ画面または SmartMode レイアウトから、メニュー > 気象メニュー > 天気図の変更の順に選択します。
- 2 天気図を選択します。

降水量情報の表示

小雨や雪から、強い雷雨まで、広範な降水量が、さまざまな色や色調で示されます。降水量は、単独で、または他の天気情報と共に表示されます。

地図 > 降水量の順に選択します。

画面の左上隅にあるタイムスタンプは、天候データプロバイダが最後に情報を更新してからの経過時間を示します。

降水量表示

降水量を示す天気図から、メニューを選択します。

レーダーループ: 最新の更新のイメージとして、または最新の更新のアニメーション化されたループとして、降水量情報を表示します。タイムスタンプは、サービスプロバイダが画面に現在表示されている気象観測レーダーフレームを生成してからの経過時間を示します。

雲量: 雲量データを表示します。

ウェイポイント: ウェイポイントを表示します。

凡例: 天気凡例を表示します。

ストームセルと雷情報

ストームセルは、降水量を示す天気図で ☁️ によって表されます。これは、暴風の現在位置とその暴風の直後の予想進路を示します。

ストームセルアイコンと共に赤い円錐が表示され、各円錐の最も幅が広い部分によってストームセルの予想進路の方向が示されます。各円錐の赤い線は、その暴風の今後の位置として最も可能性の高い場所を示します。各線は 15 分を表します。

落雷は、⚡ によって表されます。雷は、過去 7 分以内に落雷が検出された場合に降水量を示す天気図上に表示されます。地上の雷検出ネットワークでは、雲から地面への雷のみが検出されます。

注：この機能を利用できないデバイスやサブスクリプションもあります。

ハリケーン情報

降水量を示す天気図では、ハリケーン 🌀、熱帯性暴風雨、または熱帯低気圧の現在位置を表示できます。ハリケーンアイコンから伸びる赤い線は、ハリケーンの予想進路を示します。赤い線上にある暗色の点は、天候データプロバイダから受信した、ハリケーンが通過する予想位置を示します。

気象警報や気象情報

海洋気象警報、気象注意報、気象報告、気象情報、またはその他の気象声明が発令されると、その情報に該当する領域が影付きで示されます。チャート上にある水色の線は、海洋天気予報、沿岸天気予報、および沖合いの天気予報の境界を示します。気象情報は、気象注意報または気象報告で構成されることがあります。

気象警報や気象情報に関する情報を表示するには、影付きの領域を選択します。

色	海洋気象の分類
シアン	鉄砲水
青	洪水
赤	海洋
勧告	暴風雨
赤	竜巻

天気予報情報

天気予報図には、都市の天気予報、海洋天気予報、警報、ハリケーン警報、METARS、地域の警報、気象の前線と気圧の中心、表面気圧、および気象プイが表示されます。

別の時間帯の天気予報情報の表示

- 1 地図 > 天気予報の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 今後 48 時間の天気予報を 12 時間単位で表示するには、次の予報を複数回選択します。
 - 過去 48 時間の天気予報を 12 時間単位で表示するには、前回の予報を複数回選択します。

気象の前線と気圧の中心

気象の前線は、気団の前縁を示す線として表示されます。

前線記号	説明
	寒冷前線
	温暖前線
	停滞前線
	閉塞前線
	谷

気圧の中心記号は、多くの場合、気象の前線付近に表示されません。

気圧の中心記号	説明
L	相対的により低い気圧の領域である低気圧の中心を示します。低気圧の中心から離れると、気圧が上昇します。北半球では、低気圧の中心に反時計回りに風が吹き込みます。
H	相対的により高い気圧の領域である高気圧の中心を示します。高気圧の中心から離れると、気圧が低下します。北半球では、高気圧の中心から時計回りに風が吹き出します。

海洋天気予報または沿岸天気予報の表示

- 1 地図 > 天気予報の順に選択します。
- 2 沿岸の位置にチャートを回転します。

天気予報情報が利用可能である場合、海洋天気予報または沿岸天気予報オプションが表示されます。
- 3 海洋予報または外洋天気予想を選択します。

都市の天気予報

都市の天気予報は天気記号で表示されます。天気予報は 12 時間単位で表示されます。

記号	天気	記号	天気
	所により曇り		晴れ (晴れ、高温、快晴)
	曇り		雨 (霧雨、霰、にわか雨)
	強風		霧
	雷雨		雪 (突風降雪、にわか雪、暴風雪、吹雪、霰、凍雨、着氷性の霧雨)
	煙霧 (ほこり、霞)		

海況の表示

海況機能では、風、波高、波の周期、波の方向など、海面の状況に関する情報が表示されます。

地図 > 海況の順に選択します。

海上風

海上風ベクトルは、風が吹いてくる方向を示す風記号を使用して海況図に表示されます。風記号は円と尾部から成ります。風記号の尾部に付いている線や旗は風速を示します。短い線は 5ノ

ットを表し、長い線は 10 ノットを表し、三角形は 50 ノットを表します。

風記号	風速	風記号	風速
○	平穏	○ ㄥ	20 ノット
○ ㄣ	5 ノット	○ ㄣ ▽	50 ノット
○ ㄣ ㄣ	10 ノット	○ ㄣ ▽ ▽	65 ノット
○ ㄣ ㄣ ㄣ	15 ノット		

波高、波の周期、および波の方向

特定領域の波高は、色の変化として表示されます。凡例に示されているように、色によって波高が異なります。

波の周期は、連続する波の間の時間（秒単位）を示します。波の周期の線は、波の周期が同じである領域を示します。

波の方向は、赤い矢印を使用してチャートに表示されます。各矢印ポイントの向きは、波の進行方向を示します。

別の時間帯の海況予報情報の表示

- 1 地図 > 海況の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 今後 36 時間の海況予報を 12 時間単位で表示するには、次の予報を複数回選択します。
 - 過去 36 時間の海況予報を 12 時間単位で表示するには、前回の予報を複数回選択します。

釣り情報の表示

釣りチャートには、現在の水温、現在の表面気圧状況、釣り予報が表示されます。

地図 > 釣りの順に選択します。

表面気圧および水温データ

表面気圧情報は、等圧線と気圧の中心で表示されます。等圧線は、気圧が等しい地点をつないだものです。気圧測定値は、天気や風の状況を判断するのに役立ちます。高圧領域は、一般に好天と関連性があります。低圧領域は、一般に雲や降水と関連性があります。等圧線が密集している場合、強い気圧傾度を示します。強い気圧傾度は、風の強い領域と関連性があります。

気圧の単位は、ミリバール (mb)、水銀柱インチ (inHg)、またはヘクトパスカル (hPa) です。

ディスプレイの隅にある凡例に示されているように、色の陰影は水面温度を表します。

釣り場所の天気予報

特定の種類の魚に最適な気象条件を含む領域を表示できます。

注：この機能を利用できないデバイスやサブスクリプションもあります。

- 1 釣りチャートから、メニュー > 魚の種類 の順に選択します。
- 2 魚の種類を選択します。
- 3 ON を選択します。
- 4 手順 2 および 3 を繰り返して、他の種類の魚に最適な気象条件を含む領域を表示します。

影付きの領域によって最適な釣りの領域が示されます。複数の種類の魚を選択した場合は、影付きの領域を選択すると、その影付きの領域に含まれている魚種を表示できます。

海面温度の色の範囲を変更する

色の範囲を動的に変更して、海面温度をより高い解像度で表示することができます。

- 1 釣りチャートで、メニュー > 海温 の順に選択します。
 - 2 次の中からオプションを選択します。
 - 海図プロットで温度範囲を自動的に調整できるようにするには、自動形成を選択します。
- 海図プロットは現在の画面の下限と上限を検出し、温度カラスケールを更新します。

- 温度範囲の下限と上限を入力するには、下限または上限を選択し、下限と上限を入力します。

視界情報

視界は、画面の左側にある凡例で示されるように、平面で見通すことができる予想最大水平距離です。視界の陰影の変化は、平面上の視界における予想の変化を示します。

注：この機能を利用できないデバイスやサブスクリプションもあります。

地図 > 可視性の順に選択します。

別の時間帯の予想視界情報の表示

- 1 地図 > 可視性の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 今後 36 時間の視界予報を 12 時間単位で表示するには、次の予報を複数回選択します。
 - 過去 36 時間の視界予報を 12 時間単位で表示するには、前回の予報を複数回選択します。

ブイレポートの表示

レポートの測定値は、ブイおよび沿岸観測所から取得されます。これらの測定値を使用して、気温、露点、水温、潮汐、波の高さと周期、風の向きと速度、視界、および気圧が決定されます。

- 1 天気図から、📍 を選択します。
- 2 ブイを選択します。

ブイ付近の地域天気情報の表示

ブイの近くの領域を選択して、天気予報情報を表示できます。

- 1 天気図で、図上の位置を選択します。
- 2 局地気象を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 地域の天気サービスによる現在の天気状況を表示するには、現在状態を選択します。
 - 地域の天気予報を表示するには、天気予報を選択します。
 - 海上の風や気圧の情報を表示するには、海面を選択します。
 - 風や波の情報を表示するには、海洋速報を選択します。

天気図でのウェイポイントの作成

- 1 天気図で、特定の位置を選択します。
- 2 ウェイポイントを作成します。を選択します。

天気オーバーレイ

天気オーバーレイは、ナビゲーションチャート、釣りチャート、および Perspective 3D チャートビューで、天気情報と天気関連情報を重ねて表示します。ナビゲーションチャートおよび釣りチャートでは、気象観測レーダー、雲頂の高さ、雷、気象ブイ、地域の警報、ハリケーン警報を表示できます。Perspective 3D チャートビューでは、気象観測レーダーを表示できます。

特定のチャート上で使用するために構成した天気オーバーレイ設定は、別のチャートには適用されません。各チャートの天気オーバーレイ設定は個別に構成する必要があります。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、沖合の釣りチャートを使用できます。

チャートでの天気オーバーレイの有効化

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、メニュー > 地図設定 > 天候 > 天候 > ON の順に選択します。

ナビゲーションチャートの天気オーバーレイ設定

ナビゲーションチャートから、メニュー > 地図設定 > 天候の順に選択します。

天候: 天気オーバーレイのオン / オフを切り替えます。

降水量: 降水量データを表示します。

雲量: 雲量データを表示します。

可視性: 視界データを表示します。

ブイ: 気象ブイを表示します。

凡例: 天気 of 凡例を表示します。

釣りチャートの天気オーバーレイ設定

釣りチャートから、メニュー > 地図設定 > 天候の順に選択します。

降水量: 降雨レーダーを表示します。

海温: 海面温度データを表示します。

ブイ: 気象ブイを表示します。

凡例: 天気 of 凡例を表示します。

天気サブスクリプション情報の表示

購読している天気サービスに関する情報および各サービスのデータが更新されてから経過した時間 (分) を表示できます。

天気図から、メニュー > 天気サブスクリプションの順に選択します。

ビデオの表示

ビデオを表示する前に、互換性のあるソースに接続する必要があります。

互換性のあるデバイスには、海図プロッタのポートまたは Garmin Marine Network に接続されたデバイス、およびサポートされるネットワーク (IP ベース) ビデオカメラ、エンコーダ、サーマルカメラが含まれます。

AV、コントロール > ビデオの順に選択します。

ビデオソースの選択

1 ビデオ画面から、メニュー > ソースの順に選択します。

2 ビデオフィールドのソースを選択します。

ビデオソースの切り替え

ビデオソースが複数ある場合は、特定の時間間隔でそれらを順番に切り替えることができます。

1 ビデオ画面から、メニュー > ソース > 切り替えの順に選択します。

2 時間を選択し、各ビデオが表示される時間量を選択します。

3 ソースを選択し、切り替えシーケンスに追加するビデオソースを選択します。

ネットワーク接続されたビデオデバイス

注記

FLIR®カメラなどの Power over Ethernet (PoE) デバイスを Garmin Marine Network に接続する場合は、Garmin PoE 分離カプラー (P/N 010-10580-10) を使用する必要があります。PoE デバイスを Garmin Marine Network 海図プロッタに直接接続すると、Garmin 海図プロッタが損傷し、PoE デバイスが損傷する可能性があります。

海図プロッタを使用して IP カメラ、エンコーダ、およびサーマルカメラなどのビデオデバイスを表示および制御するには、互換性のあるビデオデバイスを海図プロッタに接続する必要があり、Marine Network ケーブルの Power over Ethernet (PoE) 分離カプラーを使用する必要があります。互換性のあるデバイスのリストを確認する場合や、PoE 分離カプラーを購入する場合は、www.garmin.com にアクセスしてください。

複数のサポートされるビデオカメラおよび最大 2 台のビデオエンコーダを Garmin Marine Network に接続できます。同時に最大 4 つのビデオソースを選択して表示できます。複数のコンボジットビデオ入力が内蔵された海図プロッタで表示できる内蔵のビデオ入力は 1 つだけです。カメラが接続されている場合は、ネットワークで自動的に検出され、ソースリストに表示されます。

ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの使用

ネットワーク接続された各ビデオソースについて、ビデオプリセットの保存、名前付け、および有効化を行うことができます。

ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの保存

1 ビデオ画面で、画面にタッチします。

ビデオコントロールが画面に表示されます。

2 ビデオプリセットボタンを押したままにします。

緑色のランプにより、設定が保存されていることが示されます。

ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットに対する名前の指定

1 ビデオ画面から、メニュー > ビデオ設定 > プリセットの順に選択します。

2 プリセットを選択します。

3 名前の変更を選択します。

4 プリセット名を入力します。

ネットワーク接続されたビデオカメラのビデオプリセットの有効化

ネットワーク接続されたカメラをプリセット値にすばやく戻すことができます。

1 ビデオ画面で、画面にタッチします。

ビデオコントロールが画面に表示されます。

2 ビデオプリセットを選択します。

そのプリセットに対して保存されているビデオ設定にカメラが戻ります。

ヒント: また、ビデオメニューを使用して、プリセットを保存および有効化することもできます。

カメラ設定

一部のカメラには、カメラビューを制御するための追加オプションがあります。

注: すべてのオプションをすべてのカメラモデルおよび海図プロッタモデルで利用できるとは限りません。利用可能な機能のリストについては、カメラのマニュアルを参照してください。この機能を使用するには、カメラソフトウェアの更新が必要となる場合があります。

赤外線ビデオ画面から、メニューを選択します。

IR / 可視: 赤外線または可視カメライメージを表示します。

スキャン: 周辺を調査します。

凍結: カメライメージを一時停止します。

色の変更: 赤外線イメージのカラースキームを選択します。

シーンの変更: 昼、夜、MOB、ドッキングなど、赤外線イメージモードを選択します。

ビデオ設定: その他のビデオオプションを開きます。

ビデオの設定

一部のカメラには、追加の設定オプションがあります。

注: すべてのオプションをすべてのカメラモデルおよび海図プロッタモデルで利用できるとは限りません。この機能を使用するには、カメラソフトウェアの更新が必要となる場合があります。

ビデオ画面から、メニュー > ビデオ設定の順に選択します。

入力の設定: カメラをビデオソースに関連付けます。

ミラー: バックミラーのようにイメージを反転します。

スタンバイ: 使用していないときに、カメラをスタンバイモードにして、電源を節約し、レンズを保護します。

高位置: カメラのホーム位置を設定します。

スキャン速度: スキャン時にカメラが動く速度を設定します。

スキャン幅: スキャン時にカメラで撮影するイメージの幅を設定します。

名前: このカメラの新しい名前を入力できます。
FLIR™メニュー: カメラの設定にアクセスできます。

ビデオソースへのカメラの関連付け

カメラをビデオソースに関連付ける必要がある場合があります。

- 1 ビデオ画面から、メニュー > ソースの順に選択します。
- 2 カメラを選択します。
- 3 **ビデオ設定 > 入力の設定**の順に選択します。
- 4 ビデオ入力を選択します。

ビデオカメラの動作の制御

注記

太陽や極端に明るい物体にカメラを向けないでください。レンズが損傷する可能性があります。

カメラを回転したり、傾けたりするときは、必ず海図プロッタコントロールまたはボタンを使用してください。カメラユニットを手動で動かさないでください。カメラを手動で動かすと、カメラが損傷する可能性があります。

注: この機能は、互換性のあるカメラが接続されている場合にのみ利用可能です。この機能を使用するには、カメラソフトウェアの更新が必要となる場合があります。

回転、傾斜、およびズームをサポートする接続ビデオカメラの動きを制御できます。

画面上のコントロールを使用したビデオカメラの制御

画面上のコントロールを使用して、回転・傾斜・ズーム (PTZ) カメラを制御できます。利用可能な機能のリストについては、カメラのマニュアルを参照してください。

- 1 ビデオ画面で、画面にタッチします。
ビデオコントロールが画面に表示されます。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - ズームインおよびズームアウトするには、ズームボタンを使用します。
 - カメラを回転したり、傾けたりするには、コンパスローズを使用します。**ヒント:** コンパスローズを押したままにすると、特定の方向にカメラを動かすことができます。

ジェスチャーを使用したビデオカメラの制御

ネットワーク接続されたビデオカメラでジェスチャー応答がサポートされている場合は、海図プロッタ画面上で直接ジェスチャーを使用して、回転・傾斜・ズームカメラを制御できます。利用可能な機能のリストについては、カメラのユーザーマニュアルを確認してください。

ヒント: ジェスチャーを使用すると、ビデオコントロールを表示せずにビデオを制御できます。

- 1 ビデオ画面で、画面にタッチします。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - カメラでズームインおよびズームアウトするには、ピンチおよびズームジェスチャーを使用します。
 - カメラを回転したり、傾けたりするには、目的の方向に画面をスワイプします。

ビデオ機能の組み合わせの作成

カスタムの組み合わせ画面に最大 4 つのビデオ機能を含めることができます。

組み込みのビデオ接続が複数ある場合は、各組み合わせ内の機能ごとに異なる組み込みのソースを使用できます。

注: ビデオソースには、接続されているサポート対象のビデオデバイスがすべて表示されます。全表示を選択すると、ビデオ入力ソースに接続されていないすべての使用可能なビデオ入力またはビデオエンコーダチャンネルのリストを表示できます。

- 1 **組み合わせ > メニュー > 組み合わせを追加する**の順に選択します。
- 2 ウィンドウをタップしてビデオ機能を追加します。

- 3 **ビデオ**を選択して、ビデオソースを選択します。
- 4 組み合わせ画面内のすべてのビデオ機能について、この手順を繰り返します。
- 5 必要に応じて、組み合わせ画面をカスタマイズします([カスタムの組み合わせ画面を追加する, 4 ページ](#))。

ビデオ表示の設定

注: すべてのオプションをすべてのカメラモデルおよび海図プロッタモデルで利用できるとは限りません。

- 1 ビデオ画面から、メニュー > **ビデオ設定**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 伸張したアスペクト比を使用してビデオを表示するには、**縦横比 > ストレッチ**の順に選択します。ビデオは、接続されたビデオデバイスが対応する寸法を超えて伸張することはできず、画面いっぱいには表示できない場合もあります。
 - 標準のアスペクト比を使用してビデオを表示するには、**縦横比 > 標準**の順に選択します。
 - 輝度を調節するには、**輝度**を選択し、**上**、**ダウン**、または**自動**を選択します。
 - 彩度を調節するには、**飽和**を選択し、**上**、**ダウン**、または**自動**を選択します。
 - コントラストを調節するには、**コントラスト**を選択し、**上**、**ダウン**、または**自動**を選択します。
 - 海図プロッタでソース形式を自動的に選択できるようにするには、**標準 > 自動**の順に選択します。

PC ディスプレイの設定

PC ディスプレイモードを設定する前に、ビデオソースをアナログまたはデジタル PC に設定する必要があります。

- 1 PC ディスプレイモードで、画面上の任意の場所を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 画面の輝度を調節するには、**輝度**の矢印を選択します。
 - 画面のコントラストを調節するには、**コントラスト**の矢印を選択します。

PC ディスプレイモードの終了

- 1 PC ディスプレイモードで、画面上の任意の場所を選択します。
- 2 左上隅にあるディスプレイモードアイコンを選択します。
ビデオソースがビデオ 1 に変更されます。

海図プロッタによる VIRB®アクションカメラの制御

海図プロッタで VIRB アクションカメラを制御する前に、ワイヤレス接続を使用してデバイスを接続する必要があります([海図プロッタへのワイヤレスデバイスの接続, 43 ページ](#))。

最大で 5 台の VIRB アクションカメラを海図プロッタに接続できます。

VIRB アクションカメラと海図プロッタを接続すると、新しいオプションが A/V、コントロールに追加されます。海図プロッタを使用して、VIRB アクションカメラでの録画を開始および停止できます。

注: 海図プロッタに表示される VIRB 画像の解像度は、VIRB アクションカメラの記録データより低くなります。高解像度のビデオを表示するには、コンピュータまたはテレビでビデオを表示します。

- 1 **A/V、コントロール > VIRB®**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 写真を撮影するには、を選択します。
 - 録画を開始するには、を選択します。
録画中は、残りの録画メモリが表示されます。

- 録画を停止するには、●を再度選択します。
- 複数の VIRB アクションカメラが接続されている場合は、矢印を使用して、別のアクションカメラを制御対象として選択できます。
- 保存したビデオまたは画像を表示するには、 を選択します。

VIRB アクションカメラの設定

AV、コントロール > VIRB@ > メニューの順に選択します。

名前: VIRB アクションカメラの新しい名前を入力できます。

記録: 録画を開始および停止します。

写真を撮る: 写真を撮影します。

スリープ: VIRB アクションカメラを低電力モードにして、バッテリー消費を節約します。

VIRB アクションカメラのビデオ設定

AV、コントロール > VIRB@ > メニュー > ビデオ設定の順に選択します。

縦横比: ビデオのアスペクト比を設定します。

Video Mode: ビデオモードを設定します。例えば、Slow-Mo オプションを選択して、スローモーションビデオを撮影することもできます。

Video Size: ビデオのサイズまたはピクセル寸法を設定します。

Video FPS: 1 秒あたりのフレーム数を設定します。

Photo Size: 写真のサイズまたはピクセル寸法を設定します。

Field of View: ズームレベルを設定します。

他の画面への VIRB アクションカメラコントロールの追加

海図プロッタで VIRB アクションカメラを制御する前に、ワイヤレス接続を使用してデバイスを接続する必要があります(海図プロッタへのワイヤレスデバイスの接続, 43 ページ)。

VIRB アクションカメラコントロールバーを他の画面に追加できます。これにより、海図プロッタの他の機能から録画を開始および停止できるようになります。

- VIRB アクションカメラコントロールバーを追加する画面を開きます。
- メニュー > オーバーレイを編集する > 下部バー > VIRB バーの順に選択します。

VIRB アクションカメラコントロールがある画面が表示されているときに、 を選択すると、VIRB アクションカメラの全画面表示を開くことができます。

VIRB アクションカメラビデオ再生の制御

海図プロッタを使用して、VIRB アクションカメラのビデオと画像を表示できます。

注: 海図プロッタで VIRB を再生すると、海図プロッタのライブ表示と同品質で表示されます。高解像度のビデオを表示するには、コンピュータまたはテレビでビデオを表示します。

- VIRB@画面で を選択します。
- サムネイルイメージがロードされるまで数秒待ちます。
- ビデオまたは画像を選択します。
- 再生時には、オンスクリーンボタンまたはメニューオプションを使用して次のように制御します。
 - ビデオを停止するには、■を選択します。
 - ビデオを一時停止するには、||を選択します。
 - ビデオを始めから再生するには、⏪を選択します。
 - ビデオを再生するには、▶を選択します。
 - ビデオ再生位置を前後にスキップするには、スライダーをドラッグします。

VIRB ビデオの削除

VIRB アクションカメラからビデオまたは画像を削除することができます。

- 削除対象の VIRB ビデオまたは画像を開きます。

- メニュー > ファイルの削除の順に選択します。

VIRB ビデオスライドショーの開始

VIRB アクションカメラでは、ビデオと画像のスライドショーを見ることができます。

- VIRB@画面で を選択します。
- サムネイルイメージがロードされるまで数秒待ちます。
- ビデオまたは画像を選択します。
- メニュー > スライドショーの開始の順に選択します。

スライドショーを停止するには、メニュー > スライドショーの停止の順に選択します。

デバイス設定

海図プロッタの電源を自動的にオンにする

電源が投入されたときに自動的にオンになるように海図プロッタを設定できます。それ以外の場合は、⏻を押して海図プロッタをオンにする必要があります。

設定 > システム > 自動電源オンの順に選択します。

注: 自動電源オンが ON の場合に、⏻を使用して海図プロッタをオフにし、2 分以内に電源を停止して再投入するときは、⏻を押さないと海図プロッタが再起動されないことがあります。

システム設定

設定 > システムの順に選択します。

サウンドおよび表示: 表示およびオーディオの設定を調節します。

GPS: GPS 衛星および設定に関する情報を提供します。

システム情報: ネットワーク上のデバイスおよびソフトウェアバージョンに関する情報を提供します。

ステーション情報: ステーションの設定を調節します。

自動電源オン: 電源が投入されたときに何が自動的にオンになるかを制御します。

シミュレータ: シミュレーターをオンまたはオフにして、時刻、日付、速度、およびシミュレートされた場所を設定できます。

サウンドおよびディスプレイ設定

設定 > システム > サウンドおよび表示を選択します。

発信音: アラームおよび選択時に聞こえる音をオン/オフします。

バックライト: バックライトの輝度を設定します。自動オプションを選択すると、バックライトの輝度を周囲光に応じて自動調整できます。

バックライト同期: ステーションの MFD とエンジンネットワーク上のエンジンディスプレイでバックライトの輝度を同期します。

カラーモード: デバイスが昼または夜の色を表示するように設定します。自動オプションを選択すると、時刻に応じて、デバイスを昼または夜の色に自動設定できます。

ビデオ出力縦横比: ビデオの縦横比を設定します。ビデオは接続されたビデオ装置によって規定された寸法を超えて伸張できないため、画面全体に表示できないこともあります。

開始画像: デバイスの電源オン時に表示される画像を設定します。

ステーション設定

設定 > システム > ステーション情報の順に選択します。

ステーションの変更: このステーションの位置に基づいて、ステーション全体を初期設定の新しいセットに設定します。また、他のディスプレイとグループ化してステーションを作成する代わりに、このディスプレイをスタンドアロンの個別のディスプレイとして使用することもできます。

GRID™ペアリング: GRID™リモート入力デバイスをこのステーションとペアリングすることができます。

ディスプレイの順序: GRID リモート入力デバイスを使用する場合に重要となるディスプレイの順序を設定します。

自動操舵有効化: このデバイスから自動操舵を制御できます。

レイアウトのリセット: このステーションのレイアウトについて工場出荷時の初期設定表示に戻します。

ステーションのリセット: ステーションのすべてのディスプレイについて工場出荷時の初期設定レイアウトに戻します。

システムソフトウェア情報の表示

ソフトウェアバージョン、ベースマップバージョン、すべての補足地図情報 (該当する場合)、オプションの Garmin レーダーのソフトウェアバージョン (該当する場合)、およびユニット ID 番号を表示できます。この情報は、システムソフトウェアを更新する場合や、追加の地図データ情報を購入する場合に必要なことがあります。

設定 > システム > システム情報の順に選択します。

イベントログの表示

イベントログには、システムイベントのリストが表示されます。

設定 > システム > システム情報 > イベントログの順に選択します。

環境設定

設定 > 環境設定の順に選択します。

単位: 測定単位を設定します。

言語: 画面に表示されるテキストの言語を設定します。

航法: ナビゲーションの環境設定を行います。

キーボード配列: オンスクリーンキーボードのキーの配置を変更します。

キャプチャ: 画面の画像を保存できます。

ユーザーデータ共有: Garmin Marine Network 上でウェイポイントやルートを共有できるようになります。ウェイポイントやルートを共有するすべての海図プロットで、この設定をオンにする必要があります。

メニューバーの表示: メニューバーを表示します。または必要ない場合には自動的に非表示にします。

単位設定

設定 > 環境設定 > 単位の順に選択します。

システムユニット: デバイスの単位形式を設定します。

北基準分散: 現在の場所の磁気偏角、つまり磁北と真北のなす角度を設定します。

北方位: 方向情報の計算に使用する方向の基準を設定します。真方位を選択すると、地理的な北が北の基準として設定されます。グリッドを選択すると、グリッド北が北の基準 (000°) として設定されます。磁気を選択すると、磁北が北の基準として設定されます。

ポジションフォーマット: 指定された場所の測定値を表示する際的位置フォーマットを設定します。別の位置フォーマットを指定する地図や海図を使用していない限り、この設定は変更しないでください。

地図データム: 地図の構築に使用する座標系を設定します。別の地図の基準面を指定する地図や海図を使用していない限り、この設定は変更しないでください。

時間: 時間表示、タイムゾーン、およびサマータイムを設定します。

ナビゲーション設定

注: 一部の設定およびオプションには、追加の海図やハードウェアが必要です。

設定 > 環境設定 > 航法の順に選択します。

ルートラベル: 地図上でルートの方向転換と共に表示されるラベルのタイプを設定します。

変針の移行: 海図プロットで次の方向転換や区間またはルートに移行する方法を調整します。方向転換の前に時間または距離に基づくようにトランジションを設定できます。方向転換の

多いルートまたは Auto Guidance ラインをナビゲーションするときや、高速でナビゲーションするときに、自動操舵の精度が向上するように、時間または距離の値を増やすことができます。まっすぐなルートや低速の場合は、この値を減らすと、自動操舵の精度を向上させることができます。

速度ソース: 速度測定値のソースを設定します。

自動ガイド: 特定のプレミアム地図を使用する場合は、推奨深度、垂直クリアランス、および海岸線距離の測定値を設定します。

ルートスタート: ルートナビゲーションの始点を選択します。

Auto Guidance 経路の設定

⚠ 注意

推奨深度と垂直クリアランスの設定は、海図プロットが自動ガイド経路を計算する方法に影響します。海域に未知の水深や未知の障害物の高さがある場合、その海域の自動ガイド経路は計算されません。自動ガイド経路の開始または終了にある海域が推奨深度設定よりも浅いか、その海域にある障害物が垂直クリアランス設定よりも低い場合、その海域では、地図データによっては自動ガイド経路が計算されない場合があります。チャートでは、こうしたエリアを通過するコースは、グレイの線またはピンクとグレイの縞模様の線で表示されます。船舶がこうしたエリアの 1 つに進入すると、警告メッセージが表示されます。

注: プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

注: すべての設定がすべての地図に適用されるわけではありません。

海図プロットが自動ガイド経路を計算するときに使用するパラメータを設定できます。

推奨深度: チャートの深度データに基づいて、船舶が安全に航行できる最低限の水深を設定します。

注: (2016 年よりも前に作成された) プレミアムチャートの最低水深は 0.9144 メートルです。0.9144 メートル未満の値を入力しても、チャートでは、自動ガイド経路の計算に 0.9144 メートルの深度のみが使用されます。

垂直クリアランス: チャートデータに基づいて、船舶が安全に下を通過できる橋または障害物の最低限の高さを設定します。

海岸線距離: 自動ガイド経路を海岸線にどの程度近づけるかを設定します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイド経路が移動する場合があります。この設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。Auto Guidance 経路が海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイド経路の配置を評価します (海岸線からの距離を調整する, 15 ページ)。

海岸線からの距離を調整する

海岸線距離の設定は、自動ガイドラインを海岸線にどの程度近づけるかを示します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイドラインが移動する場合があります。海岸線距離の設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。自動ガイドラインが海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイドラインの配置を評価します。

- 1 船舶をドックに入れるか、錨を下ろします。
- 2 設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 標準の順に選択します。
- 3 以前のナビゲーション先の目的地を選択します。
- 4 航法開始 > 自動ガイドの順に選択します。
- 5 Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。
- 6 次の中からオプションを選択します。

- Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、メニュー > ナビゲーションオプション > ストップ航法の順に選択し、手順 10 に進みます。

- Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、**設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 遠い**の順に選択します。
 - Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、**設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 近くに**の順に選択します。
- 7 手順 6 で**近く**にまたは**遠い**を選択した場合は、Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最寄りのに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済みの目的地にナビゲーションする必要がある限り、海図プロットは自動ガイドラインを再配置しません。

- 8 次の中からオプションを選択します。
- Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、**メニュー > ナビゲーションオプション > ストップ航法**の順に選択し、手順 10 に進みます。
 - Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、**設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 一番遠い**の順に選択します。
 - Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、**設定 > 環境設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 最寄りの**の順に選択します。
- 9 手順 8 で**最寄りの**または**一番遠い**を選択した場合は、自動ガイドラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最寄りのに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済みの目的地にナビゲーションする必要がある限り、海図プロットは自動ガイドラインを再配置しません。

- 10 [海岸線距離] の設定機能に慣れるまで、異なる目的地を使用して、手順 3~9 を少なくとももう一度繰り返してください。

通信設定

NMEA 0183 設定

設定 > 通信 > NMEA 0183 設定の順に選択します。

ポートタイプ: 「各 NMEA 0183 ポートの通信形式の設定, 41 ページ」を参照してください。

既定値: NMEA 0183 設定を工場出荷時の初期設定に戻します。

診断: NMEA 0183 の診断情報を表示します。

NMEA 0183 出力センテンスの設定

NMEA 0183 出力センテンスを有効または無効にすることができます。

- 1 設定 > 通信 > NMEA 0183 設定 > 出力センテンスの順に選択します。
- 2 オプションを選択します。
- 3 1 つ以上の NMEA 0183 出力センテンスを選択し、**戻る**を選択します。
- 4 手順 2 および 3 を繰り返して、他の出力センテンスを有効または無効にします。

各 NMEA 0183 ポートの通信形式の設定

海図プロットを外部 NMEA 0183 デバイス、コンピュータ、または他の Garmin デバイスに接続する場合、各内部 NMEA 0183 ポートの通信形式を設定できます。

- 1 設定 > 通信 > NMEA 0183 設定 > ポートタイプの順に選択します。
- 2 入力または出力ポートを選択します。
- 3 次のように、形式を選択します。

- DPT、MTW、および VHW センテンスのために標準の NMEA 0183 データの入力または出力、DSC、およびソナー NMEA 入力をサポートするには、**NMEA 標準**を選択します。
- 一般的な AIS レシーバーのために標準の NMEA 0183 データの入力または出力をサポートするには、**NMEA 高速**を選択します。
- Garmin ソフトウェアと連動するために Garmin の独自データの入力または出力をサポートするには、**ガーミン**を選択します。

- 4 手順 2 および 3 を繰り返して、他の入力または出力ポートを設定します。

NMEA 2000 設定

設定 > 通信 > NMEA2000 の設定の順に選択します。

機器リスト: ネットワークに接続されているデバイスを表示します。

ラベル機器: 利用可能な接続デバイスのラベルを変更します。

ネットワーク上のデバイスとセンサーの命名

Garmin Marine Network および NMEA 2000 ネットワークに接続されているデバイスとセンサーに名前を付けることができます。

- 1 設定 > 通信の順に選択します。
- 2 マリンネットワークまたは NMEA2000 の設定 > 機器リストの順に選択します。
- 3 左側のリストからデバイスを選択します。
- 4 名前の変更を選択します。
- 5 名前を入力し、**終了**を選択します。

Marine Network

Marine Network により、Garmin 周辺デバイスのデータを海図プロットとすばやく簡単に共有できます。海図プロットを Marine Network に接続すると、Marine Network に対応した他のデバイスや海図プロットからデータを受信したり、それらとデータを共有することができます。

設定 > 通信 > マリンネットワークの順に選択します。

アラートの設定

ナビゲーションアラート

設定 > 警報 > 航法の順に選択します。

到着: 方向転換または目的地まで指定した距離または時間になったときにアラートを鳴らすよう設定します。

アンカー移動: 錨泊時に指定した偏流距離を超えたときにアラートを鳴らすよう設定します。

経路離脱: 指定した距離だけコースから外れたときにアラートを鳴らすよう設定します。

走錨アラートの設定

許容距離以上移動した場合にアラートを鳴らすよう設定できます。この機能は、夜間に錨泊する場合に非常に便利です。

- 1 設定 > 警報 > 航法 > アンカー移動の順に選択します。
- 2 警報を選択して、アラートをオンにします。
- 3 半径の設定を選択し、海図上の距離を選択します。
- 4 戻るを選択します。

システムアラート

アラーム時刻: アラームクロックを設定します。

ユニット電圧: バッテリーが指定した低電圧になったときにアラームを鳴らすよう設定します。

GPS 精度: GPS 位置精度がユーザー定義の値の範囲外になったときにアラームを鳴らすよう設定します。

ソナーのアラームの設定

注: 一部の設定には外部アクセサリが必要です。

設定 > 警報 > 魚探の順に選択します。

浅水域: 深さが指定した値より小さい場合にアラームが鳴るように設定します。

深水: 深さが指定した値より大きい場合にアラームが鳴るように設定します。

水温: 変換器から報告された温度が指定した温度より 1.1°C (2°F) 高い、または低い場合にアラームが鳴るように設定します。

等高線: 変換器によって海面および海底からの指定した深度内に、止まっているターゲットが検出された場合にアラームが鳴るように設定します。

フィッシュ: デバイスによって、浮遊ターゲットが検出された場合にアラームが鳴るように設定します。

- : あらゆる大きさの魚が検出された場合にアラームが鳴るように設定します。
- : 中型または大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。
- : 大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。

気象アラートの設定

気象アラートを設定するには、GXM デバイスなどの気象デバイスに互換性のある海図プロッタが接続されており、有効な天気情報の購読がある必要があります。

- 1 設定 > 警報 > 天候の順に選択します。
- 2 特定の気象イベントに対するアラートをオンにします。

マイボートの設定

注: 一部の設定およびオプションには、追加の海図やハードウェアが必要です。

設定 > マイボートの順に選択します。

深度および錨泊: キール (キールオフセットを設定する, 42 ページ) および錨に関する情報を入力できます。

温度オフセット: NMEA 0183 水温センサーまたは温度対応変換器の水温測定値を補正するためのオフセット値を設定できます (水温オフセットの設定, 42 ページ)。

水速計算: 速度感知変換器またはセンサーを校正します (航行速度デバイスの校正, 42 ページ)。

CZone™: デジタルスイッチ回路を設定します。

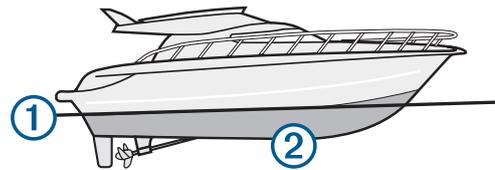
エンジン: エンジンゲージを設定してメンテナンスログを表示できます (エンジンデータ設定, 2 ページ)。

システムプロファイル: システムプロファイルをメモリカードに保存したり、メモリカードからシステムプロファイル設定をインポートしたりすることができます。この機能は、チャーター船や船団に、また設定情報を知人と共有する場合に役立ちます。

キールオフセットを設定する

キールオフセットを入力して、キールの深度の水面読み取りを補正し、変換器の位置からではなく、キールの最下部からの深度を計測できるようにします。正数を入力して、キールのオフセットを設定します。喫水が数フィートの大きな船舶の場合は、負数を入力して補正できます。

- 1 変換器の位置に基づいて、計測を完了します。
 - 変換器が喫水線 ① に取り付けられている場合、変換器の位置からボートのキールまでの距離を計測します。手順 3 と 4 でこの値を正数として入力します。
 - 変換器がキールの最下部 ② に取り付けられている場合、変換器の位置から喫水線までの距離を計測します。手順 3 と 4 でこの値を負数として入力します。



- 2 設定 > マイポート > 深度および錨泊 > キールオフセットの順に選択します。

- 3 変換器の位置に応じて、+ または - を選択します。

- 4 手順 1 で計測した距離を入力します。

水温オフセットの設定

水温オフセットを設定するには、NMEA 0183 水温センサーまたは水温を測定するための温度対応変換器が必要です。

温度オフセットによって、温度センサーの温度測定値を補正します。

- 1 海図プロッタに接続されている温度センサーまたは温度対応変換器を使用して、水温を測定します。

- 2 正確であるとわかっている別の温度センサーまたは温度計を使用して、水温を測定します。

- 3 手順 2 で測定した水温から手順 1 で測定した水温を減算します。

この値が温度オフセットです。海図プロッタに接続されているセンサーによって測定された水温が実際の温度よりも低い場合は、手順 5 でこの値を正の数として入力します。海図プロッタに接続されているセンサーによって測定された水温が実際の温度よりも高い場合は、手順 5 でこの値を負の数として入力します。

- 4 設定 > マイポート > 温度オフセットの順に選択します。

- 5 手順 3 で算出された温度オフセットを入力します。

航行速度デバイスの校正

速度感知変換器が海図プロッタに接続されている場合は、その速度感知デバイスを校正して、海図プロッタで表示される航行速度データの精度を向上させることができます。

- 1 設定 > マイポート > 水速計算の順に選択します。

- 2 画面に表示される指示に従います。

ボートの移動速度が不十分な場合や、速度センサーで速度が記録されていない場合、メッセージが表示されます。

- 3 OK を選択し、ボートの速度を安全に上げます。

- 4 メッセージが再度表示される場合は、ボートを停止し、速度センサーの回転板が動かなくなっていないか確認します。

- 5 回転板が問題なく回転する場合は、ケーブル接続を確認します。

- 6 メッセージが引き続き表示される場合は、Yamaha 製品サポートまでお問い合わせください。

他の船舶の設定

互換性のある海図プロッタが AIS デバイスまたは VHF ラジオに接続されている場合、海図プロッタで他の船舶を表示する方法を設定できます。

設定 > その他の船舶の順に選択します。

AIS: AIS 信号受信を有効または無効にします。

DSC: デジタル選択式通話 (DSC) を有効または無効にします。

衝突アラート: 衝突アラートを設定します (安全圏衝突アラームを設定する, 8 ページ)。

AIS-EPIRB テスト: 非常用位置指示ラジビーコン (EPRIB) からのテスト信号を有効にします。

AIS-MOB テスト: 落水警報 (MOB) デバイスからのテスト信号を有効にします。

AIS-SART テスト: 捜索救助用トランスポンダー (SART) からのテスト伝送を有効にします。

海図プロッタの工場出荷時の初期設定の復元

注：この手順により、入力したすべての設定情報が削除されます。

- 1 設定 > システム > システム情報 > ファクトリー設定の順に選択します。
- 2 オプションを選択します。

ワイヤレスデバイスとの通信

海図プロッタでは、ワイヤレスデバイスを接続できるワイヤレスネットワークを作成できます。

ワイヤレスデバイスを接続すると、BlueChart Mobile や Garmin Helm™などの Garmin アプリを使用できるようになります。詳細については、www.garmin.com を参照してください。

Wi-Fi®ネットワーク

Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定

海図プロッタでは、ワイヤレスデバイスを接続できる Wi-Fi ネットワークを作成できます。ワイヤレスネットワーク設定に初めてアクセスする場合は、ネットワークを設定するよう求めるメッセージが表示されます。

- 1 設定 > 通信 > Wi-Fi® Network > Wi-Fi® > ON > OK の順に選択します。
- 2 必要に応じて、このワイヤレスネットワークの名前を入力します。
- 3 パスワードを入力します。

このパスワードは、ワイヤレスデバイスからワイヤレスネットワークにアクセスする場合に必要となります。パスワードは大文字と小文字が区別されます。

海図プロッタへのワイヤレスデバイスの接続

ワイヤレスデバイスを海図プロッタワイヤレスネットワークに接続する前に、海図プロッタワイヤレスネットワークを設定する必要があります (Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定, 43 ページ)。

複数のワイヤレスデバイスを海図プロッタに接続してデータを共有することができます。

- 1 ワイヤレスデバイスから、Wi-Fi 技術を有効にし、ワイヤレスネットワークを検索します。
- 2 海図プロッタワイヤレスネットワークの名前を選択します (Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定, 43 ページ)。
- 3 ネットワークパスワードを入力します。

ワイヤレスチャンネルの変更

デバイスの検出またはデバイスへの接続で問題が発生する場合や、干渉が発生する場合は、ワイヤレスチャンネルを変更できます。

- 1 設定 > 通信 > Wi-Fi® Network > 高等設定 > チャンネルの順に選択します。
- 2 新しいチャンネルを入力します。

このネットワークに接続されているデバイスのワイヤレスチャンネルを変更する必要はありません。

Wi-Fi ホストの変更

Wi-Fi ホストとして機能させる海図プロッタを変更できます。この機能は、Wi-Fi 通信に関する問題が発生する場合に役立ちます。Wi-Fi ホストを変更することで、モバイルデバイスに物理的に近い海図プロッタを選択できます。

- 1 設定 > 通信 > Wi-Fi® Network > 高等設定 > Wi-Fi® Host の順に選択します。
- 2 画面に表示される指示に従います。

ワイヤレスリモートコントロール

ワイヤレスリモートコントロールと海図プロッタのペアリング

海図プロッタでワイヤレスリモートコントロールを使用する前に、リモコンと海図プロッタをペアリングする必要があります。

1つのリモコンを複数のプロッタに接続し、ペアリングキーを押して海図プロッタを切り替えることができます。

- 1 設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > ワイヤレスリモートの順に選択します。
- 2 新規接続を選択します。
- 3 画面に表示される指示に従います。

リモコンバックライトのオン / オフ

リモコンのバックライトをオフにすると、バッテリーが長持ちします。

- 1 海図プロッタで、設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > ワイヤレスリモート > バックライトの順に選択します。
- 2 画面に表示される指示に従います。

すべての海図プロッタからのリモコンの接続解除

- 1 海図プロッタで、設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > ワイヤレスリモート > すべて接続解除の順に選択します。
- 2 画面に表示される指示に従います。

海図プロッタでの Garmin Helm アプリケーションの使用

Garmin Helm アプリケーションを使用して海図プロッタを制御する前に、アプリケーションをダウンロードしてインストールし、海図プロッタを Wi-Fi ルータに接続する必要があります。

- 1 設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > Helm アプリケーションの順に選択します。
- 2 オプションを選択します。
- 3 アプリケーションを使用して、海図プロッタを表示したり、制御したりします。

ワイヤレス風センサー

海図プロッタへのワイヤレスセンサーの接続

ワイヤレスセンサーから取得したデータを海図プロッタで表示することができます。

- 1 設定 > 通信 > ワイヤレスデバイスの順に選択します。
- 2 風センサーを選択します。
- 3 有効化を選択します。

海図プロッタがワイヤレスセンサーを検出して接続します。

センサーから取得したデータを表示するには、データフィールドまたはゲージにデータを追加します。

風センサーの向き調節

センサーがボートの正面を向き中心線に平行になっていない場合は、この設定を調整する必要があります。

注：ケーブルがポールに接続されている開口部がセンサーの前面です。

- 1 センサーの向きがボートの中心線からずれている角度をマストを中心に時計回りに度単位で見積ります。
 - センサーが右舷を向いている場合、角度は 1~180 度になります。
 - センサーが左舷を向いている場合、角度は-1~-180 度になります。
- 2 設定 > 通信 > ワイヤレスデバイスの順に選択します。
- 3 風センサーを選択します。
- 4 風角度オフセットを選択します。
- 5 手順 1 で見積もった角度を入力します。
- 6 終了を選択します。

海図プロッタへの quatix®ウォッチの接続

quatix 3 ウォッチなど互換性のある quatix ウォッチを海図プロッタに接続して、海図プロッタのデータを quatix ウォッチで表示することができます。

- 1 quatix ウォッチを海図プロッタの通信範囲内 (3 m) に置きます。
- 2 quatix ウォッチの時計画面から **START > Boat Data > START** の順に選択します。
注：海図プロッタに接続済みで、別の海図プロッタに接続したい場合は、Boat Data 画面を開き、UP を長押しして、Pair new を選択します。
- 3 海図プロッタで、**設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > Garmin ウェアラブル > 接続の有効化 > 新規接続** の順に選択します。
海図プロッタがウェアラブルデバイスを検出して接続します。

デバイスは、ペアリングされると、電源がオンになって範囲内にあるときに、自動的に接続されます。

海図プロッタへの Garmin Nautix™デバイスの接続

ペアリングとは、互換性のある 2 台のワイヤレスデバイスを初めて接続することです。たとえば、Garmin Nautix デバイスを互換性のある海図プロッタに初めて接続するときは、それらのデバイスをペアリングしていることとなります。互換性のあるデバイスのリストについては、www.garmin.com の製品ページを参照してください。

注：大型船舶でレーダーの範囲を広げるために、Garmin Nautix デバイスを複数の互換デバイスとペアリングすることもできます。

- 1 Garmin Nautix デバイスを海図プロッタの通信範囲内 (3 m) に置きます。
自動的に範囲内のすべての互換デバイスが検索されます。
- 2 必要に応じて、ウェアラブルデバイスのメニューから **Device Connections > Pair New Device** の順に選択します。
- 3 海図プロッタで、**設定 > 通信 > ワイヤレスデバイス > Garmin ウェアラブル > 接続の有効化 > 新規接続** の順に選択します。
海図プロッタがウェアラブルデバイスを探して接続します。
デバイスがペアリングされると、それらは電源がオンで範囲内にあるときに自動的に接続されます。

海図プロッタのデータ管理

HomePort から海図プロッタへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー

データを海図プロッタにコピーする前に、HomePort ソフトウェアプログラムの最新バージョンをコンピュータにロードし、メモリカードを海図プロッタに挿入する必要があります。

HomePort から準備したメモリカードにデータをコピーします。

詳細については、HomePort のヘルプファイルを参照してください。

サードパーティのウェイポイントおよびルートに対するファイルタイプの選択

サードパーティ製デバイスとの間でウェイポイントやルートをインポートおよびエクスポートできます。

- 1 **情報 > ユーザーデータ > データ転送 > ファイルタイプ** の順に選択します。
- 2 **GPX** を選択します。

Garmin デバイスでデータを再度転送するには、ADM ファイルタイプを選択します。

メモリカードからのデータのコピー

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 **情報 > ユーザーデータ > データ転送** の順に選択します。
- 3 必要に応じて、データをコピーするメモリカードを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - メモリカードから海図プロッタにデータを転送し、既存のユーザーデータと統合するには、**カードから内蔵データに追加統合** を選択します。
 - メモリカードから海図プロッタにデータを転送し、既存のユーザーデータを上書きするには、**カードから内蔵データを書換** を選択します。
- 5 ファイル名を選択します。

メモリカードへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 **情報 > ユーザーデータ > データ転送 > カードに保存する** の順に選択します。
- 3 必要に応じて、データをコピーするメモリカードを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 新しいファイルを作成するには、**新ファイル追加** を選択し、名前を入力します。
 - 既存のファイルに情報を追加するには、リストからファイルを選択します。

メモリカードへの内蔵地図のコピー

HomePort で使用するために、海図プロッタからメモリカードに地図をコピーできます。

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 **情報 > ユーザーデータ > データ転送** の順に選択します。
- 3 **内蔵地図コピー** を選択します。

コンピュータへのデータのバックアップ

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 **情報 > ユーザーデータ > データ転送 > カードに保存する** の順に選択します。
- 3 リストからファイル名を選択し、**新ファイル追加** を選択します。
- 4 **カードに保存する** を選択します。
- 5 メモリカードを取り外し、コンピュータに接続されているカードリーダーに挿入します。
- 6 メモリカード上の **Garmin\UserData** フォルダを開きます。
- 7 カード上のバックアップファイルをコピーし、コンピュータ上の任意の場所に貼り付けます。

海図プロッタへのバックアップデータの復元

- 1 コンピュータに接続されているカードリーダーにメモリカードを挿入します。
- 2 コンピュータからメモリカード上の **Garmin\UserData** というフォルダにバックアップファイルをコピーします。
- 3 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 4 **情報 > ユーザーデータ > データ転送 > カードから内蔵データを書換** の順に選択します。

メモリカードへのシステム情報の保存

トラブルシューティングツールとしてシステム情報をメモリカードに保存できます。この情報を使用してネットワークに関するデータを取得するように、製品サポート担当者がお客様に願うことがあります。

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。

- 2 設定 > システム > システム情報 > ガーミン機器 > カードに保存するの順に選択します。
- 3 必要に応じて、システム情報を保存するメモリカードを選択します。
- 4 メモリカードを取り外します。

付録

デバイスの登録

今すぐオンライン登録を完了していただければ、お客様へのサポートはさらに容易になります。

- xxx にアクセスしてください。
- 購入時のレシートの原本またはコピーは安全な場所に保管しておいてください。

デジタルスイッチ

互換性のあるシステムが接続されている場合、海図プロットを使用して、回路を監視または制御できます。

例えば、船舶の室内灯や航海灯を制御できます。また、ライブウェル回路を監視することもできます。

デジタルスイッチコントロールにアクセスするには、**情報 > 回路制御**を選択します。

デジタルスイッチシステムの購入および設定の詳細については、Garmin デイラーにお問い合わせください。

GRID リモート入力デバイスと海図プロットのペアリング

海図プロットで GRID リモート入力デバイスを使用する前に、デバイスをペアリングする必要があります。

デバイスのペアリングは、海図プロットから、または GRID リモート入力デバイスから開始できます。

海図プロットからの GRID デバイスと海図プロットのペアリング

- 1 設定 > システム > ステーション情報 > GRID™ ペアリング > 追加の順に選択します。
- 2 GRID/GRID リモート入力デバイスで、SELECT を押します。

GRID デバイスからの GRID デバイスと海図プロットのペアリング

- 1 GRID リモート入力デバイスで、+ と HOME を同時に押します。
Garmin Marine Network 上にあるすべての海図プロットの選択ページが開きます。
- 2 GRID リモート入力デバイスのホイールを回して、GRID リモート入力デバイスで制御する海図プロットについて**選択**を強調表示します。
- 3 SELECT を押します。

GRID ジョイスティックの回転

特定のインストール環境では、GRID ジョイスティックを回転させることができます。

- 1 設定 > 通信 > マリンネットワークの順に選択します。
- 2 GRID デバイスを選択します。

画面のクリーニング

注記

アンモニアを含む洗剤は反射防止コーティングを傷つけます。

このデバイスは、ワックスおよび研磨洗剤に非常に弱い特別な反射防止コーティングで被覆されています。

- 1 反射防止コーティングに対して安全と指定された眼鏡レンズクリーナーを布に塗布します。

- 2 柔らかく清潔な糸くずの出ない布で、力を入れずに画面を拭きます。

メモリカード上のイメージの表示

メモリカードに保存されているイメージを表示できます。 .jpg、.png、および.bmp ファイルを表示できます。

- 1 イメージファイルを含むメモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 **情報 > 画像ビューア**の順に選択します。
- 3 イメージを含むフォルダを選択します。
- 4 サムネイルイメージがロードされるまで数秒待ちます。
- 5 イメージを選択します。
- 6 矢印を使用して、画像をスクロールします。
- 7 必要に応じて、**メニュー > スライドショーの開始**の順に選択します。

スクリーンショット

海図プロットに表示された任意の画面のスクリーンショットをビットマップ (.bmp) ファイルとしてキャプチャすることができます。スクリーンショットはコンピュータに転送できます。スクリーンショットをイメージビューアで表示することもできます (**メモリカード上のイメージの表示**, 45 ページ)。

スクリーンショットのキャプチャ

- 1 メモリカードをカードスロットに挿入します。
- 2 設定 > 環境設定 > キャプチャ > ON の順に選択します。
- 3 キャプチャする画面に移動します。
- 4 ホームを 6 秒以上押したままにします。

コンピュータへのスクリーンショットのコピー

- 1 海図プロットからメモリカードを取り外し、コンピュータに接続されているカードリーダーに挿入します。
- 2 Windows® エクスプローラから、メモリカード上の Garmin \scrn フォルダを開きます。
- 3 カード上の .bmp ファイルをコピーし、コンピュータ上の任意の場所に貼り付けます。

トラブルシューティング

デバイスで GPS 信号を受信できない

デバイスで衛星信号を受信できない場合、いくつかの原因が考えられます。前回デバイスで衛星信号を取得してから長距離移動した場合や、数週間または数か月以上デバイスの電源がオフになっていた場合、衛星信号を正しく受信できないことがあります。

- デバイスで最新のソフトウェアが使用されていることを確認してください。確認できない場合、デバイスのソフトウェアを更新してください。
- アンテナが GPS 信号を受信できるように、上空が開けた場所にデバイスを設置してください。室内に設置する場合は、GPS 信号を受信できるように窓の近くに配置する必要があります。
- 外部 GPS アンテナをデバイスで使用している場合は、アンテナが海図プロットまたは NMEA ネットワークに接続されていることを確認してください。
- 複数の GPS アンテナソースがデバイスにある場合は、別のソースを選択してください (**GPS ソースの選択**, 3 ページ)。

デバイスの電源がオンにならない、または繰り返しオフになる

デバイスの電源が不規則にオフになったり、オンにならない場合、デバイスへの電力の供給に問題がある可能性があります。次の項目を確認して、電源に関する問題の原因をトラブルシューティングしてください。

- 電源で電力が生成されていることを確認します。

この確認方法は複数あります。例えば、その電源から電力を供給されている他のデバイスが機能しているかどうかを確認できます。

- 電源ケーブルのヒューズを点検します。
ヒューズは、電源ケーブルの赤いワイヤの一部であるホルダー内にあります。適切なサイズのヒューズが取り付けられていることを確認します。必要とされる正確なヒューズサイズについては、ケーブルのラベルまたはインストールガイドを参照してください。ヒューズを点検して、ヒューズ内の接続が維持されていることを確認します。マルチメーターを使用してヒューズをテストできます。ヒューズが正常な場合、マルチメーターの測定値は 0 オームになります。
- 10 V 以上 (推奨は 12 V) の電圧がデバイスに供給されていることを確認します。
電圧を確認するには、電源ケーブルのメスの電源ソケットおよびアースソケットで DC 電圧を測定します。電圧が 10 V 未満の場合、デバイスはオンになりません。
- 十分な電力がデバイスに供給されているにもかかわらず、電源がオンにならない場合は、Yamaha 製品サポート (xxx) にお問い合わせください。

デバイスで正しい位置のウェイポイントが作成されない

デバイス間でデータを転送および共有するために、ウェイポイントの位置を手動で入力できます。座標を使用してウェイポイントを手動で入力した場合に、そのポイントの位置が適切に表示されないときは、デバイスの地図の基準面および位置フォーマットが、ウェイポイントを登録するために最初に使用されていた地図の基準面および位置フォーマットと一致していない可能性があります。

位置フォーマットは、GPS レシーバーの位置を画面上に表示する方法です。これは通常は緯度 / 経度として度および分で表示され、オプションとして度、分および秒、度のみ、または複数のグリッドフォーマットのいずれかを使用できます。

地図の基準面は、地表の一部を表す数学モデルです。紙の地図上の緯線と経線は、特定の地図の基準面を基準にしています。

- 1 元のウェイポイントが作成されたときに使用された地図の基準面と位置フォーマットを確認します。

元のウェイポイントが地図から除去されている場合は、通常、地図の凡例に、その地図の作成に使用された地図の基準面と位置フォーマットが示されています。多くの場合、凡例は地図の注記の近くに記載されています。

- 2 Select **設定 > 環境設定 > 単位**の順に選択します。
- 3 正しい地図の基準面と位置フォーマットの設定を選択します。
- 4 ウェイポイントを再度作成します。

索引

A

- AIS 7-10
 - 脅威 8, 25
 - オンにする 42
 - レーダー 25
 - SART 9
 - 遭難信号装置 8, 9
 - ターゲット設定 7-9
- AM 32, 33
- アニメーション化された潮流, 潮汐 7
- アンテナ, GPS 3
- 安全圏衝突アラーム 8
- 安全高度 40
- 安全深度 40
- アラーム 17
 - 浅瀬 22, 41
 - 深海 22, 41
 - 衝突 8
 - ソーナー 22, 41
 - 水温 22, 41
- アラート 41
 - コース外 41
 - ナビゲーション 41
 - 走錨 41
 - 衝突 42
 - 天気 42
 - 到着 41
- Auto Guidance 11, 14, 15, 40
 - 海岸線距離 15, 40
 - 経路 14

B

- バックライト 5, 43
- ビデオ 37-39
 - 表示 37, 38
 - 設定する 37, 38
 - ソース 37, 38
- ブイレポート 36

C

- チャート 5, 7, 9, 10
 - 外観 9
 - 方向, 線 9
 - 記号 5
 - 距離を測定する 5
 - ナビゲーション 6, 7
 - 内蔵 5
 - quickdraw 10, 11
 - 選択 5
 - 詳細 6
- 地図, 参照項目 チャート
- 潮流予報点 31
 - インジケータ 7
- 潮汐観測点 7, 31
 - インジケータ 7
- 直線航法 12

D

- DAB 32, 33
- デバイス
 - クリーニング 45
 - 登録 45
- デバイスを登録する 45
- データ
 - バックアップ 44
 - コピーする 44
- デジタル選択式通話 29, 30
 - チャンネル 31
 - 個別の日常通話 30, 31
 - オンにする 30, 42
 - 連絡先 30
- デジタルスイッチ 45
- 電圧 41
- 電源キー 2, 3, 39
- DSC, 参照項目 デジタル選択式通話
- 同期, ユーザーデータ 17

E

- EBL 25
 - 表示 26
 - 測定 26
 - 調節 26
- 衛星イメージ 7
- SiriusXM 衛星ラジオ 33, 34
- 衛星信号, 捕捉 3
- エンジン 1, 2
 - アラート 1
 - 状態 1
 - ステータス 1
- EPIRB 8

F

- Fish Eye 3D
 - 浮遊ターゲット 10
 - ソーナーコーン 10
 - トラック 10
- FM 32, 33
- 風速グラフ 31
- 浮遊ターゲット 10

G

- 画面
 - 輝度 5
 - ロック 2
- Garmin ClearVü 17
- ガソリンスタンド 3
 - ディスプレイの順序を変更する 39
 - メイン画面をカスタマイズする 4
 - レイアウトを復元する 4, 39
 - ステーションを変更する 39
- ゲージ 2
- 言語 39, 40
- Go To 13
- GPS 45
 - 信号 3
 - ソース 3
- GPS 精度 41
- GRID 45
- グラフ
 - 風速 31
 - 風角度 31
 - 気圧 31
 - 温度 31
 - 設定 31
 - 深度 31
 - 水温 31

H

- ハザードの色 9
- Helm アプリケーション 43
- 変換器 17, 19, 23
- 他の船舶
 - AIS 10
 - トレイル 10
- 方向 29
 - 保持 29
 - 線 6
 - Shadow Drive 29
 - 調節 29
- 表示モード 5

I

- イベントログ 40
- 位置, トラッキング 30
- 位置レポート 30
- 位置をマーク 12
- 錨 41
- イメージ 45

J

- 自動操舵 28
 - エンゲージ 29
 - 方向の調整 29
 - ジグザグパターン 29
 - 舵アクティビティの低下 28
 - 軌道パターン 29
 - クローバーリーフパターン 29
 - パターンステアリング 29

- サーチパターン 29
- サークルパターン 29
- Shadow Drive 28
- ステアリングインクリメント 28
- ステアリングパターン 29
- ウィリアムソンターンパターン 29
- Uターンパターン 29
- ジョイスティック 45

K

- 海岸線距離 15, 40
- 回路 45
- 海洋サービス 12
- カメラ 39
 - ホーム位置 37
 - 一時停止 37
 - 制御 37-39
 - 設定 37
 - Standby 37
- 風角度グラフ 31
- 風センサー 43
- 警告マネージャー 31
 - メッセージ 31, 32
- 記号 7
- キーボード 40
- キールオフセット 42
- コンパス
 - データバー 4
 - コンパス図 9
- コース 11
- コース外アラート 41
- 工場出荷時の設定 43
 - ガソリンスタンド 4
- 航空写真 7
- 航路航法 12
- 組み合わせ, カスタマイズ 4, 38
- 距離環 9
- 距離を測定する 19
 - チャート 5
- 境界線 16, 17

M

- マニュアルビューアー 3
- MARPA 8
 - 脅威 8, 25
 - ナビゲーションチャート 10
 - ターゲット設定 25
 - タグ付きオブジェクト 25
- Garmin Marine Network 17, 41
- メディアプレーヤー 32-34
 - チューナーの地域 33
 - DAB 33
 - FUSION-Link 32
 - プリセット 33
- メディアプレイヤー 32, 33
 - アルファベット検索 32
 - チューニングモード 32
 - チューナーの地域 32
 - デバイス名 34
 - SiriusXM 衛星ラジオ 33
 - 繰り返し 32
 - ミュート操作 32
 - プリセット 37
 - ラジオ 33, 34
 - シャッフル 32
 - ソース 32
 - VHF 32
 - ゾーン 32
- メイン画面 3
 - カスタマイズ 4
- メモリカード 44
 - 挿入する 3
 - スロット 2
 - 詳細地図 44
- 水
 - 温度オフセット 42
 - 温度ログ 31
 - スピード 42
- MOB, デバイス 8

目的地
ナビゲーションチャート 12
選択 12
ミュージックプレイヤー 32-34. 参照項目
メディアプレイヤー

N

ナビエイド 6
ナビゲーションチャート 5, 7, 12, 36
海洋サービスポイント 12
航空写真 9
MARPA 10
レーダーオーバーレイ 26
船舶のトレイル 10, 30
設定 9
ナビゲーションインセット 4
ナビゲーションアラート 41
ネットワーク. 参照項目 Marine Network
NMEA 0183 29, 41
NMEA 2000 29, 41

O

オフセット, 船首 28
お気に入り 4
温度ログ 31
オーバーレイの数 4
オートガイダンス 12

P

GRID ペアリング 39, 45
Perspective 3D 36
プレミアムチャート 6, 7, 9
潮汐と潮流のインジケータ 7
Fish Eye 3D 10
航空写真 7
プリセット 4, 33
DAB 33

R

ラジオ 32
AM 32
FM 32
SiriusXM 33, 34
落水 12, 29, 30
レーダー 23-26, 28
AIS 25
エコートレイル 26
ガードゾーン 24, 25
ゲイン 26
範囲 24
表示の最適化 26, 27
時間指定送信 24
カラースキーム 27
カスタムの停止位置 28
クラッタ 27
距離環 27
MARPA 8
送る 24
オーバーレイ画面 26
船首オフセット 28
視野 27
ソース 28
トラック, Fish Eye 3D 9
ウェイポイント 9, 24, 27
ズームスケール 24

radar

バードモード 26
移動体軌跡 26
感度 26
レーダーオーバーレイ 26
レーンの幅 9
リモートコントロール 43
取り外し 43
リセットする
設定 34
ステーションのレイアウト 4
ロック, 画面 2
Route To 11
ルート 12, 16
同期 17
並行してナビゲーション 14

編集 13
コピーする 44
ナビゲーション 14
リストを表示 13
削除 14
作成 13
ウェイポイント 44

S

削除, すべてのユーザーデータ 17
SART 8, 9
セーフゾーン衝突アラート 42
製品登録 45
船舶のトレイル 10, 30
設定 11, 39, 40
レーダーディスプレイ 27
システム情報 40
Shadow Drive, 有効にする 28
写真, 航空 7
衝突アラーム 8
SideVü 17
深度ログ 31
SiriusXM 32-34
衛星ラジオ 33
システム情報 40, 44
ソフトウェア, 更新 34
測定単位 40
ソナー 17, 19, 23
アラーム 22, 41
ボトムロック 20
A 範囲 22
A スコープ 21
FrontVü 19
浮遊ターゲット 22
外観 22
Garmin ClearVü 17
ゲイン 20
表示 17-19
表面ノイズ 22
色除去 22
カラーゲイン 20
干渉 22
数 4
記録 23
コーン 10
距離を測定する 19
共有する 19, 20
ノイズ 20
Panoptix 18, 19, 21, 22
SideVü 17
深度 20
深度スケール 20
ソース 19, 20
スクロール速度 22
周波数 21
ウェイポイント 19
whiteline 22
ズーム 20
SOS 12, 30
走锚アラート 41
遭難信号 30
遭難信号装置 8
推奨データソース 28
スクリーンショット 45
キャプチャする 45
衝突アラート 42

T

ターゲット設定 25
タッチスクリーン 2
タンクレベルセンサー 1
天気 9, 34, 35
アラート 42
チャート 35, 36
表面気圧 36
海況 35, 36
風 35
降水量 35
ナビゲーションチャート 36
波情報 36

オーバーレイ 36, 37
サブスクリプション 34, 37
視界 36
送信 34
水温 36
天気予報 35, 36
釣り 36
釣りチャート 37

天体情報 31

時計 41
アラーム 41
トラブルシューティング 45, 46
トラック 15, 16
編集 16
保存する 15
表示 9, 15
記録 16
コピーする 44
ナビゲーション 16
リスト 16
ルートとして保存 16
削除 16
消去 16
到着アラート 41
釣りチャート 5, 36
境界線 9
設定 9

U

ウェイポイント 12, 46
同期 17
編集 12
表示 9
コピーする 44
ナビゲーション 13
落水 12
レーダー 24
リストを表示 12
削除 13
作成 5, 12, 36
ソナー 19
天気 36
追跡される船舶 30

V

VHF 無線 29
AIS ターゲットに電話する 31
DSC チャンネル 31
個別の日常通話 30, 31
遭難信号 30
VIRB カメラ 39
VRM 25
表示 26
測定 26
調節 26

W

ワイヤレスデバイス 38, 39, 43
ネットワーク設定 43
ワイヤレスデバイスを接続する 43, 44
Wi-Fi 技術 43

Y

ユニット ID 40
ユーザーデータ
同期 17
削除 17

Z

ズーム
チャート 5
レーダー 24
ソナー 20

て

データ管理 44

