



CL7 WYŚWIETLACZ

P
PODRĘCZNIK UŻYTKOWNIKA

6YD-F8199-70

© 2016–2017 YAMAHA Motor Co., LTD lub jej oddziały

Wszelkie prawa zastrzeżone. Zgodnie z prawami autorskimi, kopiowanie niniejszego podręcznika użytkownika w całości lub częściowo bez pisemnej zgody firmy YAMAHA Motor Co., LTD jest zabronione. Firma YAMAHA Motor Co., LTD zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian, ulepszeń do produktów lub ich zawartości niniejszego podręcznika użytkownika bez konieczności powiadamiania o tym jakiegokolwiek osoby lub organizacji.

Yamaha®, logo Yamaha, Command Link Plus® oraz Helm Master® są znakami towarowymi firmy YAMAHA Motor Co., LTD.

Garmin®, logo Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, GPSMAP®, FUSION®, Ultrascroll® oraz VIRB® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanymi w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Fantom™, FUSION-Link™, Garmin Helm™, Garmin LakeVü™, Garmin Nautix™, Garmin Quickdraw™, GCV™, GMR™, GRID™, GXM™, HomePort™, MotionScope™, Panoptix™, quatix®, Shadow Drive™ oraz SmartMode™ są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

iPod® jest znakiem towarowym firmy Apple Inc. zarejestrowanym w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Android™ jest znakiem towarowym firmy Google™ Inc. CZone™ jest znakiem towarowym firmy Power Products, LLC. FLIR® jest zarejestrowanym znakiem towarowym firmy FLIR Systems, Inc. NMEA®, NMEA 2000® oraz logo NMEA 2000 są zastrzeżonymi znakami towarowymi organizacji National Marine Electronics Association. microSD® oraz logo microSD są znakami towarowymi firmy SD-3C, LLC. SiriusXM® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation. Windows® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Microsoft Corporation w Stanach Zjednoczonych i w innych krajach.

Wszystkie pozostałe znaki towarowe i prawa autorskie stanowią własność poszczególnych jednostek.

Spis treści

Ekran danych z silnika	1
Ikony mocy sygnału GPS	1
Ikony stanu silnika	1
Ikony ostrzeżeń silnika	1
Konfiguracja wskaźników	1
Konfiguracja liczby silników	1
Konfiguracja czujników poziomu w zbiorniku	1
Konfiguracja wspomagania trymu	1
Zmiana wyświetlanych danych	2
Ustawienia danych z silnika	2
Pasek menu i pasek silnika	2
Informacje o silniku	2
Ogólne informacje o urządzeniu	2
Korzystanie z ekranu dotykowego	2
Blokowanie ekranu dotykowego	2
Przyciski na ekranie	3
Porady i skróty	3
Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym	3
Pobieranie podręczników użytkownika	3
Wkładanie kart pamięci	3
Sygnały satelitarne GPS	3
Wybór źródła GPS	3
Dostosowywanie plotera nawigacyjnego	3
Ekran główny	3
Dodawanie pozycji do Ulubionych	4
Dostosowywanie stron	4
Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji	4
Dodawanie układu SmartMode	4
Dodawanie własnego ekranu kombinacji	4
Dostosowywanie nakładek danych	4
Resetowanie układów stacji	4
Zapamiętane ustawienia	4
Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia	5
Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami	5
Regulowanie podświetlenia	5
Dostosowywanie schematu kolorów	5
Mapy i widoki map 3D	5
Mapa nawigacyjna i morska mapa wędkarska	5
Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego	5
Wybór mapy	5
Pomiar dystansu na mapie	5
Symbole mapy	6
Tworzenie punktu na mapie	6
Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie	6
Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych	6
Nawigacja do punktu na mapie	6
Linia kierunku i znaczniki kątów	6
Ustawianie linii kierunku i kursu nad dnem	6
Włączanie znaczników kątów	7
Płatne mapy	7
Wyświetlanie informacji o stacjach pływów	7
Animowane wskaźniki pływów i prądów	7
Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów	7
Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej	7
Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych	8
System automatycznej identyfikacji	8
Symbole celów AIS	8
Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS	8
Wyświetlanie statków AIS i MARPA na mapie lub w widoku 3D mapy	8
Aktywacja celu dla statku AIS	9
Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel	9
Dezaktywacja celu dla statku AIS	9
Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA	9
Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa	9
Sygnały wzywania pomocy AIS	9
Nawigacja do jednostki nadającej sygnał wzywania pomocy	9
Symbole celów wykorzystywane w nadajniku sygnałów wzywania pomocy AIS	9
Włączanie alertów testowych nadajnika AIS	9
Wyłączanie odbioru sygnału AIS	9
Ustawienia mapy i widoku 3D mapy	9
Ustawienia mapy nawigacyjnej i wędkarskiej	10
Ustawienia punktów i śladów na mapach i w widokach mapy	10
Ustawienia wyglądu mapy	10
Ustawienia innych statków na mapach i widokach map	11
Ustawienia widoku Fish Eye 3D	11
Garmin Quickdraw™ Contours — mapy	11
Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours	11
Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours	11
Społeczność Garmin Quickdraw	11
Uzyskiwanie dostępu do społeczności Garmin Quickdraw	11
Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw	11
Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw	12
Garmin Quickdraw Contours — ustawienia	12
Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego	12
Pytania dotyczące podstawowej nawigacji	13
Cele	13
Wyszukiwanie celu według nazwy	13
Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej	13
Wyszukiwanie celu z usługami morskimi	13
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą	13
Punkty	13
Oznaczenie bieżącej pozycji jako punktu	13
Tworzenie punktu w innej pozycji	13
Zaznaczanie pozycji SOS	13
Wyświetlanie listy punktów	13
Edytowanie zapisanego punktu	13
Przenoszenie zapisanego punktu	13
Przeglądanie zapisanego punktu i podróży do niego	14
Usuwanie punktu lub pozycji MOB	14
Usuwanie wszystkich punktów	14
Ustawianie bezpośredniego kursu i podróży nim przy użyciu funkcji Idź do	14
Trasy	14
Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią	14
Tworzenie i zapisywanie trasy	14
Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej	14
Edytowanie zapisanej trasy	14
Przeglądanie zapisanej trasy i podróży zapisaną trasą	15
Przeglądanie zapisanej trasy i podróży równoległe do niej	15
Usuwanie zapisanej trasy	15
Usuwanie wszystkich zapisanych tras	15
Nawigacja automatyczna	15
Ustawianie ścieżki funkcji Naw. autom. i podążanie nią	15

Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Naw. autom.	15	Dostosowywanie wyglądu widoków sonaru LiveVü	23
Dostosowywanie zapisanej ścieżki Naw. autom.	16	Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü	23
Anulowanie trwającego obliczania Naw. autom.	16	Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü	23
Ustawianie zaplanowanego przybycia	16	Dostosowywanie wyglądu widoków sonaru RealVü	23
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej	16	Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü	23
Regulowanie dystansu od brzegu	16	Włączanie funkcji A-Scope	23
Ślady	17	Ustawienia sonaru	23
Wyświetlanie śladów	17	Ustawienia sonaru	23
Ustawianie koloru aktywnego śladu	17	Ustawienia sonaru RealVü	24
Zapisywanie aktywnego śladu	17	LiveVüUstawienia sonaru	24
Wyświetlenie listy zapisanych śladów	17	Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru	24
Edytowanie zapisanego śladu	17	Ustawienia wyglądu sonaru	24
Zapisywanie śladu jako trasy	17	Ustawienia alarmów sonaru	24
Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróz zarejestrowanym śladem	17	Zaawansowane ustawienia sonaru	24
Usuwanie zapisanego śladu	17	Ustawienia instalacyjne przetwornika	25
Usuwanie wszystkich zapisanych śladów	17	Zapisy danych sonaru	25
Odtwarzanie aktywnego śladu	17	Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar	25
Czyszczenie aktywnego śladu	17	Przerywanie zapisu sonaru	25
Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania	17	Usuwanie zapisów danych sonaru	25
Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu	17	Odtwarzanie zapisów danych sonaru	25
Granice	18	Radar	26
Tworzenie granicy	18	Zmiana trybu radaru	26
Konwersja trasy do granicy	18	Przesyłanie sygnałów radarowych	26
Konwersja śladu do granicy	18	Przerywanie przesyłania sygnałów radarowych	26
Edycja granicy	18	Konfiguracja trybu cyklu przesyłu	26
Ustawianie alarmu granicy	18	Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej	26
Usuwanie granicy	18	Regulacja zasięgu radaru	26
Synchronizowanie danych użytkownika w sieci Garmin Marine Network	18	Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru	26
Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, tras i śladów	18	Powiększanie i pomniejszanie obszaru na ekranie radaru	26
Sonar	18	Oznaczenie punktu na ekranie sonaru	26
Widoki sonaru	18	Radar dopplerowski MotionScope™	26
Widok sonaru Tradycyjny	18	Włączanie strefy strzeżonej	27
Widok sonaru Garmin ClearVü	19	Określanie okrągłej strefy strzeżonej	27
SideVüWidok sonaru	19	Określanie częściowej strefy strzeżonej	27
SideVüTechnologia skanująca	19	Wyłączanie strefy strzeżonej	27
Widok sonaru Podział powiększenia	19	MARPA	27
Widok sonaru Podział częstotliwości	19	Symbole celów MARPA	27
PanoptixWidoki sonaru	19	Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu	27
LiveVüWidok pod kadłubem sonaru	19	Usuwanie znacznika MARPA z obiektu	27
Widok przed kadłubem sonaru LiveVü	20	Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA	27
Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü	20	Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA	27
Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D Down	20	Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru	28
Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym	20	VRM i EBL	28
FrontVüWidok sonaru	20	Wyświetlanie VRM i EBL	28
Zmiana widoku sonaru	20	Regulowanie VRM i EBL	28
Określanie typu przetwornika	20	Pomiar dystansu i namiaru do obiektu	28
Kalibracja kompasu	21	Nakładki radaru	28
Tworzenie punktu na ekranie sonaru	21	Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy	28
Pomiar dystansu na ekranie sonaru	21	Ślady echa	28
Wstrzymywanie wyświetlania sonaru	21	Włączanie śladów echa	28
Wyświetlanie historii sonaru	21	Regulowanie długości śladów echa	28
Udostępnianie sonaru	21	Usuwanie śladów echa	28
Wybór źródła sonaru	21	Optymalizowanie wyświetlania radaru	28
Zmiana nazwy źródła sonaru	21	Czułość radaru i zakłócenia	28
Dostosowywanie poziomu szczegółowości	21	Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru	28
Dostosowywanie intensywności kolorów	22	Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru	29
Regulowanie zasięgu dla skali głębokości lub szerokości	22	Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu	29
Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru	22	Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru	29
Ustawianie prędkości przesuwu	22	Automatyczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru	29
Częstotliwości sonaru	22		
Wybór częstotliwości	23		
Tworzenie predefiniowanej częstotliwości	23		
Dostosowywanie widoków sonaru Panoptix	23		

Ręczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru	29	Menedżer ostrzeżeń	34
Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru	29	Wyświetlanie wiadomości	34
Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru	30	Sortowanie i filtrowanie wiadomości	34
Menu Opcje radaru	30	Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci	34
Menu Ustawienia radaru	30	Usuwanie wszystkich wiadomości	34
Ustawienia wyglądu radaru	30	Odtwarzacz multimedialny	34
Ustawienia instalacji radaru	30	Otwieranie odtwarzacza multimedialnego	35
Przesunięcie na przędzie łodzi	30	Ikony	35
Ustawianie własnej pozycji zatrzymania	30	Wybór źródła multimedialnego	35
Wybór innego źródła danych sonaru	31	Odtwarzanie muzyki	35
Autopilot	31	Przeglądanie muzyki	35
Otwieranie ekranu autopilota	31	Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego	35
Ekran autopilota	31	Ustawianie utworu do powtarzania	35
Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym	31	Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania	35
Ustawianie oszczędzania energią	31	Ustawianie utworów do odtwarzania losowego	35
Włączanie funkcji Shadow Drive™	31	Regulowanie głośności	35
Włączanie autopilota	31	Włączanie i wyłączanie stref	35
Regulowanie kierunku przy użyciu steru	31	Wyciszanie multimedii	35
Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego	31	Radio VHF	35
Wzorce sterowania	31	Skanowanie kanałów UKF	35
Używanie wzorca zawracania	31	Dostosowywanie redukcji szumu UKF	35
Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu	32	Radio	35
Konfiguracja i używanie wzorca zygakowania	32	Ustawianie regionu tunera	35
Używanie wzorca pętli Williamsona	32	Zmiana stacji radiowej	35
Używanie wzorca ruchu po orbicie	32	Zmiana trybu dostrajania	35
Konfiguracja i używanie wzorca liścia koniczyny	32	Zapamiętane ustawienia	36
Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania	32	Zapamiętywanie stacji	36
Anulowanie wzorca sterowania	32	Wybieranie zapamiętanych stacji	36
Cyfrowe wywołanie selektywne	32	Usuwanie zapamiętanych stacji	36
Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF	32	Odtwarzanie w systemie DAB	36
Włączanie DSC	32	Ustawianie regionu tunera DAB	36
Lista DSC	32	Wyszukiwanie stacji DAB	36
Wyświetlanie listy DSC	32	Zmiana stacji DAB	36
Dodawanie kontaktu DSC	32	Wybieranie stacji DAB z listy	36
Sygnal wzywania pomocy	32	Wybieranie stacji DAB z kategorii	36
Nawigowanie do statku wzywającego pomocy	33	Zapamiętane DAB	36
Sygnal wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF	33	Zapamiętywanie stacji DAB	36
Sygnaly wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego	33	Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy	36
Sledzenie pozycji	33	Usuwanie zapamiętanych stacji DAB	36
Wyświetlanie raportu pozycji	33	Radio satelitarne SiriusXM	36
Nawigowanie do śledzonego statku	33	Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM	36
Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku	33	Aktywowanie subskrypcji SiriusXM	36
Edycja informacji w raporcie pozycji	33	Dostosowywanie listy kanałów	37
Usuwanie wezwania pozycja-raport	33	Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście	37
Wyświetlanie szlaków na mapie	33	Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM	37
Indywidualne rutynowe wywołanie	33	Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM	37
Wybór kanału DSC	33	Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM	37
Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania	33	Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej	37
Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS	34	Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM	37
Pływy, prądy i informacje astronomiczne	34	Ustawianie nazwy urządzenia	37
Informacje o stacjach pływów	34	Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego	37
Informacje o stacjach prądów	34	Pogoda SiriusXM	37
Informacje astronomiczne	34	Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM	37
Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat	34	Transmisje danych pogodowych	38
Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów	34	Zmiana mapy pogody	38
Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej	34	Wyświetlanie informacji o opadach	38
Wyświetlanie wykresów	34	Widoki opadów	38
Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu	34	Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych	38
		Informacje o huraganie	38

Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne	38	Ustawienia systemowe	43
Informacje o prognozie	38	Ustawienia dźwięku i wyświetlania	43
Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego	38	Ustawienia stacji	43
Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia	38	Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym	44
Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża	39	Wyświetlanie dziennika zdarzeń	44
Prognozy dla miast	39	Ustawienia preferencji	44
Wyświetlanie warunków morskich	39	Ustawienia jednostek	44
Wiatry powierzchniowe	39	Ustawienia nawigacji	44
Wysokość, częstotliwość i kierunek fali	39	Konfiguracje tras nawigacji automatycznej	44
Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego	39	Regulowanie dystansu od brzegu	44
Wyświetlanie informacji o wędkarstwie	39	Ustawienia komunikacji	45
Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody	39	NMEA Ustawienia 0183	45
Prognozowanie rozmieszczenia ławic ryb	39	Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183	45
Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza	39	Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183	45
Informacje o widoczności	40	Ustawienia NMEA 2000	45
Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego	40	Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci	45
Wyświetlanie raportów z boi	40	Sieć morska	45
Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi	40	Ustawianie alarmów	45
Tworzenie punktu na mapie synoptycznej	40	Alarmy nawigacji	45
Nakładka pogody	40	Ustawianie alarmu kotwicznego	46
Włączenie nakładki pogody na mapie	40	Alarmy systemu	46
Ustawienia nakładki pogody dla mapy nawigacyjnej	40	Ustawienia alarmów sonaru	46
Ustawienia nakładki pogody dla mapy wędkarskiej	40	Ustawianie alarmów pogodowych	46
Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody	40	Ustawienia Moja łódź	46
Wyświetlanie filmu	40	Ustawianie przesunięcia kilu	46
Wybór źródła sygnału wideo	40	Ustawianie przesunięcia temperatury wody	46
Naprzemienne wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo	40	Kalibracja czujnika prędkości po wodzie	47
Sieciowe urządzenia wideo	41	Inne ustawienia statków	47
Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci	41	Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego	47
Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci	41	Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi	47
Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci	41	Sieć Wi-Fi®	47
Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci	41	Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi	47
Ustawienia kamery	41	Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego	47
Ustawienia wideo	41	Zmiana kanału bezprzewodowego	47
Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo	41	Zmiana hosta Wi-Fi	47
Sterowanie ruchem kamery	41	Bezprzewodowy pilot zdalnego sterowania	47
Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie	41	Parowanie bezprzewodowego pilota zdalnego sterowania z ploterem nawigacyjnym	47
Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów	42	Włączenie i wyłączenie podświetlenia pilota	47
Tworzenie kombinacji z funkcjami wideo	42	Odłączanie pilota od wszystkich ploterów nawigacyjnych ...	48
Konfigurowanie wyświetlania filmów	42	Korzystanie z aplikacji Garmin Helm w ploterze nawigacyjnym	48
Konfiguracja wyświetlania obrazu z komputera	42	Bezprzewodowy czujnik wiatru	48
Wyłączanie trybu wyświetlania obrazu z komputera	42	Podłączanie czujnika bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego	48
Sterowanie kamerą sportową VIRB® za pomocą plotera nawigacyjnego	42	Regulacja orientacji czujnika wiatru	48
Ustawienia kamery sportowej VIRB	42	Podłączanie zegarka quatix® do plotera nawigacyjnego	48
Ustawienia wideo kamery sportowej VIRB	42	Podłączanie urządzenia Garmin Nautix™ do plotera nawigacyjnego	48
Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów	43	Zarządzanie danymi plotera nawigacyjnego	48
Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB	43	Kopiowanie punktów trasy, tras i śladów z programu HomePort do plotera nawigacyjnego	48
Usuwanie filmu VIRB	43	Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów	48
Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB	43	Kopiowanie danych z karty pamięci	49
Konfiguracja urządzenia	43	Kopiowanie punktów, tras i śladów na kartę pamięci	49
Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego	43	Kopiowanie wbudowanych map na kartę pamięci	49
		Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze	49
		Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego	49
		Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci	49
		Załącznik	49

Rejestrowanie urządzenia	49
Przełączanie cyfrowe	49
Parowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID z ploterem nawigacyjnym	49
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera	49
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID	49
Obracanie joysticka GRID	50
Czyszczenie ekranu	50
Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci	50
Zrzuty ekranowe	50
Wykonywanie zrzutów ekranowych	50
Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera	50
Rozwiązywanie problemów	50
Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS	50
Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza	50
Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu	50
Indeks	52

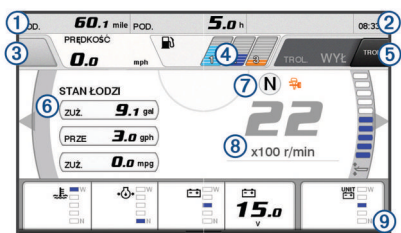
Ekran danych z silnika

⚠ OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

Ekran danych z silnika ukazuje się po włączeniu urządzenia. Ekran różni się w zależności od sieci silników i kontrolera przepustnicy.

Z poziomu tego ekranu można uzyskać dostęp do ekranów danych i ekranu głównego. Aby otworzyć inny rodzaj ekranu, przesunij palcem w lewo lub w prawo albo użyj strzałek po obu stronach ekranu.



①	Pola danych Przytrzymaj, aby zastąpić dane.
②	Bieżący czas Przytrzymaj, aby wyświetlić dane podróży.
③	Naciśnij, aby skonfigurować funkcje ustawiania punktów dla przycisku joysticka (Helm Master®).
④	Informacje o poziomie w zbiorniku Przytrzymaj, aby wyświetlić szczegółowe dane z czujników poziomu w zbiorniku.
⑤	Moc sygnału GPS Wybierz, aby skonfigurować limit wysokich obrotów dla punktu łowienia (Helm Master). Wybierz, aby ustawić prędkość trollingową (Command Link Plus®).
⑥	Pola danych Przytrzymaj, aby zastąpić dane.
⑦	Obecnie używany bieg
⑧	Tachometr i kąt trymu Przytrzymaj, aby zmienić tło.
⑨	Informacje o silniku Przytrzymaj, aby zastąpić dane i zmienić wygląd wskaźnika.

Ikony mocy sygnału GPS

Ikony w prawym górnym rogu ekranu silnika wskazują moc sygnału GPS.

	Moc sygnału satelitarnego GPS
	Brak sygnału satelitarnego GPS

Ikony stanu silnika

Pomarańczowe ikony wskazują stan silnika.

	System bezpieczeństwa Yamaha® jest włączony.
	Silniki działają w trybie zsynchronizowanym. Nie dotyczy to zespołu czterech silników.
	Silniki się rozgrzewają.

Ikony ostrzeżeń silnika

Czerwone ikony wskazują na nieprawidłowości w pracy silnika.

NOTYFIKACJA

Jeśli nie możesz zlokalizować i naprawić problemu, skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha.

	Niskie ciśnienie chłodziwa.
	Niskie ciśnienie oleju silnikowego. Wyłącz silnik. Sprawdź poziom oleju silnikowego i uzupełnij go w razie konieczności.
NOTYFIKACJA	
Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika.	
	Przegrzanie silnika. Natychmiast wyłącz silnik. Sprawdź wlot chłodziwa i oczyść go, jeśli jest zablokowany.
NOTYFIKACJA	
Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika.	
	Niskie napięcie akumulatora. Sprawdź akumulator i jego połączenia, dokręć luźne połączenia. Szybko wróć do portu, jeśli dokręcenie połączeń akumulatora nie zwiększyło jego napięcia. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha.
UWAGA: NIE wyłączaj silnika, kiedy pojawi się to ostrzeżenie. Jeśli to zrobisz, ponowne uruchomienie silnika może być niemożliwe.	
	Woda w paliwie. W filtrze paliwa (w separatorze paliwa) zebrała się woda. Natychmiast wyłącz silnik i sprawdź w instrukcji silnika, w jaki sposób można z niego ręcznie usunąć wodę.
UWAGA: Benzyna zmieszana z wodą może uszkodzić silnik.	
	Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika / konserwacji silnika. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha. Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika pojawia się także po upływie 100 godzin od ostatniej konserwacji.
	Powiadomienie o ostrzeżeniu dotyczącym silnika. (Helm Master)
	Problem dotyczący emisji spalin.

Konfiguracja wskaźników

Konfiguracja liczby silników

- 1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno **Menu > Zeruj > Liczba silników**.
- 2 Wybierz liczbę silników.

Konfiguracja czujników poziomu w zbiorniku

NOTYFIKACJA

Czujniki paliwa należy podłączyć do wejścia 1, 2, 3 lub 4. W przypadku podłączenia tych czujników do wejść 5 lub 6 system zarządzania paliwem nie będzie działał poprawnie.

- 1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno **Menu > Zapamiętane zbiorniki**.
- 2 Wybierz czujnik poziomu w zbiorniku do konfiguracji.
- 3 Wybierz **Nazwa**, wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.
- 4 Wybierz **Typ**, a następnie wybierz typ czujnika.
- 5 Wybierz **Styl**, a następnie wybierz styl czujnika.
- 6 Wybierz **Poj. zbiornika**, wpisz pojemność zbiornika, a następnie wybierz **Gotowe**.
- 7 Wybierz **Kalibruj** i postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby skalibrować poziom w zbiorniku.
Jeśli nie skalibrujesz poziomów w zbiornikach, system będzie korzystał z domyślnych wartości.

Konfiguracja wspomaganie trymu

NOTYFIKACJA

Przed konfiguracją wspomaganie trymu należy opuścić silniki do pozycji będącej w zakresie trymowania. Funkcja wspomaganie trymu nie opuści silników, dopóki nie zostanie włączony bieg.

Podczas konfiguracji wspomagania trymu silniki muszą być wyłączone. Przed skorzystaniem z tych ustawień zaleca się przetestowanie łodzi na wodzie w celu określenia optymalnego dla warunków pracy ustawienia dla poszczególnych obrotów silnika lub prędkości łodzi. Podczas testu należy rejestrować obroty silników lub prędkość oraz poziom trymu.

Funkcja wspomagania trymu dostępna w systemie Helm Master umożliwi automatyczne dostosowywanie kąta trymu silników w zależności od obrotów silników lub prędkości łodzi.

Przed skorzystaniem z funkcji wspomagania trymu należy ją skonfigurować. Funkcja wspomagania trymu nie ma pozycji domyślnych.

Należy wprowadzić wartości obrotów silników lub prędkość łodzi oraz poziom trymu dla wszystkich pięciu pozycji. Obroty silnika lub prędkość łodzi dla pozycji 1 ustawiana jest automatycznie na JAŁOWE.

- 1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno **Menu > Wspomaganie trymu**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Źródło**, aby wprowadzić obroty silników lub prędkość.
- 3 Wybierz pozycję.
- 4 Wybierz **Ust. obr. silnika** lub **Ustaw prędk.**, wprowadź wartość obrotów lub prędkości i wybierz **Gotowe**.
- 5 Wybierz **Ustaw trym**, wprowadź wartość trymu i wybierz **Gotowe**.
Gdy wartość trymu zostanie ustawiona na 0%, obie cyfry muszą wskazywać 0.
- 6 Powtórz te kroki, aby wprowadzić dane trymowania dla pozostałych czterech pozycji.

Zmiana wyświetlanych danych

- 1 Na ekranie danych przytrzymaj element, który można dostosować.
- 2 Wybierz typ danych.
- 3 Wybierz dane do wyświetlenia.

Ustawienia danych z silnika

Na ekranie danych wybierz Menu.

- Podróż:** Wyświetla informacje o podróży, takie jak dystans i czas trwania, a także umożliwia zresetowanie ich wartości.
- Przypomnienie o konserwacji:** Wyświetla informacje na temat konserwacji oraz umożliwia ustawienie interwału między kolejnymi konserwacjami, a także zresetowanie czasu, który upłynął od poprzedniej konserwacji.
- Zapamiętane zbiorniki:** Pozwala ustawić nazwy i pojemność zbiorników oraz typ płynu, a także dokonać kalibracji czujników.

Wspomaganie trymu: Pozwala ustawić funkcję wspomagania trymu (*Konfiguracja wspomagania trymu, strona 1*). Dostępne w systemie Helm Master.

Przes. dla przepł. paliw.: Pozwala ustawić przesunięcie dla przepływu paliwa.

Minutnik wyłączenia: Wyłącza system po upływie godziny od wyłączenia silnika. Dostępne w systemie Helm Master.

Ustawienie trymu zero: Umożliwia ustawienie trymu na zero, gdy wszystkie silniki są maksymalnie opuszczone.

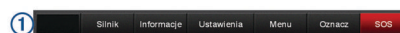
Opór sterowania: Ustawia opór koła sterowego. Opór dostosowywany jest automatycznie w zależności od obrotów silnika. Dostępne w systemie Helm Master.

Zeruj: Zeruje dane silnika i bramy.

Pasek menu i pasek silnika

Można korzystać z przycisków paska menu ① na dole ekranu w celu otwierania różnych funkcji monitora wielofunkcyjnego, a także ustawień dla danego ekranu. Pasek menu pojawia się

na krótko po otwarciu ekranu i zawsze wyświetla się na ekranie głównym. Aby go wyświetlić, przesunij palcem z dołu do góry ekranu.



Kiedy ekrany silnika nie są wyświetlane, niewielki pasek silnika ② na górze ekranu zapewnia podgląd wskaźników stanu i pracy silnika. Podobnie jak pasek menu, pasek silnika pojawia się na krótko po otwarciu ekranu. Aby go wyświetlić, przesunij palcem od góry w dół ekranu.



Informacje o silniku

Możesz wyświetlać informacje o silniku. Możesz też wyświetlać alarmy, kody błędów i dziennik konserwacji.

Wybierz kolejno **Informacje > Informacje o silniku**.

Podróż: Wyświetla informacje o podróży, takie jak dystans i czas trwania, a także umożliwia zresetowanie ich wartości.

Przypomnienie o konserwacji: Wyświetla informacje na temat konserwacji oraz umożliwia ustawienie interwału między kolejnymi konserwacjami, a także zresetowanie czasu, który upłynął od poprzedniej konserwacji.

Zbiorniki: Wyświetla szczegółowe dane z czujników poziomu w zbiorniku.

Trym: Wyświetla kąt trymu silników.

Informacje o systemie YAMAHA: Wyświetla informacje o systemie silników.

Aktywne alarmy: Wyświetla aktywne alarmy silników.

Kod błędu: Wyświetla kody błędów dla aktywnych alarmów silników. Przekaż te informacje sprzedawcy firmy Yamaha.

Ogólne informacje o urządzeniu



①	Ekran dotykowy
②	klawisz zasilania
③	Automatyczny czujnik podświetlenia
④	Gniazdo karty pamięci microSD®

Korzystanie z ekranu dotykowego

- Dotknij ekranu, aby wybrać element.
- Przeciągnij lub przesunij palcem po ekranie, aby przesunąć lub przewinąć zawartość ekranu.
- Zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby zmniejszyć obraz.
- Rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.

Blokowanie ekranu dotykowego

Ekran dotykowy można zablokować, aby zapobiec przypadkowemu uruchomieniu funkcji przez jego dotknięcie.

- 1 Wybierz .
- 2 Wybierz **Zablokuj ekran dotykowy**.

Przyciski na ekranie

Te przyciski na ekranie mogą być wyświetlane na niektórych ekranach i w przypadku niektórych funkcji. Niektóre przyciski są dostępne tylko na stronie kombinacji lub na układzie SmartMode™.

Przycisk	Funkcja
	Usuwa ikony z ekranu i powoduje wyśrodkowanie ekranu na łodzi
	Otwiera pełnoekranowy widok elementu
	Tworzy nowy punkt
	Tworzy trasę ze zwrótami do celu podróży
	Dodaje zwrót do trasy w wybranym miejscu
	Usuwa ostatni zwrót dodany do trasy
	Tworzy bezpośrednią trasę bez zwrótów do celu podróży
	Tworzy trasę wyznaczoną przez funkcję nawigacji automatycznej do celu podróży
	Rozpoczyna nawigację
	Kończy pracę nawigacji
	Namierza cel radarowy i rozpoczyna jego śledzenie
	Otwiera menu strony lub funkcji
	Otwiera menu zapisanych ustawień strony lub funkcji

Porady i skróty

- Naciśnij , aby włączyć ploter nawigacyjny.
- Wybierz **Ekran główny** na dowolnym ekranie, aby powrócić do ekranu głównego.
- Wybierz **Menu** na dowolnym ekranie, aby uzyskać dostęp do dodatkowych ustawień odnoszących się do danego ekranu.
- Naciśnij , aby dostosować podświetlenie i zablokować ekran dotykowy.
- Naciśnij i wybierz **Wyłącz**, aby wyłączyć ploter.

Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym

- Wybierz kolejno **Informacje > Podręcznik użytkownika**.
- Wybierz podręcznik użytkownika.
- Wybierz **Otwarte**.

Pobieranie podręczników użytkownika

Najnowszą wersję podręczników użytkownika i ich tłumaczenia można pobrać ze strony internetowej.

- Odwiedź stronę global.yamaha-motor.com/outboards/products/manuals/accessories/gauge/index.html.

PORADA: Aby szybko otworzyć tę stronę internetową, zeskanuj ten kod:

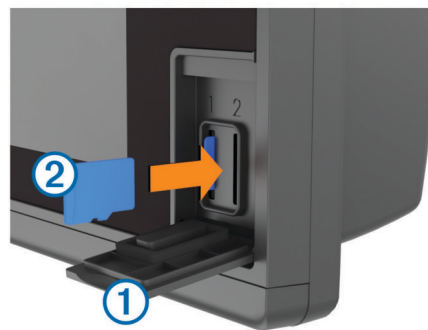


- Pobierz podręcznik użytkownika.

Wkładanie kart pamięci

Ten ploter nawigacyjny umożliwia korzystanie z opcjonalnych kart pamięci. Karty z mapami umożliwiają przeglądanie zdjęć satelitarnych i zdjęć lotniczych o wysokiej rozdzielczości przedstawiających porty, zatoki, przystanie i inne punkty szczególne. Puste karty pamięci mogą służyć do rejestrowania danych z sonaru i do przesyłania danych, takich jak punkty, trasy i ślady, do innego zgodnego plotera nawigacyjnego Garmin® lub do komputera.

- Otwórz klapkę lub drzwiczki dostępne z przodu plotera nawigacyjnego.
- Włóż kartę pamięci.
- Wsuwaj kartę, aż się zatrzaśnie.



- Zamknij drzwiczki.

Sygnaly satelitarne GPS

Po włączeniu plotera nawigacyjnego odbiornik GPS musi zgromadzić dane satelitarne i ustalić bieżącą pozycję. Gdy ploter nawigacyjny zlokalizuje satelity, u góry ekranu głównego pojawi się symbol . Jeśli ploter nawigacyjny utraci sygnał satelitarny, symbol zniknie, a na mapie, nad ikoną , pojawi się migający znak zapytania.

Więcej informacji na temat systemu GPS można znaleźć na stronie www.garmin.com/aboutGPS.

Wybór źródła GPS

Jeśli dostępne jest więcej niż jedno źródło danych GPS, można wybrać preferowane źródło.

- Wybierz kolejno **Ustawienia > System > GPS > Źródło**.
- Wybierz źródło danych GPS.

Dostosowywanie plotera nawigacyjnego

Ekran główny

Ekran główny plotera nawigacyjnego daje dostęp do wszystkich funkcji plotera. Ich zakres zależy od tego, jakie akcesoria podłączono do urządzenia. W tej instrukcji część opcji i funkcji może nie być omówiona.

Kategorie widoczne wzdłuż prawej krawędzi ekranu zapewniają szybki dostęp do podstawowych funkcji plotera nawigacyjnego. Na przykład w kategorii Sonar znajdują się widoki i strony związane z funkcją sonaru. Często używane pozycje możesz zapisać w kategorii Ulubione.

Opcje widoczne u dołu ekranu głównego, za wyjątkiem przycisku Ustawienia, są zawsze widoczne na wszystkich pozostałych ekranach. Z przycisku Ustawienia można korzystać tylko na stronie głównej.

Opcja Ekran głów. pozwala na powrót do strony głównej z innych ekranów.

W przypadku instalacji wielu wyświetlaczy w ramach sieci morskiej firmy Garmin można je pogrupować w celu utworzenia stacji. Pogrupowanie w stacje umożliwia wspólną pracę wyświetlaczy, które w przeciwnym razie działałyby oddzielnie. Po wybraniu opcji Ekran głów. na jednym wyświetlaczu, wszystkie wyświetlacze należące do danej stacji przełączają się na ekran główny. Można dostosować układ stron każdego wyświetlacza, dzięki czemu każda strona może wyglądać inaczej na poszczególnych wyświetlaczach. Po zmianie układu strony na jednym wyświetlaczu, zmiany te są widoczne jedynie na tym jednym wyświetlaczu. Nazwa i symbol układu zmienione na jednym wyświetlaczu są widoczne na wszystkich

wyświetlaczach należących do stacji, co pozwala zachować jednolity wygląd.

Elementy SmartMode są związane z aktywnością, np. pływaniem rekreacyjnym lub dokowaniem. Wybranie przycisku SmartMode na stronie głównej umożliwia wyświetlanie na każdym wyświetlaczu należącym do stacji innych informacji. Jeśli na przykład na ekranie głównym wybrany zostanie tryb Pływanie, na jednym wyświetlaczu może być wyświetlana mapa nawigacyjna, na drugim ekran radaru.

Dodawanie pozycji do Ulubionych

1 Na ekranie głównym wybierz kategorię po prawej.

2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk po lewej stronie.

Element zostanie dodany do kategorii ekranu głównego Ulubione.

Dostosowywanie stron

Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji

Układ i dane pokazywane na stronach kombinacji i w widokach SmartMode można dostosować do własnych preferencji. W przypadku zmiany układu strony na używanym wyświetlaczu zmiany są widoczne wyłącznie na tym wyświetlaczu, za wyjątkiem nazwy i symbolu SmartMode. W przypadku zmiany nazwy SmartMode lub symbolu układu nowa nazwa i symbol są widoczne na wszystkich wyświetlaczach należących do stacji.

1 Otwórz stronę, którą chcesz dostosować.

2 Wybierz **Menu**.

3 Wybierz **Edytuj schemat** lub **Edytuj kombinację**.

4 Wybierz opcję:

- Aby zmienić nazwę, wybierz kolejno **Nazwa** lub **Nazwa i symbol** > **Nazwa**, wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
- Aby zmienić symbol SmartMode, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Symbol**, a następnie wybierz nowy symbol.
- Aby zmienić liczbę wyświetlanych funkcji oraz układ ekranu, wybierz **Układ**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
- Aby zmienić funkcję części ekranu, wybierz odpowiedni obszar, a potem z listy po prawej stronie wybierz funkcję.
- Aby zmienić sposób dzielenia ekranu, przeciągnij strzałki do nowej lokalizacji.
- Aby zmienić dane wyświetlane na stronie oraz dodatkowe paski danych, wybierz **Nakładki**, a następnie wybierz opcję.
- Aby przypisać zapamiętane ustawienie do elementu ekranu SmartMode, wybierz kolejno **Nastawy** > **Uwzględnij**, a następnie wybierz z listy po prawej stronie zapamiętane ustawienie.

Dodawanie układu SmartMode

Zależnie od potrzeb, możesz dodawać układy SmartMode. Wszelkie zmiany dokonane na jednym układzie SmartMode ekranu głównego w stacji są wyświetlane na wszystkich wyświetlaczach w stacji.

1 Na ekranie głównym wybierz kolejno **SmartMode™** > **Menu** > **Dodaj układ**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zmienić nazwę, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
- Aby zmienić symbol SmartMode, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Symbol**, a następnie wybierz nowy symbol.
- Aby zmienić liczbę wyświetlanych funkcji oraz układ ekranu, wybierz **Układ**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.

- Aby zmienić funkcję części ekranu, wybierz odpowiedni obszar, a potem z listy po prawej stronie wybierz funkcję.
- Aby zmienić sposób dzielenia ekranu, przeciągnij strzałki do nowej lokalizacji.
- Aby zmienić dane wyświetlane na stronie oraz dodatkowe paski danych, wybierz **Nakładki**, a następnie wybierz opcję.
- Aby przypisać zapamiętane ustawienie do elementu ekranu SmartMode, wybierz kolejno **Nastawy** > **Uwzględnij**, a następnie wybierz z listy po prawej stronie zapamiętane ustawienie.

Dodawanie własnego ekranu kombinacji

Można stworzyć własny ekran kombinacji, który będzie dostosowany do potrzeb użytkownika.

1 Wybierz kolejno **Kombinacje** > **Menu** > **Dodaj kombinację**.

2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Dostosowywanie nakładek danych

Możesz dostosować informacje wyświetlane na ekranie.

1 Wybierz odpowiednią opcję w zależności od typu oglądanego ekranu:

- W widoku pełnoekranowym wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj nakładki**.
- Na ekranie kombinacji wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj kombinację** > **Nakładki**.
- Na ekranie SmartMode wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj schemat** > **Nakładki**.

PORADA: Aby szybko zmienić dane wyświetlane w oknie nakładki, naciśnij i przytrzymaj pole nakładki.

2 Wybierz element, aby dostosować dane i pasek danych:

- Aby zmienić dane wyświetlane w polu nakładki, zaznacz pole nakładki, wybierz nowe dane do wyświetlenia i wybierz **Wróć**.
- Aby wybrać lokalizację i układ paska nakładki danych, wybierz **Dane**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
- Aby dostosować informacje wyświetlane podczas nawigacji, wybierz **Nawigacja**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
- Aby włączyć inne paski danych, np. elementy sterujące multimediami, wybierz **Pasek górny** lub **Pasek dolny**, a następnie wybierz odpowiednie opcje.

3 Wybierz **Gotowe**.

Resetowanie układów stacji

Istnieje możliwość przywrócenia domyślnych układów dla wszystkich stacji.

Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Informacje o stacji** > **Resetuj stacje**.

Zapamiętane ustawienia

Zapamiętane ustawienie to zbiór ustawień, który optymalizuje ekran lub widok. Można użyć konkretnych zapamiętanych ustawień, aby zoptymalizować grupy ustawień dla danej czynności. Na przykład niektóre ustawienia mogą być optymalne podczas połówów, a niektóre podczas pływania. Zapamiętane ustawienia są dostępne na niektórych ekranach, takich jak mapy, widoki sonaru i widoki radaru.

Aby wybrać zapamiętane ustawienie dla zgodnego ekranu, wybierz **Menu** > **★**, a następnie nastawę.

W przypadku wprowadzenia zmian w ustawieniach lub widoku podczas korzystania z zapamiętanych ustawień można zapisać zmiany w zapamiętanym ustawieniu lub utworzyć nowe zapamiętane ustawienie na podstawie dostosowanych opcji.

Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia

Po dostosowaniu ustawień i widoku ekranu można zapisać tę zmienioną konfigurację jako nowe zapamiętane ustawienie.

- 1 Na zgodnym ekranie zmień ustawienia lub widok.
- 2 Wybierz **Menu** > **⚙** > **Zapisz** > **Nowy**.
- 3 Wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.

Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami

Fabrycznie załadowane zapamiętane ustawienia można dostosować, a samodzielnie utworzone zapamiętane ustawienia można edytować.

- 1 Na zgodnym ekranie wybierz **Menu** > **⚙** > **Zarządzaj**.
- 2 Wybierz zapamiętane ustawienie.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić nazwę zapamiętanego ustawienia, wybierz **Zmień nazwę**, a następnie wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
 - Aby edytować zapamiętane ustawienie, wybierz **Edytuj**, a następnie zaktualizuj zapamiętane ustawienie.
 - Aby usunąć zapamiętane ustawienie, wybierz **Usuń**.
 - Aby przywrócić fabryczną wersję zapamiętanych ustawień wybierz **Zeruj wszystko**.

Regulowanie podświetlenia

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Podświetlenie**.
PORADA: Wybierz **☾** > **Podświetlenie** na dowolnym ekranie, aby otworzyć ustawienia podświetlenia.
- 2 Wybierz opcję:
 - Dostosuj poziom podświetlenia.
 - Wybierz **Auto**.

Dostosowywanie schematu kolorów

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Sch. kolorów**.
PORADA: Aby uzyskać dostęp do ustawień kolorów, na dowolnym ekranie wybierz kolejno **☾** > **Sch. kolorów**.
- 2 Wybierz opcję.

Mapy i widoki map 3D

Dostępne mapy i widoki 3D zależą od użytych danych map oraz akcesoriów.

Aby uzyskać dostęp do map oraz widoków 3D mapy, wybierz **Mapy**.

Mapa nawigacyjna: Wyświetla dane nawigacji dostępne w ramach fabrycznie załadowanych map oraz w ramach map uzupełniających, jeśli są one dostępne. Dane obejmują boje, światła, kable, sondowania głębokości, przystanie oraz stacje pływów w widoku z góry.

Perspective 3D: Zapewnia widok z góry i z tyłu łodzi (odpowiednio do kursu) i stanowi wizualną pomoc w nawigacji. Ten widok przydaje się podczas nawigacji w pobliżu płyczn, raf, mostów i kanałów, a także podczas określania tras umożliwiających wpłynięcie do nieznanymi portów i na kotwicowiska, a także wypłynięcie z nich.

Mariner's Eye 3D: Zapewnia szczegółowy, trójwymiarowy widok z góry i z tyłu łodzi (odpowiednio do kursu) i stanowi wizualną pomoc w nawigacji. Ten widok przydaje się podczas nawigacji w pobliżu płyczn, raf, mostów i kanałów, a także podczas określania tras umożliwiających wpłynięcie do nieznanymi portów i na kotwicowiska, a także wypłynięcie z nich.

UWAGA: Widoki map Mariner's Eye 3D i Fish Eye 3D są dostępne wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Fish Eye 3D: Zapewnia widok dna spod wody, przedstawiając jego dokładny obraz na podstawie informacji o mapie. Po podłączeniu przetwornika sonaru obiekty znajdujące się w toni (np. ryby) zostaną oznaczone jako czerwone, zielone i żółte obszary. Czerwony kolor oznacza największe cele, a zielony — najmniejsze.

Mapa wędkarska: Wyświetlanie na mapie szczegółowych izobat i sondowań głębín. Wybór powoduje usunięcie z mapy danych nawigacji oraz wyświetlenie szczegółowych danych barometrycznych i wzmocnionych izobat wykorzystywanych do celów badania dna. Ta mapa nadaje się doskonale do wędkowania głębínowego z dala od brzegu.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

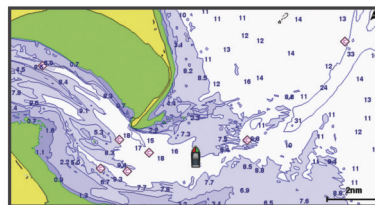
Nakładki radaru: Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radaru pozwalają nałożyć informacje radarowe na mapę nawigacyjną lub mapę wędkarską. Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Mapa nawigacyjna i morska mapa wędkarska

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Mapy nawigacyjne i mapy wędkarskie umożliwiają zaplanowanie kursu, wyświetlenie informacji o mapie oraz podróż trasa. Mapa wędkarska stanowi przydatne narzędzie dla miłośników wędkarstwa z dala od brzegu.

Aby otworzyć mapę nawigacyjną, wybierz kolejno **Mapy** > **Mapa nawigacyj.**



Aby otworzyć mapę wędkarską, wybierz kolejno **Mapy** > **Mapa wędkarska**.

Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego

Istnieje możliwość szybkiego powiększania i pomniejszania wielu ekranów, np. map i sonaru.

- Zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby zmniejszyć obraz.
- Rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.

Wybór mapy

Jeśli w urządzeniu wbudowane są zarówno mapy BlueChart® g2 i Garmin LakeVü™ HD, można wybrać mapę, która ma być używana. Nie wszystkie modele mają wbudowane obydwa typy map.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu** > **Wgrana mapa**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Jeśli znajdujesz się na jeziorze, wybierz **LakeVü™ HD**.
 - Jeśli znajdujesz się na wodach przybrzeżnych, wybierz **BlueChart® g2**.

Pomiar dystansu na mapie








- 1 Na mapie lub nakładce radaru wybierz pozycję.
- 2 Wybierz **Pomiar dystansu**.

Na ekranie wyświetlona zostanie pinezka w miejscu aktualnej pozycji. Dystans i kierunek od znacznika znajduje się w lewym górnym rogu.

PORADA: Aby zresetować znacznik i zmierzyć dystans od aktualnej pozycji kursora, wybierz Ustaw odniesienie.


Symbole mapy

Ta tabela zawiera niektóre spośród najczęściej wyświetlanych na szczegółowych mapach symboli.

Ikona	Opis
	Boja
	Informacje
	Usługi morskie
	Stacja pływów
	Stacja prądów
	Dostępne zdjęcie z góry
	Dostępne zdjęcie w perspektywie

Inne elementy wspólne dla większości map obejmują izobaty, strefy pływów, sondowania punktowe (w formie przedstawionej na oryginalnej mapie papierowej), symbole i pomoce nawigacyjne, przeszkody i okolice kabli.

Tworzenie punktu na mapie

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz pozycję lub obiekt.
- 2 Wybierz **Utwórz punkt** lub .

Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie

Na mapie nawigacyjnej lub mapie wędkarskiej można wyświetlać informacje o pozycji lub o obiekcie.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

- 1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz pozycję lub obiekt.

Wzdłuż prawej krawędzi mapy zostanie wyświetlona lista opcji. Wyświetlane opcje różnią się w zależności od wybranej pozycji lub obiektu.

- 2 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć podróż do wybranej pozycji, wybierz **Nawiguj do**.
 - Aby oznaczyć punkt w pozycji kursora, wybierz **Utwórz punkt**.
 - Aby wyświetlić dystans do obiektu i zamiar na obiekt z aktualnej pozycji, wybierz **Pomiar dystansu**.
Na ekranie zostanie wyświetlony dystans i zamiar. Wybierz opcję **Wybierz**, aby dokonać pomiaru z pozycji innej niż aktualna pozycja.
 - Aby wyświetlić informacje o pływie, prądzie, informacje astronomiczne, notki do mapy lub informacje o lokalnych usługach dostępnych w pobliżu kursora, wybierz **Informacja**.

Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych

Na mapie nawigacyjnej, mapie wędkarskiej, w widoku Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D mapy można wyświetlić szczegółowe informacje o różnego rodzaju pomocach nawigacyjnych, w tym o pławach, światłach i przeszkodach.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Widoki map Mariner's Eye 3D i Fish Eye 3D są dostępne wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

- 1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz pomoc nawigacyjną.
- 2 Wybierz nazwę pomocy nawigacyjnej.

Nawigacja do punktu na mapie




PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać ładu, płyczn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ład lub płycznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie ładu, płyczn lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

- 1 Wybierz pozycję na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Nawiguj do**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz **Nawiguj do** lub .
 - Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwróty, wybierz **Trasa do** lub .
 - Aby skorzystać z nawigacji automatycznej, wybierz **Naw. autom.** lub .
- 4 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.
- 5 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć ładu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Linia kierunku i znaczniki kątów

Linia kierunku to linia rysowana na mapie prowadząca od dziobu łodzi w kierunku podróży. Znaczniki kątów oznaczają pozycje względne wobec kierunku lub kursu nad dnem, które są pomocne podczas zarzucania lub wyszukiwania punktów odniesienia.

Ustawianie linii kierunku i kursu nad dnem

Na mapie można wyświetlać linie kierunku i kursu nad dnem (KDd).

KDd oznacza kierunek poruszania się. Kierunek to strona, w którą zwrócony jest dziób łodzi, gdy podłączony jest czujnik kierunku.

- 1 W widoku mapy wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Wygląd mapy > Linia kierunku**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Źródło** i wybierz opcję:
 - Aby automatycznie korzystać z dostępnego źródła, wybierz opcję **Auto**.
 - Aby dla KDd użyć wskazania kierunku z anteny GPS, wybierz **Kierunek GPS (COG)**.
 - Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku, wybierz opcję **Odniesienie północne**.
 - Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku, wybierz opcję **KDd i kierunek**.
Spowoduje to wyświetlenie na mapie linii kierunku oraz linii KDd.
- 3 Wybierz **Wyświetlanie**, a następnie jedną z opcji:
 - Wybierz **Dystans > Dystans** i podaj długość linii wyświetlanej na mapie.

- Wybierz **Czas > Czas** i podaj czas potrzebny do obliczenia dystansu, jaki łódź pokona w określonym czasie, zachowując aktualną prędkość.

Włączanie znaczników kątów

Można dodać znaczniki kątów do mapy wzdłuż linii kierunku. Znaczniki kątów ułatwiają zarzucanie podczas wędkowania.

- 1 Ustaw linię kierunku ([Ustawianie linii kierunku i kursu nad dnem](#), strona 6).
- 2 Wybierz **Znaczniki kąta**.

Płatne mapy

⚠ PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

UWAGA: Niektóre modele nie obsługują wszystkich map.

Opcjonalne płatne mapy, takie jak BlueChart g2 Vision®, pozwalają optymalnie wykorzystać ploter nawigacyjny. Poza szczegółowymi mapami morskimi, produkty te mogą zawierać także poniższe funkcje, które są dostępne w niektórych obszarach.

Mariner's Eye 3D: Zapewnia widok z góry i z tyłu łodzi oraz stanowi trójwymiarową pomoc w nawigacji.

Fish Eye 3D: Zapewnia trójwymiarowy widok dna spod wody, przedstawiając na mapie jego dokładny obraz na podstawie informacji o mapie.

Mapy wędkarskie: Umożliwiają wyświetlenie map ze wzmocnionymi izobatami, bez danych nawigacyjnych. Te mapy nadają się doskonale do wędkowania głębinowego z dala od brzegu.


Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości: Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości przedstawiają realistyczny obraz lądu i wody na mapie nawigacyjnej ([Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej](#), strona 7).

Zdjęcia lotnicze: Wyświetlanie zdjęć lotniczych przystani i innych obiektów ważnych z punktu widzenia nawigacji, które pozwalają wyobrazić sobie otoczenie ([Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych](#), strona 8).


Szczegółowe dane dotyczące dróg i punktów szczególnych: Wyświetlenie szczegółowych danych dotyczących dróg i punktów szczególnych (POI), w tym bardzo szczegółowych danych o drogach na wybrzeżu i punktach szczególnych takich, jak restauracje, zakwaterowanie, lokalne atrakcje.

Naw. autom.: Wykorzystuje konkretne informacje o jednostce pływającej i dane mapy do określenia najlepszej ścieżki do celu.

Wyświetlanie informacji o stacjach pływów

Symbol  na mapie oznacza stację pływów. Dla stacji pływów można wyświetlić szczegółowy wykres, który pozwoli przewidzieć poziom pływów dla różnych godzin i dni.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

- 1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz stację pływów.
W pobliżu symbolu  zostaną wyświetlone informacje o kierunku pływu i poziomie pływu.
- 2 Wybierz nazwę stacji.

Animowane wskaźniki pływów i prądów

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej można wyświetlać animowane wskaźniki stacji pływów i kierunku podróży. Należy także włączyć animowane ikony w ustawieniach mapy ([Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów](#), strona 7).

Wskaźnik stacji pływów jest wyświetlany na mapie jako pionowy wykres słupkowy ze strzałką. Czerwona strzałka skierowana w dół oznacza odpływ, a niebieska strzałka skierowana w górę oznacza przypływ. Po najechaniu kursorem na wskaźnik stacji pływów powyżej wskaźnika stacji wyświetlona zostanie wysokość pływu w stacji.

Wskaźniki kierunku prądu są wyświetlane na mapie w formie strzałek. Kierunek każdej ze strzałek wskazuje kierunek prądu w danej pozycji na mapie. Kolor strzałki wskazującej kierunek prądu oznacza zakres prędkości prądu w danej pozycji. Po najechaniu kursorem na wskaźnik kierunku prądu powyżej wskaźnika kierunku wyświetlona zostanie prędkość prądu dla danej pozycji.

Kolor	Zakres prędkości prądu
Żółty	0 do 1 węzła
Pomarańczowy	1 do 2 węzłów
Czerwony	2 lub więcej węzłów

Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.


Na mapie nawigacyjnej i wędkarskiej można wyświetlać statyczne lub animowane wskaźniki stacji pływów lub prądów.

- 1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Pływy i prądy**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyświetlić na mapie wskaźniki stacji prądów i wskaźniki stacji pływów, wybierz **Włączony**.
 - Aby wyświetlać na mapie animowane wskaźniki stacji pływów i animowane wskaźniki kierunku prądów, wybierz **Animowane**.

Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Można nałożyć wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne na część mapy nawigacyjnej obejmującej ląd oraz na części obejmujące ląd i morze.

UWAGA: Po włączeniu wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne są dostępne tylko dla mniejszych poziomów powiększenia. Jeśli wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne nie są wyświetlane dla regionu z mapy opcjonalnej, można wybrać , aby powiększyć mapę. Można także zwiększyć stopień szczegółowości, zmieniając poziom szczegółów dla powiększania mapy.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Zdjęcia satelit.**
- 2 Wybierz opcję:
 - Wybierz **Tylko ląd**, aby wyświetlić standardowe informacje dotyczące wody i zdjęcia nałożone na obszar lądu na mapie.
 - Wybierz **Fotomapa**, aby wyświetlać zdjęcia akwenu i lądu z określonym poziomem przezroczystości. Wyreguluj przezroczystość zdjęcia za pomocą suwaka. Im wyższa wartość procentowa zostanie wybrana, w tym większym stopniu zdjęcia będą zakrywać obszar wody i lądu na mapie i tym lepiej będą widoczne.



Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych

Aby było możliwe wyświetlenie na mapie nawigacyjnej zdjęć lotniczych, należy włączyć opcję Zdjęcia satelit. w ustawieniach mapy.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Korzystając ze zdjęć lotniczych obiektów orientacyjnych, przystani i portów, można w łatwiejszy sposób określić swoje położenie i zapoznać się z układem przystani lub portu przed dotarciem na miejsce.

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz ikonę aparatu:

- Aby wyświetlić zdjęcie z góry, wybierz .
- Aby wyświetlić zdjęcie w perspektywie, wybierz . Zdjęcie zostało wykonane z pozycji aparatu, który podczas wykonywania zdjęcia był ustawiony w kierunku wskazanym przez stożek.

2 Wybierz **Zdjęcie lotnicze**.






System automatycznej identyfikacji



System automatycznej identyfikacji (AIS) umożliwi identyfikację oraz śledzenie innych statków oraz otrzymywanie ostrzeżeń o innych jednostkach znajdujących się w pobliżu. Po podłączeniu do zewnętrznego urządzenia AIS ploter nawigacyjny może wyświetlać określone dane AIS dotyczące innych statków znajdujących się w zasięgu, które są wyposażone w transponder oraz które w aktywny sposób przesyłają informacje AIS.

Informacje zgłaszane przez każdy statek obejmują numer MMSI, pozycję, prędkość GPS, kierunek GPS, czas, jaki minął od zgłoszenia przez statek ostatniej pozycji, najbliższe miejsce zbliżenia oraz czas do miejsca zbliżenia.

Niektóre modele ploterów nawigacyjnych obsługują też system BFT (Blue Force Tracking). Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem.

Symbole celów AIS

Symbol	Opis
	Statek AIS. Statek nadający sygnał AIS. Trójkąt wskazuje kierunek, w którym porusza się statek AIS.
	Wybór celu.
	Aktywacja celu. Cel wydaje się większy na mapie. Zielona linia prowadząca do celu wskazuje kierunek celu. Numer MMSI, prędkość i kierunek statku są widoczne poniżej celu (jeśli dla funkcji wyświetlania szczegółowych informacji wybrano opcję Pokaż). W przypadku utraty sygnału AIS ze statku zostanie wyświetlony baner komunikatu.
	Utrata sygnału celu. Zielony symbol X oznacza utratę sygnału AIS ze statku. W takim przypadku ploter nawigacyjny wyświetla baner komunikatu z pytaniem, czy statek ma być nadal śledzony. W przypadku rezygnacji z dalszego śledzenia symbol utraconego sygnału statku zniknie z mapy lub z widoku 3D mapy.
	Niebezpieczny cel w zasięgu. Cel miga, włącza się alarm i zostaje wyświetlony baner komunikatu. Po potwierdzeniu alarmu zostanie wyświetlony nakreślony linią ciągłą czerwony trójkąt z prowadzącą do niego czerwoną linią, który wskazuje położenie oraz kierunek celu. Jeśli alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa został wyłączony, cel zacznie migać, alarm nie uruchomi się jednak i nie zostanie wyświetlony baner alarmu. W przypadku utraty sygnału AIS ze statku zostanie wyświetlony baner komunikatu.

Symbol	Opis
	Utrata sygnału niebezpiecznego celu. Czerwony symbol X oznacza utratę sygnału AIS ze statku. W takim przypadku ploter nawigacyjny wyświetla baner komunikatu z pytaniem, czy statek ma być nadal śledzony. W przypadku rezygnacji z dalszego śledzenia symbol utraconego sygnału niebezpiecznego celu zniknie z mapy lub z widoku 3D mapy.
	Położenie tego symbolu wskazuje punkt największego zbliżenia do niebezpiecznego celu. Liczby widoczne w pobliżu symbolu wskazują czas do punktu największego zbliżenia do tego celu.

UWAGA: Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem, niezależnie od ich statusu.

Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS

W przypadku, gdy aktywowany cel AIS nadaje informacje o kierunku i kursie nad dnem, kierunek celu jest widoczny na mapie w postaci linii ciągłej prowadzącej do symbolu celu AIS. Linia kierunku nie jest widoczna w widoku mapy 3D.

Planowany kurs aktywowanego celu AIS jest widoczny na mapie lub w widoku mapy 3D jako linia przerywana. Długość planowanego kursu zależy od wartości ustawienia planowanego kierunku. Jeśli aktywowany cel AIS nie przesyła informacji o prędkości lub jeśli statek nie porusza się, linia planowanego kursu nie jest wyświetlana. Informacje o zmianach prędkości, kursu nad dnem oraz prędkości jego zmiany nadawane przez statek mogą wpłynąć na obliczenia pozwalające wyznaczyć linię planowanego kursu.

Jeśli cel AIS nadaje informacje o kierunku, kursie nad dnem oraz prędkości jego zmiany, planowany kurs celu jest obliczany na podstawie informacji dotyczących kursu nad dnem i prędkości jego zmiany. Kierunek, w jakim następuje zwrot celu, także jest wyznaczany na podstawie informacji o prędkości zmiany kursu i jest wskazywany przez końcowy element linii kierunku. Długość elementu końcowego nie zmienia się.



Jeśli cel AIS nadaje informacje o kierunku i kursie nad dnem, nie są jednak przesyłane informacje o prędkości zmiany kursu, planowany kurs celu jest obliczany na podstawie informacji dotyczących kursu nad dnem.

Wyświetlanie statków AIS i MARPA na mapie lub w widoku 3D mapy

Aby móc wyświetlać statki AIS na mapie, konieczne jest korzystanie z zewnętrznego urządzenia AIS oraz odbiór sygnałów z innych statków. Funkcja ręczna wbudowanego komputera prowadzącego automatycznie nakres radarowy (MARPA) działa w przypadku dostępności radaru.

Można określić, jak inne statki mają być wyświetlane na mapie lub w widoku 3D mapy. Zasięg wyświetlania i ustawienia MARPA skonfigurowane dla jednej mapy lub jednego widoku 3D mapy ma zastosowanie wyłącznie do danej mapy lub danego widoku 3D mapy. Szczegóły, planowany kierunek oraz ustawienia śladów wybrane dla jednej mapy lub jednego widoku 3D mapy mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy.

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Inne statki > Ustaw. wyświetlania**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby określić dystans od aktualnej pozycji, w której mają być wykrywane statki AIS, wybierz **Zasięg wysw.**, a następnie określ dystans.

- Aby wyświetlić statki ze znacznikiem MARPA, wybierz kolejno **MARPA > Pokaż**.
- Aby wyświetlić szczegóły dotyczące statków z systemem AIS i statków ze znacznikiem MARPA, wybierz kolejno **Szczegóły > Pokaż**.
- Aby ustawić czas planowanego kierunku dla statków z systemem AIS i statków ze znacznikiem MARPA, wybierz kolejno **Planow. kierun.**, a następnie podaj czas.
- Aby wyświetlić ślady statków AIS, wybierz długość śladu wyświetlanego z użyciem śladu, a następnie wybierz **Szlaki i długość**.

Aktywacja celu dla statku AIS

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS > Aktywuj cel**.

Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel

Istnieje możliwość wyświetlenia stanu sygnału AIS, numeru MMSI, prędkości GPS, kierunku GPS i innych zgłaszanych informacji odnoszących się do statku ustawionego jako cel.

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz **Statek AIS**.

Dezaktywacja celu dla statku AIS

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS > Dezaktywuj**.

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Inne statki > Lista > Pokaż**.
- 2 Wybierz rodzaje zagrożeń, które mają być uwzględnione na liście.

Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa

Zanim będzie możliwe ustawienie alarmu kolizyjnego, konieczne jest podłączenie zgodnego plotera nawigacyjnego do urządzenia AIS lub do radaru.

Alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa jest dostępny wyłącznie w przypadku systemów AIS i MARPA. Funkcja MARPA działa w przypadku dostępności radaru. Można dostosowywać strefę bezpieczeństwa umożliwiającą uniknięcie kolizji.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > AIS > Alarm kolizyjny > Włączony**.

Gdy w strefie bezpieczeństwa wokół statku znajdzie się obiekt ze znacznikiem MARPA lub statek z systemem AIS, wyświetlony zostanie baner komunikatu. Obiekt również zostanie oznaczony na ekranie jako niebezpieczny. Gdy alarm się wyłączy, baner komunikatu zniknie, a alarm dźwiękowy zostanie wyłączony — obiekt pozostanie jednak oznaczony na ekranie jako niebezpieczny.

- 2 Wybierz **Zasięg**.
- 3 Określ promień dla strefy bezpieczeństwa wokół statku.
- 4 Wybierz **Czas do**.
- 5 Określ czas, po którym zostanie włączony alarm w przypadku stwierdzenia, że obiekt wpłynie do strefy bezpieczeństwa statku.

Na przykład, aby otrzymać powiadomienie na 10 minut przed zbliżającym się przecięciem linii strefy bezpieczeństwa, wybierz dla opcji Czas do wartość 10. Spowoduje to również włączenie się alarmu na 10 minut przed wpływieniem statku do strefy bezpieczeństwa.

Sygnały wzywania pomocy AIS

Wbudowane nadajniki sygnałów wzywania pomocy AIS to wbudowane urządzenia, które po aktywacji przesyłają raporty ratunkowe z informacją o pozycji. Płoter nawigacyjny może





odbierać sygnały z nadajników ratunkowych SART, radiopław awaryjnych EPIRB i innych sygnałów „człowiek za burta”. Nadawane sygnały wzywania pomocy różnią się od standardowych sygnałów przesyłanych przez system AIS, w związku z czym są inaczej przedstawiane w ploterze nawigacyjnym. Zamiast śledzenia sygnału wzywania pomocy pozwalającego uniknąć kolizji ma miejsce śledzenie sygnału wzywania pomocy w celu zlokalizowania statku lub osoby i umożliwienia udzielenia pomocy.

Nawigacja do jednostki nadającej sygnał wzywania pomocy

Po odebraniu sygnału wzywania pomocy wyświetla się alarm sygnału wzywania pomocy.

Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**, aby rozpocząć nawigację do jednostki nadającej sygnał.

Symbolce celów wykorzystywane w nadajniku sygnałów wzywania pomocy AIS

Symbol	Opis
	Sygnał wzywania pomocy AIS nadawany przez statek. Wybierz, aby wyświetlić więcej informacji na temat sygnału i rozpocząć nawigację.
	Utrata sygnału.
	Test sygnału. Wyświetla się, gdy na statku zostanie rozpoczęty test nadajnika sygnałów wzywania pomocy; nie informuje o rzeczywistej sytuacji awaryjnej.
	Utracono sygnał testowy.

Włączanie alertów testowych nadajnika AIS

Aby uniknąć dużej liczby symboli i alertów testowych w zatłoczonych miejscach, takich jak przystanie, można wybrać ustawienia pozwalające odbierać lub ignorować komunikaty testowe AIS. Aby przetestować funkcję odbioru sygnałów awaryjnych w urządzeniu AIS, należy włączyć ploter nawigacyjny w celu umożliwienia odbioru alertów testowych.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > AIS**.
- 2 Wybierz opcję:

- Aby odbierać lub ignorować sygnały testowe radiopławy awaryjnej (EPIRB), wybierz **Test AIS-EPIRB**.
- Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały „człowiek za burta” (MOB), wybierz **Test AIS-MOB**.
- Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały ratunkowe SART, wybierz **Test AIS-SART**.

Wyłączanie odbioru sygnału AIS

Odbiór sygnału AIS jest domyślnie wyłączony.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki > AIS > Wył.**

Wszystkie funkcje systemu AIS dla wszystkich map i widoków mapy 3D są wyłączone. Dotyczy to również ustawiania celów AIS i ich śledzenia, alarmów kolizyjnych, które wynikają z ustawienia celów AIS i ich śledzenia, a także wyświetlania informacji o statkach AIS.

Ustawienia mapy i widoku 3D mapy

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy. Niektóre opcje wymagają wykupienia płatnych map lub podłączenia akcesoriów, np. radaru.

Te ustawienia mają zastosowanie do map oraz widoków 3D mapy; wyjątek stanowią opcje Nakładka radaru i Fish Eye 3D (*Ustawienia widoku Fish Eye 3D, strona 11*).

Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz Menu.

Punkty i ślady: Otwiera listy punktów trasy i śladów ((*Ustawienia punktów i śladów na mapach i w widokach mapy, strona 10*)).

Inne statki: Pozwala dostosować sposób wyświetlania innych statków (*Ustawienia innych statków na mapach i widokach map, strona 11*).

Quickdraw Contours: Umożliwia włączenie rysowania konturów dna i tworzenie etykiet na mapach wędkarskich.

Radar powierzchni: Wyświetlanie szczegółowych danych z radaru powierzchniowego w widoku mapy Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D.

Radar pogodowy: Wyświetlanie danych z radaru pogodowego w widoku mapy Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D.

Pomoce nawig.: Wyświetlanie pomocy nawigacyjnych na mapie wędkarskiej.

Ustawienia mapy: Patrz (*Ustawienia mapy nawigacyjnej i wędkarskiej, strona 10*).

Wygląd mapy: Pozwala dostosować wygląd różnych map i widoków map 3D (*Ustawienia wyglądu mapy, strona 10*). Pozycja może być dostępna w menu Ustawienia mapy.

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych, strona 4*). Pozycja może być dostępna w menu Ustawienia mapy.

Ustawienia mapy nawigacyjnej i wędkarskiej

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy. Niektóre ustawienia wymagają użycia zewnętrznych akcesoriów lub odpowiednich płatnych map.

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy**.

Zdjęcia satelit.: Niektóre płatne mapy oferują zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości, które przedstawiają realistyczny obraz ładu albo ładu i akwenu na mapie nawigacyjnej (*Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej, strona 7*).

Nakładka wody: Pozwala na włączenie cieniowania reliefowego, które umożliwia wyświetlanie gradientu dna z cieniowaniem (obrazy sonarowe). Dzięki temu można poznać gęstość dna. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

Pływy i prądy: Pozwala na wyświetlanie wskaźników stacji prognozy pływów na mapie (*Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów, strona 7*), a także aktywuje suwak pływów i prądów, który umożliwia określenie czasu zgłaszania pływów i prądów na mapie.

Róże: Wyświetla różę kompasową wokół łodzi, wskazując kierunek kompasu w odniesieniu do kierunku łodzi. W przypadku podłączenia plotera nawigacyjnego do zgodnego morskiego czujnika wiatru wyświetlany jest kierunek wiatru rzeczywistego lub kierunek wiatru pozornego.

Poziom jeziora: Umożliwia ustawienie bieżącego poziomu wody w jeziorze. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

Wstaw mapę: Niewielka mapa wyśrodkowana na aktualnej pozycji użytkownika.

Pogoda: W przypadku podłączenia plotera nawigacyjnego do zgodnego odbiornika komunikatów pogodowych z aktywną subskrypcją opcja pozwala określić, które spośród informacji o pogodzie mają być wyświetlane na mapie. Wymagana jest zgodna, podłączona antena oraz aktywna subskrypcja.

Wygląd mapy: Pozwala ustawić wygląd różnych map i widoków map 3D (*Ustawienia wyglądu mapy, strona 10*).

Ustawienia punktów i śladów na mapach i w widokach mapy

Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Punkty i ślady**.

Ślady: Wyświetlanie śladów na mapie lub w widoku 3D mapy.

Punkty: Wyświetla listę punktów (*Wyświetlanie listy punktów, strona 13*).

Utwórz punkt: Utworzenie nowego punktu.

Wyświetlanie punktów: Określenie, w jaki sposób punkty mają być wyświetlane na mapie.

Aktywne ślady: Wyświetlanie menu opcji aktywnego śladu.

Zapisać ślady: Wyświetlanie listy zapisanych śladów (*Wyświetlanie listy zapisanych śladów, strona 17*).

Wyświetlanie śladów: Określenie, które ślady mają być wyświetlane na mapie, na podstawie koloru śladu.

Ustawienia wyglądu mapy

Istnieje możliwość dostosowania wyglądu różnych map oraz widoków 3D mapy. Każde ustawienie odnosi się do używanej mapy lub widoku mapy.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy oraz do wszystkich modeli ploterów nawigacyjnych. Niektóre opcje wymagają wykupienia płatnych map lub podłączenia akcesoriów.

Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Wygląd mapy**.

Orientacja: Ustawianie perspektywy na mapie.

Szczegół: Dostosowanie stopnia szczegółowości mapy dla różnych stopni powiększenia.

Linia kierunku: Wyświetlanie i dostosowywanie linii kierunku, czyli linii na mapie prowadzącej od dziobu łodzi w kierunku podróży, jak również źródła danych dla linii kierunku.

Obsz. Panoptix: Wyświetlanie i ukrywanie obszaru skanowanego przez przetwornik Panoptix™. Aby móc korzystać z tej funkcji, układ odniesienia i kursu (AHRS) musi być skalibrowany (*Kalibracja kompasu, strona 21*).

Mapa świata: Można użyć podstawowej mapy świata lub mapy z cieniowanym reliefem. Różnice są widoczne tylko w przypadku pomniejszenia w zbyt dużym stopniu, aby było możliwe wyświetlenie szczegółowej mapy.

Punkty głębokości: Włączenie sondowania punktowego oraz ustawienie niebezpiecznej głębokości. Punkty głębokości, które odpowiadają niebezpiecznym głębokościom lub są położone na mniejszej głębokości od nich zostaną oznaczone czerwonym tekstem.

Cieniowanie płycizny: Zmiana cieniowania z linii brzegowej na określoną głębokość.

Cieniow. głębokości: Określenie zakresu wysokości, dla których ma zostać wyświetlone cieniowanie.

Symbole: Wyświetlanie i skonfigurowanie wyglądu różnych symboli na mapie, takich jak ikona statku, symbole pomocy nawigacyjnej, punkty POI na lądzie i sektory światła.

Wstaw mapę: Wyświetlanie w rogu mapy głównej powiększonego fragmentu mapy przedstawiającego pozycję łodzi.

Styl: Ustawianie wyglądu mapy po nałożeniu na teren 3D.

Kolory zagrożeń: Wyświetlanie wody płytkiej i ładu z użyciem skali kolorów. Niebieski kolor oznacza wodę głęboką, żółty — płytką, a czerwony — bardzo płytką.

Preferowana głębokość: Ustawianie wyglądu bezpiecznej głębokości dla widoku mapy Mariner's Eye 3D.

UWAGA: To ustawienie ma zastosowanie wyłącznie do wyglądu kolorów zagrożenia w widoku mapy Mariner's Eye 3D. Nie ma ono zastosowania do ustawienia bezpiecznej głębokości funkcji Auto Guidance ani ustawienia alarmu wody płytkiej sonaru.

Kręgi zasięgu: Wyświetlanie i konfigurowanie wyglądu kręgów zasięgu, które pozwalają zwizualizować odległości w niektórych widokach mapy.

Szerok. toru: Określanie szerokości toru nawigacji, który w niektórych widokach mapy ma postać karmazynowej linii. Tor wskazuje kurs do celu.

Ustawienia innych statków na mapach i widokach map

UWAGA: Opcje te wymagają podłączenia akcesoriów, takich jak odbiornik AIS i radio VHF.

W widoku mapy lub mapy 3D wybierz kolejno **Menu > Inne statki**.

Lista: Wyświetlenie listy statków AIS i MARPA.

DSC: Wyświetlenie listy DSC i ustawienie śladów DSC na mapie.

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa*, strona 9).

Ustaw. wyświetlania: Patrz *Wyświetlanie statków AIS i MARPA na mapie lub w widoku 3D mapy*, strona 8.

Ustawienia widoku Fish Eye 3D

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

W widoku Fish Eye 3D mapy wybierz **Menu**.

Pokaż: Ustawianie perspektywy w widoku 3D mapy.

Ślady: Wyświetlanie śladów.

Stożek sonaru: Wyświetlanie stożka wskazującego obszar działania przetwornika.

Symbole ryb: Wyświetlanie obiektów znajdujących się w toni.

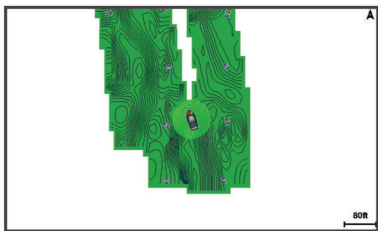
Garmin Quickdraw™ Contours — mapy

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja Garmin Quickdraw Contours umożliwia użytkownikom tworzenie map. Firma Garmin nie gwarantuje dokładności, niezawodności, kompletności ani aktualności map tworzonych przez strony trzecie. Użytkownik używa i polega na mapach stron trzecich na własną odpowiedzialność.

Funkcja Garmin Quickdraw Contours pozwala na tworzenie map z wykorzystaniem izobat i etykiet głębokości dla niemal każdego akwenu.

Gdy funkcja Garmin Quickdraw Contours rejestruje dane, wokół jednostki wyświetla się kolorowy okrąg. Przedstawia on obszar mapy, który jest skanowany za każdym przejściem.



Zielony okrąg wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest mniejsza niż 16 km/h (10 mil/h). Żółty okrąg wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest w zakresie od 16 do 32 km/h (od 10 do 20 mil/h). Czerwony okrąg wskazuje, że głębokość lub pozycja GPS są nieodpowiednie, a prędkość przekracza 32 km/h (20 mil/h).

Dane Garmin Quickdraw Contours można przeglądać na ekranie kombinacji widoków lub w pojedynczym widoku na mapie.

Ilość zapisanych danych zależy od pojemności karty pamięci, źródła sonaru i prędkości łodzi podczas rejestrowania danych. Korzystanie z sonaru jednowiązkowego zapewnia dłuższy czas

rejestrowania. Szacunkowo na karcie pamięci o pojemności 2 GB można zarejestrować około 1500 godzin danych.

Podczas rejestrowania danych na karcie pamięci w ploterze nawigacyjnym, nowe dane są dodawane do istniejącej mapy Garmin Quickdraw Contours i zapisywane na karcie pamięci. Po włożeniu nowej karty pamięci, istniejące dane nie są na nią przesyłane.

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours

Aby korzystać z funkcji Garmin Quickdraw Contours, trzeba posiadać zgodny ploter nawigacyjny ze zaktualizowanym oprogramowaniem, wolne miejsce na karcie pamięci oraz informacje na temat głębokości z sonaru i pozycję GPS.

UWAGA: Funkcja ta nie jest dostępna we wszystkich modelach.

1 W widoku mapy wybierz kolejno **Menu > Quickdraw Contours > Uruchom zapis**.

2 Po zakończeniu zapisu wybierz **Przerwij zapis**.

3 Wybierz **Zarządzaj > Nazwa** i wprowadź nazwę mapy.

Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours

Do mapy Garmin Quickdraw Contours można dodawać etykiety, aby oznaczać niebezpieczne obszary lub punkty szczególne.

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz miejsce.

2 Wybierz **Dodaj etykietę Quickdraw**.

3 Wpisz tekst na etykietce i wybierz **Gotowe**.

Spółeczność Garmin Quickdraw

Garmin Quickdraw to bezpłatna, publiczna, społeczność internetowa umożliwiająca udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom. Możesz także pobierać mapy utworzone przez innych użytkowników.

Aby uzyskać dostęp do społeczności Garmin Quickdraw, zaloguj się do posiadanego konta Garmin Connect™. Następnie możesz przesłać i pobrać mapy za pomocą karty pamięci.

Uzyskiwanie dostępu do społeczności Garmin Quickdraw

Możesz uzyskać dostęp do społeczności Garmin Quickdraw poprzez stronę Garmin Connect.

1 Otwórz stronę connect.garmin.com.

2 Wybierz kolejno **Rozpocznij > Quickdraw Community > Rozpocznij**.

3 Utwórz konto Garmin Connect, jeśli jeszcze go nie masz.

4 Zaloguj się do konta Garmin Connect.

5 W prawym górnym rogu wybierz **Morski**, aby otworzyć widżet Garmin Quickdraw.

PORADA: Aby móc udostępniać mapy Garmin Quickdraw Contours, w czytniku kart komputera musi się znajdować karta pamięci.

Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw

Możesz udostępniać utworzone przez siebie mapy Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom należącym do społeczności Garmin Quickdraw.

Po udostępnieniu mapy izobat udostępniona zostaje wyłącznie mapa izobat. Twoje punkty nie są udostępniane.

1 Wyjmij kartę pamięci z plotera nawigacyjnego.

2 Włóż kartę pamięci do komputera.

3 Uzyskaj dostęp do społeczności Garmin Quickdraw (*Uzyskiwanie dostępu do społeczności Garmin Quickdraw*, strona 11).

- 4 Wybierz **Udostępnij swoje izobaty**.
- 5 Przejdź do karty pamięci i wybierz folder /Garmin.
- 6 Otwórz folder Quickdraw i wybierz plik o nazwie ContoursLog.svy.

Po przesłaniu pliku ContoursLog.svy usuń go z karty pamięci, aby uniknąć problemów podczas kolejnego przesyłania. Twoje dane nie zostaną utracone.

Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw

Możesz pobierać mapy Garmin Quickdraw Contours utworzone przez innych użytkowników i udostępnione społeczności Garmin Quickdraw.

- 1 Włóż kartę pamięci do komputera.
- 2 Uzyskaj dostęp do społeczności Garmin Quickdraw (*Uzyskiwanie dostępu do społeczności Garmin Quickdraw, strona 11*).
- 3 Wybierz **Wyszukaj izobaty**.
- 4 Użyj mapy i funkcji wyszukiwania, aby zlokalizować obszar do pobrania.
Czerwone kropki przedstawiają mapy Garmin Quickdraw Contours, które zostały udostępnione dla tego regionu.
- 5 Wybierz **Wybierz obszar do pobrania**.
- 6 Przeciągnij krawędzie zaznaczenia, aby wybrać obszar do pobrania.
- 7 Wybierz **Rozpocznij pobieranie**.
- 8 Zapisz plik na karcie pamięci.
- 9 Wyjmij kartę pamięci z komputera.
- 10 Włóż kartę pamięci do plotera nawigacyjnego.

Ploter nawigacyjny automatycznie rozpoznaje mapy izobat. Ploter nawigacyjny może potrzebować kilku minut na załadowanie map.

Garmin Quickdraw Contours — ustawienia

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Quickdraw Contours > Ustawienia**.

Wyświetlacz: Wyświetla funkcję Garmin Quickdraw Contours. Opcja Obrisy użytkownika wyświetla Twoje mapy Garmin Quickdraw Contours. Opcja Community Contours wyświetla mapy pobrane z portalu społeczności Garmin Quickdraw.

Przesunięcie zapisu: Ustala dystans między głębokością sonaru a głębokością zapisu izobat. Jeśli poziom wody się zmienił od czasu ostatniego zapisu, dostosuj to ustawienie, aby głębokość zapisu była taka sama dla obu zapisów.

Jeśli na przykład podczas ostatniego zapisu głębokość sonaru wynosiła 3,1 m (10,5 stopy), a dzisiejsza głębokość sonaru to 3,6 m (12 stóp), wpisz -0,5 m (-1,5 stopy) jako wartość Przesunięcie zapisu.

Przesunięcie wyświetlania danych użytkownika: Ustala różnice między głębokościami izobat a etykietami głębokości na Twoich mapach izobat w celu wyrównania zmian w poziomie wody lub błędów w zapisanych mapach.

Przesunięcie dla map społecznościowych: Ustala różnice między głębokościami izobat a etykietami głębokości na mapach izobat społeczności w celu wyrównania zmian w poziomie wody lub błędów w zapisanych mapach.

Kolory pomiarów: Pozwala określić kolor wyświetlania danych Garmin Quickdraw Contours. Jeśli to ustawienie jest włączone, kolory wskazują jakość zapisu. Gdy ustawienie jest wyłączone, izobaty są wyświetlane w standardowych kolorach mapy.

Zielony kolor wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest mniejsza niż 16 km/h (10 mil/h). Żółty kolor wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są

odpowiednie, a prędkość jest w zakresie od 16 do 32 km/h (od 10 do 20 mil/h). Kolor czerwony okrąg wskazuje, że głębokość lub pozycja GPS są nieodpowiednie, a prędkość przekracza 32 km/h (20 mil/h).

Cieniow. głębokości: Pozwala określić górny i dolny zakres głębokości oraz ich kolory.

Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego

⚠ PRZESTROGA

Jeśli jednostka jest wyposażona w system autopilota, dedykowany wyświetlacz kontroli autopilota musi być zainstalowany przy każdym sterze, aby możliwe było wyłączenie systemu autopilota.

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Niektóre widoki mapy są dostępne w przypadku korzystania z płatnych map oraz na określonych obszarach.

Aby rozpocząć nawigację, należy wybrać cel podróży, ustawić kurs lub utworzyć trasę, a następnie rozpocząć podróż kursem lub trasą. Można rozpocząć podróż kursem lub trasą z poziomu mapy nawigacyjnej, mapy wędkarskiej lub widoku Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D mapy.

Można ustawić kurs i podróżować nim do celu, korzystając z jednej z trzech funkcji: Nawiguj do, Trasa do lub Naw. autom..

Nawiguj do: Nawigacja bezpośrednio do celu. To standardowa opcja, aby nawigować do celu podróży. Ploter nawigacyjny wyznacza prostą linię kursu lub linię nawigacyjną do celu. Droga może prowadzić przez ląd i inne przeszkody.

Trasa do: Tworzenie trasy z bieżącej pozycji do celu umożliwiającej dodawanie zwrotów wzdłuż trasy. Ta opcja zapewnia prostą linię kursu do celu podróży, jednak umożliwia dodawanie do trasy zwrotów, aby omijać ląd i inne przeszkody.

Naw. autom.: Wykorzystuje konkretne informacje o jednostce pływającej i dane mapy do określenia najlepszej ścieżki do celu. Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w przypadku korzystania ze zgodnej płatnej mapy w zgodnym ploterze nawigacyjnym. Zapewnia szczegółową ścieżkę do celu, unikając lądu oraz innych przeszkód (*Nawigacja automatyczna, strona 15*).

W przypadku korzystania ze zgodnego autopilota Garmin podłączonego do plotera nawigacyjnego za pomocą magistrali NMEA 2000®, autopilot będzie podążał trasą wyznaczoną przez funkcję nawigacji automatycznej.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji

Pytanie	Odpowiedź
W jaki sposób ustawić ploter nawigacyjny tak, aby wskazywał kierunek, w którym chcę nawigować (namiar)?	Nawiguj, korzystając z opcji Idź do (<i>Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do</i> , strona 14).
W jaki sposób ustawić urządzenie tak, aby prowadziło mnie wzdłuż linii prostej (w celu zmniejszenia ryzyka zejścia z trasy) do pozycji najkrótszą trasą z bieżącej pozycji?	Utwórz jednoetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 14).
Jak ustawić urządzenie w taki sposób, aby poprowadziło mnie do pozycji, unikając przeszkód widocznych na mapie?	Utwórz wieloetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 14).
Co zrobić, aby urządzenie sterowało moim automatycznymi pilotem?	Nawiguj, korzystając z funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 14).
Czy urządzenie może utworzyć dla mnie ścieżkę?	Jeśli posiadasz płatne mapy z obsługą funkcji Auto Guidance oraz znajdujesz się na obszarze objętym działaniem tej funkcji, rozpocznij podróż z jej użyciem (<i>Ustawianie ścieżki funkcji Naw. autom. i podążanie nią</i> , strona 15).
Jak zmienić ustawienia funkcji Auto Guidance dla łodzi?	Patrz <i>Konfiguracje tras nawigacji automatycznej</i> , strona 16.

Cele

Można wybierać cele, korzystając z różnych map, widoków mapy 3D oraz list.

Wyszukiwanie celu według nazwy

Można wyszukiwać według nazwy zapisane punkty, trasy i ślady oraz miejsca z usługami morskimi.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Usługi** > **Szukaj wg nazwy**.
- 2 Wpisz przynajmniej część nazwy celu podróży.
- 3 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.
Zostanie wyświetlonych 50 najbliższych celów, których nazwa spełnia kryteria wyszukiwania.
- 4 Wybierz cel podróży.

Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej

Na mapie nawigacyjnej wybierz cel.

Wyszukiwanie celu z usługami morskimi

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Ploter nawigacyjny zawiera informacje o tysiącach celów, w których oferowane są usługi morskie.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Usługi**.
- 2 Wybierz **Usługi przybrzeżne** lub **Usługi śródlądowe**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kategorię usług morskich.
Ploter nawigacyjny wyświetli listę najbliższych pozycji wraz z odległościami i namiarami.
- 4 Wybierz cel podróży.
Można wybrać Następna strona lub Poprzednia strona, aby wyświetlić dodatkowe informacje lub aby wyświetlić pozycję na mapie.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Podczas podróży na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz opcję:

- Wybierz kolejno **Menu** > **Przerwij nawigację**.
- Podczas nawigacji z użyciem funkcji Auto Guidance wybierz kolejno **Menu** > **Opcje nawigacji** > **Przerwij nawigację**.

Punkty

Punkty są pozycjami zapisanymi przez użytkownika w urządzeniu.

Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu

Na dowolnym ekranie wybierz opcję **Oznacz**.

Tworzenie punktu w innej pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Punkty** > **Utwórz punkt**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby utworzyć punkt, wprowadzając współrzędne geograficzne, wybierz **Podaj współrzędne** i wprowadź współrzędne.
 - Aby utworzyć punkt korzystając z mapy, wybierz **Użyj mapy**, wybierz pozycję, a następnie wybierz **Wybierz**.

Zaznaczanie pozycji SOS

Można oznaczyć pozycję SOS. Jeśli radio VHF Garmin jest podłączone za pośrednictwem magistrali NMEA 2000, można wybrać inne typy sygnałów SOS, takie jak „Człowiek za burzą” (MOB) lub „Piractwo”.

- 1 Na ekranie głównym wybierz **SOS**.
- 2 Wybierz typ sygnału SOS.
- 3 W razie potrzeby wybierz **OK**, aby nawigować do pozycji sygnału „Człowiek za burzą” (MOB).

Jeśli wybrana została opcja OK, ploter nawigacyjny wyznacza bezpośredni kurs z powrotem do tej pozycji. W przypadku wybrania innego typu sygnału SOS, szczegóły sygnału są przesyłane do radia VHF. Trzeba nadać sygnał za pomocą radia.

Wyświetlanie listy punktów

Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Punkty**.

Edytowanie zapisanego punktu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby dodać nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
 - Aby zmienić symbol, wybierz **Symbol**.
 - Aby zmienić głębokość, wybierz **Głębokość**.
 - Aby zmienić temperaturę wody, wybierz **Temp. wody**.
 - Aby zmienić komentarz, wybierz **Komentarz**.

Przenoszenie zapisanego punktu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Przesuń**.
- 4 Wskaż nową pozycję dla punktu:
 - Aby przesunąć punkt podczas korzystania z mapy, wybierz **Użyj mapy**, wybierz nową pozycję na mapie, a następnie wybierz **Przenieś punkt**.
 - Aby przenieść punkt, korzystając ze współrzędnych, wybierz **Podaj współrzędne**, a następnie podaj nowe współrzędne.

Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego

PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Aby móc nawigować do punktu, należy go najpierw utworzyć.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz **Nawiguj do**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz **Nawiguj do**.
 - Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwroty, wybierz **Trasa do**.
 - Aby skorzystać z funkcji Auto Guidance, wybierz **Naw. autom.**
- 5 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.
- 6 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Usuwanie punktu lub pozycji MOB

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt lub pozycję MOB.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Usuń**.

Usuwanie wszystkich punktów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Punkty > Wszystkie**.

Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do

PRZESTROGA

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

Można ustawić bezpośredni kurs z aktualnej pozycji do wybranego celu.

- 1 Wybierz cel podróży (**Cele**, strona 13).
- 2 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Nawiguj do**.

Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu podróży. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.
- 3 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

- 4 W przypadku zejścia z kursu kieruj się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu podróży, lub obierz kurs oznaczony przez karmazynową linię (bezpośredni kurs).

Trasy

Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią

Można utworzyć trasę na mapie nawigacyjnej lub mapie wędkarskiej i natychmiast rozpocząć podróż nią. Taka procedura nie powoduje zapisu danych dotyczących trasy ani punktu.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

- 1 Wybierz miejsce docelowe na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.
- 2 Wybierz kolejno opcje **Nawiguj do > Trasa do**.
- 3 Wybierz pozycję ostatniego zwrotu przed miejscem docelowym.
- 4 Wybierz opcję **Dodaj zwrot**.
- 5 W razie potrzeby powtórz kroki 3 i 4, aby dodać dodatkowe zwroty, rozpoczynając od miejsca docelowego, a kończąc na bieżącej pozycji łodzi.

Ostatni dodany zwrot powinien być tym, który zostanie wykonany jako pierwszy, zaczynając od bieżącej pozycji. Zwrot powinien znajdować się najbliżej łodzi.
- 6 W razie potrzeby wybierz opcję **Menu**.
- 7 Wybierz opcję **Podróżuj trasą**.
- 8 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
- 9 Nawiguj, kierując się karmazynową linią, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Tworzenie i zapisywanie trasy

Ta procedura umożliwia zapisanie trasy oraz wszystkich należących do niej punktów. Punktem startowym może być aktualna lub inna pozycja.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej > Nowy > Trasa na podstawie mapy**.
- 2 Wybierz pozycję startową.
- 3 Wybierz **Dodaj zwrot**.
- 4 Wybierz na mapie pozycję następnego zwrotu.
- 5 Wybierz **Dodaj zwrot**.

Ploter nawigacyjny oznaczy pozycję zwrotu jako punkt.
- 6 W razie potrzeby powtórz kroki 4 i 5, aby dodać więcej zwrotów.
- 7 Wybierz cel podróży.

Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Filtruj**, aby wyświetlić tylko trasy lub ścieżki nawigacji automatycznej.

Edytowanie zapisanej trasy

Istnieje możliwość zmiany nazwy trasy oraz zmiany zwrotów należących do trasy.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj trasę**.

4 Wybierz opcję:

- Aby zmienić nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
- Aby wybrać punkt z listy zwrotów, wybierz kolejno **Edytuj zwroty** > **Użyj listy zwrotów**, a następnie wybierz punkt z listy.
- Aby wybrać zwrot przy użyciu mapy, wybierz kolejno **Edytuj zwroty** > **Użyj mapy**, a następnie wybierz pozycję na mapie.

Przeglądanie zapisanej trasy i podróż zapisaną trasą

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę.

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.

2 Wybierz trasę.

3 Wybierz **Nawiguj do**.

4 Wybierz opcję:

- Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Do przodu**.
- Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Wstecz**.

Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.

5 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

6 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż karmazynowej linii, unikając łądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.

7 W przypadku zejścia z kursu należy kierować się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu, lub obrać kurs oznaczony karmazynową linią (bezpośredni kurs).

Przeglądanie zapisanej trasy i podróż równoległe do niej

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę.

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.

2 Wybierz trasę.

3 Wybierz **Nawiguj do**.

4 Wybierz **Przesunięcie**, aby nawigować równoległe do trasy, w określonej odległości od niej.

5 Określ, w jaki sposób ma przebiegać nawigacja trasą:

- Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu - l. burta**.
- Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu - p. burta**.
- Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - lewa burta**.
- Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - prawa burta**.

6 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.

7 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

8 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż karmazynowej linii, unikając łądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.

9 W przypadku zejścia z kursu należy kierować się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu, lub obrać kurs oznaczony karmazynową linią (bezpośredni kurs).

Usuwanie zapisanej trasy

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.

2 Wybierz trasę.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Usuń**.

Usuwanie wszystkich zapisanych tras

Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Usuń dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.

Nawigacja automatyczna

⚠ PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać łądu, płyczn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Skorzystaj z funkcji nawigacji automatycznej, aby wyznaczyć najlepszą trasę do celu podróży. Funkcja nawigacji automatycznej wylicza proponowaną trasę, wykorzystując ploter nawigacyjny do wyszukiwania danych mapy, takich jak głębokość wody czy znane przeszkody. Trasę można dostosować w trakcie żeglugi.

Ustawianie ścieżki funkcji Naw. autom. i podążanie nią

1 Wybierz cel podróży (**Cele**, strona 13).

2 Wybierz kolejno **Nawiguj do** > **Naw. autom.**.

3 Przejrzyj ścieżkę wyznaczoną przez karmazynową linię.

4 Wybierz **Rozpocznij nawigację**.

5 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć łądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.

Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Naw. autom.

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej** > **Nowy** > **Naw. autom.**.

2 Wybierz punkt startowy, a następnie wybierz **Dalej**.

3 Wybierz cel, a następnie wybierz **Dalej**.

4 Wybierz opcję:

- Aby wyświetlić przeszkodę i dostosować ścieżkę w jej pobliżu, wybierz **Przegląd przeszkód**.
- Aby dostosować ścieżkę, wybierz **Dostosuj ścieżkę**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.
- Aby usunąć ścieżkę, wybierz kolejno **Anuluj nawig. automatycz.**.
- Aby zapisać ścieżkę, wybierz **Gotowe**.

Dostosowywanie zapisanej ścieżki Naw. autom.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz ścieżkę i wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj > Dostosuj ścieżkę**.
PORADA: Podczas nawigacji ścieżką funkcji Naw. autom., wybierz ścieżkę na mapie nawigacyjnej i wybierz Dostosuj ścieżkę.
- 3 Wybierz pozycję na ścieżce.
- 4 Przeciągnij punkt do nowej pozycji.
- 5 W razie potrzeby wybierz punkt, a następnie wybierz **Usuń**.
- 6 Wybierz **Gotowe**.

Anulowanie trwającego obliczania Naw. autom.

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Anuluj**.

PORADA: Możesz też szybko anulować obliczanie, wybierając **Wróć**.

Ustawianie zaplanowanego przybycia

Funkcję tę można wykorzystać na trasie lub na ścieżce wyznaczonej przez funkcję Naw. autom., aby uzyskać informacje na temat spodziewanego czasu przybycia do wybranego miejsca. Umożliwia to zaplanowanie przybycia w określone miejsce, np. na otwarcie mostu lub linię startu regat.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz **Menu**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Opcje nawigacji**.
- 3 Wybierz **Zaplanowane przybycie**.

PORADA: Można szybko otworzyć menu funkcji Zaplanowane przybycie, wybierając punkt na ścieżce lub trasie.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębokość i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Naw. autom.. Jeśli na danym obszarze głębokość wody lub wysokość przeszkód jest nieznana, ścieżka Naw. autom. nie jest tam obliczana. Jeśli w obszarze na początku bądź na końcu ścieżki Naw. autom. głębokość wody jest mniejsza niż Preferowana głębokość lub wysokość przeszkody jest mniejsza niż ustawiony Prześwit pionowy, wtedy na tym obszarze trasa Naw. autom. może nie być obliczana (w zależności od mapy). Na mapie kurs przez takie obszary wyświetlany jest jako szara linia lub purpurowo-szara linia w paski. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Naw. autom..

Preferowana głębokość: W oparciu o dane głębokości wskazane na mapie ustawia minimalną głębokość wody, po której łódź może bezpiecznie przepłynąć.

UWAGA: Minimalna głębokość w przypadku płatnych map (wykonanych przed 2016 r.) wynosi 0,9 m (3 stopy). W przypadku wprowadzenia bezpiecznej głębokości wynoszącej mniej niż 0,9 m (3 stopy), dla potrzeb przeliczania ścieżki wyznaczonej przez funkcję Naw. autom. wykresy będą wykorzystywać jedynie głębokości równe 0,9 m (3 stopy).

Prześwit pionowy: W oparciu o dane mapy ustawia minimalną wysokość mostu lub przeszkody, pod którymi łódź może bezpiecznie przepłynąć.

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Naw. autom.. Ścieżka Naw. autom. może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki Naw. autom. przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne (*Regulowanie dystansu od brzegu, strona 16*).

Regulowanie dystansu od brzegu

Ustawienie Dystans od brzegu wskazuje, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się Naw. autom.. Naw. autom. może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla ustawienia Dystans od brzegu są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że Naw. autom. została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie Naw. autom. przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne.

- 1 Przybij jednostką do portu lub rzuć kotwicę.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Normalny**.
- 3 Wybierz cel, do którego wcześniej nawigowano.
- 4 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Naw. autom..**
- 5 Oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
- 6 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Daleko**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Blisko**.
- 7 Jeśli w korku 6 wybrano ustawienie **Blisko** lub **Daleko**, oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
Naw. autom. utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość **Blisko** lub **Najbliższe**. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Naw. autom., chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 8 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Najdalej**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Najbliższe**.
- 9 Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** lub **Najdalej**, oceń położenie linii **Naw. autom.** i określ, czy linia

bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.

Naw. autom. utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Naw. autom., chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.

- 10 Co najmniej jeszcze jeden raz powtórz kroki 3–9, używając za każdym razem innego celu, aż nauczysz się korzystać z ustawienia dystansu od brzegu.

Ślady

W ramach śladu rejestrowana jest droga pokonana łodzią. Aktualnie rejestrowany ślad określa się mianem aktywnego śladu i można go można zapisać. Ślady można wyświetlać na każdej mapie i w każdym widoku mapy 3D.

Wyświetlanie śladów

Na dowolnej mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno **Menu > Punkty i ślady > Ślady > Włączony**.

Linia szlaku widoczna na mapie wskazuje ślad.

Ustawianie koloru aktywnego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Opcje aktywnego śladu > Kolor śladu**.
- 2 Wybierz kolor śladu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisz aktywny ślad**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Określ czas rozpoczęcia aktywnego śladu.
 - Wybierz **Cały dziennik**.
- 3 Wybierz **Zapisz**.

Wyświetlenie listy zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.

Edytowanie zapisanego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz **Edytuj ślad**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę.
 - Wybierz **Kolor śladu**, a następnie wybierz kolor.

Zapisywanie śladu jako trasy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz > Edytuj ślad > Zapisz trasę**.

Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróż zarejestrowanym śladem

Aby móc przeglądać listę śladów oraz nawigować, korzystając z nich, należy zarejestrować i zapisać co najmniej jeden ślad (**Ślady, strona 17**).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz **Podążaj śladem**.
- 4 Wybierz opcję:

- Aby podróżować śladem od punktu startowego użytego podczas tworzenia śladu, wybierz **Do przodu**.
- Aby podróżować śladem od punktu docelowego użytego podczas tworzenia śladu, wybierz **Wstecz**.

- 5 Przejrzyj kurs oznaczony kolorową linią.

- 6 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż linii, unikając lądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.

Usuwanie zapisanego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz > Usuń**.

Usuwanie wszystkich zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Zapisane ślady**.

Odtwarzanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Podążaj aktywnym śladem**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Określ czas rozpoczęcia aktywnego śladu.
 - Wybierz **Cały dziennik**.
- 3 Przejrzyj kurs oznaczony kolorową linią.
- 4 Nawiguj wzdłuż kolorowej linii, unikając lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Wyczyść aktywny ślad**.

Pamięć śladów zostanie wyczyszczona. Aktywny ślad będzie w dalszym ciągu rejestrowany.

Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Opcje aktywnego śladu**.
- 2 Wybierz **Tryb rejestracji**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby rejestrować wykres śladu do czasu zapelnienia pamięci śladu, wybierz **Wypełnij**.
 - Aby rejestrować wykres śladu w sposób ciągły, zastępując stare dane śladu nowymi, wybierz **Zawiń**.

Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu

Można określić częstotliwość, z jaką ma być rejestrowany wykres śladu. Częstsze rejestrowanie pozwala uzyskać dokładniejsze dane, powoduje jednak szybsze zapelnianie się wykresu śladu. Zaleca się zastosowanie interwału rozdzielczości w celu umożliwienia najefektywniejszego wykorzystania pamięci.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Opcje aktywnego śladu > Interwał > Interwał**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby rejestrować ślad na podstawie dystansu między punktami, wybierz kolejno **Dystans > Zmień**, a następnie podaj dystans.
 - Aby rejestrować ślad na podstawie interwału czasu, wybierz kolejno **Czas > Zmień**, a następnie podaj interwał czasu.
 - Aby rejestrować wykres śladu na podstawie zejścia z kursu, wybierz kolejno **Rozdzielczość > Zmień**, a następnie przed zarejestrowaniem punktu śladu podaj

maksymalny dozwolony błąd w stosunku do właściwego kursu. To jest zalecana opcja zapisu.

Granice

Granice pozwalają unikać wyznaczonego obszaru na terenie akwenu lub pozostawać w jego obrębie. Można ustawić alarm informujący o przekroczeniu granicy.

Tworzenie granic w postaci obszarów, linii i okręgów jest możliwe z poziomu mapy. Można również przekształcać zapisane ślady lub trasy w granice. Aby utworzyć obszar granicy za pomocą punktów, utwórz trasę z użyciem punktów, a następnie dokonaj jej konwersji do granicy.

Można ustawić granicę jako aktywną. Dane aktywnych granic można dodać do pól danych na mapie.

Tworzenie granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Granice > Nowa granica**.
- 2 Wybierz kształt granicy.
- 3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Konwersja trasy do granicy

Przed rozpoczęciem konwersji trasy do granicy trzeba utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę (*Tworzenie i zapisywanie trasy, strona 14*).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj trasę > Zapisz jako granicę**.

Konwersja śladu do granicy

Przed rozpoczęciem konwersji śladu do granicy trzeba zarejestrować i zapisać co najmniej jeden ślad (*Zapisywanie aktywnego śladu, strona 17*).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Ślady > Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz > Edytuj ślad > Zapisz jako granicę**.

Edycja granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Granice**.
- 2 Wybierz granicę
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj granicę**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby edytować wygląd granicy na mapie, wybierz **Opcje wyświetlania**.
 - Aby zmienić linie granicy lub jej nazwę, wybierz **Edytuj granicę**.
 - Aby edytować alarm granicy, wybierz **Alarm**.

Ustawianie alarmu granicy

Alarmy granic informują o zbliżeniu się na określoną odległość do ustawionych granic.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Granice**.
- 2 Wybierz granicę.
- 3 Wybierz kolejno **Alarm > Włączony**.
- 4 Podaj dystans.

Usuwanie granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Granice**.
- 2 Wybierz granicę.

- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj granicę > Usuń**.

Synchronizowanie danych użytkownika w sieci Garmin Marine Network

NOTYFIKACJA

Przed synchronizowaniem danych użytkownika w sieci należy wykonać kopię zapasową danych, aby zapobiec ich przypadkowej utracie. Patrz *Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze, strona 49*.

Można automatycznie udostępniać punkty, ślady i trasy wszystkim zgodnym urządzeniom podłączonym do sieci Garmin Marine Network (Ethernet).

UWAGA: Funkcja ta nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Udost. danych użytk. > Włączony**.

Jeśli na ploterze nawigacyjnym zostanie wprowadzona zmiana w punkcie, śladzie lub trasie, dane te będą automatycznie synchronizowane ze wszystkimi ploterami nawigacyjnymi w sieci Ethernet.

Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, tras i śladów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Wszystko > OK**.

Sonar

Po prawidłowym podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do opcjonalnego modułu echosondy Garmin i przetwornika, plotera można używać jako echosondy rybackiej. Różne widoki sonaru ułatwiają wyświetlanie ryb na danym obszarze.

Zmiany, jakie można wprowadzać na poszczególnych widokach sonaru różnią się w zależności od używanego widoku, modelu plotera nawigacyjnego, modułu echosondy i podłączonego przetwornika.

Widoki sonaru

Dostępne widoki sonaru różnią się w zależności od typu przetwornika i opcjonalnego modułu echosondy podłączonych do plotera nawigacyjnego. Na przykład można wyświetlić widok podziału częstotliwości tylko wtedy, gdy podłączony jest dwuzakresowy przetwornik.

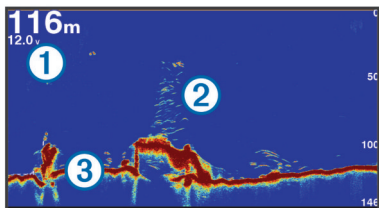
Dostępne są cztery podstawowe style widoków sonaru: widok pełnoekranowy, widok z podzielonym ekranem, który stanowi połączenie dwóch lub większej liczby widoków, widok Podział powiększenia oraz widok Podział częstotliwości, w którym wyświetlane są dwie różne częstotliwości. Można dostosować ustawienia każdego widoku na ekranie. Na przykład podczas wyświetlania widoku Podział częstotliwości można osobno dostosować czułość dla każdej częstotliwości.

W przypadku braku widoku sonaru, który spełnia potrzeby użytkownika, można utworzyć ekran z własną kombinacją (*Dodawanie własnego ekranu kombinacji, strona 4*) lub układem SmartMode (*Dodawanie układu SmartMode, strona 4*).

Widok sonaru Tradycyjny

W zależności od podłączonych urządzeń dostępnych jest kilka widoków pełnoekranowych.

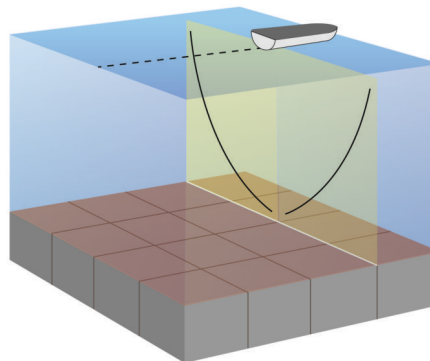
W pełnoekranowym widoku sonaru Tradycyjny wyświetlany jest duży obraz odczytów sonaru z przetwornika. Na skali zasięgu widocznej po prawej stronie ekranu przedstawiona jest głębokość wykrytych obiektów, gdy ekran przewija się od prawej do lewej strony.



⑦	Odległość od burty łodzi
⑧	Odległość między statkiem a dnem

SideVüTechnologia skanująca

Zamiast wiązki stożkowej przetwornik SideVü wykorzystuje płaską wiązkę do skanowania wody i dna po bokach łodzi.



Widok sonaru Podział powiększenia

W widoku sonaru Podział powiększenia na tym samym ekranie wyświetlany jest wykres odczytu sonaru i powiększony fragment tego wykresu.

Widok sonaru Podział częstotliwości

W widoku sonaru Podział częstotliwości na jednej stronie ekranu wyświetlany jest wykres danych sonarowych wysokiej częstotliwości, a na drugiej stronie ekranu wyświetlany jest wykres danych sonarowych niskiej częstotliwości.

UWAGA: Widok sonaru Podział częstotliwości wymaga użycia dwuzakresowego przetwornika.

PanoptixWidoki sonaru

UWAGA: Nie wszystkie modele obsługują przetworniki Panoptix.

Aby odbierać sygnał sonaru Panoptix, niezbędny jest zgodny ploter nawigacyjny oraz zgodny przetwornik.

Widoki sonaru Panoptix umożliwiają wyświetlenie w czasie rzeczywistym całego obszaru wokół łodzi. Można także obserwować przynętę pod wodą oraz ławice znajdujące się przed kadłubem lub pod nim.

Widoki sonaru LiveVü umożliwiają wyświetlanie na żywo wszelkiej aktywności organizmów żywych przed kadłubem, jak i pod nim. Bardzo wysoka częstotliwość odświeżania widoku zapewnia obraz o płynności zbliżonej do obrazu z kamery.

Widoki 3D sonaru RealVü zapewniają trójwymiarowy widok wszystkiego, co znajduje się przed kadłubem lub pod nim. Każde przeszukanie tej przestrzeni przez przetwornik powoduje zaktualizowanie obrazu na ekranie.

Aby wyświetlić wszystkie pięć widoków sonaru Panoptix, jeden przetwornik musi zostać przypisany do widoków pod łodzią, a drugi do widoków z przodu łodzi.

Aby uzyskać dostęp do widoków sonaru Panoptix, wybierz Sonar, a następnie żądany widok.

LiveVüWidok pod kadłubem sonaru

Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.

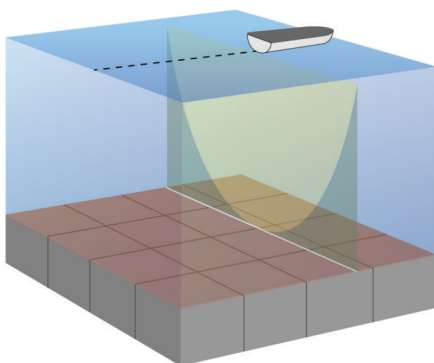
①	Informacje o głębokości
②	Obiekty znajdujące się w toni lub ryby
③	Dno akwenu

Widok sonaru Garmin ClearVü

UWAGA: Aby odbierać sygnał sonaru Garmin ClearVü, niezbędny jest zgodny ploter nawigacyjny lub echosonda rybacka oraz zgodny przetwornik.

Sonar Garmin ClearVü o wysokiej częstotliwości zapewnia dokładniejszy obraz okolicy pod łodzią, zapewniając bardziej szczegółowy obraz mijanych przez łódź obiektów.

Tradycyjne przetworniki emitują wiązkę stożkową. Technologia sonaru Garmin ClearVü emituje dwie wąskie wiązki podobne kształtem do wiązki kopiarki. Zapewnia to wyraźniejszy, przypominający zdjęcie obraz sytuacji pod łodzią.

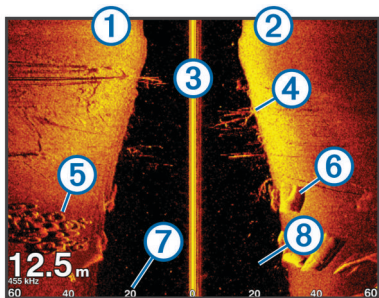


SideVüWidok sonaru

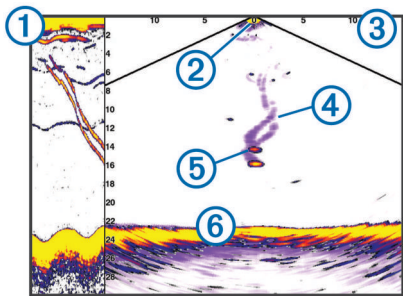
UWAGA: Niektóre modele nie obsługują sonaru SideVü i przetworników skanujących.

UWAGA: Aby odbierać sygnał sonaru SideVü, niezbędny jest zgodny ploter nawigacyjny, zgodny moduł echosondy oraz zgodny przetwornik.

Technologia sonaru skanującego SideVü wyświetla obraz obiektów znajdujących się po bokach łodzi. Można ją wykorzystywać do wyszukiwania obiektów i ryb.



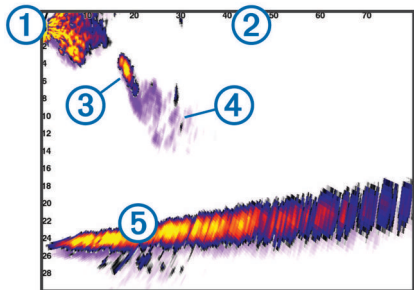
①	Lewa strona łodzi
②	Prawa strona łodzi
③	Przetwornik na jednostce pływającej
④	Drzewa
⑤	Stare opony
⑥	Kłody



①	Historia widoku pod kadłubem w postaci przewijanego widoku sonaru Panoptix
②	Łódź
③	Zakres
④	Ślady
⑤	Przynęta
⑥	Dno

Widok przed kadłubem sonaru LiveVü

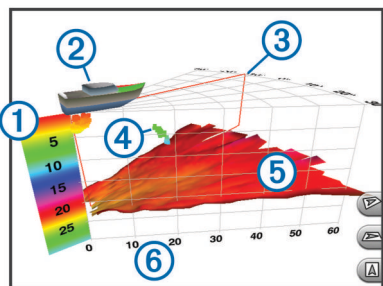
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.



①	Łódź
②	Zasięg
③	Ryby
④	Ślady
⑤	Dno

Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü

Ten widok sonaru zapewnia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed przetwornikiem. Można go używać w sytuacji, gdy łódź nie porusza się, w celu obserwacji dna oraz ryb zbliżających się do łodzi.



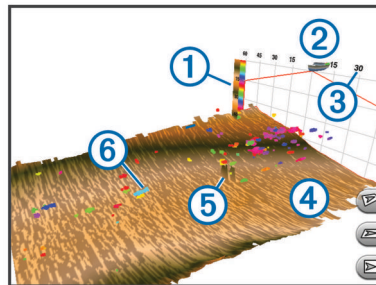
①	Kolorowa legenda
②	Łódź
③	Wskaźnik sygnału sonaru
④	Ryby
⑤	Dno
⑥	Zakres

Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D Down

Ten widok sonaru przedstawia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod przetwornikiem i może służyć do obserwacji obiektów znajdujących się wokół stojącej łodzi.

Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym

Ten widok sonaru umożliwia uzyskanie trójwymiarowego obrazu obiektów za poruszającą się łodzią w postaci trójwymiarowego słupa wody, od dna do powierzchni. Widok ten służy do znajdowania ryb.



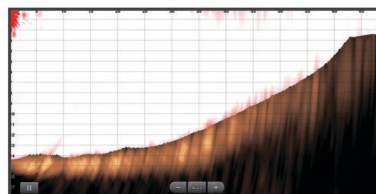
①	Kolorowa legenda
②	Łódź
③	Zakres
④	Dno
⑤	Obiekt
⑥	Ryby

FrontVüWidok sonaru

Widok sonaru Panoptix FrontVü podnosi świadomość sytuacyjną, wyświetlając podwodne przeszkody znajdujące się do 91 metrów (300 stóp) przed łodzią.

Zdolność do efektywnego unikania kolizji czołowych za pomocą sonaru FrontVü zmniejsza się, gdy prędkość łodzi przekracza 8 węzłów.

Aby wyświetlić widok sonaru FrontVü, należy zainstalować i podłączyć zgodny przetwornik, na przykład PS21. Może być konieczne zaktualizowanie oprogramowania przetwornika.



Zmiana widoku sonaru

- 1 Na ekranie kombinacji lub układzie SmartMode z sonarem wybierz okno do zmiany.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Zmień sonar**.
- 3 Wybierz widok sonaru.

Określanie typu przetwornika

Przed wybraniem typu przetwornika należy sprawdzić, jakiego rodzaju przetwornik posiadasz.

Ten ploter nawigacyjny jest zgodny z przetwornikiem Garmin ClearVü™, a także z całą gamą dodatkowych przetworników, łącznie z przetwornikami Garmin GT, które są dostępne na stronie www.garmin.com.

W przypadku podłączenia przetwornika, który nie znajdował się w zestawie z ploterem nawigacyjnym, może być konieczne ustawienie typu przetwornika, aby sonar działał prawidłowo. Jeśli urządzenie automatycznie wykryło przetwornik, ta opcja nie zostanie wyświetlona.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja > Typ przetwornika**.

2 Wybierz opcję:

- Jeśli masz dwuwiązkowy przetwornik 200/77 kHz, wybierz **2 wiązki (200/77 kHz)**.
- Jeśli masz dwuzakresowy przetwornik 200/50 kHz, wybierz **2 częstotliwości (200/50 kHz)**.
- W przypadku innego typu przetwornika wybierz go z listy.

Kalibracja kompasu

Zanim skalibrujesz kompas, upewnij się, że przetwornik jest zainstalowany na wale w odpowiedniej odległości od silnika zaburtowego, aby uniknąć zakłóceń magnetycznych oraz że znajduje się on pod wodą. Uruchomienie wewnętrznego kompasu wymaga wykonania odpowiednio dokładnej kalibracji.

UWAGA: Przetwornik należy zamontować na wale, aby móc korzystać z kompasu. Kompas nie działa, gdy przetwornik jest zamontowany na silniku.

UWAGA: Funkcja kalibracji kompasu jest dostępna wyłącznie dla przetworników wyposażonych w kompas wewnętrzny.

Przed kalibracją możesz wykonać zwrot łodzią, ale pamiętaj, że wtedy podczas procesu kalibracji musisz wykonać 1,5 pełnego obrotu.

- 1 Na stronie sonaru ForwardVü lub LiveVü Forward wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Użyj AHRS**.
- 3 Wybierz **Kalibruj kompas**.
- 4 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Tworzenie punktu na ekranie sonaru

- 1 W widoku sonaru wybierz **II**.
- 2 Wybierz pozycję.
- 3 Wybierz **Nowy punkt** lub **⊗**.
- 4 W razie potrzeby edytuj informacje o punkcie.

Pomiar dystansu na ekranie sonaru

Można zmierzyć dystans między dwoma punktami w widoku sonaru SideVü.

- 1 W widoku sonaru SideVü wybierz dowolną pozycję na ekranie.
- 2 Wybierz **Pomiar dystansu**.
Na ekranie wyświetlony zostanie znacznik w miejscu wybranej pozycji.
- 3 Wybierz inną pozycję.
Dystans i kierunek od znacznika znajduje się w lewym górnym rogu.

PORADA: Aby zresetować znacznik i zmierzyć dystans od aktualnej pozycji znacznika, wybierz **Pomiar dystansu**.

Wstrzymywanie wyświetlania sonaru

W widoku sonaru wybierz **III**.

Wyświetlanie historii sonaru

Można przewijać informacje na wyświetlaczu sonaru, aby przeglądać archiwalne dane sonaru.

UWAGA: Nie wszystkie przetworniki przechowują archiwalne dane sonaru.

- 1 W widoku sonaru wybierz **III**.
- 2 Przeciągnij ekran.

Udostępnianie sonaru

Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach plotera nawigacyjnego.

Istnieje możliwość wyświetlania danych sonaru ze wszystkich zgodnych źródeł w sieci Garmin Marine Network. Można

wyświetlić dane sonaru ze zgodnego modułu sonaru, np. modułu sonaru GCV™. Dodatkowo istnieje możliwość wyświetlania danych sonaru z innych ploterów nawigacyjnych, które mają wbudowany moduł sonaru.

Każdy ploter nawigacyjny w sieci może wyświetlać dane sonaru z dowolnego zgodnego modułu sonaru i przetwornika w sieci, niezależnie od miejsca montażu ploterów nawigacyjnych i przetworników na łodzi. Na przykład z przetwornika z technologią Garmin ClearVü zamontowanego na rufie łodzi można wyświetlić dane sonaru za pomocą urządzenia CL7 zamontowanego na dziobie łodzi.

Podczas udostępniania danych sonaru wartości niektórych ustawień sonaru, takich jak Zasięg czy Czułość, są synchronizowane ze wszystkimi urządzeniami w sieci. Wartości innych ustawień sonaru, takich jak ustawienia Wygląd, nie są synchronizowane i powinny być konfigurowane w poszczególnych urządzeniach. Ponadto wartości przesuwu różnych widoków standardowych i Garmin ClearVü sonaru są synchronizowane, aby podzielone widoki były bardziej spójne.

UWAGA: Jednoczesne korzystanie z wielu przetworników może spowodować przestuch, który można usunąć, regulując ustawienie sonaru Zakłócenia.

Wybór źródła sonaru

Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Jeśli w danym widoku sonaru dostępne jest więcej niż jedno źródło danych sonaru, można wybrać źródło do użycia w tym widoku. Na przykład, jeśli dostępne są dwa źródła dla funkcji Garmin ClearVü, można wybrać źródło do użycia w widoku sonaru Garmin ClearVü.

- 1 Otwórz widok sonaru, którego źródło chcesz zmienić.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Źródło**.
- 3 Wybierz źródło dla tego widoku sonaru.

Zmiana nazwy źródła sonaru

Można zmienić nazwę źródła sonaru, aby móc łatwo zidentyfikować to źródło. Na przykład można nadać nazwę „Dziób” przetwornikowi znajdującemu się na dziobie łodzi.

Nazwa źródła zostanie zmieniona tylko w bieżącym widoku. Na przykład, aby zmienić nazwę źródła sonaru Garmin ClearVü, trzeba otworzyć widok sonaru Garmin ClearVü.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Źródło > Zmień nazwy źródeł**.
- 2 Podaj nazwę.

Dostosowywanie poziomu szczegółowości

Można wyregulować poziom szczegółowości i zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru poprzez dostosowanie wzmocnienia w przypadku tradycyjnych przetworników lub jasności w przypadku przetworników Garmin ClearVü.

Aby wyświetlać na ekranie echo o największej intensywności, można zmniejszyć wzmocnienie lub jasność, aby pozbyć się echa o mniejszej intensywności i zakłóceń. Aby wyświetlać na ekranie wszystkie informacje, można zwiększyć wzmocnienie lub jasność, aby wyświetlać więcej informacji na ekranie. Spowoduje to jednak zwiększenie zakłóceń i może utrudnić rozpoznawanie właściwego echa.

- 1 W widoku sonaru wybierz **Menu**.
- 2 Wybierz opcję **Czułość** lub **Jasność**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć wzmocnienie, wybierz **Do góry** lub **W dół**.
 - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację wzmocnienia lub jasności, wybierz opcję automatyczną.

Dostosowywanie intensywności kolorów

Można dostosować intensywność kolorów i podświetlić wybrane obszary na ekranie sonaru poprzez wyregulowanie wzmocnienia kolorów w przypadku tradycyjnych przetworników lub kontrastu w przypadku przetworników Garmin ClearVü i SideVü/ClearVü. To ustawienie działa najlepiej po dostosowaniu poziomu szczegółowości informacji wyświetlanych na ekranie przy użyciu ustawień wzmocnienia lub jasności.

Aby podświetlić mniejsze ławice ryb lub wyświetlić cel w bardziej intensywny sposób, można zwiększyć wzmocnienie kolorów lub kontrast. Spowoduje to utratę skutecznego rozróżniania obiektów w przypadku echa o dużej intensywności przy dnie. Aby zmniejszyć intensywność echa, można zmniejszyć wzmocnienie kolorów lub kontrast.

- 1 W widoku sonaru wybierz **Menu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - W widoku sonaru Garmin ClearVü lub SideVü wybierz **Kontrast**.
 - W widoku sonaru Panoptix LiveVü wybierz **Wzm. kolorów**.
 - W innym widoku sonaru wybierz kolejno **Ustawienia sonaru > Zaawansowane > Wzm. kolorów**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć intensywność kolorów, wybierz **Do góry** lub **W dół**.
 - Aby użyć domyślnego ustawienia, wybierz opcję **Domyślny**.

Regulowanie zasięgu dla skali głębokości lub szerokości

Można regulować zasięg dla skali głębokości w widoku tradycyjnym i widoku sonaru Garmin ClearVü, a także zasięg dla skali szerokości dla widoku sonaru SideVü.

Pozwolenie urządzeniu na automatyczne regulowanie zasięgu powoduje, że dno jest wyświetlane w dolnej lub trzeciej części ekranu sonaru. Taki widok może być przydatny podczas monitorowania dna w przypadku minimalnych lub średnich zmian w ukształtowaniu terenu.

Ręczna regulacja zasięgu umożliwia wyświetlanie określonego zakresu, co może być przydatne podczas monitorowania dna w przypadku dużych zmian w ukształtowaniu terenu, takich jak uskoki czy klify. Obraz dna jest wyświetlany na ekranie tak długo, jak tylko znajduje się w ustalonym zakresie.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Zasięg**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zasięgu, wybierz **Auto**.
 - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć zakres, wybierz **Do góry** lub **W dół**.

PORADA: Na ekranie sonaru można wybrać **+** lub **-**, aby ręcznie dostosować zasięg.

PORADA: Gdy wyświetlanych jest wiele ekranów sonaru, opcja Wybierz pozwala określić, który ekran ma być aktywny.

Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Powiększenie**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby powiększyć obraz danych z sonaru z głębokości dna, wybierz **Blokada dna**.
 - Aby ręcznie ustawić zakres głębokości na powiększonym obszarze, wybierz **Ustaw powiększenie**, a następnie wybierz **Pok. w górę** lub **Pokaż w dół**, aby ustawić zakres głębokości na powiększonym obszarze. Następnie

wyberz **Powiększ** lub **Pomniejsz**, aby zwiększyć lub zmniejszyć powiększenie na powiększonym obszarze.

- Aby automatycznie ustawić głębokość i powiększenie, wybierz kolejno **Ustaw powiększenie > Auto**.
- Aby anulować powiększenie, wybierz **Bez pow.**

Ustawianie prędkości przesuwu

Można ustawić prędkość przesuwu obrazu sonaru na ekranie. Większa prędkość przesuwu umożliwia zarejestrowanie większej liczby szczegółów, zwłaszcza w przypadku przemieszczania się lub trolingu. Mniejsza prędkość przesuwu umożliwia dłuższe wyświetlanie na ekranie informacji z sonaru. Ustawienie prędkości przesuwu w jednym widoku sonaru obowiązuje we wszystkich widokach.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Prędkość przesuwu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby automatycznie dostosować prędkość przesuwu, korzystając z danych dotyczących prędkości nad dnem lub prędkości po wodzie, wybierz **Auto**.
Ustawienie Auto wybiera wartość przesuwu odpowiadającą prędkości łodzi, aby objekty w wodzie były wyświetlane we właściwych proporcjach i były mniej zniekształcone. W przypadku wyświetlania widoku sonaru Garmin ClearVü lub SideVü zalecane jest korzystanie z ustawienia Auto.
 - Aby korzystać z bardzo szybkiej prędkości przesuwu, wybierz opcję **Ultrascroll®**.

Wybór opcji Ultrascroll powoduje szybkie przesuwanie nowych danych sonaru, jednak obniża jakość obrazu. W większości sytuacji opcja Szybko zapewnia dobrą równowagę pomiędzy szybko przesuwającym się obrazem a wyświetlaniem obiektów, które są mniej zniekształcone.

Częstotliwości sonaru

UWAGA: Dostępne częstotliwości zależą od używanego plotera nawigacyjnego, modułów echosondy i przetwornika.

Regulacja częstotliwości pomaga dostosować sonar do określonych celów i aktualnej głębokości wody.

Wyższe częstotliwości korzystają z węższych wiązek i przydają się przy dużych prędkościach i wzburzonym morzu. Wyższa częstotliwość oznacza lepszą wyrazistość dna i termokliny.

Niższe częstotliwości korzystają z szerszych wiązek, które pozwalają dostrzec więcej obiektów, ale generują zarazem więcej zakłóceń powierzchniowych i ograniczają ciągłość echa dna przy wzburzonym morzu. Szersze wiązki generują większe łuki dla ech obiektów, dzięki czemu są idealne do lokalizowania ryb. Szersze wiązki działają również lepiej na głębokiej wodzie, ponieważ niższa częstotliwość oznacza lepszą penetrację głębin.

Częstotliwości CHIRP pozwalają sprawdzić każdy impuls w różnych częstotliwościach, co daje lepsze rozróżnianie obiektów w głębinach. Technologia CHIRP może być używana do wyraźnego identyfikowania obiektów, takich jak pojedyncze ryby w ławicy oraz do różnych zastosowań na głębinach. Na ogół działa lepiej niż zastosowanie pojedynczej częstotliwości. Ponieważ niektóre ryby mogą być lepiej widoczne w przypadku użycia stałej częstotliwości, należy wziąć pod uwagę cel i warunki wodne podczas korzystania z częstotliwości CHIRP.

Niektóre sonary czarnej skrzynki i przetworniki umożliwiają regulację wstępnie ustawionych częstotliwości dla każdego elementu przetwornika. Umożliwia to szybką zmianę częstotliwości przy użyciu wstępnie ustawionych wartości w przypadku zmiany warunków w wodzie lub celów poszukiwań. Przeglądanie dwóch częstotliwości jednocześnie przy wykorzystaniu widoku podziału częstotliwości pozwala zajrzeć

w głębinie za pomocą echa o niższej częstotliwości, a także wyświetlić więcej szczegółów z echa o wyższej częstotliwości.

Wybór częstotliwości

UWAGA: W przypadku niektórych widoków sonaru i przetworników zmiana częstotliwości nie jest możliwa.

Można określić, które częstotliwości będą wyświetlane na ekranie sonaru.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Częstotliwość**.
- 2 Wybierz częstotliwość odpowiadającą Twoim potrzebom oraz głębokość wody.

Więcej informacji na temat częstotliwości znajduje się w sekcji [Częstotliwości sonaru](#), strona 22.

Tworzenie predefiniowanej częstotliwości

UWAGA: Ta opcja nie jest dostępna w przypadku niektórych przetworników.

Można zapamiętać ustawienie, aby zapisać określoną częstotliwość sonaru, co umożliwi szybkie zmiany częstotliwości.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Częstotliwość**.
- 2 Wybierz kolejno **Zarządzaj częst.** > **Nowa nastawa**.
- 3 Podaj częstotliwość.

Dostosowywanie widoków sonaru Panoptix

UWAGA: Nie wszystkie modele obsługują przetworniki Panoptix.

Dostosowywanie wyglądu widoków sonaru LiveVü

- 1 W widoku sonaru LiveVü wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić kolory w widoku sonaru, wybierz **Schemat kolorów**, a następnie odpowiednią opcję.
 - W celu dostosowania długości śladów przedstawiających ruch celu wybierz **Szlaki**, a następnie wybierz żadaną opcję.
 - Aby odróżnić wodę od dna, ustaw kolor dna na brązowy, wybierając **Wyp. dna**.
 - Aby wyświetlić lub ukryć siatkę linii zasięgu, wybierz **Nakł. na siatkę**.
 - Aby ukryć lub wyświetlić historię z boku ekranu, wybierz **Przew. historię**.

Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü




Można zmienić LiveVü kąt transmisji danych przetwornika, aby skierować przetwornik na żądany obszar. Na przykład można go skierować na ławicę ryb lub na mijane drzewa.

- 1 W widoku sonaru LiveVü wybierz kolejno **Menu > Kąt transmisji**.
- 2 Wybierz opcję.

Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü

Można zmienić kąt widzenia dla widoków sonaru RealVü. Można także powiększyć lub pomniejszyć obraz widok.

W widoku sonaru RealVü wybierz opcję:

- Aby dostosować kąt widzenia po przekątnej, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w poziomie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w pionie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia, przesun ekran w dowolnym kierunku.
- Aby przybliżyć, rozsuń dwa palce.
- Aby oddalić, zsuń dwa palce.

Dostosowywanie wyglądu widoków sonaru RealVü

- 1 W widoku sonaru RealVü wybierz **Menu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby dostosować głębokość, od jakiej ma się zaczynać paleta kolorów, wybierz **Głębia palety**, a następnie wybierz żadaną opcję.
 - Aby wybrać inną paletę kolorów dla punktów echa sonaru, wybierz kolejno **Ustawienia sonaru > Kolory punktów**, a następnie żadaną opcję.
 - Aby wybrać inną paletę kolorów dla dna, wybierz kolejno **Ustawienia sonaru > Kolory dna**, a następnie żadaną opcję.
 - Aby wybrać inny styl wyświetlania dna, wybierz kolejno **Ustawienia sonaru > Styl dna**, a następnie żadaną opcję.
 - Aby ukryć lub wyświetlić legendę kolorów z boku ekranu, wybierz kolejno **Ustawienia sonaru > Przyc. kolorów**.

Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü

Można zmienić prędkość, z jaką przetwornik przeszukuje obszar. Większa prędkość przeszukiwania przekłada się na mniej szczegółowy obraz, ale też na szybsze odświeżanie ekranu. Z kolei mniejsza prędkość przeszukiwania zapewnia bardziej szczegółowy obraz, lecz wolniejsze odświeżanie ekranu.

UWAGA: Ta funkcja nie jest dostępna w przypadku widoku sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym.

- 1 W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno **Menu > Prędkość przeszukiwania**.
- 2 Wybierz opcję.

Włączanie funkcji A-Scope

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich widokach sonaru.

A-Scope to pionowy ekran sonaru widoczny wzdłuż prawej krawędzi pełnoekranowego widoku sonaru. Funkcja ta wyświetla ostatnio odebrane dane z sonaru, dzięki czemu są one lepiej widoczne. Funkcja przydaje się podczas wykrywania ryb znajdujących się blisko dna.

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd > A-Scope > Włączony**.

Ustawienia sonaru

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia mają zastosowanie do wszystkich modeli, modułów echosondy i przetworników.

Ustawienia sonaru

UWAGA: Ustawienia te nie dotyczą przetworników Panoptix. Patrz [Ustawienia sonaru RealVü](#), strona 24 i [LiveVüUstawienia sonaru](#), strona 24.

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru**.

Prędkość przesuwu: Umożliwia ustawienie prędkości przesuwu ekranu sonaru od prawej do lewej strony ([Ustawienie prędkości przesuwu](#), strona 22).

Na wodach płytkich można wybrać mniejszą prędkość przesuwu, aby wydłużyć czas wyświetlania informacji na ekranie. Na głębszych wodach można wybrać szybszą prędkość przesuwu. Opcja automatycznej prędkości przesuwu powoduje dostosowanie prędkości przesuwu do prędkości, z jaką przemieszcza się łódź.

Redukcja zakłóceń: Redukuje i zmniejsza ilość zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru ([Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru](#), strona 24).

Wygląd: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu sonaru ([Ustawienia wyglądu sonaru](#), strona 24).

Alarmy: Pozwala ustawić alarmy sonaru (*Ustawienia alarmów sonaru, strona 24*).

Zaawansowane: Pozwala skonfigurować różne ustawienia wyświetlania danych sonaru i danych źródła (*Zaawansowane ustawienia sonaru, strona 24*).

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacyjne przetwornika, strona 25*).

Ustawienia sonaru RealVü

W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru**.

Kolory punktów: Umożliwia ustawienie innej palety kolorów używanej do wyświetlania punktów echa sonaru.

Styl dna: Umożliwia ustawienie stylu wyświetlania dna. Będąc na głębokiej wodzie, można użyć tego ustawienia dla opcji Punkty i ręcznie ustawić płytszy zasięg.

Kolory dna: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla dna.

Przyc. kolorów: Wyświetla legendę głębokości, jakie reprezentują poszczególne kolory.

Dane nakładki: Ustawianie danych wyświetlanych na ekranie sonaru.

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacyjne przetwornika, strona 25*).

LiveVüUstawienia sonaru

W widoku sonaru LiveVü wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru**.

Schemat kolorów: Umożliwia ustawienie palety kolorów.

Wyp. dna: Zmienia kolor dna na brązowy, aby odróżnić je od echa wody.

Szlaki: Pozwala określić, jak długo ślady mają być wyświetlane na ekranie. Ślady przedstawiają ruch celu.

Nakł. na siatkę: Wyświetla siatkę linii symbolizujących zasięg.

Redukcja zakłóceń: Redukuje i zmniejsza ilość zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru.

Przew. historię: Wyświetla historię sonaru w widoku sonaru tradycyjnego.

Dane nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie sonaru (*Dostosowywanie nakładek danych, strona 4*).

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Kalibracja kompasu, strona 21*).

Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Redukcja zakłóceń**.

Zakłócenia: Dostosowanie czułości w celu zmniejszenia efektów zakłóceń z pobliskich źródeł szumu.

Aby usunąć zakłócenia z obrazu, należy użyć najniższego ustawienia zakłóceń, które powoduje uzyskanie żądanej poprawy. Najlepszym sposobem na wyeliminowanie zakłóceń jest rozwiązanie problemów z instalacją, które powodują zakłócenia.

Limit kolor.: Ukrywa część palety kolorów w celu eliminacji obszarów nieznacznych zakłóceń.

Dzięki zmianie ustawienia kolorów można wyeliminować wyświetlanie niepożądanych elementów na ekranie.

Wyglądanie: Umożliwia wyeliminowanie zakłóceń, które nie są częścią normalnego echa sonaru, i dostosowuje wygląd odebranych odczytów, np. dna.

Po ustawieniu wysokiego poziomu wyglądzania na ekranie pozostanie więcej zakłóceń niż w przypadku korzystania z funkcji kontroli zakłóceń, będą one jednak mniej widoczne dzięki uśrednianiu. Wyglądanie może spowodować usunięcie plam z dna. Korzystanie z funkcji wyglądzania i kontrolowania zakłóceń pozwala wyeliminować niskopoziomowe zakłócenia. Można stopniowo regulować

ustawienia eliminowania zakłóceń i wyglądzania, tak aby usunąć niepożądane zakłócenia z ekranu.

Szum lustra: Ukrywanie zakłóceń powierzchniowych w celu zmniejszenia zakłóceń. Szersze wiązki (niższe częstotliwości) powodują wyświetlanie większej liczby obiektów, ale generują więcej zakłóceń powierzchniowych.

TVG: Dostosowuje czułość w czasie, co może wpłynąć na redukcję zakłóceń.

To ustawienie najlepiej sprawdza się wtedy, gdy chcesz kontrolować lub ograniczyć zakłócenia blisko lustra wody. Umożliwia także wyświetlanie obiektów znajdujących się blisko lustra wody, które w innym wypadku są ukryte lub zamaskowane przez zakłócenia powierzchniowe.

Ustawienia wyglądu sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd**.

Kolor: Umożliwia ustawienie schematu kolorów i wzmocnienia kolorów.

Dane nakładki: Ustawianie danych wyświetlanych na ekranie sonaru.

A-Scope: Wyświetla pionowy ekran wzdłuż prawej krawędzi ekranu, który natychmiast wskazuje odległość do celów wraz ze skalą.

Linia głębok.: Umożliwia wyświetlenie szybko działającej linii głębokości.

Krawędź: Wyróżnia najsilniejszy sygnał z dna, aby pomóc zdefiniować mocny lub słaby sygnał.

Sekw. obrazów: Umożliwia szybsze przesuwanie się obrazu sonaru poprzez rysowanie więcej niż jednej kolumny danych na ekranie dla każdej kolumny danych otrzymywanych z echosondy. Jest to szczególnie pomocne w przypadku korzystania z echosondy na głębokiej wodzie, ponieważ sygnał sonaru dłużej podróżuje wtedy do dna i z powrotem do przetwornika.

Ustawienie 1/1 rysuje na ekranie jedną kolumnę informacji na każde echo echosondy. Ustawienie 2/1 rysuje na ekranie dwie kolumny informacji na każde echo echosondy. Sytuacja przedstawia się analogicznie w przypadku ustawień 4/1 i 8/1.

Ustawienia alarmów sonaru

UWAGA: Niektóre ustawienia wymagają użycia zewnętrznych akcesoriów.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Sonar**.




Woda płytka: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest mniejsza od podanej wartości.

Głębina: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest większa od podanej wartości.

Temp. wody: Alarm jest uruchamiany, gdy przetwornik informuje, że temperatura jest o 1,1°C (2°F) wyższa lub niższa niż podana wartość temperatury.

Izobata: Powoduje, że alarm uruchamia się, gdy przetwornik wykryje obiekt zawieszony w toni na określonej głębokości od powierzchni wody i od dna.

Ryby: Ustawia alarm włączany, gdy sonar wykryje obiekt zawieszony w toni.

-  ustawia włączenie alarmu po wykryciu ryby o dowolnych rozmiarach.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu średnich lub dużych ryb.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu dużych ryb.

Zaawansowane ustawienia sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zaawansowane**.

Transmituj: Zatrzymuje proces transmisji przetwornika.

Przesuń: Umożliwia ustawienie zakresu głębokości, na jakiej skupia się sonar. Opcja umożliwia uzyskanie powiększenia w wyższej rozdzielczości na wybranej głębokości.

Podczas korzystania z funkcji przesunięcia śledzenie dna może nie działać prawidłowo, ponieważ sonar zbiera dane z ustawionego zakresu głębokości, który może nie obejmować dna. Korzystanie z funkcji przesunięcia może mieć również wpływ na prędkość przesuwu, ponieważ dane z obszaru poza ustawionym zakresem głębokości nie są przetwarzane, co skraca czas potrzebny do odebrania i wyświetlenia danych. Można także powiększyć obraz z wybranego zakresu głębokości, co umożliwia dokładniejsze obejrzenie obiektów w wyższej rozdzielczości niż przy wykorzystaniu samej funkcji powiększenia.

Obszar echa: Umożliwia dostosowanie rozmiaru echa na ekranie, aby wyraźniej było na nim widać poszczególne obiekty.

Gdy obiekty są trudne do dostrzeżenia, zmiana obszaru echa może sprawić, że będą one wyraźniejsze i łatwiejsze do zobaczenia na ekranie. Wybór zbyt dużej wartości dla obszaru echa powoduje, że cele zlewają się ze sobą, natomiast zbyt niska wartość powoduje, że cele mogą być małe i trudne do dostrzeżenia.

Można korzystać jednocześnie z ustawień obszaru echa i szerokości filtra, aby uzyskać preferowaną rozdzielczość oraz redukcję zakłóceń. W przypadku ustawienia niskich wartości obszaru echa i szerokości filtra wyświetlacz ma najwyższą rozdzielczość, ale jest najbardziej podatny na powstawanie zakłóceń. W przypadku ustawienia wysokiej wartości obszaru echa i niskiej wartości szerokości filtra wyświetlacz ma niższą rozdzielczość, ale wyświetlanych jest więcej obiektów. W przypadku ustawienia wysokich wartości obszaru echa i szerokości filtra wyświetlacz ma najniższą rozdzielczość, ale jest najmniej podatny na powstawanie zakłóceń. Nie zaleca się ustawiania niskiej wartości obszaru echa i wysokiej wartości szerokości filtra.

Śledzenie dna: Pozwala ustawić częstotliwość używaną do określania głębokości.

Sterowanie śledzeniem dna pozwala wybrać określony kanał wykorzystywany do śledzenia dna. Na przykład można ustawić niskie częstotliwości dla śledzenia dna w przypadku korzystania z sonaru na głębokiej wodzie.

Źródło temp.: Pozwala ustawić kanał dla wykresu temperatury wody, gdy podłączony jest więcej niż jeden czujnik temperatury wody lub przetwornik umożliwiający pomiar temperatury.

Ustawienia instalacyjne przetwornika

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.

Częst. trans.: Umożliwia ustawienie odstępu czasu między sygnałami sonaru. Zwiększenie częstotliwości transmisji umożliwia zwiększenie prędkości przesuwu, jednak może również spowodować powstawanie zakłóceń własnych.

Zmniejszenie częstotliwości transmisji umożliwia zwiększenie odstępów między emitowanymi impulsami i może ograniczyć powstawanie zakłóceń własnych.

Moc transmisji: Zmniejsza dzwonienie sygnału przetwornika blisko powierzchni. Mniejsza moc transmisji wpływa na zmniejszenie dzwonienia sygnału przetwornika, ale może także obniżyć moc sygnału echa.

Szer. filtra: Określenie krawędzi obiektu. Krótszy filtr wyraźniej określa krawędzie obiektu, może jednak powodować większe zakłócenia. Dłuższy filtr daje bardziej miękkie krawędzie obiektu i może również zredukować zakłócenia.

Diagnost. przetwornika: Wyświetla szczegółowe informacje o przetworniku.

Przerzuć L/P: Zmienia orientację widoku SideVü z lewej na prawą i odwrotnie.

Głęb. instal.: Określa głębokość poniżej linii wodnej, na jakiej zamontowany jest przetwornik Panoptix. Podanie rzeczywistej głębokości, na jakiej został zamontowany przetwornik, zapewnia dokładniejsze wizualne odwzorowanie obiektów znajdujących się w wodzie.

Odwrócony: Określa orientację widoku sonaru Panoptix w przypadku, gdy zainstalowany jest sonar zapewniający obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i z przewodami skierowanymi do lewej burty.

Szerokość wiązki: Określa szerokość wiązki przetwornika Panoptix.

Węższe wiązki zapewniają podgląd na większą głębokość i większą odległość. Szersze wiązki pozwalają na podgląd większego obszaru.

Użyj AHRS: Umożliwia automatyczne wykrycie kąta montażu przetwornika Panoptix przez czujniki układu odniesienia i kursu (AHRS). Gdy opcja ta jest wyłączona, można wprowadzić określony kąt dla przetwornika za pomocą ustawienia Kąt nachylenia. Wiele przetworników zapewniających widok z przodu kadłuba jest zamontowanych pod kątem 45 stopni, podczas gdy przetworniki zapewniające widok pod kadłubem są zamontowane pod kątem 0 stopni.

Zapisy danych sonaru

Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar

UWAGA: Niektóre modele nie obsługują zapisu sonaru.

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.

2 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zapis sonaru > Zapis sonaru**.

15 minut zapisu sonaru zajmuje około 200 MB na umieszczonej w urządzeniu karcie pamięci. Można zapisywać dane sonaru do czasu wypełnienia karty pamięci.

Przerywanie zapisu sonaru

Aby móc przerwać zapis sonaru, trzeba go najpierw rozpocząć (*Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar, strona 25*).

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zapis sonaru > Przerwij zapis**.

Usuwanie zapisów danych sonaru

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.

2 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zapisy danych sonaru > Pokaż zapisy**.

3 Wybierz zapis danych.

4 Wybierz **Usuń**.

Odtwarzanie zapisów danych sonaru

Aby móc odtwarzać zapisy danych sonaru, trzeba pobrać i zainstalować aplikację HomePort™ oraz zapisać dane sonaru na karcie pamięci.

1 Wyjmij kartę pamięci z urządzenia.

2 Włóż kartę pamięci do czytnika kart podłączonego do komputera.

3 Otwórz aplikację HomePort.

4 Wybierz zapis sonaru z listy urządzeń.

5 Kliknij zapis sonaru w dolnym okienku prawym przyciskiem myszy.

6 Wybierz **Odtwarzanie**.

Radary

OSTRZEŻENIE

Radary morskie emitują energię mikrofalową, która potencjalnie stanowi zagrożenie dla ludzi i zwierząt. Przed rozpoczęciem przesyłania sygnałów radarowych sprawdź, czy obszar wokół radaru jest pusty. Radar emituje wiązkę w przybliżeniu 12° powyżej i poniżej poziomej linii wychodzącej ze środka radaru.

Gdy radar przesyła dane, nie należy patrzeć z małej odległości bezpośrednio na antenę — oczy są najwrażliwszą częścią ciała i przez to najbardziej narażoną na energię elektromagnetyczną.

Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do opcjonalnego radaru morskiego Garmin, takiego jak radar GMR™ Fantom™ 6 lub GMR 24 xHD, można wyświetlać bardziej szczegółowe informacje o otoczeniu.

Radary emitują wąską wiązkę energii mikrofalowej, która wykonuje obrót o 360°. Gdy emitowana energia napotka jakiś obiekt, część energii zostanie odbita z powrotem do radaru.

Zmiana trybu radaru

- 1 Na ekranie kombinacji lub układzie SmartMode z radarem wybierz kolejno **Menu > Menu Radar > Zmień radar**.
- 2 Wybierz tryb radaru.


Przesyłanie sygnałów radarowych

UWAGA: Jako funkcja bezpieczeństwa po rozgrzaniu radar przechodzi w tryb gotowości. Umożliwia to zweryfikowanie, czy obszar wokół radaru jest pusty, zanim zaczną być przesyłane sygnały radarowe.

- 1 Gdy ploter nawigacyjny jest wyłączony, podłącz radar zgodnie z instrukcjami jego instalacji.
- 2 Włącz ploter nawigacyjny.
Radar rozgrzewa się, a odliczanie informuje o tym, kiedy radar będzie gotowy.
- 3 Wybierz **Radary**.
- 4 Wybierz tryb radaru.
Podczas uruchamiania radaru wyświetlany jest komunikat o odliczaniu czasu.
- 5 Wybierz kolejno **Menu > Transmisja radaru**.

Przerwanie przesyłania sygnałów radarowych

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Radary w tryb gotowości**.

PORADA: Naciśnij  na dowolnym ekranie, aby szybko przerwać transmisję sygnału radaru.

Konfiguracja trybu cyklu przesyłu

W celu oszczędzania energii można ustawić przedziały czasowe, w których radar będzie przysyłał i w których nie będzie przysyłał sygnałów (tryb gotowości).

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w trybie dwóch radarów.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Cykl przesyłu**.
- 2 Wybierz **Cykl przesyłu**, aby włączyć tę opcję.
- 3 Wybierz **Czas gotow.**, podaj wartość interwału pomiędzy przesyłaniem sygnałów radarowych, a następnie wybierz **Gotowe**.
- 4 Wybierz **Czas transmisji**, podaj czas trwania każdej transmisji sygnałów radarowych, a następnie wybierz **Gotowe**.

Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej

Użytkownik może wskazać obszar, w obrębie którego antena radarowa nie ma przysyłać sygnałów.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach radaru i plotera nawigacyjnego.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Wł. strefę bez transm.**
Strefa bez transmisji jest wyświetlana na radarze jako zacieniowany obszar.
- 2 Wybierz kolejno **Dost. stref. bez transm. > Przen. stref. bez transm.**
- 3 Wybierz **Kąt 1** i wybierz nową lokalizację pierwszego kąta.
- 4 Wybierz **Kąt 2** i wybierz nową lokalizację drugiego kąta.
- 5 Wybierz **Gotowe**.

Regulacja zasięgu radaru

Zasięg sygnału radaru oznacza długość impulsu sygnału emitowanego i odbieranego przez radar. Wraz ze wzrostem zasięgu radar emituje dłuższe impulsy, aby dotrzeć do odległych obiektów. Obiekty znajdujące się bliżej, zwłaszcza deszcz i fale, również odbijają dłuższe impulsy, co może powodować występowanie zakłóceń na ekranie radaru. Wyświetlanie informacji o odległych obiektach może również zmniejszyć ilość miejsca dostępnego na ekranie radaru na wyświetlanie informacji o obiektach znajdujących się w mniejszej odległości.

- Wybierz **+**, aby zmniejszyć zasięg.
- Wybierz **-**, aby zwiększyć zasięg.


Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru

- Określ, jakie informacje chcesz oglądać na ekranie radaru.
Na przykład, czy potrzebne Ci informacje o pogodzie w pobliżu, celach i ruchu jednostek, czy może interesują Cię warunki pogodowe w bardziej odległych miejscach.
- Oceń warunki pogodowe w miejscu, w którym używany jest radar.
Zwłaszcza przy niekorzystnych warunkach pogodowych sygnały radarowe o dłuższym zasięgu mogą zwiększyć zakłócenia na ekranie radaru i spowodować, że oglądanie informacji o obiektach znajdujących się bliżej będzie utrudnione. W czasie deszczu sygnały radarowe o krótszym zasięgu mogą umożliwić lepsze wyświetlanie informacji o obiektach znajdujących się w pobliżu, jeśli ustawienie zakłóceń od deszczu jest optymalnie skonfigurowane.
- Wybierz najkrótszy skuteczny zasięg w zależności od powodu korzystania z radaru i aktualnych warunków pogodowych.

Powiększanie i pomniejszanie obszaru na ekranie radaru

- Zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby zmniejszyć obraz.
- Rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.
- Przeciągnij ekran, aby przesunąć mapę, po czym za pomocą **+** lub **-** powiększ lub pomniejsz obraz.

Oznaczanie punktu na ekranie sonaru

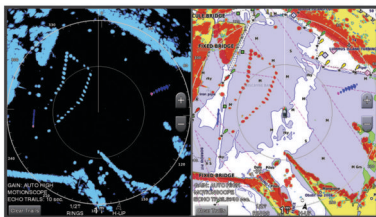
- 1 Na ekranie radaru wybierz pozycję.
- 2 Wybierz  na ekranie kombinacji lub **Utwórz punkt** na pełnym ekranie.

Radary dopplerowski MotionScope™

Radary GMR Fantom wykorzystuje efekt Dopplera do wykrywania i podświetlania poruszających się obiektów, co ułatwia unikanie kolizji, wyszukiwanie stad ptaków i monitorowanie pogody. Efekt Dopplera polega na zmianie częstotliwości echa radaru spowodowanej względnym ruchem obiektu. Dzięki temu możliwe jest natychmiastowe wykrywanie celów poruszających się w kierunku radaru lub oddalających się od niego.

Funkcja MotionScope podświetla na wyświetlaczu radaru poruszające się obiekty, co umożliwia nawigację pomiędzy innymi łodziami lub podczas złej pogody oraz kierowanie się na łowisko, na którego powierzchnię żeruje ptactwo.

Poruszające się cele są oznaczane kolorami, aby umożliwić błyskawiczne odróżnianie zbliżających się celów od tych, które się od Ciebie oddalają. Na większości schematów kolorów zieleń oznacza, że obiekt się oddala, a czerwień — że zbliża się w Twoim kierunku.



Włączanie strefy strzeżonej

Można włączyć strefę strzeżoną, która będzie aktywować alarm, gdy jakiś obiekt znajdzie się w określonej strefie wokół łodzi.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w trybie dwóch radarów.

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Włącz strefę strzeż.**

Określanie okrągłej strefy strzeżonej

Zanim będzie można określić granice strefy strzeżonej, konieczne jest włączenie funkcji strefy strzeżonej ([Włączanie strefy strzeżonej, strona 27](#)).

Można zdefiniować okrągłą strefę strzeżoną, która całkowicie otacza łódź.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeż.** > **Dostosuj strefę strzeż.** > **Kółko**.
- 2 Wybierz pozycję zewnętrznego koła strefy strzeżonej.
- 3 Wybierz pozycję wewnętrznego koła strefy strzeżonej, aby określić szerokość strefy strzeżonej.

Określanie częściowej strefy strzeżonej

Zanim będzie można określić granice strefy strzeżonej, konieczne jest włączenie funkcji strefy strzeżonej ([Włączanie strefy strzeżonej, strona 27](#)).

Można określić granice strefy strzeżonej, która nie otacza łodzi w całości.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeż.** > **Dostosuj strefę strzeż.** > **Róg 1**.
- 2 Dotknij i przeciągnij pozycję zewnętrznego rogu ① strefy strzeżonej.



- 3 Wybierz **Róg 2**.
- 4 Dotknij pozycji wewnętrznego rogu ② strefy strzeżonej, aby określić szerokość strefy strzeżonej.
- 5 Wybierz **Gotowe**.

Wyłączanie strefy strzeżonej

Można wyłączyć strefę strzeżoną.

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeż.** > **Wyłącz stref. strzeżoną**.

Konfiguracja strefy strzeżonej zostaje zapisana, aby można było ją włączyć, gdy będzie potrzebna.

MARPA

Wbudowany w radar komputer prowadzący automatycznie nakres radarowy (MARPA) umożliwia identyfikację oraz śledzenie obiektów i jest wykorzystywany głównie w celu unikania kolizji. Aby użyć funkcji MARPA, należy przypisać znacznik MARPA do celu. System radaru zaczyna automatycznie śledzić tak oznaczony obiekt oraz dostarcza informacji dotyczących tego obiektu, w tym zasięg, namiar, prędkość, kierunek GPS, najbliższe miejsce zblżenia oraz czas do najbliższego miejsca zblżenia. Funkcja MARPA określa status każdego z obiektów, dla których dodano znaczniki (odbiór, utrata, śledzenie lub niebezpieczny), umożliwiając ploterowi nawigacyjnemu uruchomienie alarmu kolizyjnego w przypadku, gdy obiekt znajdzie się w strefie bezpieczeństwa.

Symbole celów MARPA

	Odbieranie sygnału celu. Podczas namierzania przez radar od lokalizowanego celu rozchodzą się koncentryczne, przerywane zielone okręgi.
	Odebrano sygnał celu. Zielone okręgi zaznaczone linią ciągłą oznaczają pozycję celu namierzonego przez radar. Przerywana zielona linia towarzysząca okręgowi oznacza planowany kurs nad dnem lub kierunek GPS celu.
	Niebezpieczny cel znajduje się w zasięgu. Czerwony okrąg wokół celu miga, gdy uruchomi się alarm i wyświetli się baner komunikatu. Po potwierdzeniu alarmu zostanie wyświetlony nakreślony linią ciągłą czerwony punkt z prowadzącą do niego czerwoną linią, który wskazuje położenie i kurs nad dnem lub kierunek GPS celu. Jeśli alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa został wyłączony, cel zacznie migać, alarm nie uruchomi się jednak i nie zostanie wyświetlony baner alarmu.
	Utracono sygnał celu. Zielony pierścień o linii ciągłej, wewnątrz którego znajduje się symbol X, oznacza, że radar nie mógł namierzyć celu.
	Najbliższe miejsce zblżenia i czas do najbliższego miejsca zblżenia do niebezpiecznego celu.

Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu

Aby można było korzystać z funkcji MARPA, należy podłączyć czujnik kierunku i odbierać aktywny sygnał GPS. Czujnik kierunku musi zwracać numer PNG NMEA 2000 (numer grupy parametrów) 127250 lub sentencję wyjściową HDM lub HDG 0183 NMEA®.

- 1 Na ekranie radaru wybierz obiekt lub pozycję.
- 2 Wybierz kolejno **Obierz cel > Cel MARPA**.

Usuwanie znacznika MARPA z obiektu

- 1 Na ekranie radaru wybierz cel MARPA.
- 2 Wybierz kolejno **Cel MARPA > Usuń**.

Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA

Można wyświetlić zasięg, namiar, prędkość i inne informacje dotyczące obiektu ze znacznikiem MARPA.

- 1 Na ekranie radaru wybierz obiekt.
- 2 Wybierz opcję **Cel MARPA**.

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA

Na dowolnym ekranie radaru lub na nakładce radaru można wyświetlić i dostosować sposób wyświetlania listy zagrożeń AIS i MARPA.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Inne statki > Lista > Pokaż**.
- 2 Wybierz rodzaje zagrożeń, które mają być uwzględnione na liście.

Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru

System AIS wymaga użycia zewnętrznego urządzenia AIS oraz aktywnych sygnałów z transpondera z innych statków.

Można skonfigurować sposób wyświetlania innych jednostek na ekranie radaru. Jeśli ustawienie (oprócz zasięgu wyświetlania AIS) jest skonfigurowane dla jednego trybu radaru, jest ono stosowane do każdego innego trybu radaru. Szczegóły i ustawienie planowanego kierunku skonfigurowane dla jednego trybu radaru są stosowane do każdego innego trybu radaru oraz do nakładki radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Inne statki > Ustaw. wyświetlania**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyznaczyć odległość od bieżącej pozycji, w granicach której wyświetlane są statki z systemem AIS, wybierz **Zasięg wysw.**, a następnie wybierz dystans.
 - Aby wyświetlić szczegóły dotyczące statków z systemem AIS, wybierz kolejno **Szczegóły > Pokaż**.
 - Aby ustawić czas planowanego kierunku dla statków z systemem AIS, wybierz **Planow. kierun.**, a następnie podaj czas.
 - Aby wyświetlić ślady statków z systemem AIS, wybierz **Szlaki**, a następnie podaj długość śladu, który jest wyświetlany.

VRM i EBL

Ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczna linia namiarowa (EBL) mierzą dystans i namiar od łodzi dożądanego obiektu. Na ekranie radaru znacznik VRM wyświetlany jest jako kółko, którego środek znajduje się w bieżącym położeniu łodzi, a linia EBL wyświetlana jest jako linia zaczynająca się w bieżącym położeniu łodzi i krzyżująca się ze znacznikiem VRM. Miejsce ich przecięcia jest celem dla VRM i EBL.

Wyświetlanie VRM i EBL

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Pokaż VRM/EBL**.

Regulowanie VRM i EBL

Aby móc regulować ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), trzeba wyświetlać je na ekranie radaru ([Wyświetlanie VRM i EBL, strona 28](#)).

Można dostosować średnicę znacznika VRM oraz kąt nachylenia linii EBL, co spowoduje przesunięcie miejsca przecięcia VRM i EBL. Parametry VRM i EBL skonfigurowane w jednym trybie są stosowane we wszystkich pozostałych trybach radaru.

- 1 Na ekranie radaru wybierz nowe miejsce przecięcia znacznika VRM i linii EBL.
- 2 Wybierz **Rozłącz VRM/EBL**.
- 3 Wybierz **Przerwij wskazyw.**

Pomiar dystansu i namiaru do obiektu

Aby móc regulować ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), trzeba wyświetlać je na ekranie radaru ([Wyświetlanie VRM i EBL, strona 28](#)).

- 1 Na ekranie radaru wybierz pozycję obiektu.
- 2 Wybierz **Pomiar dystansu**.
Dystans i namiar do obiektu zostaną wyświetlone w lewym górnym rogu ekranu.

Nakładki radaru

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do opcjonalnego radaru morskiego Garmin można nałożyć dane z nakładki radaru na mapę nawigacyjną lub mapę wędkarską.

Dane wyświetlane są na nakładce radaru na podstawie ostatnio używanego trybu radaru, a wszystkie konfiguracje ustawień

zastosowane w nakładce radaru są również zastosowane w ostatnio używanym trybie radaru.

Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy

W przypadku korzystania z nakładki radaru ploter nawigacyjny wyrównuje dane radaru z danymi mapy na podstawie kierunku, w jakim porusza się łódź, który domyślnie zależy od danych z podłączonego czujnika kierunku magnetycznego podłączonego do sieci NMEA 0183 lub NMEA 2000. Jeśli czujnik kierunku nie jest zainstalowany, kierunek łodzi jest ustalany na podstawie danych obserwacyjnych GPS.

Dane obserwacyjne GPS wskazują kierunek, w jakim porusza się łódź, a nie kierunek, w który skierowany jest dziób łodzi. Jeśli łódź dryfuje do tyłu lub w bok z powodu prądu lub wiatru, nakładka radaru może być niezbyt dokładnie wyrównana z danymi mapy. Takiej sytuacji można uniknąć dzięki wykorzystaniu danych o kierunku łodzi z kompasu elektronicznego.

Jeśli kierunek, w jakim porusza się łódź, jest obliczany na podstawie danych z czujnika kierunku magnetycznego lub pilota automatycznego, dane o kierunku mogą być błędne ze względu na nieprawidłową konfigurację, awarię mechaniczną, zakłócenia magnetyczne lub inne czynniki. Jeśli dane o kierunku są błędne, nakładka radaru może być niezbyt dokładnie wyrównana z danymi mapy.

Ślady echa

Funkcja śladów echa umożliwia śledzenie ruchu jednostek pływających na ekranie radaru. Czas wyświetlania śladu można zmienić.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może (ale nie musi) być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

Włączanie śladów echa

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Wyświetlanie**.

Regulowanie długości śladów echa

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Czas**.
- 2 Wybierz długość śladu.

Usuwanie śladów echa

Z ekranu radaru można usunąć ślady echa w celu zwiększenia czytelności ekranu.

Na ekranie radaru wybierz **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Wyczyść szlaki**.

Optymalizowanie wyświetlania radaru

Można dostosować ustawienia wyświetlania radaru, aby zmniejszyć zakłócenia i poprawić dokładność.

UWAGA: Można zoptymalizować wyświetlanie radaru dla każdego trybu radaru.

- 1 Wybierz zasięg radaru ([Regulacja zasięgu radaru, strona 26](#)).
- 2 Przywróć domyślną wartość dla ustawienia czułości ([Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 28](#)).
- 3 Ręcznie dostosuj ustawienie czułości ([Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 29](#)).

Czułość radaru i zakłócenia

Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru

Ustawienie automatycznej czułości dla każdego trybu radaru jest zoptymalizowane dla każdego danego trybu i może różnić

się od ustawienia automatycznej czułości używanego dla innego trybu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Czułość**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby czułość była regulowana automatycznie pod kątem zmieniających się warunków, wybierz kolejno **Auto - niskie** lub **Auto - wysokie**.
 - Aby czułość była regulowana automatycznie pod kątem wyświetlania ptaków nad powierzchnią wody, wybierz **Auto - ptaki**.

Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru

Można ręcznie dostosować czułość, aby optymalnie wykorzystać radar.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Czułość**.
- 2 Wybierz **Do góry**, aby zwiększyć czułość do momentu pojawienia się na ekranie radaru plamek światła.
Dane na ekranie radaru są odświeżane co kilka sekund. W związku z tym efekty ręcznego ustawienia czułości mogą nie być widoczne natychmiast. Ustawienie czułości należy zmieniać powoli.
- 3 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu zniknięcia plamek światła.
- 4 Jeśli łódzie, łód lub inne cele znajdują się w zasięgu, wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu, gdy cele zaczną migać.
- 5 Wybierz **Do góry**, aby zwiększyć czułość do momentu, gdy łódzie, łód i inne cele będą stale świeciły na ekranie radaru.
- 6 W razie potrzeby zmniejsz do minimum widoczność dużych obiektów w pobliżu.
- 7 W razie potrzeby zmniejsz do minimum widoczność echa bocznego.

Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu

Obiekty o dużych rozmiarach w pobliżu, takie jak mola, mogą powodować wyświetlanie bardzo jasnych obrazów obiektów na ekranie radaru. Taki obraz może przesłonić mniejsze obiekty znajdujące się w jego pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Czułość**.
- 2 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu, gdy mniejsze obiekty będą dobrze widoczne na ekranie radaru.
Zmniejszenie czułości w celu wyeliminowania zakłóceń pochodzących od dużych obiektów w pobliżu może spowodować, że mniejsze lub odległe obiekty będą migać lub znikną z ekranu radaru.

Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru

Zakłócenia boczne mogą się pojawić jako promienie wypływające z obiektu w postaci półkolistych wzorów. Można je

wyeliminować przez zmniejszenie czułości lub zmniejszenie zasięgu radaru.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Czułość**.
- 2 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu zniknięcia półkolistych, promienistych wzorów z ekranu radaru.
Zmniejszenie czułości w celu wyeliminowania zakłóceń bocznych może spowodować, że mniejsze lub odległe obiekty będą migać lub znikną z ekranu radaru.

Automatyczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru

Można tak skonfigurować ploter nawigacyjny, aby automatycznie dostosowywał wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez lekko wzburzone morze.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od wody skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Zakł. od wody**.
- 2 Wybierz **Nastawy** lub **Auto**.
- 3 Wybierz ustawienie, które odpowiada aktualnym warunkom morskim.

W przypadku korzystania ze zgodnego modelu radaru ploter nawigacyjny automatycznie dostosowuje zakłócenia od wody w oparciu o warunki panujące na morzu.

Ręczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez lekko wzburzone morze. Ustawienie zakłóceń od wody wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od wody zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez fale w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie celów w pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od wody skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu** > **Zakł. od wody**.
- 2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować wyświetlanie zakłóceń od wody, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

Zakłócenia spowodowane przez warunki panujące na morzu mogą być nadal widoczne.

Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz. Zmniejszenie zasięgu radaru może również zmniejszyć zakłócenia od deszczu (*Powiększanie i pomniejszanie obszaru na ekranie radaru, strona 26*).

Ustawienie zakłóceń od deszczu wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń od deszczu i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od deszczu zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie bliskich celów.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od deszczu, skonfigurowane do używania w jednym

trybie radaru, może (ale nie musi) być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Zakł. od deszcz.**

2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby zmniejszyć lub zwiększyć wyświetlanie zakłóceń od deszczu w pobliżu, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

Zakłócenia spowodowane przez deszcz mogą być nadal widoczne.

Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru

Włączenie ustawienia Redukcja przesłuchu pozwala zmniejszyć występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie Redukcja przesłuchu skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Red. przesłuch.**

Menu Opcje radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru.**

MotionScope™: Wykorzystuje efekt Dopplera do wykrywania i podświetlania poruszających się obiektów, co ułatwia unikanie kolizji, wyszukiwanie stad ptaków i monitorowanie pogody.

Wydł. imp.: Wydłuża emitowane impulsy, co pomaga skupić maksymalną ilość energii na obiekcie. Pomaga to w wykrywaniu i identyfikowaniu obiektów.

Ślady echa: Umożliwia śledzenie ruchu jednostek pływających na ekranie radaru.

Zakł. od deszcz.: Zmniejsza zakłócenia powodowane przez deszcz.

Pokaż VRM/EBL: Wyświetla ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), które mierzą dystans i namiar od łodzi dożądanego obiektu.

Włącz strefę strzeż.: Określa strefę bezpieczeństwa wokół łodzi i włącza alarm, gdy cokolwiek pojawia się w tej strefie.

Cykl przesyłu: Pomaga oszczędzać energię, przesyłając sygnały radarowe w ustalonych odstępach czasu.

Menu Ustawienia radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru.**

Źródło: Wybiera źródło danych radaru, gdy do sieci podłączony jest więcej niż jeden radar.

Wyświetlanie mapy: Wyświetla mapę pod obrazem z radaru. Gdy jest włączone, wyświetlane jest menu Ustawienia mapy.

Orientacja: Określa perspektywę, w jakiej wyświetlany jest radar.

Red. przesłuch.: Zmniejsza występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

Pręđ. obrot.: Określa preferowaną pręđkość, z jaką obraca się radar. Opcji Duża pręđkość można użyć do zwiększenia częstotliwości odświeżania. W niektórych przypadkach radar automatycznie ustawia normalną pręđkość obrotów w celu zwiększenia skuteczności wykrywania, np. w przypadku wybrania dalszego zasięgu lub zastosowaniu opcji MotionScope lub Dwa zakresy.

Wygląd: Umożliwia ustawienie schematu kolorów, przewidywanej pręđkości i wyglądu nawigacji.

Instalacja: Umożliwia skonfigurowanie radaru dla danej instalacji, np. pozwala na ustawienie przodu łodzi i pozycji zatrzymania anteny.

Ustawienia wyglądu radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Wygląd.**

UWAGA: Ustawienia te nie dotyczą nakładki radaru.

Kolor tła: Umożliwia ustawienie koloru tła.

Kolor pierwszego planu: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla obrazów przekazywanych z radaru.

Przewid. pręđkość: Przenosi aktualną pozycję na dół ekranu automatycznie wraz ze wzrostem pręđkości. Podaj maksymalną pręđkość, aby uzyskać najlepsze wyniki.

Linia kierunku: Wyświetla na ekranie radaru przedłużenie od dziobu łodzi w kierunku podróży.

Kręgi zasięgu: Wyświetla kręgi zasięgu, które ułatwiają wizualizację dystansu na ekranie radaru.

Krąg namiaru: Pokazuje namiar w stosunku do kierunku lub w oparciu o odniesienie północne, co pomaga określić namiar na obiekt wyświetlany na ekranie radaru.

Linie nawig.: Wyświetla linie nawigacyjne, które wskazują kurs ustawiony przy użyciu ustawienia Trasa do, Naw. autom. lub Nawiguj do.

Punkty: Wyświetla punkty na ekranie radaru.

Ustawienia instalacji radaru

Przód łodzi: Kompensuje fizyczne położenie radaru, jeśli nie znajduje się on na osi łodzi (*Przesunięcie na przędzie łodzi, strona 30*).

Konfiguracja anteny: Pozwala na określenie rozmiaru anteny radaru i pozycji, w której się ona zatrzymuje (*Ustawienie własnej pozycji zatrzymania, strona 30*).

Wi. strefę bez transm.: Pozwala na określenie obszaru, na którym radar nie przesyła sygnałów (*Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej, strona 26*).

Przesunięcie na przędzie łodzi

Przesunięcie na przędzie łodzi kompensuje fizyczne położenie anteny radarowej na łodzi, jeśli nie znajduje się ona na osi dziób–rufa.

Pomiar potencjalnego przesunięcia na przędzie łodzi

Przesunięcie na przędzie łodzi kompensuje fizyczne położenie anteny radarowej na łodzi, jeśli nie znajduje się ona na osi dziób–rufa.

- 1 Korzystając z kompasu magnetycznego, wyznacz optycznie położenie nieruchomego obiektu znajdującego się w zasięgu wzroku.
- 2 Wyznacz położenie celu za pomocą radaru.
- 3 Jeśli deklinacja namiaru wynosi więcej niż +/- 1°, skompensuj przesunięcie na przędzie łodzi.

Ustawianie przesunięcia na przędzie łodzi

Aby móc ustawić przesunięcie na przędzie łodzi, trzeba zmierzyć jego wartość potencjalną.

Ustawienie przesunięcia na przędzie łodzi skonfigurowane dla jednego trybu radaru jest stosowane do wszystkich innych trybów radaru oraz do nakładki radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Przód łodzi.**
- 2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować przesunięcie.

Ustawianie własnej pozycji zatrzymania

Jeśli na łodzi znajduje się więcej niż jeden radar, musisz oglądać ekran radaru, którego ustawienia chcesz zmienić.

Domyślnie antena jest zatrzymana prostopadle do podstawki, jeśli się nie obraca. Pozycję tę można dostosować.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Konfiguracja anteny > Poz. zatrzym.**

- 2 Za pomocą suwaka ustaw pozycję anteny po zatrzymaniu, a następnie wybierz opcję **Wróć**.

Wybór innego źródła danych sonaru

- 1 Wybierz opcję:
 - Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Źródło**.
 - Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Preferowane źródła > Radar**.
- 2 Wybierz źródło danych radaru.

Autopilot

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Należy zawsze być przygotowanym do szybkiego przejęcia ręcznego sterowania łodzią.

Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z autopilota w pobliżu niebezpiecznych wód, to jest w pobliżu doków, palisad i innych łodzi.

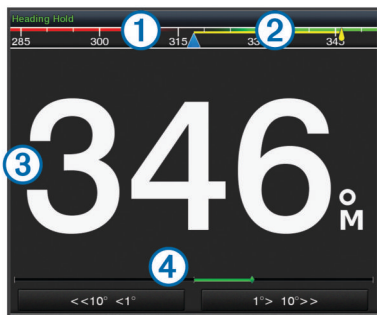
System autopilota w sposób ciągły dostosowuje sterowanie łodzią w celu utrzymania stałego kierunku, co jest nazywane utrzymywaniem kierunku. System umożliwia także ręczne sterowanie, korzystanie z kilku trybów funkcji automatycznego sterowania oraz korzystanie ze wzorców sterowania.

Otwieranie ekranu autopilota

Aby móc otworzyć ekran autopilota, należy zainstalować i skonfigurować zgodny autopilot.

Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > Autopilot**.

Ekran autopilota



①	Rzeczywisty kierunek
②	Obrany kierunek (utrzymywany przez autopilota)
③	Rzeczywisty kierunek (w trybie gotowości) Obrany kierunek (po włączeniu)
④	Wskaźnik pozycji steru (ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku podłączenia czujnika steru)

Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym

- 1 Na ekranie Autopilot wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Rozm. zwr. w krok.**
- 2 Wybierz przyrost.

Ustawianie oszczędzania energii

Istnieje możliwość dostosowania poziomu aktywności steru.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Konfig. trybu zasilania > Oszcz. energii**.
- 2 Wybierz wartość procentową.

Wybór wyższej wartości procentowej powoduje zmniejszenie aktywności steru i utrzymania kierunku. Im wyższa wartość procentowa, tym większe występuje zboczenie z kursu, zanim autopilot je skoryguje.

PORADA: Przy lekko wzburzonym morzu i niewielkich prędkościach zwiększenie wartości procentowej funkcji Oszcz. energii zmniejsza aktywność steru.

Włączanie funkcji Shadow Drive™

Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Shadow Drive > Włącz.**

Włączanie autopilota

Po włączeniu autopilota funkcja ta przejmuje kontrolę nad sterem i steruje łodzią, utrzymując obrany kierunek.

Na dowolnym ekranie wybierz kolejno **Włącz**.

Obrany kierunek jest wyświetlany w środkowej części ekranu autopilota.

Regulowanie kierunku przy użyciu steru

UWAGA: Zanim możliwe będzie wyregulowanie kierunku przy użyciu steru, należy włączyć funkcję Shadow Drive (**Włączanie funkcji Shadow Drive™**, strona 31).

Po włączeniu autopilota steruj łodzią ręcznie.

Autopilot włączy tryb Shadow Drive.

Po zwolnieniu steru i ręcznym utrzymywaniu określonego kierunku przez kilka sekund autopilot wznowi utrzymywanie kierunku zgodnie z nowym ustawieniem.

Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego

Aby sterować łodzią przy użyciu przycisków u dołu ekranu autopilota, trzeba włączyć autopilota (**Włączanie autopilota**, strona 31).

- Wybierz **<1° lub 1°>**, aby wykonać jeden zwrot o 1°.
- Wybierz **<<10° lub 10°>>**, aby wykonać jeden zwrot o 10°.
- Naciśnij i przytrzymaj **<1° lub 1°>**, aby wykonać zwrot w kontrolowanym zakresie.
Łódź będzie wykonywała zwrot do momentu zwolnienia przycisku.
- Naciśnij i przytrzymaj **<<10° lub 10°>>**, aby wykonać szereg zwrotów o 10°.

Wzorce sterowania

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne sterowanie łodzią. Aby móc rozpocząć korzystanie z wzorca, należy upewnić się, że w wodzie nie znajdują się przeszkody.

Autopilot umożliwia sterowanie łodzią według wstępnie ustawionych wzorców przeznaczonych do łowienia ryb. Dodatkowo pozwala także wykonywać inne manewry specjalne, takie jak zawracanie czy pętla Williamsona.

Używanie wzorca zawracania

Wzorca zawracania można używać do zawracania łodzi o 180° oraz utrzymywania nowego kierunku.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Manewr zawracania**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu

Wzorzec ruchu po okręgu można używać do sterowania łodzią w trybie ciągłego ruchu po okręgu w określonym kierunku i przez określony czas.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Okręgi**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Czas** i określ czas, przez jaki łódź ma poruszać się po jednym pełnym okręgu.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania

Wzorzec zygzakowania można używać do sterowania na zmianę raz na lewą, raz na prawą burtę w obranym kierunku, przez określony czas i pod określonym kątem.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Zygzakowanie**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Amplituda** i określ stopień.
- 3 W razie potrzeby wybierz **Cykl** i określ czas.
- 4 Wybierz **Włącz zygzakowanie**.

Używanie wzorca pętli Williamsona

Wzorzec pętli Williamsona można używać do wykonania łodzią manewru pętli, tak aby zakończyć manewr koło miejsca jego rozpoczęcia. Wzorzec ten przydaje się w przypadkach wypadnięcia człowieka za burtę.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Manewr Williamsona**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Używanie wzorca ruchu po orbicie

Wzorzec ruchu po orbicie można używać do ciągłego sterowania łodzią wokół aktywnego punktu. Rozmiar okręgu określa się, wybierając dystans od aktywnego punktu po rozpoczęciu ruchu po orbicie.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Orbita**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca liścia koniczyny

Wzorzec liścia koniczyny można używać do sterowania łodzią w celu wielokrotnego przepływania przez aktywny punkt. Po rozpoczęciu wzorca liścia koniczyny autopilot steruje łodzią w kierunku aktywnego punktu i rozpoczyna zakreślać koła przypominające kształtem liść koniczyny.

Możesz dostosować dystans między punktem a pozycją, po przebyciu którego autopilot ma zawrócić łódź w celu ponownego przepłynięcia przez wyznaczony punkt. Domyślne ustawienie powoduje zawracanie łodzi w odległości 300 m (1000 stóp) od aktywnego punktu.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Układ liścia koniczyny**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Długość** i określ dystans.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania

Wzorzec wyszukiwania można używać do sterowania łodzią w coraz większych okręgach na zewnątrz od aktywnego punktu, czyli wykonywania ruchu po spirali. Po rozpoczęciu wzorca wyszukiwania autopilot steruje łodzią do aktywnego punktu i rozpoczyna wykonywać ruch określony przez wzorzec.

Można dostosować dystans między poszczególnymi okręgami spirali. Domyślny dystans wynosi 20 m (50 stóp).

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Szukaj**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Odstępy wyszukiw.** i określ dystans.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Anulowanie wzorca sterowania

- Steruj ręcznie łodzią.
- Wybierz **◀** lub **▶**, aby anulować wzorzec przy pomocy trybu sterowania krokowego.
- Wybierz **Tryb gotowości**.

Cyfrowe wywołanie selektywne

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF

Jeżeli użytkownik ma radio VHF NMEA 0183 lub radio VHF NMEA 2000 podłączone do plotera nawigacyjnego, poniższe funkcje są dostępne.

- Ploter nawigacyjny może przysyłać dane o pozycji GPS do radia. Jeżeli radio ma taką funkcję, informacje o pozycji GPS są przysyłane za pomocą wywołań DSC.
- Ploter nawigacyjny może odbierać z radia informacje o pozycji oraz sygnały wzywania pomocy cyfrowego wywoływania selektywnego (DSC).
- Ploter nawigacyjny może śledzić pozycje statków wysyłających raporty pozycji.

Jeżeli użytkownik ma radio VHF Garmin NMEA 2000 podłączone do plotera nawigacyjnego, dostępne są również następujące funkcje.

- Ploter nawigacyjny pozwala na szybkie skonfigurowanie i wysłanie szczegółów indywidualnego rutynowego wywołania do radia VHF Garmin.
- Kiedy przez radio zainicjowany zostanie sygnał wzywania pomocy MOB, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB.
- Kiedy sygnał wzywania pomocy MOB zostanie wysłany z plotera nawigacyjnego, radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby zainicjować sygnał wzywania pomocy MOB.

Włączanie DSC

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki > DSC**.

Lista DSC

Lista DSC jest rejestrem ostatnich wywołań DSC oraz innych kontaktów DSC wprowadzonych przez użytkownika. Lista DSC może zawierać do 100 pozycji. Lista DSC przedstawia ostatnie wywołania z łodzi. Jeżeli drugie wywołanie pochodzi z tej samej łodzi, zastępuje ono pierwsze wywołanie na liście wywołań.

Wyświetlanie listy DSC

Zanim możliwe będzie wyświetlenie listy DSC, ploter nawigacyjny musi zostać podłączony do radia VHF, które obsługuje DSC.

Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.

Dodawanie kontaktu DSC

Do listy DSC użytkownika można dodać statek. Za pomocą plotera nawigacyjnego można nawiązywać połączenia z kontaktem DSC.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC > Dodaj kontakt**.
- 2 Wpisz morski numer identyfikacyjny MMSI (Maritime Mobile Service Identity) statku.
- 3 Wprowadź nazwę statku.

Sygnał wzywania pomocy

Jeśli zgodny ploter nawigacyjny i radio VHF są podłączone przy użyciu NMEA 0183 lub NMEA 2000, ploter nawigacyjny sygnalizuje, kiedy radio VHF odbiera sygnał wzywania pomocy DSC. Jeśli informacja o pozycji została wysłana wraz

z sygnałem wzywania pomocy, informacja ta jest odbierana i zapisywana wraz z sygnałem.

■ oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

Nawigowanie do statku wzywającego pomocy

■ oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**.
- 4 Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia VHF za pośrednictwem interfejsu NMEA 2000 i zainicjowany zostanie przez radio sygnał wzywania pomocy MOB nadany na DSC, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB. Jeśli do sieci podłączony jest zgodny system autopilota, ploter nawigacyjny wzywa do rozpoczęcia pętli Williamsona w kierunku punktu MOB.

Jeśli w radiu usunięty zostanie sygnał wzywania pomocy, ekran plotera nawigacyjnego wzywający do rozpoczęcia nawigacji do punktu MOB zniknie.

Sygnały wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia Garmin NMEA 2000 i oznaczona zostanie lokalizacja sygnału SOS lub MOB (człowiek za burtą), radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby można było szybko wysłać taki sygnał.

Informacje na temat nadawania sygnałów wzywania pomocy przy pomocy radia zawarte są w podręczniku użytkownika radia VHF. Więcej informacji na temat oznaczania pozycji MOB lub SOS można znaleźć w części *Zaznaczanie pozycji SOS*, strona 13.

Śledzenie pozycji

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radia VHF przy użyciu NMEA 0183 można śledzić statki, które wysyłają raporty o pozycji.

Funkcja ta jest również dostępna z NMEA 2000, kiedy statek wysłał prawidłowe dane (PGN 129808; Informacje o wywołaniu DSC).

Każdy otrzymany raport pozycji jest rejestrowany na liście DSC (*Lista DSC*, strona 32).

Wyświetlanie raportu pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz **Przejrzyj**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Wybierz **Następna strona**, aby przejść do zaznaczania lokalizacji na mapie nawigacyjnej.
 - Wybierz **Poprzednia strona**.

Nawigowanie do śledzonego statku

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**.
- 4 Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.

- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Utwórz punkt**.

Edycja informacji w raporcie pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj**.
 - Wybierz **Nazwa**, aby wpisać nazwę statku.
 - Jeśli ta opcja jest dostępna, wybierz **Symbol**, aby wybrać nowy symbol.
 - Wybierz **Komentarz**, aby wpisać komentarz.
 - Jeśli radio śledzi pozycję statku, aby pokazać linię szlaku dla statku, wybierz **Szlak**.
 - Wybierz **Linia szlaku**, aby wybrać kolor linii szlaku.

Usuwanie wezwania pozycja-raport.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wyczyść raport**.

Wyświetlanie szlaków na mapie

Niektóre widoki map pozwalają na wyświetlenie szlaków dla wszystkich śledzonych statków. Domyślnie czarna linia wskazuje ścieżkę statku, czarny punkt wskazuje każdą wcześniej zarejestrowaną pozycję śledzonego statku, a niebieska flaga wskazuje ostatnio zarejestrowaną pozycję statku.

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Inne statki > DSC > Szlaki DSC**.
- 2 Wybierz liczbę godzin dla wyświetlania na mapie śledzonych statków.

Dla przykładu, jeżeli wybrane zostaną 4 godziny, wszystkie punkty szlaku z ostatnich czterech godzin pojawią się dla każdego śledzonego statku.

Indywidualne rutynowe wywołanie

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radia VHF Garmin, można użyć interfejsu plotera nawigacyjnego do ustawienia indywidualnego rutynowego wywołania.

Podczas ustawiania indywidualnego rutynowego wywołania w ploterze nawigacyjnym można wybrać kanał DSC, przez który użytkownik chce się komunikować. Radio transmituje tą prośbę wraz z wywołaniem.

Wybór kanału DSC

UWAGA: Wybór kanału DSC jest ograniczony do tych kanałów, które są dostępne we wszystkich pasmach częstotliwości. Kanałem domyślnym jest kanał 72. Jeśli zostanie wybrany inny kanał, ploter nawigacyjny używa tego kanału w następnych komunikatach, dopóki kanał ten nie zostanie ponownie zmieniony.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz statek lub stację, do której ma być wysłany komunikat.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wywołaj przez radio > Kanał**.
- 4 Wybierz dostępny kanał.

Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania

UWAGA: W trakcie inicjowania wywołania przez ploter nawigacyjny, jeżeli radio nie ma zaprogramowanego numeru MMSI, radio nie otrzyma informacji o wywołaniu.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz statek lub stację, do której ma być wysłany komunikat.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wywołaj przez radio**.

- 4 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.
- 5 Wybierz **Wyślij**.
Ploter nawigacyjny wysła informację o wywołaniu do radia.
- 6 Na swoim Garmin radium VHF, wybierz **Połącz**.

Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS

- 1 W widoku mapy lub mapy 3D, wybierz cel AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS > Wywołaj przez radio**.
- 3 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.
- 4 Wybierz **Wyślij**.
Ploter nawigacyjny wysła informację o wywołaniu do radia.
- 5 Na swoim radium VHF Garmin, wybierz **Połącz**.

Pływy, prądy i informacje astronomiczne

Informacje o stacjach pływów

Można wyświetlać różne informacje, w tym wysokość pływu i kiedy nadejdzie kolejny przypływ lub odpływ, z dowolnej stacji pływów dla określonej daty i godziny. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje o pływach dla ostatnio wyświetlanej stacji pływów oraz dla aktualnej daty i godziny.

Wybierz kolejno **Informacje > Pływy i prądy > Pływy**.

Informacje o stacjach prądów

UWAGA: Informacje o stacjach prądów są dostępne dla określonych szczegółowych map.

Można wyświetlać różne informacje, w tym prędkość prądu i głębokość jego występowania, z dowolnej stacji prądów dla określonej daty i godziny. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje o prądach dla ostatnio wyświetlanej stacji prądów oraz dla aktualnej daty i godziny.

Wybierz kolejno **Informacje > Pływy i prądy > Prądy**.

Informacje astronomiczne

Można wyświetlać takie informacje, jak wschód i zachód słońca, wschód i zachód księżyca, faza księżyca oraz przybliżoną pozycję słońca i księżyca na niebie. Środek ekranu stanowi punkt nieba bezpośrednio nad użytkownikiem, a najbardziej oddalone kręgi horyzont. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje astronomiczne dla aktualnej daty i godziny.

Wybierz kolejno **Informacje > Pływy i prądy > Astronomiczne**.

Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Pływy i prądy**.
- 2 Wybierz kolejno **Pływy, Prądy** lub **Astronomiczne**.
- 3 Wybierz opcję.
 - Aby wyświetlić informacje dla innej daty, wybierz kolejno **Zmień datę > Ręczn.** i podaj datę.
 - Aby wyświetlić informacje dla obecnego dnia, wybierz kolejno **Zmień datę > Bieżący**.
 - Aby wyświetlić informacje dla kolejnych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Następny dzień**.
 - Aby wyświetlić informacje dla wcześniejszych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Poprzedni dzień**.

Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Pływy i prądy**.
- 2 Wybierz **Pływy** lub **Prądy**.
- 3 Wybierz **Stacje w pobliżu**.
- 4 Wybierz stację.

Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz pozycję.
- 2 Wybierz **Informacja**.
- 3 Wybierz kolejno **Pływy, Prądy** lub **Astronomiczne**.

Wyświetlanie wykresów

Aby móc wyświetlać wykresy dotyczące różnych zmian w otoczeniu, np. zmian temperatury, głębokości i wiatru, należy podłączyć do sieci odpowiedni przetwornik lub czujnik.

Wybierz kolejno **Informacje > Podróż i wykresy > Wykresy**.

Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu

Można określić ilość czasu i zakres głębokości, które są wyświetlane na wykresach głębokości i temperatury wody.

- 1 Na wykresie wybierz **Ustawienia wykresu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby ustawić skalę czasu, wybierz **Czas**. Ustawieniem domyślnym jest 10 minut. Zwiększenie skali czasu pozwala wyświetlić różnice występujące w dłuższym czasie. Zmniejszenie skali czasu pozwala wyświetlić bardziej szczegółowe informacje dla krótszego czasu.
 - Aby ustawić skalę wykresu, wybierz **Skala**. Zwiększenie skali pozwala wyświetlić więcej różnic w odczytach. Zmniejszenie skali pozwala wyświetlić zmiany w bardziej szczegółowy sposób.

Menedżer ostrzeżeń

Wyświetlanie wiadomości

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń**.
- 2 Wybierz wiadomość.
- 3 Wybierz **Przejrzyj**.

Sortowanie i filtrowanie wiadomości

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Sortuj/filtruj**.
- 2 Wybierz opcję sortowania lub filtrowania listy wiadomości.

Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Zapisz na karcie**.

Usuwanie wszystkich wiadomości

Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Wyczyść menedżera ostrzeżeń**.

Odtwarzacz multimedialny

UWAGA: Funkcja odtwarzacza multimedialnego nie jest obsługiwana przez wszystkie modele ploterów nawigacyjnych.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne w każdym podłączonym odtwarzaczu multimedialnym.

Posiadacze zgodnego systemu stereofonicznego podłączonego do sieci NMEA 2000 mogą sterować systemem za pośrednictwem plotera nawigacyjnego. Płoter nawigacyjny powinien automatycznie wykryć odtwarzacz multimedialny po jego pierwszym podłączeniu.

Istnieje możliwość odtwarzania plików multimedialnych ze źródeł podłączonych do odtwarzacza multimedialnego oraz źródeł podłączonych do sieci NMEA 2000.

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego

Aby móc otworzyć odtwarzacz multimedialny, należy podłączyć do plotera nawigacyjnego zgodne urządzenie.

Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > Multimedia**.

Ikony

UWAGA: Nie we wszystkich urządzeniach wyświetlane są te ikony.

Ikona	Opis
★	Zapisuje lub usuwa zapamiętany
↺	Powtarza wszystkie utwory
↺ ¹	Powtarza jeden utwór
⏪ ⏩	Wyszukuje stacje lub przechodzi do następnych utworów
🔄	Odtwarza losowo

Wybór źródła multimedialnego

W przypadku dostępności wielu urządzeń multimedialnych podłączonych do sieci, takiej jak sieć NMEA 2000, można wybrać źródło multimedialne, które ma być sterowane przy użyciu plotera nawigacyjnego.

UWAGA: Pliki multimedialne można odtwarzać wyłącznie ze źródeł podłączonych do urządzenia.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne w każdym źródle multimedialnym.

1 Na ekranie multimedialnym wybierz **Źródło**.

UWAGA: Menu źródeł zostanie wyświetlone wyłącznie dla urządzeń obsługujących wiele źródeł multimedialnych.

2 Wybierz źródło.

Odtwarzanie muzyki

Przeglądanie muzyki

1 Na ekranie multimedialnym wybierz **Przeglądaj** lub **Menu > Przeglądaj**.

2 Wybierz **Wybierz** lub wybierz opcję.

Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego

Aby znaleźć utwór lub album na długiej liście, można skorzystać z funkcji wyszukiwania alfabetycznego.

Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Szuk. alfanum.**

Ustawianie utworu do powtarzania

1 Podczas odtwarzania utworu wybierz kolejno **Menu > Powtórz**.

2 W razie potrzeby wybierz opcję **Jeden**.

Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania

Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Powtórz > Wszystko**.

Ustawianie utworów do odtwarzania losowego

1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Losowo**.

2 W razie potrzeby wybierz opcję.

Regulowanie głośności

Włączanie i wyłączanie stref

W przypadku przewodowego połączenia głośników na łodzi według określonych stref, stery te można wyłączać, gdy nie są wykorzystywane.

1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Poziomy dźwięku > Włącz/wyłącz strefy**.

2 Wybierz strefę.

Wyciszanie multimedialnych

1 Na ekranie multimedialnym wybierz .

2 W razie potrzeby wybierz opcję **Wybierz**.

Radio VHF

Skanywanie kanałów UKF

Przed rozpoczęciem skanowania kanałów UKF należy wybrać jako źródło pozycję UKF.

Zapamiętane kanały UKF można monitorować pod kątem aktywności i automatycznie przełączać na aktywny kanał.

Na ekranie multimedialnym UKF wybierz kolejno **Skanyj**.

Dostosowywanie redukcji szumu UKF

UWAGA: Korzystanie z tej funkcji jest możliwe wyłącznie w przypadku odtwarzacza multimedialnego z obsługą radia UKF.

1 Na stronie źródła UKF wybierz kolejno **Menu > Squelch**.

2 Wyreguluj redukcję szumu UKF za pomocą suwaka.

Radio

Aby móc słuchać radia AM lub FM, odpowiednia antena AM/FM do zastosowań morskich musi być prawidłowo podłączona do zestawu stereo i znajdować się w zasięgu stacji nadającej informacje. Wskazówki dotyczące podłączenia anteny AM/FM można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać radia SiriusXM®, trzeba mieć odpowiedni sprzęt i wykupione subskrypcje na [Radio satelitarne SiriusXM, strona 36](#). Wskazówki dotyczące podłączenia tunera samochodowego SiriusXM Connect można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać stacji DAB, trzeba mieć odpowiedni sprzęt do ([Odtwarzanie w systemie DAB, strona 36](#)). Instrukcje podłączenia adaptera DAB i anteny można znaleźć w instrukcjach obsługi adaptera i anteny.

Ustawianie regionu tunera

1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Region tunera**.

2 Wybierz opcję.

Zmiana stacji radiowej

1 Na ekranie multimedialnym wybierz odpowiednie źródło, na przykład **FM**.

2 Wybierz **⏪** lub **⏩**, aby dostroić stację.

Zmiana trybu dostrajania

Można zmienić sposób wybierania stacji w przypadku niektórych rodzajów multimedialnych, np. radia FM lub AM.

UWAGA: Nie wszystkie tryby dostrajania są dostępne dla wszystkich źródeł multimedialnych.

1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Tryb dostraj.**

2 Wybierz opcję.

3 W razie potrzeby wybierz opcję **Wybierz**.

Zapamiętane ustawienia

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe AM i FM, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapisać ulubione kanały SiriusXM, jeśli urządzenie jest podłączone do opcjonalnego tunera SiriusXM i anteny.

Zapamiętywanie stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym ustaw stację, aby ją zapamiętać.
- 2 Wybierz kolejno **Nastawy > Dodaj bieżący kanał**.

Wybieranie zapamiętanych stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym wybierz **Nastawy**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.
- 3 Wybierz **Włącz kanał**.

Usuwanie zapamiętanych stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym wybierz **Nastawy**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.
- 3 Wybierz **Usuń bieżący kanał**.

Odtwarzanie w systemie DAB

Po podłączeniu do zestawu stereo zgodnego modułu DAB (Digital Audio Broadcasting) i anteny, np. FUSION® MS-DAB100A, można ustawiać i odtwarzać stacje DAB.

Aby skorzystać ze źródła DAB, należy przebywać w regionie, w którym źródło DAB jest dostępne ([Ustawianie regionu tunera DAB](#), strona 36).

Ustawianie regionu tunera DAB

Wybierz region, w którym przebywasz, aby poprawnie odbierać stacje DAB.

- 1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Region tunera**.
- 2 Wybierz region, w którym się znajdujesz.

Wyszukiwanie stacji DAB

Aby móc wyszukiwać stacje DAB, trzeba podłączyć do zestawu stereo zgodny moduł DAB i antenę (do nabycia osobno). Ponieważ sygnały DAB są nadawane tylko w niektórych krajach, trzeba też ustawić taki region tunera, w którym te sygnały są nadawane.

- 1 Wybierz źródło sygnału **DAB**.
- 2 Wybierz **Skanuj**, aby wyszukać dostępne stacje DAB.

Po zakończeniu wyszukiwania rozpocznie się odtwarzanie stacji radiowej z pierwszego znalezionej zbioru.

UWAGA: Po zakończeniu pierwszego wyszukiwania możesz ponownie wybrać **Skanuj**, aby uruchomić ponowne wyszukiwanie stacji DAB. Po zakończeniu ponownego wyszukiwania system zacznie odtwarzać pierwszą stację ze zbioru, którego słuchano podczas rozpoczęcia ponownego wyszukiwania.

Zmiana stacji DAB

- 1 Wybierz źródło sygnału **DAB**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Skanuj**, aby wyszukać lokalne stacje DAB.
- 3 Wybierz **◀** lub **▶**, aby zmienić stację.
Po dotarciu do końca bieżącego zbioru zestaw stereo automatycznie przechodzi do pierwszej dostępnej stacji w następnym zbiorze.

Wybieranie stacji DAB z listy

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Stacje**.
- 2 Wybierz stację z listy.

Wybieranie stacji DAB z kategorii

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Kategorie**.
- 2 Wybierz kategorię z listy.
- 3 Wybierz stację z listy.

Zapamiętane DAB

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe DAB, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapamiętać maksymalnie 15 stacji DAB.

Zapamiętywanie stacji DAB

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB ustaw stację, aby ją zapamiętać.
- 2 Wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy > Zapisz bieżący**.

Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy > Wyświetl zapamiętane**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.

Usuwanie zapamiętanych stacji DAB

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby usunąć jedną zapamiętaną stację, wybierz **Us. zap.** i wybierz zapamiętaną stację.
 - Aby usunąć wszystkie zapamiętane stacje, wybierz **Usuń wszystkie zapamiętane**.

Radio satelitarne SiriusXM

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączony jest i zainstalowany odpowiedni system stereofoniczny FUSION-Link™ i tuner SiriusXM Connect, w zależności od subskrypcji użytkownika, możliwy jest dostęp do radia satelitarnego SiriusXM.

Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM

Aby móc aktywować subskrypcję SiriusXM, konieczne jest posiadanie identyfikatora radia dla tunera SiriusXM Connect. Identyfikator radia SiriusXM można znaleźć z tyłu tunera SiriusXM Connect, z tyłu jego opakowania lub przez przełączenie plotera nawigacyjnego na kanał 0.

- 1 Wybierz kolejno **Multimedia > Źródło > SiriusXM**.
- 2 Włącz kanał 0.

Identyfikator radia SiriusXM nie zawiera liter I, O, S ani F.

Aktywowanie subskrypcji SiriusXM

Do aktywowania subskrypcji SiriusXM konieczny jest identyfikator radia ([Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM](#), strona 36).

- 1 Po wybraniu źródła SiriusXM włącz kanał 1.
W głośnikach powinien zabrzmieć dźwięk kanału podglądowego. Jeśli tak się nie stanie, sprawdź tuner SiriusXM Connect oraz sposób instalacji i podłączenia anteny i spróbuj ponownie.
- 2 Włącz kanał 0, aby znaleźć identyfikator radia.
- 3 Skontaktuj się z działem obsługi słuchaczy SiriusXM, dzwoniąc pod numer (866) 635-2349, lub odwiedź stronę www.siriusxm.com/activatenow, aby wykupić subskrypcję w Stanach Zjednoczonych. Skontaktuj się z firmą SiriusXM, dzwoniąc pod numer (877) 438-9677, lub odwiedź stronę www.siriusxm.ca/activatexm, aby wykupić subskrypcję w Kanadzie.
- 4 Podaj identyfikator radia.
Procedura aktywacji trwa zwykle od 10 do 15 minut, ale w niektórych przypadkach może zająć nawet godzinę. Aby tuner SiriusXM Connect mógł otrzymać wiadomość aktywacyjną, musi być włączony i odbierać sygnał SiriusXM.

- 5 Jeśli usługa nie zostanie aktywowana w ciągu godziny, odwiedź stronę <http://care.siriusxm.com/refresh> lub skontaktuj się z firmą SiriusXM, dzwoniąc pod numer 1-855-MYREFRESH (697-3373).

Dostosowywanie listy kanałów

Kanały radiowe SiriusXM są pogrupowane według kategorii. Można wybrać kategorie kanałów, które mają pojawiać się na liście kanałów.

Wybierz opcję:

- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest system stereofoniczny z funkcją FUSION-Link, wybierz kolejno **Multimedia > Przeglądaj > Kanał**.
- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM™, wybierz kolejno **Multimedia > Kateg..**

Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście

Można zapisać swoje ulubione kanały na predefiniowanej liście.

- 1 Wybierz **Multimedia**.
- 2 Wybierz kanał, który chcesz zapisać jako predefiniowany.
- 3 Wybierz opcję:
 - Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest system stereofoniczny z funkcją FUSION-Link, wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy**.
 - Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM, wybierz kolejno **Menu > Nastawy > Dodaj bieżący kanał**.

Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj > Kontrola rodzicielska > Odblok..**
- 2 Podaj hasło.
Hasło domyślne to 0000.

Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM



Aby móc ustawić blokadę rodzicielską, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

Funkcja kontroli rodzicielskiej umożliwia ograniczenie dostępu do dowolnych kanałów SiriusXM, również tych dla dorosłych. Po włączeniu blokady rodzicielskiej trzeba wprowadzić hasło, aby dostroić się do zablokowanych kanałów.

Wybierz kolejno **Przeglądaj > Kontrola rodzicielska > Za-/odbl..**

Zostanie wyświetlona lista kanałów. Znacznik oznacza zablokowany kanał.

UWAGA: Podczas przeglądania kanałów po ustawieniu blokady rodzicielskiej wyświetlacz wygląda inaczej:

-  oznacza zablokowany kanał.
-  oznacza odblokowany kanał.

Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM

Aby móc zmienić hasło, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj > Kontrola rodzicielska > Zm. PIN**.
- 2 Wpisz hasło i wybierz **Gotowe**.
- 3 Wpisz nowe hasło.
- 4 Potwierdź nowe hasło.

Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej

Ta procedura spowoduje usunięcie wszystkich wprowadzonych ustawień. W przypadku przywrócenia domyślnych ustawień

funkcji kontroli rodzicielskiej hasło zostanie zresetowane do 0000.

- 1 W menu multimediiów wybierz kolejno **Instalacja > Ustawienia domyślne**.
- 2 Wybierz **Tak**.

Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM

Aby móc wyłączyć blokadę wszystkich zablokowanych kanałów, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj > Kontrola rodzicielska > Usuń wszystkie blokady**.
- 2 Podaj hasło.

Ustawianie nazwy urządzenia

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Ust. nazwę urządzenia**.
- 2 Wpisz nazwę urządzenia.
- 3 Wybierz opcję **Wybierz** lub **Gotowe**.

Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego

Możesz zaktualizować oprogramowanie na podłączonych zgodnych zestawach stereo i akcesoriach.

- 1 Odwiedź stronę www.fusionentertainment.com/marine i pobierz oprogramowanie na pamięć flash USB.
Aktualizacje oprogramowania i instrukcje są dostępne na stronie posiadanego urządzenia.
- 2 Włóż pamięć flash USB do portu USB zestawu stereo.
- 3 Na ekranie plotera nawigacyjnego wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Aktualizuj oprogramowanie**.
- 4 Wybierz produkt do zaktualizowania.

Pogoda SiriusXM

OSTRZEŻENIE

Informacje o pogodzie udostępniane za pośrednictwem omawianego urządzenia mogą być okresowo niedostępne lub zawierać błędy, niedokładności lub nieaktualne informacje, a to oznacza, że nie należy polegać wyłącznie na nich. Podczas korzystania z nawigacji należy zawsze stosować zasady zdrowego rozsądku. Przed podjęciem decyzji mogących wpłynąć na bezpieczeństwo należy sprawdzić inne źródła informacji o pogodzie. Użytkownik przyjmuje do wiadomości i zgadza się, że odpowiedzialność za używanie informacji o pogodzie i za decyzje dotyczące korzystania z nawigacji w określonych warunkach pogodowych spoczywa wyłącznie na nim. Garmin/Firma nie odpowiada za żadne konsekwencje wynikające z korzystania z informacji o pogodzie SiriusXM.

UWAGA: Dane SiriusXM nie są dostępne na wszystkich obszarach.

Odbiornik oraz antena radaru pogodowego Garmin SiriusXM odbierają satelitarne dane pogodowe i wyświetlają je na poszczególnych urządzeniach Garmin; w zgodnym ploterze nawigacyjnym wyświetlana jest także mapa nawigacyjna. Dane meteorologiczne dla każdej funkcji pochodzą z uznanych centrów meteorologicznych, takich jak National Weather Service (Narodowa Służba Pogodowa) i Hydrometeorological Prediction Center. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.siriusxm.com/sxmmarine.

Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM

Aby możliwe było korzystanie z satelitarnego radaru pogodowego, należy posiadać zgodny odbiornik radaru

pogodowego. Aby możliwe było korzystanie z radia satelitarnego SiriusXM, należy posiadać kompatybilny odbiornik radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com. Należy posiadać również ważną subskrypcję na odbieranie radia satelitarnego oraz radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć w instrukcjach poszczególnych satelitarnych radiów i odbiorników radaru pogodowego.

Transmisje danych pogodowych

Dane pogodowe są transmitowane w różnych odstępach dla każdej funkcji pogodowej. Na przykład dane radarowe są transmitowane co 5 minut. Kiedy odbiornik Garmin jest włączony lub kiedy inna funkcja pogodowa jest wybrana, odbiornik musi odebrać nowe dane przed ich wyświetleniem. Może dojść do opóźnienia, zanim dane pogodowe lub inna funkcja pojawią się na ekranie.

UWAGA: Wygląd każdej funkcji pogodowej może zmienić się na skutek zmiany informacji dostarczanych przez źródło.

Zmiana mapy pogody

- 1 Na ekranie kombinacji lub w układzie trybu SmartMode z mapą pogody wybierz kolejno **Menu > Menu Pogoda > Zmień pogodę**.
- 2 Wybierz mapę pogody.

Wyświetlanie informacji o opadach

Opady, począwszy od przejściowych opadów po śnieżyce i burze z piorunami są oznaczone przez różne kolory i odcienie. Informacje o opadach pokazywane są samodzielnie lub wraz z innymi informacjami o pogodzie.

Wybierz kolejno **Mapy > Opady**.

Znacznik czasu w górnym lewym rogu ekranu wskazuje czas, który upłynął od ostatniej aktualizacji danych przez dostawcę usługi.

Widoki opadów

Na mapie opadów wybierz Menu.


Pętla RADARU: Wyświetlanie informacji o opadach w postaci ilustracji ostatniej aktualizacji lub w postaci animowanej pętli ostatnich aktualizacji. Znacznik czasu wskazuje czas, który upłynął od momentu, w którym dostawca usługi wygenerował ramę radaru obecnie wyświetlaną na ekranie.

Zachmurzenie: Wyświetlanie danych o zachmurzeniu.


Punkty: Wyświetlanie punktów.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych


Ikona  reprezentuje komórkę burzową na mapie opadów. Wskazuje ona zarówno obecną lokalizację burzy, jak również prognozowaną trajektorię burzy w najbliższej przyszłości.

Czerwone stożki pojawiają się wraz z ikoną komórki burzowej, przy czym szerszy koniec stożka wskazuje kierunek prognozowanej trajektorii komórki burzowej. Czerwone linie w każdym stożku wskazują obszar, nad którym w najbliższej przyszłości najprawdopodobniej znajdzie się burza. Każda linia oznacza okres 15 minut.

Wyładowania atmosferyczne są oznaczane przez . Wyładowanie atmosferyczne jest odzwierciedlane na mapie opadów, jeśli zostało wykryte w ciągu ostatnich 7 minut. Naziemny system detekcji wyładowań atmosferycznych wykrywa wyłącznie wyładowania chmura-ziemia.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Informacje o huraganie

Mapa opadów może pokazywać obecne położenie huraganu , burzy tropikalnej, bądź depresji tropikalnej. Czerwona linia wychodząca z ikony huraganu wskazuje przewidywaną drogę huraganu. Ciemne punkty na czerwonej linii oznaczają przewidywane miejsca, przez które, według dostarczonych danych pogodowych, przejdzie huragan.

Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne

Kiedy odbierane jest morskie ostrzeżenie meteorologiczne, zalecenie dotyczące pogody, szczególna obserwacja warunków pogodowych, komunikat meteorologiczny lub inna informacja o warunkach pogodowych, cieniowanie wskazuje obszar, którego dotyczy odebrana informacja. Turkusowe linie na mapie wskazują linie odgraniczające prognozy morskie, brzegowe i dla przybrzeża. Komunikaty meteorologiczne mogą zawierać zarówno szczególne obserwacje warunków pogodowych, jak i zalecenia dotyczące pogody.

Wybierz zacieniowany obszar, aby wyświetli informacje o ostrzeżeniach i komunikatach.

Kolor	Morska grupa pogody
Cyjanowy	Gwałtowna powódź
Niebieski	Powódź
Czerwony	Warunki morskie
Żółty	Ostra burza
Czerwony	Tornado

Informacje o prognozie






Mapa prognozy przedstawia prognozę pogody dla miast, morską prognozę pogody, ostrzeżenia, w tym ostrzeżenia o huraganach, komunikaty o warunkach meteorologicznych, lokalne ostrzeżenia, fronty atmosferyczne i ośrodki ciśnienia, ciśnienie na powierzchni oraz boje pogodowe.

Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego

- 1 Wybierz kolejno **Mapy > Prognoza**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby zapoznać się z prognozą pogody na następne 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Następna prognoza**.
 - Aby zapoznać się z prognozą pogody za poprzednie 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia

Fronty przyjmują postać linii wskazujących wiodącą krawędź mas powietrza.

Symbol frontu	Opis
	Zimny front
	Ciepły front
	Front stacjonarny
	Front zokludowany
	Niż

Symbole ośrodków ciśnienia często pojawiają się blisko frontów atmosferycznych.

Symbol ośrodka ciśnienia	Opis
L	Wskazuje ośrodek niskiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie niskim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka niskiego ciśnienia, ciśnienie rośnie. Na półkuli północnej wokół ośrodków niskiego ciśnienia wiatry wieją przeciwnie do ruchu wskazówek zegara.
H	Wskazuje ośrodek wysokiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie wysokim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka wysokiego ciśnienia, ciśnienie maleje. Na półkuli północnej wokół ośrodków wysokiego ciśnienia wiatry wieją zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża

1 Wybierz kolejno **Mapy > Prognoza**.

2 Przesuń mapę na przybrzeże.

Opcje prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża pojawiają się kiedy dostępne są informacje o prognozie.

3 Wybierz kolejno **Prognoza morska** lub **Prognoza dla przybrzeża**.

Prognozy dla miast

Prognozy pogody dla miast są przedstawiane jako symbole pogodowe. Prognoza jest wyświetlana w kolejnych 12-godzinnych okresach.

Symbol	Pogoda	Symbol	Pogoda
	Częściowe zachmurzenie		Dobra pogoda (słonecznie, ciepło, bezchmurnie)
	Pełne zachmurzenie		Deszcz (mżawka, deszcz ze śniegiem, przelotne opady)
	Wietrznie		Mgła
	Burze		Śnieg (przelotne opady śniegu, gwałtowne śnieżyce, zamiecie, zawieje, deszcz ze śniegiem, marznący deszcz, marznąca mżawka)
	Dym (kurzawa, mgła)		

Wyświetlanie warunków morskich

Funkcja Warunki morskie przedstawia informacje o warunkach powierzchniowych, takich jak wiatr, wysokość fal, częstotliwość fali oraz ich kierunek.

Wybierz kolejno **Mapy > Warunki morskie**.

Wiatry powierzchniowe

Wektory wiatrów powierzchniowych pojawiają się na mapie warunków morskich jako chorągiewki wiatru, które wskazują z jakiego kierunku wieje wiatr. Chorągiewka wiatru ma postać koła z ogonkiem. Linia lub trójkąt doczepione do ogonka chorągiewki wiatru wskazują prędkość wiatru. Jedna krótka linia oznacza 5 węzłów, długa 10 węzłów, a trójkąt 50 węzłów.

Chorągiewka wiatru	Prędkość wiatru	Chorągiewka wiatru	Prędkość wiatru
	Cisza		20 węzłów
	5 węzłów		50 węzłów
	10 węzłów		65 węzłów
	15 węzłów		

Wysokość, częstotliwość i kierunek fali

Wysokości fal dla danego obszaru zaznaczona jest różnymi kolorami. Różne kolory oznaczają różne wysokości fal, tak jak jest to przedstawione w legendzie.

Częstotliwość fal określana jest w sekundach, oznaczających czas pomiędzy następującymi po sobie falami. Linie częstotliwości fal wskazują fale o takiej samej częstotliwości.

Kierunki fal oznaczone są na mapie przy pomocy czerwonych strzałek. Czubek każdej strzałki wskazuje kierunek, w którym przemieszcza się fala.

Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego

1 Wybierz kolejno **Mapy > Warunki morskie**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Następna prognoza**.
- Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich za poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Wyświetlanie informacji o wędkarstwie

Mapa synoptyczna wędkarska pokazuje aktualną temperaturę wody, aktualne warunki ciśnieniowe oraz prognozę połowów.

Wybierz kolejno **Mapy > Wędy**.

Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody

Informacje o ciśnieniu na powierzchni przyjmują postać izobar oraz ośrodków ciśnienia. Izobary łączą punkty o takim samym ciśnieniu. Odczyty ciśnienia mogą pomóc w określeniu warunków pogodowych i wiatru. Obszary o wysokim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z dobrą pogodą. Obszary o niskim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z chmurami i możliwymi opadami. Izobary znajdujące się bardzo blisko siebie wskazują wysoki gradient ciśnienia. Wysoki gradient ciśnienia powiązany jest z obszarami, na których występują silne wiatry.

Wartości ciśnienia wyświetlane są w milibarach (mbar), calach słupa rtęci (inHg) lub hektopaskalach (hPa).

Kolorowe cieniowanie wskazuje temperaturę wody na powierzchni, według legendy umieszczonej w rogu wyświetlacza.

Prognozowanie rozmieszczenia ławic ryb

Można wskazać obszary, na których panują optymalne warunki atmosferyczne dla danego gatunku ryb.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

- 1 Na pogodowej mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Gatunki ryb**.
- 2 Wybierz gatunek ryb.
- 3 Wybierz **Włączony**.
- 4 Powtórz kroki 2 i 3, aby wskazać obszary, na których panują optymalne warunki atmosferyczne dla kolejnego gatunku ryb. Zacieniowane obszary wskazują na obszary z optymalnymi warunkami do wędkowania. Jeśli wybrano więcej niż jeden gatunek ryb, można zaznaczyć zacieniowany obszar, aby wyświetlić gatunek ryb, któremu odpowiada dany zacieniowany obszar.

Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza

Możesz dynamicznie zmieniać zakres kolorów, aby odczyt temperatury powierzchni morza wyświetlany był w wyższej rozdzielczości.

- 1 Na pogodowej mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Temperatura morza**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zakresu temperatury, wybierz **Autokonfiguracja**.

Ploter nawigacyjny automatycznie odnajduje dolne i górne ograniczenia dla bieżącego ekranu oraz aktualizuje kolorową skalę temperatur.

- Aby przejść do dolnego oraz górnego ograniczenia w zakresie temperatur, wybierz kolejno **Dolny limit** lub **Górny limit**, a następnie wpisz wartości dolnego i górnego limitu.

Informacje o widoczności

Widoczność jest to prognoza maksymalnej poziomej odległości na jaką sięga wzrok, według wskazania w legendzie, znajdującej się po lewej stronie ekranu. Różnorodność cieniowania w przypadku widoczności pokazuje zmianę prognozy dotyczącej widoczności na powierzchni.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Wybierz kolejno **Mapy > Widoczność**.

Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego

1 Wybierz kolejno **Mapy > Widoczność**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zapoznać się z prognozą widoczności na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Następna prognoza**.
- Aby zapoznać się z prognozą widoczności za poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Wyświetlanie raportów z boi

Odczyty raportu są pobierane z boi oraz przybrzeżnych stacji obserwacyjnych. Odczyty te są wykorzystywane do określenia temperatury powietrza, punktu rosy, temperatury wody, przyływu, wysokości i częstotliwości fali, widoczności oraz ciśnienia atmosferycznego.

1 Na mapie pogody wybierz 📍.

2 Wybierz **Boja**.

Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi.

Można wybrać obszar wokół boi, dla którego chcemy wyświetlić prognozę pogody.

1 Wybierz lokalizację na mapie synoptycznej.

2 Wybierz **Lokalna pogoda**.

3 Wybierz opcję:

- Wybierz **Aktualne warunki**, aby wyświetlić informacje o warunkach pogodowych dostarczane przez lokalne służby meteorologiczne.
- Wybierz **Prognoza**, aby wyświetlić lokalną prognozę pogody.
- Wybierz **Powierzchnia morza**, aby wyświetlić informację o powierzchniowym wietrze oraz ciśnieniu atmosferycznym.
- Wybierz **Biuletyn morski**, aby wyświetlić informacje dotyczące wiatru i fal.

Tworzenie punktu na mapie synoptycznej

1 Wybierz lokalizację na mapie synoptycznej.

2 Wybierz **Utwórz punkt**.

Nakładka pogody

Nakładka pogody nakłada informacje meteorologiczne i związane z pogodą na widok mapy nawigacyjnej, mapy wędkarskiej oraz mapy 3D. Mapa nawigacyjna oraz mapa wędkarska mogą wyświetlać radar pogodowy, wysokość

wierzchołków chmur, wyładowania atmosferyczne, boje pogodowe, ostrzeżenia lokalne oraz ostrzeżenia o huraganach. W widoku Perspective 3D można wyświetlić radary pogodowe.

Ustawienia nakładki pogody skonfigurowane dla jednego rodzaju mapy nie mają zastosowania do innego rodzaju mapy. Ustawienia nakładki pogody muszą być oddzielnie skonfigurowane dla każdej mapy.

UWAGA: Przybrzeżna mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Włączenie nakładki pogody na mapie

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Pogoda > Pogoda > Włączony**.

Ustawienia nakładki pogody dla mapy nawigacyjnej

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Pogoda**.

Pogoda: Włączenie i wyłączenie nakładki pogody.

Opady: Wyświetlanie danych dotyczących opadów.

Zachmurzenie: Wyświetlanie danych o zachmurzeniu.

Widoczność: Wyświetlanie danych widoczności.

Boje: Wyświetlanie boi pogodowych.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Ustawienia nakładki pogody dla mapy wędkarskiej

Na mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Ustawienia mapy > Pogoda**.

Opady: Wyświetlanie radaru opadów.

Temperatura morza: Wyświetlanie danych o temperaturze morza.

Boje: Wyświetlanie boi pogodowych.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody

Można wyświetlić informację o usługach pogodowych, które subskrybuje użytkownik oraz minuty od ostatniej aktualizacji każdej takiej usługi.

Na mapie pogody wybierz **Menu > Subskrypcja pogody**.

Wyświetlanie filmu

Aby móc wyświetlić film, trzeba podłączyć urządzenie do zgodnego źródła sygnału.

Zgodne urządzenia to urządzenia wideo podłączone do portów plotera nawigacyjnego lub sieci Garmin Marine Network, a także obsługiwane kamery sieciowe (z adresami IP), enkodery i kamery termiczne.

Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > Wideo**.

Wybór źródła sygnału wideo

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło**.

2 Wybierz źródło sygnału wideo.

Naprzemiennie wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo

Jeśli masz dwa lub więcej źródeł sygnału wideo, możesz przełączać się pomiędzy nimi w określonych odstępach czasu.

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło > Zmień**.

2 Wybierz **Czas**, a następnie określ, jak długo ma być wyświetlany obraz z poszczególnych źródeł.

3 Wybierz **Źródło**, a następnie wybierz źródła sygnału wideo, które chcesz dodać do sekwencji naprzemiennego wyświetlania.

Sieciowe urządzenia wideo

NOTYFIKACJA

Do podłączenia urządzenia PoE, np. kamery FLIR®, do sieci Garmin Marine Network trzeba użyć złączki izolacji układu PoE (Power over Ethernet) firmy Garmin (P/N 010-10580-10). Podłączenie urządzenia PoE bezpośrednio do sieci Garmin Marine Network spowoduje uszkodzenie plotera nawigacyjnego Garmin i może też spowodować uszkodzenie urządzenia PoE.

Aby wyświetlać i sterować urządzeniami wideo (takimi jak kamery IP, enkodery i kamery termiczne) za pomocą plotera nawigacyjnego, zgodne urządzenie wideo musi być podłączone do plotera nawigacyjnego i trzeba mieć złączkę izolacji układu PoE do przewodu sieciowego Marine Network. Odwiedź stronę www.garmin.com, aby przejrzeć listę zgodnych urządzeń lub kupić złączkę izolacji układu PoE.

Do sieci Garmin Marine Network można podłączyć wiele obsługiwanych kamer wideo i maksymalnie dwa enkodery wideo. W danym momencie można wybrać i oglądać obraz z maksymalnie czterech źródeł wideo jednocześnie. Plotery nawigacyjne z wieloma wbudowanymi, kompozytowymi wejściami wideo mogą wyświetlać obraz tylko z jednego wbudowanego wejścia wideo. Po podłączeniu kamery są automatycznie wykrywane przez sieć i wyświetlane na liście źródeł sygnałów.

Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci

Można zapisywać, aktywować i nadawać nazwy zapisanym ustawieniom wideo dla każdego źródła wideo podłączonego do sieci.

Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
Elementy sterujące wideo pojawiają się na ekranie.
- 2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk zapamiętanego ustawienia wideo.
Zielone światło oznacza, że ustawienie zostało zapisane.

Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci

- 1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo > Nastawy**.
- 2 Wybierz zapamiętane ustawienie.
- 3 Wybierz **Zmień nazwę**.
- 4 Wpisz nazwę dla zapamiętanego ustawienia.

Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci

Można szybko przywrócić ustawienia kamer podłączonych do sieci do zapamiętanych wartości.

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
Elementy sterujące wideo pojawiają się na ekranie.
 - 2 Wybierz zapamiętane ustawienie wideo.
W kamerze zostaną przywrócone domyślne wartości zapisane dla danego ustawienia.
- PORADA:** Można też zapisywać i aktywować zapisane ustawienia, korzystając z menu wideo.

Ustawienia kamery

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji widoku kamery.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo w podczerwieni wybierz Menu.

IR/widzialne: Wyświetla obraz kamery w podczerwieni lub w paśmie widzialnym.

Skanuj: Sondowanie otoczenia.

Wstrzymaj: Wstrzymanie obrazu kamery.

Zmień kolory: Wybór schematu kolorów obrazu w podczerwieni.

Zmień scenę: Wybór trybu obrazu w podczerwieni, np. dzień, noc, MOB lub dokowanie.

Ustawienia wideo: Otwieranie dalszych opcji wideo.

Ustawienia wideo

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo**.

Ustaw wejście: Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

Lusterko: Odwrócenie obrazu, aby wyglądał tak, jak w lusterku wstecznym.

Tryb gotowości: Przejście kamery w tryb gotowości w celu oszczędzania energii i ochrony obiektywu, gdy urządzenie nie jest używane.

Pozycja wyjściowa: Ustawianie pozycji wyjściowej kamery.

Pręđ. skanow.: Ustawienie szybkości poruszania się kamery podczas skanowania.

Szer. skanow.: Ustawienie szerokości obrazu zarejestrowanego przez kamerę podczas skanowania.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery.

Menu FLIR™: Zapewnia dostęp do ustawień kamery.

Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo

Może być konieczne powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

- 1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło**.
- 2 Wybierz kamerę.
- 3 Wybierz kolejno **Ustawienia wideo > Ustaw wejście**.
- 4 Wybierz źródło sygnału wideo.

Sterowanie ruchem kamery

NOTYFIKACJA

Nie kieruj kamery na słońce ani bardzo jasne obiekty. Może to spowodować uszkodzenie obiektywu.

Zawsze korzystaj z elementów sterujących lub przycisków plotera, aby przesunąć lub pochylić kamerę. Nie wolno ręcznie poruszać kamery. Ręczne poruszanie kamerą może spowodować jej uszkodzenie.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wyłącznie po podłączeniu zgodnej kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Można sterować ruchem podłączonych kamer, które obsługują przesuwanie, pochylanie i powiększanie.

Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie

Elementy sterujące wyświetlane na ekranie umożliwiają sterowanie kamerami z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu). Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
Elementy sterujące wideo pojawiają się na ekranie.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby przybliżyć lub oddalić, użyj przycisku powiększenia.

- Aby przesuwając lub pochylać kamerę, korzystaj z różnicy kompasowej.

PORADA: Naciśnij i przytrzymaj miejsce w różnicy kompasowej, aby kontynuować przesuwanie kamery w wybranym kierunku.

Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów

Jeśli kamera wideo podłączona do sieci ma funkcję obsługi za pomocą gestów, można sterować taką kamerą z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu) za pomocą gestów bezpośrednio na ekranie plotera nawigacyjnego. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

PORADA: Gesty umożliwiają sterowanie nagrywaniem wideo bez konieczności wyświetlania elementów sterujących wideo.

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby przybliżyć lub oddalić obraz z kamery, użyj gestu zoomu przez rozciąganie.
 - Aby przesunąć lub pochylić kamerę, przesunij palcem po ekranie w wybranym kierunku.

Tworzenie kombinacji z funkcjami wideo

Możesz tworzyć własne ekrany kombinacji z maksymalnie czterema funkcjami wideo.

Jeśli Twoje urządzenie ma kilka wbudowanych połączeń wideo, to w każdej kombinacji możesz użyć jednego wewnętrznego źródła dla jednej funkcji.

UWAGA: To źródło wideo wyświetli obraz z wszystkich podłączonych i obsługiwanych urządzeń wideo. Opcja Pokaż wszystko wyświetli listę wszystkich dostępnych wejść wizyjnych lub kanałów enkodera wideo, które nie są podłączone do źródła wejścia wideo.

- 1 Wybierz **Kombinacje > Menu > Dodaj kombinację**.
- 2 Dotknij okna, aby dodać funkcję wideo.
- 3 Wybierz **Wideo**, a następnie źródło wideo.
- 4 Powtórz tę czynność dla wszystkich funkcji wideo na ekranie kombinacji.
- 5 Powtórz tę czynność dla wszystkich funkcji wideo na ekranie kombinacji ((*Dodawanie własnego ekranu kombinacji, strona 4*)).

Konfigurowanie wyświetlania filmów

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych.

- 1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyświetlać filmy, korzystając z rozciągniętych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje > Obszar**. Obraz nie może być rozciągnięty bardziej, niż pozwalają na to wymiary, jakie zapewnia podłączone urządzenie wideo i nie może on wypełniać całego ekranu.
 - Aby wyświetlać filmy, korzystając ze standardowych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje > Standardowy**.
 - Aby dostosować jasność, wybierz **Jasność**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
 - Aby dostosować nasycenie kolorów, wybierz **Nasycenie**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
 - Aby dostosować kontrast, wybierz **Kontrast**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
 - Aby ploter nawigacyjny automatycznie wybierał format źródła, wybierz kolejno **Standardowy > Auto**.

Konfiguracja wyświetlania obrazu z komputera

Aby móc skonfigurować tryb wyświetlania obrazu z komputera, trzeba wybrać źródło analogowe PC lub cyfrowe PC jako źródło sygnału wideo.

- 1 W trybie wyświetlania obrazu z komputera wybierz dowolne miejsce na ekranie.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby dostosować jasność ekranu, użyj strzałek zmiany jasności.
 - Aby dostosować kontrast ekranu, użyj strzałek zmiany kontrastu.

Wyłączanie trybu wyświetlania obrazu z komputera

- 1 W trybie wyświetlania obrazu z komputera wybierz dowolne miejsce na ekranie.
- 2 Wybierz ikonę trybu wyświetlania w lewym górnym rogu. Źródło sygnału wideo zostanie zmienione na Wideo 1.



Sterowanie kamerą sportową VIRB® za pomocą plotera nawigacyjnego

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, trzeba nawiązać połączenie bezprzewodowe między urządzeniami (*Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego, strona 47*).



Do plotera nawigacyjnego można podłączyć maksymalnie pięć kamer sportowych VIRB.

Po podłączeniu kamery sportowej VIRB do plotera nawigacyjnego zostaje dodana nowa pozycja do opcji AV, elem. steruj.. Korzystając z plotera nawigacyjnego, można rozpocząć i zakończyć nagrywanie na kamerze sportowej VIRB.

UWAGA: Obraz VIRB wyświetlany na ploterze nawigacyjnym jest w niższej rozdzielczości niż nagrania z kamery sportowej VIRB. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

- 1 Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > VIRB®**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby zrobić zdjęcie, wybierz .
 - Aby rozpocząć nagrywanie, wybierz .

Podczas nagrywania jest wyświetlana pozostała ilość pamięci.

 - Aby zatrzymać nagrywanie, wybierz ponownie .
 - Jeśli masz podłączoną więcej niż jedną kamerę sportową VIRB, użyj strzałek do przełączania między kamerami.
 - Aby wyświetlić przechowywane filmy lub obrazy, wybierz .

Ustawienia kamery sportowej VIRB

Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > VIRB® > Menu**.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery sportowej VIRB.

Rejestrow.: Rozpoczyna i kończy nagrywanie.

Zrób zdjęcie: Wykonuje zdjęcie ustawionego kadru.

Sen: Włącza w kamerze sportowej VIRB tryb niskiego poboru mocy, co pozwala przedłużyć czas działania baterii.

Ustawienia wideo kamery sportowej VIRB

Wybierz kolejno **AV, elem. steruj. > VIRB® > Menu > Ustawienia wideo**.

Proporcje: Ustawia proporcje obrazu.

Video Mode: Ustawia tryb wideo. Na przykład można wybrać Slow-Mo, aby nagrywać filmy w zwolnionym tempie.

Video Size: Umożliwia ustawienie rozmiaru filmów lub ich rozdzielczości w pikselach.

Video FPS: Ustawia liczbę klatek na sekundę.

Photo Size: Umożliwia ustawienie rozmiaru zdjęć lub ich rozdzielczości w pikselach.


Field of View: Ustawianie stopnia powiększenia.

Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, trzeba nawiązać połączenie bezprzewodowe między urządzeniami (*Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego, strona 47*).

Można dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB do innych ekranów. Dzięki temu można włączać i wyłączać nagrywanie, korzystając z plotera nawigacyjnego.






- 1 Otwórz ekran, do którego chcesz dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Edytuj nakładki > Pasek dolny > Pasek VIRB**.

Przeglądając ekran z elementami sterującymi kamery sportowej VIRB, można wybrać , aby włączyć tryb pełnoekranowy kamery sportowej VIRB.

Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB

Można odtwarzać filmy z kamery sportowej VIRB na ploterze nawigacyjnym.

UWAGA: Odtwarzanie z VIRB na ekranie plotera nawigacyjnego jest w takiej samej jakości, jak podgląd na żywo plotera nawigacyjnego. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

- 1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
- 2 Poczekać kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 3 Wybierz film lub obraz.
- 4 Steruj odtwarzaniem za pomocą przycisków ekranowych lub opcji menu:
 - Aby zatrzymać film, wybierz .
 - Aby wstrzymać film, wybierz .
 - Aby wznowić film, wybierz .
 - Aby odtworzyć film, wybierz .
 - Aby przejść do przodu lub do tyłu filmu, przeciągnij suwak.


Usuwanie filmu VIRB

Możesz usunąć film lub obraz z kamery sportowej VIRB.

- 1 Otwórz film lub obraz VIRB do skasowania.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Usuń plik**.

Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB


Kamera sportowa VIRB pozwala przeglądać filmy i obrazy w formie pokazu slajdów.

- 1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
- 2 Poczekać kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 3 Wybierz film lub obraz.
- 4 Wybierz kolejno **Menu > Włącz pokaz slajdów**.



Aby zatrzymać pokaz slajdów, wybierz kolejno **Menu > Zatrzymaj pokaz slajdów**.

Konfiguracja urządzenia

Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego

Ploter nawigacyjny można skonfigurować tak, aby włączał się automatycznie po podłączeniu zasilania. W przeciwnym razie ploter będzie trzeba włączyć przez naciśnięcie przycisku .

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Autouruchamianie**.

UWAGA: Jeśli dla funkcji Autouruchamianie wybrano opcję Włączony, a ploter nawigacyjny został wyłączony przez naciśnięcie przycisku , po czym zasilanie zostało odłączone i ponownie podłączone w ciągu mniej niż 2 minut, w celu ponownego uruchomienia plotera może okazać się konieczne naciśnięcie przycisku .

Ustawienia systemowe

Wybierz kolejno **Ustawienia > System**.

Dźwięki i wyświetlanie: Umożliwia dostosowanie ustawień wyświetlania i dźwięku.

GPS: Dostarcza informacje o satelitach GPS i ustawieniach.

Informacje systemowe: Wyświetla informacje o urządzeniach działających w sieci oraz wersję oprogramowania.

Informacje o stacji: Umożliwia dostosowanie ustawień stacji.

Autouruchamianie: Umożliwia określenie elementów włączanych automatycznie po podłączeniu zasilania.

Symulacja: Umożliwia włączenie i wyłączenie symulatora oraz ustawienie godziny, daty, prędkości i symulowanej pozycji.

Ustawienia dźwięku i wyświetlania

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Dźwięki i wyświetlanie**.

Sygnal dźwiękowy: Włączanie i wyłączanie dźwięku alarmów lub wybranych elementów.

Podświetlenie: Umożliwia regulację jasności podświetlenia. Można wybrać opcję Auto, aby jasność podświetlenia była dostosowana automatycznie, zależność od otaczającego oświetlenia.

Synch. podświetlenia: Synchronizuje jasność podświetlenia z wyświetlaczami wielofunkcyjnymi w stacji oraz wyświetlaczami podłączonymi do sieci silników.

Sch. kolorów: Ustawienie kolorów dziennych lub nocnych w urządzeniu. Wybierz Auto, aby urządzenie automatycznie ustawiało koloryienne lub nocne w oparciu o aktualny czas.

Proporcje obrazu: Ustawia proporcje obrazu. Obraz nie może być rozciągnięty bardziej, niż pozwalają na to wymiary, jakie zapewnia podłączone urządzenie wideo i nie może on wypełniać całego ekranu.

Obraz startowy: Umożliwia ustawienie ekranu wyświetlanego przy uruchomieniu urządzenia.

Ustawienia stacji

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje o stacji**.

Zmień stację: Ustawienie dla całej stacji nowego zestawu wartości domyślnych w oparciu o lokalizację danej stacji. Zamiast uwzględniać wyświetlacz w grupie obejmującej także inne wyświetlacze w celu utworzenia stacji, można także ustawić dany wyświetlacz jako niezależny.

Parowanie z urządzeniem GRID™: Umożliwia sparowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID™ ze stacją.

Kolejność wyświetlania: Pozwala określić kolejność wyświetlaczy i ich hierarchię w przypadku użycia zdalnego urządzenia wejściowego GRID.

Włączono autopilota: Umożliwia kontrolowanie autopilota za pomocą tego urządzenia.

Resetuj układy: Pozwala przywrócić domyślny widok układów w stacji.

Resetuj stację: Pozwala przywrócić domyślny układ wszystkich wyświetlaczy w stacji.

Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym

Istnieje możliwość wyświetlenia wersji oprogramowania i mapy bazowej, wszystkich informacji o mapie uzupełniającej (jeśli dotyczy), wersji oprogramowania opcjonalnego radaru Garmin (jeśli dotyczy) oraz identyfikatora (ID) urządzenia. Informacje te mogą być potrzebne w przypadku aktualizacji oprogramowania systemu lub zakupu dodatkowych danych map.

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe**.

Wyświetlanie dziennika zdarzeń

Dziennik zdarzeń zawiera listę zdarzeń w systemie.

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Dziennik zdarzeń**.

Ustawienia preferencji

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje**.

Jednostki: Umożliwia ustawienie jednostek miary.

Język: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Nawigacja: Ustawienie preferencji dotyczących nawigacji.

Układ klawiatury: Wybór położenia klawiszy na klawiaturze ekranowej.

Wykonaj zrzut ekranu: Umożliwia zapis obrazu z ekranu urządzenia.

Udost. danych użytk.: Pozwala udostępniać punkty trasy oraz trasy za pośrednictwem sieci Garmin Marine Network. To ustawienie musi być włączone we wszystkich ploterach nawigacyjnych, które udostępniają punkty trasy oraz trasy.

Wyśw. paska menu: Umożliwia wyświetlanie lub automatyczne ukrywanie paska menu, gdy nie jest on potrzebny.

Ustawienia jednostek

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Jednostki**.

Jednostki systemowe: Ustawianie formatu jednostki dla urządzenia.

Deklinacja: Ustawiane dla obecnej pozycji deklinacji magnetycznej — kąta pomiędzy północą magnetyczną a rzeczywistą.

Odniesienie północne: Ustawianie punktów odniesienia kierunku wykorzystanych do ustalania informacji o kierunku. Ustawienie Rzecz. jako odniesienie północne określa północ geograficzną. Ustawienie Siatka jako odniesienie północne (000°) określa z kolei północ topograficzną. Natomiast ustawienie Magnetyczny jako odniesienie północne określa północ magnetyczną.

Format pozycji: Ustawianie formatu, w jakim będzie wyświetlany odczyt danej pozycji. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego formatu pozycji.

Układ odniesienia: Ustawianie układu współrzędnych, na którym oparta jest mapa. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego układu odniesienia.

Czas: Ustawianie formatu czasu, strefy czasowej i czasu letniego.

Ustawienia nawigacji

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja**.

Etykiety tras: Wybór rodzaju etykiet wyświetlanych przy zwotach na trasie widocznej na mapie.

Przejście w zwrot: Określa, w jaki sposób ploter nawigacyjny przechodzi w kolejny zwrot na trasie. Przejście można ustawić tak, aby bazowało na czasie lub dystansie przed

zwrotem. Wartość czasu lub dystansu można zwiększyć, aby poprawić dokładność autopilota podczas podróży wyznaczoną trasą lub linią nawigacji automatycznej z wieloma zwojami lub przy większej prędkości. Obniżenie tej wartości może zwiększyć dokładność autopilota w przypadku tras prowadzących prostszą drogą i podróżą z mniejszą prędkością.

Źródła prędkości: Określa źródła dla odczytów prędkości.

Naw. autom.: Ustawianie miar dla opcji Preferowana głębokość, Prześwit pionowy i Dystans od brzegu używanych podczas korzystania z płatnych map.

Początek trasy: Wybór punktu startowego dla podróży trasą.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

⚠ PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębokość i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Naw. autom.. Jeśli na danym obszarze głębokość wody lub wysokość przeszkód jest nieznana, ścieżka Naw. autom. nie jest tam obliczana. Jeśli w obszarze na początku bądź na końcu ścieżki Naw. autom. głębokość wody jest mniejsza niż Preferowana głębokość lub wysokość przeszkody jest mniejsza niż ustawiony Prześwit pionowy, wtedy na tym obszarze trasa Naw. autom. może nie być obliczana (w zależności od mapy). Na mapie kurs przez takie obszary wyświetlany jest jako szara linia lub purpurowo-szara linia w paski. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Naw. autom..

Preferowana głębokość: W oparciu o dane głębokości wskazane na mapie ustawia minimalną głębokość wody, po której łódź może bezpiecznie przepłynąć.

UWAGA: Minimalna głębokość w przypadku płatnych map (wykonanych przed 2016 r.) wynosi 0,9 m (3 stopy). W przypadku wprowadzenia bezpiecznej głębokości wynoszącej mniej niż 0,9 m (3 stopy), dla potrzeb przeliczania ścieżki wyznaczonej przez funkcję Naw. autom. wykresy będą wykorzystywać jedynie głębokości równe 0,9 m (3 stopy).

Prześwit pionowy: W oparciu o dane mapy ustawia minimalną wysokość mostu lub przeszkody, pod którymi łódź może bezpiecznie przepłynąć.

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Naw. autom.. Ścieżka Naw. autom. może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki Naw. autom. przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne (*Regulowanie dystansu od brzegu, strona 16*).

Regulowanie dystansu od brzegu

Ustawienie Dystans od brzegu wskazuje, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się Naw. autom.. Naw. autom. może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla ustawienia Dystans od brzegu są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że Naw. autom. została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie Naw. autom. przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne.

1 Przybij jednostką do portu lub rzuć kotwicę.

- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Normalny**.
- 3 Wybierz cel, do którego wcześniej nawigowano.
- 4 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Naw. autom.**
- 5 Oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
- 6 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Daleko**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Blisko**.
- 7 Jeśli w korku 6 wybrano ustawienie **Blisko** lub **Daleko**, oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
Naw. autom. utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Naw. autom., chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 8 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Najdalej**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Naw. autom. > Dystans od brzegu > Najbliższe**.
- 9 Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** lub **Najdalej**, oceń położenie linii Naw. autom. i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
Naw. autom. utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Naw. autom., chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 10 Co najmniej jeszcze jeden raz powtórz kroki 3–9, używając za każdym razem innego celu, aż nauczysz się korzystać z ustawienia dystansu od brzegu.

Ustawienia komunikacji

NMEA Ustawienia 0183

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183**.

Typy portów: Patrz *Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183*, strona 45.

Domyślne: Przywracanie domyślnych wartości ustawień NMEA 0183.

Diagnostyka: Wyświetla dane diagnostyczne NMEA 0183.

Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183

Można włączyć i wyłączyć sentencje wyjściowe NMEA 0183.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183 > Sentencje wyjściowe**.
- 2 Wybierz opcję.
- 3 Wybierz jedną lub więcej sentencji wyjściowych NMEA 0183, a następnie wybierz opcję **Wróć**.
- 4 Powtórz kroki 2 i 3, aby włączyć lub wyłączyć dodatkowe sentencje wyjściowe.

Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do zewnętrznego urządzenia NMEA 0183, komputera lub innych urządzeń Garmin można skonfigurować format komunikacyjny dla każdego wewnętrznego portu NMEA 0183.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183 > Typy portów**.
- 2 Wybierz port wejściowy lub wyjściowy.
- 3 Wybierz format:
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 i sygnału DSC oraz obsługa sygnału wejściowego sonaru NMEA z obsługą sentencji DPT, MTW i VHW, wybierz opcję **Standardowy NMEA**.
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 dla większości odbiorników AIS, wybierz **Duża pręd. NMEA**.
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów danych zastrzeżonych Garmin w przypadku współpracy z oprogramowaniem Garmin, wybierz opcję **Garmin**.
- 4 Powtórz kroki 2–3, aby skonfigurować dodatkowe porty wejściowe i wyjściowe.

Ustawienia NMEA 2000

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 2000**.

Lista urządzeń: Wyświetlenie listy urządzeń podłączonych do sieci.

Oznacz urządzenia: Zmiana etykiet dostępnych podłączonych urządzeń.

Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci

Urządzeniom i czujnikom podłączonym do sieci Garmin Marine Network i sieci NMEA 2000 można nadawać nazwy.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja**.
- 2 Wybierz **Sieć morska** lub wybierz kolejno **Ustawienia NMEA 2000 > Lista urządzeń**.
- 3 Wybierz urządzenie z listy po lewej stronie.
- 4 Wybierz **Zmień nazwę**.
- 5 Podaj nazwę i wybierz **Gotowe**.

Sieć morska

Sieć Marine Network umożliwia szybkie i proste udostępnianie danych z urządzeń peryferyjnych Garmin ploterom nawigacyjnym. Można podłączyć ploter nawigacyjny do sieci Marine Network, aby odbierać dane z urządzeń i ploterów nawigacyjnych zgodnych z siecią Marine Network oraz udostępniać dane takim urządzeniom.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć morska**.

Ustawianie alarmów

Alarmy nawigacji

Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Nawigacja**.

Przybycie: Alarm jest uruchamiany w określonej odległości od miejsca docelowego lub określoną ilość czasu przed dotarciem do niego.

Alarm kotwiczny: Alarm jest uruchamiany po pokonaniu określonego dystansu z opuszczoną kotwicą.

Zejsście z kursu: Alarm jest uruchamiany po zejściu z kursu na określony dystans.

Ustawianie alarmu kotwicznego

Można ustawić alarm informujący o przesunięciu większym niż dopuszczalny dystans. Funkcja ta jest bardzo przydatna podczas kotwiczenia na noc.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Nawigacja > Alarm kotwiczny**.
- 2 Wybierz **Alarm**, aby włączyć alarm.
- 3 Wybierz **Ust. promień**, a następnie wybierz dystans na mapie.
- 4 Wybierz **Wróć**.

Alarmy systemu

Budzik: Umożliwia ustawienie budzika.

Napięcie jedn.: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o niskim napięciu akumulatora.

Dokładność GPS: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o spadku dokładności GPS poniżej wartości określonej przez użytkownika.

Ustawienia alarmów sonaru

UWAGA: Niektóre ustawienia wymagają użycia zewnętrznych akcesoriów.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Sonar**.




Woda płytka: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest mniejsza od podanej wartości.

Głębina: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest większa od podanej wartości.

Temp. wody: Alarm jest uruchamiany, gdy przetwornik informuje, że temperatura jest o 1,1°C (2°F) wyższa lub niższa niż podana wartość temperatury.

Izobata: Powoduje, że alarm uruchamia się, gdy przetwornik wykryje obiekt zawieszony w toni na określonej głębokości od powierzchni wody i od dna.

Ryby: Ustawia alarm włączany, gdy sonar wykryje obiekt zawieszony w toni.

-  ustawia włączenie alarmu po wykryciu ryby o dowolnych rozmiarach.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu średnich lub dużych ryb.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu dużych ryb.

Ustawianie alarmów pogodowych

Zanim będzie można ustawić alerty pogodowe, należy podłączyć zgodny ploter nawigacyjny do odbiornika komunikatów pogodowych, takiego jak GXM oraz posiadać ważną subskrypcję pogody.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Pogoda**.
- 2 Włącz alarmy dotyczące określonych zdarzeń pogodowych.

Ustawienia Moja łódź

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź**.

Głębokość i kotwiczenie: Umożliwia podanie informacji o kilu (**Ustawianie przesunięcia kilu**, strona 46) i kotwicy.

Przesun. temp.: Umożliwia ustawienie wartości przesunięcia w celu skompensowania odczytu temperatury wody

z czujnika temperatury wody NMEA 0183 lub przetwornika z funkcją pomiaru temperatury (**Ustawianie przesunięcia temperatury wody**, strona 46).

Kalibruj prędkość po wodzie: Umożliwia kalibrację przetwornika z funkcją pomiaru prędkości lub czujnika (**Kalibracja czujnika prędkości po wodzie**, strona 47).

CZone™: Pozwala ustawić układy umożliwiające przełączanie cyfrowe.

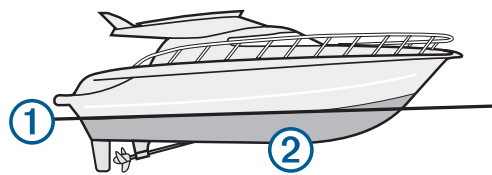
Silnik: Umożliwia konfigurację wskaźników silnika oraz dziennika konserwacji (**Ustawienia danych z silnika**, strona 2).

Profile systemu: Umożliwiają zapisanie profilu systemu na karcie pamięci oraz importowanie ustawień profilu systemu z karty pamięci. Może to być przydatne w przypadku jednostek czarterowanych lub floty statków oraz w sytuacji udostępniania znajomej osobie informacji konfiguracyjnych.

Ustawianie przesunięcia kilu

Można wprowadzić przesunięcie kilu, które kompensuje odczyt głębokości kilu z lustra wody, umożliwiając pomiar głębokości ze spodu kilu zamiast z pozycji przetwornika. Aby ustawić przesunięcie kilu, wpisz liczbę dodatnią. Wpisanie liczby ujemnej zapewnia kompensację w przypadku dużych statków, które mogą nabrać kilka stóp wody.

- 1 Wykonaj odpowiednią czynność zależnie od położenia przetwornika:
 - Jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej ①, odmierź odległość od przetwornika do kilu. Wprowadź dodatnią wartość w krokach 3 i 4.
 - Jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu ②, odmierź odległość od przetwornika do linii wodnej. Wprowadź ujemną wartość w krokach 3 i 4.



- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Głębokość i kotwiczenie > Przesunięcie kilu**.
- 3 Wybierz **+** lub **-** zależnie od położenia przetwornika.
- 4 Podaj dystans określony w kroku 1.

Ustawianie przesunięcia temperatury wody

Aby możliwe było ustawienie przesunięcia temperatury, wymagany jest czujnik temperatury wody NMEA 0183 lub przetwornik z funkcją pomiaru temperatury, który umożliwi wykonywanie pomiarów temperatury wody.

Przesunięcie temperatury kompensuje odczyt temperatury z czujnika temperatury.

- 1 Zmierź temperaturę wody za pomocą podłączonego do plotera nawigacyjnego czujnika temperatury lub przetwornika umożliwiającego pomiar temperatury.
- 2 Zmierź temperaturę wody za pomocą innego czujnika temperatury lub termometru, pozwalającego uzyskać dokładny pomiar.
- 3 Odejmij temperaturę wody otrzymaną w kroku 1 od temperatury wody otrzymanej w kroku 2.

Otrzymana wartość to przesunięcie temperatury. Jeśli pomiar z czujnika podłączonego do plotera nawigacyjnego wskazał niższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę dodatnią. Jeśli pomiar z czujnika podłączonego do plotera nawigacyjnego wskazał wyższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę ujemną.

- 4 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Przesun. temp..**
- 5 Podaj przesunięcie temperatury określone w kroku 3.

Kalibracja czujnika prędkości po wodzie

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączono przetwornik z funkcją wykrywania prędkości, istnieje możliwość kalibracji czujnika prędkości w celu zwiększenia dokładności wskazań dotyczących prędkości po wodzie, które są wyświetlane przez ploter nawigacyjny.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Kalibruj prędkość po wodzie.**
- 2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.
Jeśli łódź nie porusza się z wystarczająco szybko lub jeśli czujnik prędkości nie rejestruje prędkości, wyświetlony zostanie komunikat.
- 3 Wybierz **OK**, a następnie zwiększ w bezpieczny sposób prędkość łodzi.
- 4 Jeśli komunikat zostanie wyświetlony ponownie, zatrzymaj łódź i upewnij się, że czujnik prędkości nie jest zablokowany.
- 5 Jeśli kółko porusza się swobodnie, sprawdź złącza przewodów.
- 6 Jeśli komunikat będzie nadal wyświetlany, skontaktuj się z działem pomocy technicznej firmy Yamaha.

Inne ustawienia statków

Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do urządzenia AIS lub radia VHF można określić, w jaki sposób ploter nawigacyjny ma oznaczać inne statki.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki.**

AIS: Włączanie i wyłączanie odbioru sygnału AIS.

DSC: Włączanie i wyłączanie cyfrowego wywołania selektywnego (DSC).

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa*, strona 9).

Test AIS-EPIRB: Włączenie sygnałów testowych z radioplawy awaryjnej (EPRIB).

Test AIS-MOB: Włączenie sygnałów testowych z urządzeń nadających sygnał „człowiek za burta” (MOB).

Test AIS-SART: Włączenie sygnałów testowych z nadajników ratunkowych SART.

Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego

UWAGA: Ta procedura spowoduje usunięcie wszystkich wprowadzonych ustawień.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Ustawienia fabryczne.**
- 2 Wybierz opcję.

Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi

Plotery nawigacyjne mogą tworzyć sieć bezprzewodową, do której można podłączać urządzenia bezprzewodowe.

Podłączanie urządzeń bezprzewodowych pozwala korzystać z aplikacji Garmin, na przykład BlueChart Mobile czy Garmin Helm™. Więcej informacji można uzyskać na stronie www.garmin.com.

Sieć Wi-Fi®

Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi

Plotery nawigacyjne mogą tworzyć sieć Wi-Fi, do której można podłączać urządzenia bezprzewodowe. Przy pierwszym wejściu

w ustawienia sieci bezprzewodowej zostanie wyświetlony monit o skonfigurowanie sieci.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć Wi-Fi® > Wi-Fi® > Włączony > OK.**
- 2 W razie potrzeby wpisz nazwę sieci bezprzewodowej.
- 3 Wpisz hasło.

Hasło to będzie potrzebne do połączenia urządzenia bezprzewodowego z siecią bezprzewodową. W hasła rozróżniane są wielkie i małe litery.

Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego

Przed podłączeniem urządzenia bezprzewodowego do sieci bezprzewodowej plotera nawigacyjnego, należy najpierw skonfigurować tę sieć (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 47).

Do plotera nawigacyjnego można podłączyć wiele urządzeń bezprzewodowych w celu udostępniania danych.

- 1 W urządzeniu bezprzewodowym włącz technologię Wi-Fi i wyszukaj sieci bezprzewodowe.
- 2 Wybierz nazwę sieci bezprzewodowej, do której należy ploter nawigacyjny (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 47).
- 3 Wpisz hasło do sieci.

Zmiana kanału bezprzewodowego

Można zmienić kanał bezprzewodowy w przypadku problemów z wyszukaniem lub połączeniem się z urządzeniem bądź gdy występują zakłócenia.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć Wi-Fi® > Zaawansowane > Kanał.**
- 2 Podaj nowy kanał.

Nie trzeba zmieniać kanału sieci bezprzewodowej w urządzeniach podłączonych do tej sieci.

Zmiana hosta Wi-Fi

Możesz wybrać, który ploter nawigacyjny ma służyć jako host Wi-Fi. Bywa to przydatne w przypadku kłopotów z komunikacją z siecią Wi-Fi. Zmiana hosta Wi-Fi pozwala wybrać ploter nawigacyjny, który fizycznie znajduje się w mniejszej odległości od urządzenia przenośnego.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć Wi-Fi® > Zaawansowane > Host Wi-Fi®.**
- 2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Bezprzewodowy pilot zdalnego sterowania

Parowanie bezprzewodowego pilota zdalnego sterowania z ploterem nawigacyjnym

Aby móc używać plotera nawigacyjnego z bezprzewodowym pilotem zdalnego sterowania, trzeba sparować z sobą oba urządzenia.

Jeden pilot może być połączony z wieloma ploterami — w takiej sytuacji do przełączania się między ploterami służy przycisk parowania.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Bezprzewodowy pilot.**
- 2 Wybierz **Nowe połączenie.**
- 3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Włączenie i wyłączenie podświetlenia pilota

Wyłączenie podświetlenia pilota znacznie wydłuża czas sprawności baterii.

- 1 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Bezprzewodowy pilot > Podświetlenie.**

2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Odłączanie pilota od wszystkich ploterów nawigacyjnych

- 1 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Bezprzewodowy pilot > Odłącz wszystkie**.
- 2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Korzystanie z aplikacji Garmin Helm w ploterze nawigacyjnym

Aby móc sterować ploterem nawigacyjnym za pomocą aplikacji Garmin Helm, trzeba pobrać i zainstalować tę aplikację oraz podłączyć ploter nawigacyjny do routera Wi-Fi.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Aplikacja Helm**.
- 2 Wybierz opcję.
- 3 Aplikacji można używać do wyświetlania ekranu plotera nawigacyjnego lub sterowania nim.

Bezprzewodowy czujnik wiatru

Podłączanie czujnika bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego

Dane ze zgodnego czujnika bezprzewodowego można wyświetlić na ploterze nawigacyjnym.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe**.
- 2 Wybierz czujnik wiatru.
- 3 Wybierz **Włącz**.
Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie czujnika bezprzewodowego i procedurę łączenia z nim.

Aby wyświetlić dane z czujnika, dodaj je do pola lub wskaźnika danych.

Regulacja orientacji czujnika wiatru

Należy wyregulować to ustawienie, jeśli czujnik nie jest zwrócony w stronę przodu łodzi, równoległe do linii środkowej.

UWAGA: Otwór, w którym przewód łączy się ze słupkiem, wskazuje przód czujnika.

- 1 Określ kąt w stopniach (w prawo, wokół masztu), pod którym czujnik jest skierowany z dala od środka przedniej części łodzi.
 - Jeśli czujnik jest skierowany na prawą burtę, kąt powinien wynosić od 1 do 180 stopni.
 - Jeśli czujnik jest skierowany na lewą burtę, kąt powinien wynosić od -1 do -180 stopni.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe**.
- 3 Wybierz czujnik wiatru.
- 4 Wybierz **Przesunięcie kąta wiatru**.
- 5 Podaj kąt zanotowany w kroku 1.
- 6 Wybierz **Gotowe**.

Podłączanie zegarka quatix® do plotera nawigacyjnego

Użytkownik może podłączyć zgodny zegarek quatix, np. model quatix 3, do zgodnego plotera nawigacyjnego w celu wyświetlenia danych z plotera w zegarku quatix.

- 1 Umieść zegarek quatix w zasięgu plotera nawigacyjnego (w odległości nie większej niż 3 m).
- 2 Z poziomu ekranu zegara urządzenia quatix wybierz kolejno **START > Dane łodzi > START**.

UWAGA: Jeśli zegarek został już podłączony do plotera nawigacyjnego, a chcesz go podłączyć do innego plotera nawigacyjnego, wyświetl ekran Dane łodzi, przytrzymaj UP i wybierz Paruj z nowym.

- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Garmin do noszenia na ciele > Włącz połączenia > Nowe połączenie**.
Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie urządzenia noszonego na ciele i procedurę łączenia z nim.

Po sparowaniu urządzeń następuje automatyczne ich połączenie, jeśli urządzenia są włączone i znajdują się w zasięgu.

Podłączanie urządzenia Garmin Nautix™ do plotera nawigacyjnego

Parowanie to wstępne połączenie dwóch zgodnych urządzeń bezprzewodowych. Na przykład pierwsze połączenie urządzenia Garmin Nautix ze zgodnym ploterem nawigacyjnym jest nazywane parowaniem urządzeń. Lista zgodnych urządzeń znajduje się na stronie produktu na stronie www.garmin.com.

UWAGA: Urządzenie Garmin Nautix można sparować z wieloma zgodnymi urządzeniami w celu zwiększenia zasięgu w przypadku większych jednostek pływających.

- 1 Umieść urządzenie Garmin Nautix w zasięgu plotera nawigacyjnego (w odległości nie większej niż 3 m).
Urządzenie automatycznie wyszuka wszystkie zgodne urządzenia znajdujące się jego zasięgu.
- 2 W razie potrzeby z menu urządzeń noszonych na ciele wybierz kolejno **Połączenia z urządzeniami > Paruj nowe urządzenie**.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Urządzenia bezprzewodowe > Garmin do noszenia na ciele > Włącz połączenia > Nowe połączenie**.
Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie urządzenia noszonego na ciele i procedurę łączenia z nim.

Po sparowaniu urządzeń następuje automatyczne ich połączenie, jeśli urządzenia są włączone i znajdują się w zasięgu.

Zarządzanie danymi plotera nawigacyjnego

Kopiowanie punktów trasy, tras i śladów z programu HomePort do plotera nawigacyjnego

Aby móc skopiować dane do plotera nawigacyjnego, trzeba mieć na komputerze najnowszą wersję programu HomePort oraz kartę pamięci zainstalowaną w ploterze nawigacyjnym.

Skopiuj dane z urządzenia HomePort na przygotowaną kartę pamięci.

Więcej informacji można znaleźć w pliku pomocy HomePort.

Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów

Punkty trasy oraz trasy można importować z urządzeń innych producentów oraz eksportować na te urządzenia.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Typ pliku**.
- 2 Wybierz **GPX**.

Aby ponownie przesłać dane za pomocą urządzeń Garmin, wybierz typ pliku ADM.

Kopiowanie danych z karty pamięci

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i połączyć je z istniejącymi danymi użytkownika, wybierz **Łącz z karty**.
 - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i zastąpić istniejące dane użytkownika, wybierz **Zastąp z karty**.
- 5 Wybierz nazwę pliku.

Kopiowanie punktów, tras i śladów na kartę pamięci

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zapisz na karcie**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby utworzyć nowy plik, wybierz **Dodaj nowy plik** i wpisz nazwę.
 - Aby dodać informacje do istniejącego pliku, wybierz plik z listy.

Kopiowanie wbudowanych map na kartę pamięci

Można skopiować mapy z plotera nawigacyjnego na kartę pamięci do używania z urządzeniem HomePort.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych**.
- 3 Wybierz **Kopiuj wgraną mapę**.

Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zapisz na karcie**.
- 3 Wybierz nazwę pliku z listy lub wybierz **Dodaj nowy plik**.
- 4 Wybierz **Zapisz na karcie**.
- 5 Wyjmij kartę pamięci i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 6 Na karcie pamięci otwórz folder `Garmin\UserData`.
- 7 Skopiuj plik kopii zapasowej znajdujący się na karcie i wklej go do dowolnie wybranego miejsca w komputerze.

Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego

- 1 Włóż kartę pamięci do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 2 Skopiuj plik kopii zapasowej z komputera na kartę pamięci, do folderu o nazwie `Garmin\UserData`.
- 3 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 4 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zastąp z karty**.

Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci

Można zapisać informacje systemowe na karcie pamięci w razie konieczności wykorzystania ich przy rozwiązywaniu problemów. Przedstawiciel działu pomocy technicznej może poprosić o użycie tych informacji w celu pobrania danych na temat sieci.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Urządzenia Garmin > Zapisz na karcie**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na której chcesz zapisać informacje systemowe.
- 4 Wyjmij kartę pamięci.

Załącznik

Rejestrowanie urządzenia

Pomóż nam jeszcze sprawniej udzielać Tobie pomocy i jak najszybciej zarejestruj swoje urządzenie przez Internet.

- Odwiedź stronę xxx.
- Pamiętaj o konieczności zachowania oryginalnego dowodu zakupu (względnie jego kserokopii) i umieszczenia go w bezpiecznym miejscu.

Przełączanie cyfrowe

Plotera nawigacyjnego można używać do monitorowania i kontrolowania obwodów, gdy podłączony jest zgodny system.

Na przykład można sterować oświetleniem wewnętrznym i oświetleniem nawigacyjnym na łodzi. Można także monitorować obwody w zbiorniku na ryby.

Aby uzyskać dostęp do elementów umożliwiających przełączanie cyfrowe, wybierz kolejno **Informacje > Ster. obwodami**.

Aby uzyskać więcej informacji na temat zakupu i konfiguracji systemu przełączania cyfrowego, skontaktuj się z dealerem firmy Garmin.

Parowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID z ploterem nawigacyjnym

Aby korzystać ze zdalnego urządzenia wejściowego GRID w połączeniu z ploterem nawigacyjnym było możliwe, urządzenia należy sparować.

Parowanie można przeprowadzić z poziomu plotera nawigacyjnego lub zdalnego urządzenia wejściowego GRID.

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera

- 1 Wybierz kolejno opcje **Ustawienia > System > Informacje o stacji > Parowanie z urządzeniem GRID™ > Dodaj**.
- 2 Na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID naciśnij przycisk **SELECT**.

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID

- 1 Na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID naciśnij jednocześnie symbol **+** i przycisk **HOME**.
Zostanie otwarta strona wyboru przedstawiająca wszystkie plotery nawigacyjne dostępne w sieci Garmin Marine Network.
- 2 Obróć pokrętkę na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID, tak aby wyróżnić przycisk **Wybierz** na ploterze nawigacyjnym, którym chcesz sterować z poziomu zdalnego urządzenia wejściowego GRID.
- 3 Naciśnij przycisk **SELECT**.

Obracanie joysticka GRID

W niektórych scenariuszach instalacji można obrócić orientację joysticka GRID.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć morską**.
- 2 Wybierz urządzenie GRID.

Czyszczenie ekranu

NOTYFIKACJA

Środki czyszczące zawierające amoniak mogą uszkodzić powłokę antyrefleksyjną.

Urządzenie jest pokryte specjalną antyrefleksyjną powłoką, która jest bardzo wrażliwa na woski i środki czyszczące o działaniu ściernym.

- 1 Nałóż na ściereczkę specjalny środek do czyszczenia soczewek okularowych z powłoką antyrefleksyjną.
- 2 Delikatnie przetrzyj ekran miękką, czystą, niestrzępiącą się ściereczką.

Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci

Można wyświetlać zdjęcia, które są zapisane na karcie pamięci. Można wyświetlać pliki .jpg, .png i .bmp.

- 1 Włóż kartę pamięci z plikami zdjęć do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Przeglądarka obrazów**.
- 3 Wybierz folder, który zawiera zdjęcia.
- 4 Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 5 Wybierz zdjęcie.
- 6 Użyj strzałek, aby przewijać zdjęcia.
- 7 W razie potrzeby wybierz kolejno **Menu > Włącz pokaz slajdów**.

Zrzuty ekranowe

Można wykonać zrzut ekranowy dowolnego ekranu wyświetlanego na ploterze nawigacyjnym i zapisać go jako plik bitmapy (.bmp). Można następnie przesłać zrzut ekranowy na komputer. Ponadto zrzut ekranowy można wyświetlić w przeglądarce obrazów (*Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci, strona 50*).

Wykonywanie zrzutów ekranowych

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Wykonaj zrzut ekranu > Włączony**.
- 3 Przejdź do ekranu, którego obraz ma zostać przechwycony.
- 4 Naciśnij i przytrzymaj przycisk **Ekran głów.** przez co najmniej 6 sekund.

Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera

- 1 Wyjmij kartę pamięci z plotera nawigacyjnego i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 2 Korzystając z eksploratora w systemie Windows® otwórz folder Garmin\scrn na karcie pamięci.
- 3 Skopiuj plik z rozszerzeniem .bmp z karty pamięci i wklej go w dowolnej innej lokalizacji w komputerze.

Rozwiązywanie problemów

Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS

Urządzenie może nie odbierać sygnałów satelitów z kilku powodów. Jeśli urządzenie przemieściło się na dużą odległość od miejsca, w którym ostatni raz odbierało sygnały satelitów lub było wyłączone dłużej niż przez kilka tygodni lub miesięcy, może nie być w stanie prawidłowo odbierać sygnałów satelitów.

- Upewnij się, że w urządzeniu zainstalowano najnowszą wersję oprogramowania. Jeśli nie, zaktualizuj oprogramowanie urządzenia.

- Sprawdź, czy urządzenie nie jest niczym zasłonięte, aby jego antena mogła odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie, powinno się znajdować w pobliżu okna, aby mogło odbierać sygnał GPS.
- Jeśli urządzenie korzysta z zewnętrznej anteny GPS, upewnij się, że antena ta jest podłączona do plotera nawigacyjnego lub sieci NMEA.
- Jeśli dla urządzenia dostępne jest więcej niż jedno źródło sygnału GPS, wybierz inne źródło (*Wybór źródła GPS, strona 3*).

Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza

Nieregularne wyłączanie się urządzenia lub brak możliwości jego włączenia może wskazywać na problem z zasilaniem doprowadzonym do urządzenia. Sprawdź następujące elementy, aby spróbować rozwiązać problem z zasilaniem.

- Upewnij się, że źródło zasilania wytwarza prąd. Można to sprawdzić na kilka sposobów. Można na przykład sprawdzić, czy działają inne urządzenia podłączone do tego źródła zasilania.
- Sprawdź bezpiecznik w przewodzie zasilającym. Bezpiecznik powinien się znajdować w uchwycie będącym częścią czerwonej żyły przewodu zasilającego. Sprawdź, czy został zainstalowany bezpiecznik o właściwej wielkości. Dokładne informacje na temat wielkości bezpieczników można znaleźć na oznaczeniu przewodu lub w instrukcji instalacji. Upewnij się, że połączenie w bezpieczniku nie jest przerwane. Bezpiecznik można sprawdzić za pomocą miernika. Jeśli bezpiecznik jest sprawny, na mierniku będzie wyświetlana wartość 0 Ω.
- Sprawdź, czy urządzenie jest zasilane prądem o napięciu co najmniej 10 V, jednak zalecane jest 12 V. Aby sprawdzić napięcie, zmierz napięcie prądu stałego w gniazdach żeńskich (faza i uziemienie) przewodu zasilającego. Jeśli napięcie jest niższe niż 10 V, urządzenie nie włączy się.
- Jeśli urządzenie otrzymuje odpowiednią ilość energii, ale się nie włącza, skontaktuj się z pomocą techniczną firmy Yamaha, korzystając ze strony xxx.

Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu

Można ręcznie wprowadzić pozycję punktu, aby przesyłać i udostępniać dane pomiędzy dwoma urządzeniami. Jeśli punkt został utworzony ręcznie przy użyciu współrzędnych, a jego pozycja nie jest wyświetlana we właściwym miejscu, możliwe, że układ odniesienia i format pozycji w urządzeniu nie są takie same, jak układ odniesienia i format pozycji wykorzystane przy oznaczaniu punktu.

Format pozycji to sposób wyświetlania pozycji odbiornika GPS na ekranie. Zwykle wyświetlana jest ona jako szerokość/długość geograficzna w minutach, czasami w stopniach, minutach i sekundach, samych stopniach bądź jednym z kilku formatów siatki topograficznej.

Układ odniesienia to model matematyczny, który przedstawia część powierzchni ziemi. Linie szerokości i długości geograficznej z papierowej mapy są przenoszone do określonego układu odniesienia.

- 1 Dowiedz się, jaki układ odniesienia i format pozycji były używane przy tworzeniu oryginalnego punktu. Jeśli oryginalny punkt został przeniesiony z mapy, na mapie powinny się znajdować informacje na temat układu odniesienia i formatu pozycji wykorzystanych do jej stworzenia. Najczęściej znajdują się one w pobliżu legendy.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Jednostki**.
- 3 Wybierz właściwe ustawienia układu odniesienia i formatu pozycji.

4 Ponownie utwórz punkt.

Indeks

- A**
AIS 8, 9, 11
nadajnik sygnałów wzywania pomocy 9
radar 28
SART 9
śledzenie celów 8, 9
włączanie 47
zagrożenia 9, 27
alarm kolizyjny 9, 47
alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa 9, 47
alarm kotwiczny 45
alarm przybycia 45
alarm zejścia z kursu 45
alarmy 18, 45, 46
alarm kotwiczny 45, 46
głębina 24, 46
kolizja 9, 47
nawigacja 45
płyiczna 24, 46
pogoda 46
przybycie 45
sonar 24, 46
temperatura wody 24, 46
zejście z kursu 45
alarmy nawigacji 45
animowane prądy, pływy 7
antena, GPS 3
aplikacja helm 48
autopilot 31
przyrost w sterowaniu 31
regulowanie kierunku 31
Shadow Drive 31
sterowanie wg wzorca 31, 32
włączanie 31
wzorce sterowania 31, 32
wzorec liścia koniczyny 32
wzorec pętli Williamsona 32
wzorec ruchu po okręgu 32
wzorec ruchu po orbicie 32
wzorec wyszukiwania 32
wzorec zawracania 31
wzorec zygzakowania 32
zmniejszanie aktywności steru 31
- B**
bezpieczna głębokość 44
bezpieczna wysokość 44
blokowanie, ekran 2
- C**
cele
mapa nawigacyjna 13
wybór 13
cyfrowe wywołanie selektywne 32, 33
indywidualne rutynowe wywołanie 33
indywidualne rutynowe wzywanie 34
kanały 33
kontakty 32
włączanie 32, 47
człowiek za burtą 13, 32, 33
czujnik wiatru 48
czujniki poziomu w zbiorniku 1
- D**
DAB 35, 36
dane
kopia zapasowa 49
kopiowanie 49
dane użytkownika
synchronizowanie 18
usuwanie 18
Dokładność GPS 46
DSC. *Patrz* cyfrowe wywołanie selektywne
dystans od brzegu 16, 44
dziennik zdarzeń 44
- E**
EBL 28
pokazywanie 28
pomiar 28
regulowanie 28
ekran
blokowanie 2
jasność 5
ekran dotykowy 2
ekran główny 3
dostosowywanie 4
EPIRB 9
- F**
Fish Eye 3D
obiekty znajdujące się w toni 11
stożek sonaru 11
ślady 11
FM 35, 36
- G**
Garmin ClearVü 19
Garmin Marine Network 18, 45
GPS 50
sygnały 3
źródło 3
granica 18
granice 18
GRID 50
- I**
identyfikator urządzenia 44
Idź do 13, 14
informacje astronomiczne 34
informacje systemowe 44, 49
inne statki
AIS 11
ślady 11
- J**
jednostki miary 44
język 43, 44
joystick 50
- K**
kamera 42
konfiguracja 41
obsługa 41–43
pauza 41
pozycja domowa 41
tryb gotowości 41
Kamera VIRB 43
karta pamięci 49
gniazdo 2
instalacja 3
mapy szczegółowe 49
kierunek 31
linia 6
regulowanie 31
Shadow Drive 31
utrzymywanie 31
klawiatura 44
klawisz zasilania 43
kolory zagrożenia 10
kombinacje, dostosowywanie 4, 42
kompas
 pasek danych 4
 róża 10
kotwica 46
kręgi zasięgu 10
kursy 12
- M**
mapa nawigacyjna 5, 7, 13, 40
konfiguracja 10
MARPA 11
morski punkt serwisowy 13
nakładka radaru 28
szlaki statków 33
ślady statków 11
zdjęcia lotnicze 10
- mapa wędkarska 5, 40
granica 9
konfiguracja 10
mapy 5, 7, 10, 11. *Patrz* mapy
kierunek, linia 10
nawigacja 6, 7
pomiar dystansu 5
quickdraw 11, 12
symbole 6
szczegóły 6
wbudowana 5
wybieranie 5
wygląd 10
MARPA 8
mapa nawigacyjna 11
obiekt ze znacznikiem 27
śledzenie celów 27
zagrożenia 9, 27
menedżer ostrzeżeń 34
wiadomości 34
MOB, urządzenie 9
- N**
nadajnik sygnałów wzywania pomocy 9
nakładka radaru 28
nakładki liczbowe 4
napięcie 46
nawigacja automatyczna 15, 16
dystans od brzegu 16, 44
ścieżki 15, 16
Nawigacja automatyczna 12, 13, 16, 44
NMEA 0183 32, 45
NMEA 2000 32, 45
- O**
obiekty znajdujące się w toni 11
obrazy 50
obrazy satelitarne 7
obwody 49
odtwarzacz audio 37
odtwarzacz multimedialny 34–37
DAB 36
FUSION-Link 34
nazwa urządzenia 37
odtworzenie losowe 35
powtarzanie 35
radio 36, 37
Radio satelitarne SiriusXM 36
region tunera 35, 36
strefy 35
tryb dostrajania 35
UKF 35
wyciszenie 35
wyszukiwanie alfabetyczne 35
zapamiętane 36, 41
źródło 35
odtwarzacz muzyki 34, 36. *Patrz* odtwarzacz multimedialny
oprogramowanie, aktualizacje 37
- P**
Parowanie urządzenia GRID 43, 49
Perspective 3D 40
pilot 47
odłączanie 48
płatne mapy 7, 10
Fish Eye 3D 11
wskaźniki prądów i prądów 7
zdjęcia lotnicze 8
podświetlenie 5, 47
pogoda 10, 37, 38
alarmy 46
ciśnienie na powierzchni 39
informacje o fali 39
mapa nawigacyjna 40
mapa wędkarska 40
mapy 38, 40
nakładka 40
opady 38
prognoza 38–40

- subskrypcja **37, 40**
- temperatura wody **39**
- transmisje **38**
- warunki morskie **39**
- wędkarstwo **39**
- wiatr **39**
- widoczność **40**
- pomiar dystansu **21**
 - mapy **5**
- pomoce nawigacyjne **6**
- powiększanie
 - mapa **5**
 - radar **26**
 - sonar **22**
- pozycja, śledzenie **33**
- preferowane źródło danych **31**
- przeglądarka podręcznika użytkownika **3**
- przełączanie cyfrowe **49**
- przesunięcie kilu **46**
- przesunięcie, przód łodzi **30**
- przetwornik **18, 20, 24, 25**
- przycisk zasilania **2, 3**
- punkty **13, 50**
 - człowiek za burtą **13**
 - edytowanie **13**
 - kopiowanie **48**
 - podróż do **14**
 - pogoda **40**
 - pokazywanie **10**
 - radar **26**
 - sonar **21**
 - synchronizowanie **18**
 - śledzony statek **33**
 - tworzenie **6, 13, 40**
 - usuwanie **14**
 - wyświetlanie listy **13**
- R**
- radar **26–28, 30**
 - AIS **28**
 - cykl przesyłu **26**
 - czułość **28, 29**
 - ekran nakładki **28**
 - kręgi zasięgu **30**
 - MARPA **9**
 - optymalizowanie wyświetlania **29**
 - pole wyświetlania **30**
 - przesunięcie na przedzie łodzi **30**
 - przesyłanie **26**
 - punkty **9, 26, 30**
 - schemat kolorów **30**
 - skala powiększenia **26**
 - strefa strzeżona **27**
 - ślady, Fish Eye 3D **9**
 - ślady echa **28**
 - tryb ptaków **28**
 - własna pozycja zatrzymania **30**
 - zakłócenia **29, 30**
 - zakres **26**
 - źródło **31**
- radio **35**
 - FM **35**
 - Rano **35**
 - SiriusXM **36, 37**
- radio satelitarne SiriusXM **35**
- Radio satelitarne SiriusXM **36, 37**
- radio VHF **32**
 - indywidualne rutynowe wywołanie **33**
 - kanal DSC **33**
 - sygnały wzywania pomocy **32, 33**
 - wywoływanie celu AIS **34**
- ramka nawigacji **4**
- Rano **35, 36**
- raport pozycji **33**
- raporty z boi **40**
- rejestracja produktu **49**
- rejestrowanie urządzenia **49**
- resetowanie
 - układy stacji **4**
 - ustawienia **37**
- rozwiązywanie problemów **50**
- S**
- SART **9**
- schemat kolorów **5**
- Shadow Drive, włączanie **31**
- SideVü **19**
- sieć. Patrz Marine Network
- silnik **1, 2**
 - alerty **1**
 - stany **1**
 - status **1**
- SiriusXM **35–37**
 - Radio satelitarne **36**
- sonar **18, 21, 24**
 - a-scope **23, 24**
 - alarmy **24, 46**
 - biała linia **24**
 - blokada dna **22**
 - częstotliwości **22, 23**
 - czułość **21**
 - FrontVü **20**
 - Garmin ClearVü **19**
 - głębokość **22**
 - obiekty znajdujące się w toni **24**
 - Panoptix **19, 20, 23, 24**
 - pomiar dystansu **21**
 - powiększanie **22**
 - prędkość przesuwu **23**
 - punkt **21**
 - redukcja kolorów **24**
 - rejestrowanie **25**
 - SideVü **19**
 - skala głębokości **22**
 - stożek **11**
 - szumy **21, 22**
 - udostępnianie **21**
 - wartości **4**
 - widoki **18–20**
 - wygląd **24**
 - wzmocnienie kolorów **22**
 - zakłócenia **24**
 - zakłócenia powierzchniowe **24**
 - źródło **21**
- SOS **13, 33**
 - stacje **3**
 - dostosowywanie ekranu głównego **4**
 - określanie kolejności wyświetlaczy **43**
 - przywracanie układu **4, 43**
 - zmiana stacji **43**
- stacje pływów **7, 34**
 - wskaźniki **7**
- stacje prądów **34**
 - wskaźniki **7**
- sygnał wzywania pomocy **32, 33**
- sygnały satelitarne, odbieranie **3**
- symbole **8**
- synchronizowanie, dane użytkownika **18**
- szerokość toru **10**
- szlaki statków **33**
- Ś**
- ślady **17, 18**
 - czyszczenie **17**
 - edytowanie **17**
 - kopiowanie **48, 49**
 - lista **17**
 - nawigacja **17**
 - pokazywanie **10**
 - rejestrowanie **17**
 - usuwanie **17**
 - wyświetlanie **17**
 - zapisywanie **17**
 - zapisywanie jako trasa **17**
- ślady statków **11**
- śledzenie celów **27**
- T**
- technologia Wi-Fi **47**
- Trasa do **12, 13**
- trasy **13, 18**
 - edytowanie **14**
 - kopiowanie **48, 49**
 - nawigacja **15**
 - podróż równoległe do **15**
 - punkty **48, 49**
 - synchronizowanie **18**
 - tworzenie **14**
 - usuwanie **15**
 - wyświetlanie listy **14**
- U**
- ulubione **4**
- urządzenia bezprzewodowe **42, 43, 47, 48**
 - konfiguracja sieci **47**
 - podłączanie urządzenia bezprzewodowego **47, 48**
- urządzenie
 - czyszczenie **50**
 - rejestracja **49**
- usługi morskie **13**
- ustawienia **12, 43, 44**
 - informacje systemowe **44**
 - wyświetlanie radaru **30**
- ustawienia fabryczne **47**
 - stacje **4**
- usuwanie, wszystkie dane użytkownika **18**
- V**
- VRM **28**
 - pokazywanie **28**
 - pomiar **28**
 - regulowanie **28**
- W**
- wideo **40–43**
 - konfigurowanie **41, 42**
 - wyświetlanie **41**
 - źródło **40–42**
- woda
 - prędkość **47**
 - przesunięcie temperatury **46**
 - wykres temperatury **34**
- wskaźniki **2**
 - wykres głębokości **34**
 - wykres prędkości wiatru **34**
 - wykres szerokokątny **34**
 - wykres temperatury **34**
- wykresy
 - ciśnienie atmosferyczne **34**
 - głębokość **34**
 - kąt wiatru **34**
 - konfigurowanie **34**
 - prędkość wiatru **34**
 - temperatura powietrza **34**
 - temperatura wody **34**
- Z**
- zapamiętane ustawienia **4, 5, 36**
 - DAB **36**
- zarządzanie danymi **48**
- zaznacz pozycję **13**
- zdjęcia, lotnicze **8**
- zdjęcia lotnicze **8**
- zegar **46**
 - alarm **46**
- zrzuty ekranowe **50**
 - wykonywanie **50**

