



NSS evo3S Handbok

SVENSKA



Förord

Friskrivning

Eftersom Navico fortlöpande förbättrar den här produkten förbehåller vi oss rätten att göra förändringar av produkten när som helst, vilket kanske inte återspeglas i den här versionen av handboken. Kontakta närmaste distributör om du behöver mer hjälp.

Ägaren ansvarar helt och hållet för att installera och använda utrustningen på ett sätt som inte orsakar olyckor, personskador eller egendomsskador. Användaren av produkten ansvarar helt och hållet för sjösäkerhet.

NAVICO HOLDING OCH DESS DOTTERBOLAG, LOKALAVDELNINGAR OCH SAMARBETSPARTNERS FRISKRIVER SIG FRÅN ALLA SKADESTÅNDSKRAV I SAMBAND MED ANVÄNDNING AV PRODUKTEN PÅ ETT SÄTT SOM KAN ORSAKA OLYCKOR, SKADOR ELLER SOM STRIDER MOT GÄLLANDE LAG.

Den här handboken representerar produkten vid tidpunkten för tryckning. Navico Holding AS samt dess dotterbolag och filialer förbehåller sig rätten att göra ändringar av specifikationerna utan föregående meddelande.

Huvudspråk

Den här redogörelsen, alla instruktionshandböcker, användarguider och annan information som hänför sig till produkten (dokumentation) kan översättas till, eller har översatts från, ett annat språk (översättning). I händelse av konflikt med eventuell översättning av dokumentationen, är dokumentationens engelska språkversion den officiella versionen.

Varumärken

Navico[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Navico Holding AS.

Simrad[®] används på licens från Kongsberg.

Bluetooth[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Bluetooth SIG, Inc.

C-MAP[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Navico Holding AS.

C-Monster[™] är ett varumärke som tillhör JL Marine Systems, Inc.

CZone[™] är ett varumärke som tillhör Power Products LLC.

Evinrude[®] är ett registrerat varumärke som tillhör BRP US, Inc.

FLIR[®] är ett registrerat varumärke som tillhör FLIR.

FUSION-Link[™] Marine Entertainment Standard[™] är ett registrerat varumärke som tillhör FUSION Electronics Ltd.

Mercury[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Mercury.

Navionics[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Navionics, Inc.

NMEA[®] och NMEA 2000[®] är registrerade varumärken som tillhör National Marine Electronics Association.

Power-Pole[®] är ett registrerat varumärke som tillhör JL Marine Systems, Inc.

SD[™] och microSD[™] är varumärken eller registrerade varumärken som tillhör SD-3C, LLC i USA och/eller andra länder.

SiriusXM[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Sirius XM Radio Inc.

SmartCraft VesselView[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Mercury.

Suzuki[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Suzuki.

Yamaha[®] är ett registrerat varumärke som tillhör Yamaha.

Referenser till Navico-produkter

I den här handboken förekommer referenser till följande Navico-produkter:

- Broadband Radar[™] (bredbandsradar)
- Broadband 3G[™] (3G-bredbandsradar)
- Broadband 4G[™] (4G-bredbandsradar)
- DownScan Imaging[™] (nedåtvty)
- DownScan Overlay[™] (lager)

- FishReveal™ (FishReveal)
- ForwardScan™ (framåtvvy)
- GoFree™ (GoFree)
- Genesis® (Genesis)
- Halo™ Pulse Compression Radar (Halo-radar)
- SonicHub® (SonicHub)
- StructureMap™ (strukturkarta)

Copyright

Copyright © 2020 Navico Holding AS.

Garanti

Garantikortet levereras som ett separat dokument. Om du har några frågor besöker du webbplatsen för enhetens eller systemets varumärke:

www.simrad-yachting.com

Redogörelse för efterlevnad

Förklaringar

Relevant efterlevnadsdeklaration finns i produktavsnittet på följande webbplats:

www.simrad-yachting.com

Europa

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- CE enligt RED 2014/53/EU

USA

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- Del 15 i FCC-reglerna. Användning är föremål för följande två villkor: (1) den här enheten får inte orsaka skadliga störningar och (2) enheten måste klara eventuella störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion hos enheten

⚠ Varning: Användaren varnas för att alla ändringar eller modifieringar som inte uttryckligen har godkänts av den part som ansvarar för efterlevnad kan upphäva användarens tillstånd att använda utrustningen.

→ **Notera:** Utrustningen genererar, använder och kan utstråla radiofrekvensenergi och kan, om den inte installeras och används enligt instruktionerna, orsaka skadliga störningar i radiokommunikation. Det finns dock ingen garanti för att störningar inte inträffar i en viss installation. Om utrustningen orsakar skadliga störningar i radio- eller TV-mottagning, vilket kan fastställas genom att slå av och på utrustningen, ber vi användaren försöka korrigera störningarna med en eller flera av följande åtgärder:

→ **Notera:** Den här utrustningen har testats och befunnits överensstämma med gränserna för en digital enhet, klass B, enligt del 15 i FCC-reglerna. Utrustningen genererar, använder och kan utstråla radiofrekvensenergi och kan, om den inte installeras och används enligt instruktionerna, orsaka skadliga störningar i radiokommunikation. Det finns dock ingen garanti för att störningar inte inträffar i en viss installation. Om utrustningen orsakar skadliga störningar i radio- eller TV-mottagning, vilket kan fastställas genom att slå av och på utrustningen, ber vi användaren försöka korrigera störningarna med en eller flera av följande åtgärder:

- Rikta om eller flytta mottagningsantennen
- Öka avståndet mellan utrustningen och mottagaren
- Anslut utrustningen till ett uttag i en annan strömkrets än den som mottagaren är ansluten till
- Be återförsäljaren eller en erfaren tekniker om hjälp

ISED Canada

Den här enheten uppfyller kraven i Kanadas licensundantagna RSS:er ISED (Innovation, Science and Economic Development). Användning är föremål för följande två villkor: (1) den här enheten får inte orsaka störningar och (2) enheten måste klara eventuella störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion hos enheten.

Bestämmelsen ISED (Innovation, Science and Economic Development Canada): Enligt förordningar från ISED Canada får den här radiosändaren endast användas med hjälp av en antenn av en typ och maximal (eller mindre) förstärkning som är godkänd för sändaren av ISED Canada. För att minska risken för radiostörningar för andra användare ska antenntypen och dess förstärkning väljas så att motsvarande isotropiskt utstrålad effekt (e.i.r.p.) inte är mer än vad som krävs för framgångsrik kommunikation.

Den här radiosändaren (identifiera enheten efter certifikationsnummer, eller modellnummer om den är kategori I) har godkänts av ISED Canada för att användas med antenntyperna som anges nedan med den högsta tillåtna förstärkningen och nödvändig antennimpedans för varje antenntyp som anges. Antenntyper som inte ingår i den här listan, med en förstärkning som är större än den maximala förstärkningen som anges för typen, är strängt förbjudna att användas med den här enheten.

Australien och Nya Zeeland

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- kraven för nivå 2-enheter enligt Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) standard 2017
- radiocommunications (Short Range Devices) Standards 2014

Om den här handboken

Den här handboken är en referensguide för användning av enheten. Det förutsätts att all utrustning är installerad och konfigurerad och att systemet är klart för användning.

Bilderna som används i handboken kanske inte stämmer överens exakt med skärmen på din enhet.

Viktiga textkonventioner

Viktig text som läsaren måste läsa extra noga märks ut på följande sätt:

→ **Notera:** Används till att rikta läsarens uppmärksamhet på en viss kommentar eller viktig information.

⚠ **Varning:** Används när försiktighet måste iakttas för att förhindra skador på utrustning/person.

Version av handboken

Den här handboken är skriven för programvaruversion 19.3. Handboken uppdateras kontinuerligt för att passa nya programversioner. Den senaste versionen av handboken kan hämtas från följande webbplats:

- www.simrad-yachting.com

Översatta handböcker

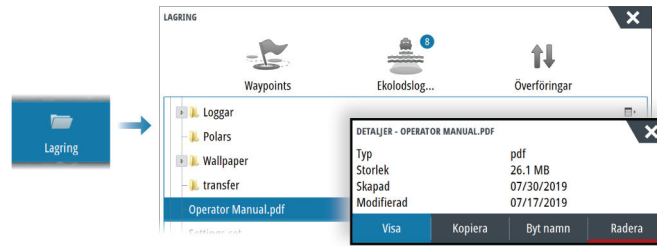
Du hittar tillgängliga översatta versioner av den här handboken på följande webbplats:

- www.simrad-yachting.com

Visa handboken på skärmen

I enhetens PDF-visare kan du läsa handböcker och andra PDF-filer på skärmen.

Handböckerna kan läsas från en lagringsenhet som är ansluten till enheten eller kopieras till enhetens internminne.



Enhetsregistrering

Du uppmanas att registrera enheten vid start. Du kan också registrera den genom att följa instruktionerna när du väljer registreringsalternativet i dialogrutan Systeminställningar eller dialogrutan Systemkontroller.

Innehåll

13 Introduktion

- 13 Kontroller på framsidan
- 14 Kortläsare
- 14 Startsidan
- 16 Programsidor

18 Grundläggande hantering

- 18 Slå på och av systemet
- 18 Funktion för pekskärm, tangentbord och mus
- 18 Fjärrkontroller
- 18 Dialogrutan Systemkontroller
- 19 Skärmdump

20 Anpassa ditt system

- 20 Anpassa startsidans bakgrund
- 20 Konfigurerbar rattknapp
- 20 Anpassa funktionen lång tryckning
- 20 Sidor med flera paneler
- 21 Anpassa favoritsidor
- 21 Anpassa instrumentfältet
- 23 Justering av delning på sidor med flera paneler
- 23 Aktivera eller inaktivera funktioner
- 23 Aktivera/inaktivera funktioner och program
- 24 Lösenordsskydd
- 24 Kontroll på kommandobryggan

26 Plotter

- 26 Plotterpanelen
- 26 Sjökortdata
- 26 Välja kartkälla
- 26 Visa dubbla kartkällor
- 26 Fartygssymbol
- 27 Zooma sjökortet
- 27 Panorera sjökortet
- 27 Sjökortsorientering
- 27 Framförhållning
- 27 Visa information om sjökortselement
- 28 Använda markören på panelen
- 28 Mäta avstånd
- 29 Skapa nya rutter på plotterpanelen
- 29 Söka efter objekt på plotterpaneler
- 29 Funktion för marin eftersökning och räddning (SAR)
- 30 3D-sjökort
- 31 Spår
- 31 Spårfärger baserade på data
- 31 Sjökortslager
- 32 C-MAP-sjökort
- 35 Navionics-sjökort
- 38 Plotterinställningar

40 Waypoints, rutter och spår

- 40 Dialogrutor för waypoints, rutter och spår
- 40 Dialogrutan Plottning
- 40 Waypoints
- 41 Rutter
- 44 Spår
- 45 C-MAP Embark

46 Navigera

- 46 Om navigering
- 46 Navigeringspaneler
- 47 Använda menyalternativ
- 47 Navigera med autopiloten
- 47 Navigeringsinställningar

50 TripIntel

- 50 Om TripIntel
- 50 Statistik för den aktuella trippen
- 50 Automatisk trippinspelning
- 50 Starta och stoppa trippinspelningar
- 51 Långsiktig statistik
- 51 Beräknad avståndsring för bränsle
- 51 Bränslemätare
- 51 Tidvattensmätare
- 52 Visa trippinspelningar

53 Radar

- 53 Om radar
- 53 Radarpanelen
- 53 Dubbel radar
- 54 Radarlager
- 54 Driftlägen för radarn
- 54 Radarområde
- 54 Sector blanking i radarn
- 55 Justera radarbilden
- 56 Använda markören på radarpanelen
- 56 Avancerade radaralternativ
- 57 Alternativ för radarvisning
- 60 EBL/VRM-markörer
- 61 Ställa in en larmzon kring ditt fartyg
- 61 MARPA-mål
- 62 Registrera radardata
- 63 Radarinställningar

64 AIS

- 64 Om AIS
- 64 Välja ett AIS-mål
- 64 Söka efter AIS-fartyg
- 64 Visa målinformation
- 65 Anropa ett AIS-fartyg
- 65 DSC-fartygsspårning
- 65 AIS SART
- 66 Fartygslarm
- 66 AIS-målsymboler
- 67 Fartygsinställningar

69 Ekolod

- 69 Om
- 69 Krav
- 69 Bilden
- 69 Flera källor
- 69 Zooma in i bilden
- 70 Använda markören på panelen
- 70 Visa historik
- 70 Logga data
- 71 Visa loggade data

71	Ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis
71	Anpassa bilden
72	Avancerade alternativ
73	Fler val
77	Ekolodsinställningar
80	SideScan
80	Om SideScan
80	SideScan-panelen
80	Zooma in i bilden
80	Använda markören på panelen
80	Visa historik
80	Logga SideScan-data
80	Ställa in bilden
81	Avancerade alternativ
82	Fler val
82	Ekolodsinställningar
83	DownScan
83	Om DownScan
83	DownScan-panelen
83	Zooma in i bilden
83	Använda markören på panelen
83	Visa DownScan historik
83	Logga DownScan-data
83	Ställa in DownScan-bilden
85	Avancerade alternativ
85	Fler val
85	Ekolodsinställningar
86	3D-ekolod
86	Om 3D-ekolod
86	Krav
86	3D-panelen
86	Zooma in i bilden
86	Använda markören på en 3D-bild
87	Spara waypoints
87	Alternativ för 3D-läge
87	Fiskvisning
87	Visa bildhistorik
88	Ställa in bilden
88	Avancerade alternativ
89	Fler val
89	Ekolodsinställningar
90	StructureMap
90	Om StructureMap
90	StructureMap-bilden
90	StructureMap-källor
91	Tips för StructureMap
91	Använda StructureMap med sjökort
91	Strukturalternativ
92	ForwardScan
92	Om ForwardScan
92	ForwardScan-bilden
93	Ställa in ForwardScan-bilden
93	Fler val
93	Kursförlängningslinjer

94	Installationsinställningar för ForwardScan
96	Autopilot
96	Säker hantering av autopiloten
96	Välja aktiv autopilot
96	Autopilotkontrollen
97	Aktivera och inaktivera autopiloten
97	Autopilotindikering
97	Autopilotlägen
101	Använda ett professionellt autopilotsystem
103	Autopilotinställningar
106	Trollingmotorns autopilot
106	Säker hantering av autopiloten
106	Välja aktiv autopilot
106	Autopilotens styrenhet för trollingmotor
107	Aktivera och inaktivera autopiloten
107	Autopilotindikering
107	Autopilotlägen
110	Hastighetsreglage för trollingmotor
110	Logga och spara ett spår
110	Autopilotinställningar
112	Autopilot för utombordare
112	Säker hantering av autopiloten
112	Välja aktiv autopilot
113	Autopilotens styrenhet för utombordsmotorer
113	Aktivera och inaktivera autopiloten
113	Autopilotindikering
114	Autopilotlägen
117	Autopilotinställningar
119	Instrument
119	Om instrumentpaneler
119	Skapa en instrumentpanel
120	Välja en instrumentpanel
121	Video
121	Om videofunktionen
121	Videopanelen
121	Ställa in videopanelen
122	Ljud
122	Om ljudfunktionen
122	Ljudkontroller
122	Ställa in ljudsystemet
123	Välja ljudkälla
123	Använda en AM/FM-radio
123	Sirius-radio
124	Visa DVD-video
125	Väder
125	Om väderfunktionen
125	Vindpilar
125	Visa detaljerad väderinformation
125	GRIB-väder
127	SiriusXM väder
130	Väderlarm

131 Internetanslutning

- 131 Internetanvändning
- 131 Ethernet-anslutning
- 131 WiFi-anslutning
- 131 Trådlösa inställningar

133 Fjärrstyrning av MFD

- 133 Fjärrstyrningsalternativ
- 133 Smartphones och surfplattor

135 Använda telefonen med MFD

- 135 Om integrering av telefon
- 135 Ansluta och para ihop en telefon
- 135 Telefonviseringar
- 136 Felsökning av telefon
- 137 Hantera Bluetooth-enheter

138 Simulator

- 138 Om
- 138 Retail-läge
- 138 Källfiler till simulatort
- 138 Avancerade simulatorinställningar

139 Verktyg och inställningar

- 139 Verktygsfältet
- 140 Inställningar

142 Alarms (Larm)

- 142 Om larmsystemet
- 142 Typ av meddelanden
- 142 Larmindikering
- 142 Bekräfta ett meddelande
- 142 Alarms (Larm)

144 Underhåll

- 144 Förebyggande underhåll
- 144 Solskydd
- 144 Rengöra displayenheten
- 144 Kontrollera kontakterna
- 144 Pekskärmskalibrering
- 144 Programvaruuppdateringar
- 146 Servicerapport
- 146 Säkerhetskopiera systemdata

149 Integrering av tredjepartsenheter

- 149 SmartCraft VesselView-integrering
- 149 FLIR-kamerastyrning
- 150 Suzuki-motorintegrering
- 150 Yamaha-motorintegrering
- 150 Evinrude
- 151 FUSION-Link-integrering
- 151 BEP CZone-integrering
- 151 Power-Pole-ankare
- 152 Power-Pole laddningsmodul
- 153 Naviop

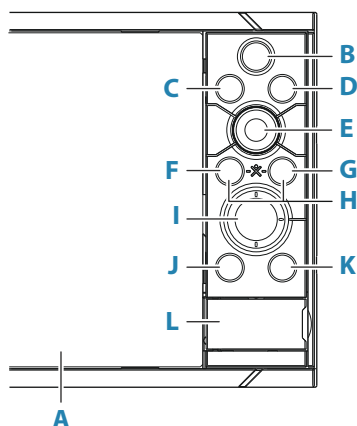
154 Bilaga

- 154 Hantera pekskärmen
- 155 Tangentbordsfunktioner
- 156 Musfunktioner
- 156 Definition av statusfältsikoner

1

Introduktion

Kontroller på framsidan



A Pekskärm

B Sidor/Hem

- Tryck för att öppna startsidan och välja sida eller inställningar.

C WheelKey – knapp som användaren kan konfigurera. Läs mer i "*Konfigurerbar rattknapp*" på sida 20.

Standard om en autopilot inte är ansluten till systemet:

- Kort tryckning: växlar mellan panelerna på den delade skärmen.
- Lång tryckning: maximerar den aktiva panelen på den delade skärmen.

Standard om en autopilot är ansluten till systemet:

- Kort tryckning: öppnar autopilotkontrollen och försätter autopiloten i standbyläge.
- Lång tryckning: växlar mellan panelerna på den delade skärmen.

D Menyknappen

- Tryck för att visa den aktiva panelens meny.

E Vridreglage

- Vrid för att zooma eller bläddra i menyn, tryck för att välja ett alternativ.

F Enter

- Tryck för att välja ett alternativ eller spara inställningarna.

G Avsluta-knapp

- Tryck när du vill stänga en dialogruta, återgå till föregående menynivå och ta bort markören från panelen.

H MÖB

- Tryck på knapparna Retur och Avsluta samtidigt för att skapa en MÖB-waypoint vid fartygets position.

I Piltangenter

- Tryck för att aktivera eller flytta markören.
- Menyanvändning: tryck för att navigera mellan menyobjekt och justera ett värde.

J Mark-knapp

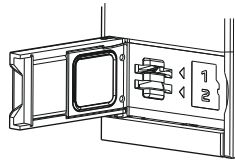
- Tryck för att placera en waypoint vid båtens position, eller vid markörpositionen när markören är aktiv.
- Håll intryckt för att öppna dialogrutan Plottning där du kan välja alternativ för att lägga till nya och hantera befintliga waypoints, rutter och spår.

K Strömknapp

- Håll intryckt för att slå på/stänga av enheten.
- Tryck en gång för att öppna dialogrutan Systemkontroller. Tryck kort flera gånger för att växla mellan de standardinställda ljusstyrkorna.

L Lucka till kortläsaren

Kortläsare



Ett minneskort kan användas för:

- Sjökortdata
- Programvaruuppdateringar
- Överföring av användardata
- Logga användardata
- Säkerhetskopiering av systemet

→ **Notera:** Hämta, överför eller kopiera inte filer till ett sjökort. Om du gör det kan sjökortsinformation på sjökortet förstöras.

Skyddsluckan ska alltid stängas direkt efter att ett kort har satts i eller tagits ur, så att inte vatten tränger in.

Startsidan

Du öppnar startsidan från valfri plats genom att välja hemknappen.



- A** Inställningar
- B** Verktogsfält
- C** Statusfält
- D** Knappar på programsida
- E** Kontroll på kommandobryggan
- F** Knappen Stäng stänger den aktuella panelen.

- G** Knappen Systemkontroller
- H** Favoritfält
- I** Knappen Man över bord (MÖB)

Inställningar

Välj för att öppna dialogrutor för program- och funktionsinställningar. De här dialogrutorna används för att konfigurera funktionen under installationen och för att göra användarinställningar. Dialogrutorna för inställningar förklaras i slutet av varje programkapitel.

Knappar i verktygsfältet

Ger åtkomst till alternativ och verktyg som inte är specifika för någon panel. Mer information om knapparna i verktygsfältet finns i "*Verktyg och inställningar*" på sida 139.

Statusfält

Visar systemets status. Definitioner av ikoner i statusfältet finns i "*Definition av statusfältsikoner*" på sida 156.

Programknappar

Välj en programknapp för att öppna den. Vilka programknappar som visas på startsidan beror på vilka program som är installerade i systemet.

Tryck och håll kvar på en programknapp om du vill visa förkonfigurerade delade sidor för programmet. Välj en fördefinierad knapp för delad sida för att öppna den delade sidan.

Bryggkontroll

Dra nedåt på startsidan för att få åtkomst till bryggkontrollfunktionen. Med funktionen kontroll på kommandobryggan kan du styra vilka sidor som visas på flera skärmar samtidigt. Mer information finns i "*Kontroll på kommandobryggan*" på sida 24.

Knappen Systemkontroller

Öppnar dialogrutan Systemkontroller. I dialogrutan Systemkontroller kan du snabbt komma åt olika systeminställningar. Läs mer i "*Dialogrutan Systemkontroller*" på sida 18.

Favoritfält

I favoritfältet visas förkonfigurerade sidor och favoritsidor som du har gjort. Välj en knapp för favoritsida för att öppna sidan.

Favoritsidor kan vara enstaka sidor eller sidor med flera paneler. Enhetsdisplayens storlek avgör antalet programpaneler som kan ingå på en favoritsida.

I favoritfältet finns också verktyg för sidredigering. Alla favoritsidor kan ändras. Information om hur du lägger till och ändrar favoritsidor finns i "*Anpassa favoritsidor*" på sida 21.

Favoritfältet som popupruta på en sida

Favoritfältet kan visas på alla programsidor av:

- Tryck på och håll ned hemknappen
- Tryck på och håll ned hemknappen
- Tryck på och håll ned knappen Sidor på en fjärrkontroll
- Samtidigt trycka på tangenterna Ctrl och semikolon (;) på ett tangentbord

Waypoint för man över bord

Om en nödsituation skulle uppstå kan du spara en waypoint för man över bord (MÖB) vid fartygets aktuella position.

Skapa en MÖB

För att skapa en waypoint för man över bord (MÖB):

- Välj MÖB-knappen på startsidan

- Tryck på Enter och Exit samtidigt
- Tryck på MÖB-knappen på en fjärrkontroll

När du aktiverar MÖB-funktionen utförs följande åtgärder automatiskt:

- En MÖB-waypoint placeras ut vid fartygets position
- Visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring fartygets position
- Systemet visar navigeringsinformation tillbaka till MÖB-waypointen

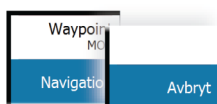
Det går att skapa flera MÖB-waypoints. Fartyget visar fortsatt navigeringsinformation till den första MÖB-waypointen. Navigering till efterföljande MÖB-waypoints måste utföras manuellt.

Ta bort en MÖB

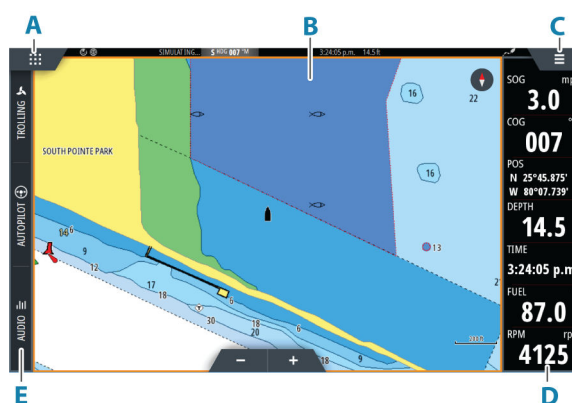
En MÖB-waypoint kan tas bort från menyn när MÖB är aktiverad.

Avbryta navigering till MÖB

Systemet fortsätter att visa navigeringsinformation till MÖB-waypointen tills du avbryter navigeringen från menyn.



Programsidor



- A** Knappen Hem/sidor
- B** Programpanel
- C** Menyknapp
- D** Instrumentfält
- E** Kontrollpanel

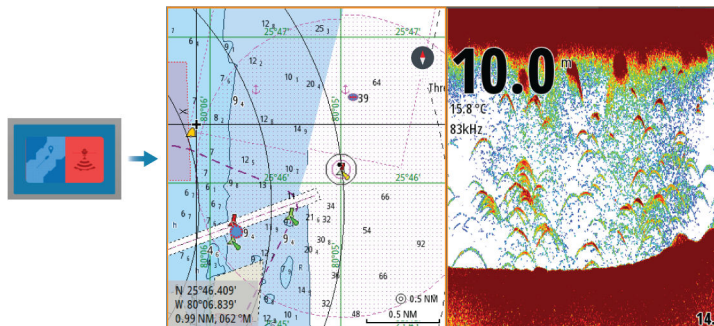
Programpaneler

En programpanel visar programmet och tillhandahåller en meny med anpassade alternativ. Applikationspanelerna och menyalternativen förklaras ytterligare i varje programkapitel i den här handboken.

Fördefinierade delade sidor

En fördefinierad delad sida kan visa fler än en programsida på en panel.

Du kan justera delningen på en fördefinierad delningssida. Läs mer i *"Justering av delning på sidor med flera paneler"* på sida 23.



Menyknapp

Visar meny för den aktiva panelen. Använd menyalternativ för att anpassa bilden. Alternativen på panelmenyn förklaras ytterligare i den här handboken i respektive programkapitel.

Instrumentfält

Instrumentfältet visar information från givare som är anslutna till systemet.

Som standard visas instrumentfältet på panelen. Du kan inaktivera instrumentfältet.

Du kan välja att visa det fördefinierade fältet och du kan ändra informationen som visas i det fördefinierade fältet. Läs mer i "*Anpassa instrumentfältet*" på sida 21.

Kontrollpanel

Kontrollpanelen innehåller knappar för att aktivera kontroller eller funktioner som är aktiverade i systemet. De olika styrenheterna beskrivs i tillämpliga kapitel längre fram i handboken.

2

Grundläggande hantering

Slå på och av systemet

Systemet slås på genom att trycka på strömknappen.

Håll inne strömknappen för att stänga av enheten.

Om du släpper knappen innan avstängningen är slutförd avbryts processen.

Du kan även stänga av enheten från dialogrutan Systemkontroller.

Första gången du startar enheten

När enheten startas för första gången, eller efter en återställning, visar enheten en serie dialogrutor. Svara på dialogrutans uppmaningar för att göra grundläggande inställningar.

Du kan göra ytterligare inställningar och ändra inställningarna senare med hjälp av dialogrutorna för systeminställningar.

Funktion för pekskärm, tangentbord och mus

Information om pekskärmens, tangentbordets och musens funktion finns i *"Bilaga"* på sida 154.

Fjärrkontroller

Du kan ansluta en fjärrkontroll till nätverket och fjärrstyra enheten. En separat handbok medföljer fjärrkontrollen.

Du kan läsa mer om vilka fjärrkontroller som kan användas på produktens webbplats på: www.simrad-yachting.com

Smarta enheter kan också anslutas till enheten och fjärrstyra enheten. Mer information om hur du ansluter smarta enheter för att fjärrstyra enheten finns i *"Fjärrstyrning av MFD"* på sida 133.

Dialogrutan Systemkontroller

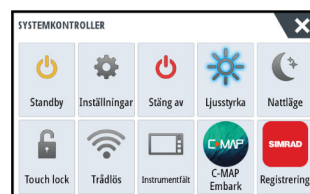
I dialogrutan Systemkontroller kan du snabbt komma åt olika systeminställningar.

Ikonerna som visas i dialogrutan varierar beroende på driftläge och ansluten utrustning.

För de funktioner som aktiveras och avaktiveras visas knappen markerad när funktionen är aktiverad.

Visa dialogrutan genom att:

- trycka på strömknappen
- välja knappen Systemkontroller på startsidan
- dra nedåt från skärmens övre del på programsidor



Aktivera funktioner

Välj knappen för den funktion du vill ställa in eller växla på/av. För de funktioner som aktiveras och avaktiveras visas knappen markerad när funktionen är aktiverad.

Läget Standby

I läget Standby slås skärmens och knapparnas bakgrundsbelysning av för att spara ström. Systemet fortsätter att köras i bakgrunden.

Du väljer standbyläget från dialogrutan Systemkontroller.

Du växlar från standbyläget till normal drift genom att trycka kort på strömknappen.

Skärmbelysning

Ljusstyrka

Du kan växla mellan de förinställda nivåerna för bakgrundsbelysning genom att trycka kort på strömknappen.

Skärmens bakgrundsbelysning kan också justeras från dialogrutan Systemkontroller.

Nattläge

Nattläget kan aktiveras från dialogrutan Systemkontroller.

I nattläget optimeras färgpaletten för svagt ljus.

Låsa pekskärmen

Du kan tillfälligt låsa en pekskärm så att du inte oavsiktligt stör systemet.

Du kan låsa pekskärmen från dialogrutan Systemkontroller.

När du aktiverar pekskärlåset kan du fortfarande hantera enheten med knapparna eller fjärrkontrollen.

Du avaktiverar låsfunktionen genom att trycka på strömknappen.

Instrumentfält

Instrumentfältet aktiveras och inaktiveras bara för den aktuella sidan.

Registrering

Informerar om hur du registrerar din enhet.

Skärmdump

För att ta en skärmdump:

- Tryck samtidigt på knappen Sidor och strömknappen

Skärmbilder sparas i det interna minnet.

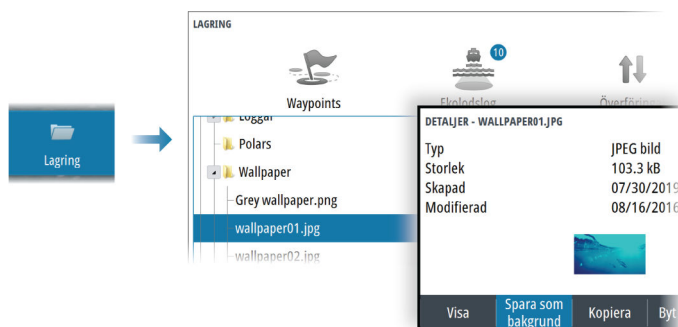
3

Anpassa ditt system

Anpassa startsidans bakgrund

Startsidans bakgrund kan anpassas. Du kan välja någon av bilderna som finns i systemet eller använda en egen bild i formatet .jpg eller .png.

Bilderna kan hämtas från valfri plats som kan visas i filhanteraren. När en bild väljs som bakgrund kopieras den automatiskt till mappen Wallpaper (bakgrund).



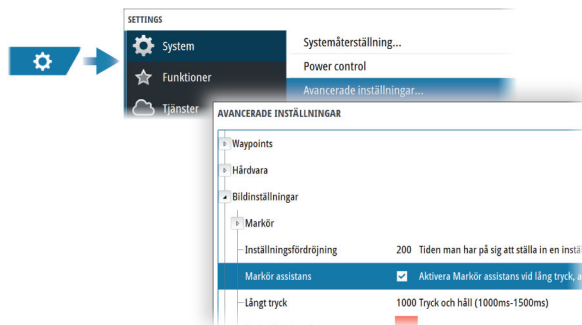
Konfigurerbar rattknapp

Konfigurerar funktionen för rattknappen på framsidan av enheten.

Konfigurera rattknappen genom att välja Konfigurera rattknappen i dialogrutan Systeminställningar.

Anpassa funktionen lång tryckning

Du kan ange om den långa tryckningen på panelen ska öppna menyn eller visa markörhjälpen på panelen.



Sidor med flera paneler

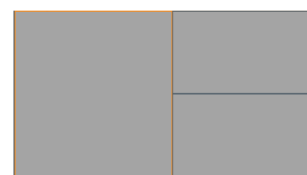
Du kan justera storleken för paneler på en sida med flera paneler i dialogrutan Systemkontroller. Läs mer i "[Justering av delning på sidor med flera paneler](#)" på sida 23.

På en sida med flera paneler kan bara en panel vara aktiv åt gången. Den aktiva panelen visas med en kantlinje.

Du har bara åtkomst till menyn för den aktiva panelen.



Sida med 2 paneler



Sida med 3 paneler

Skuggmarkören på en sida med flera paneler

När du använder markören på en ekolodsbild (ekolod, DownScan eller SideScan) på en sida med flera paneler skuggas markören på det andra ekolodet (ekolod, DownScan och SideScan), sjökort och radarpaneler.

Anpassa favoritsidor

Lägga till nya favoritsidor

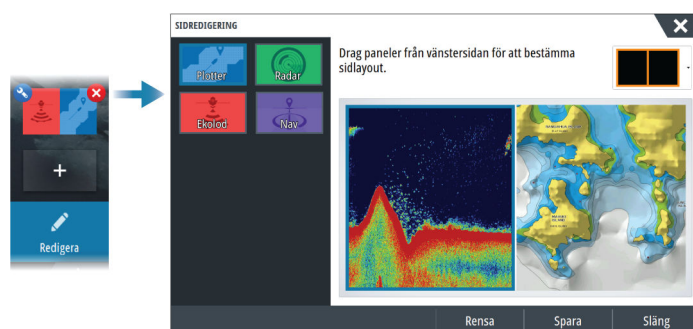
→ **Notera:** Enhetsdisplayens storlek avgör antalet favoritsidor som tillåts och antalet programpaneler som kan ingå på en favoritsida.



Redigera favoritsidor

Välj redigeringsknappen på favoritpanelen och därefter:

- Välj X-ikonen på en favoritknapp om du vill ta bort sidan
- Välj verktygsikonen på en favoritknapp om du vill visa dialogrutan för sidredigering



Anpassa instrumentfältet

→ **Notera:** Du måste aktivera instrumentfältet i programmet för att få åtkomst till instrumentfältsmenyn.

Aktivera/inaktivera instrumentfältet

Som standard visas instrumentfältet på panelen.

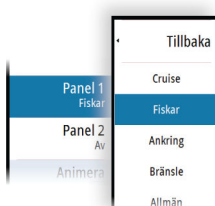
Du kan aktivera/inaktivera instrumentfältet från dialogrutan Systemkontroller.

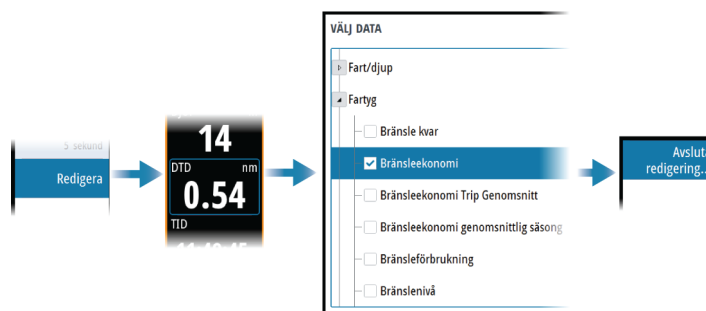
Välj ett fördefinierat instrumentfält

Använd menyn för att välja ett fördefinierat aktivitetsbaserat instrumentfält.

Ändra data

Du kan ändra data från menyn.



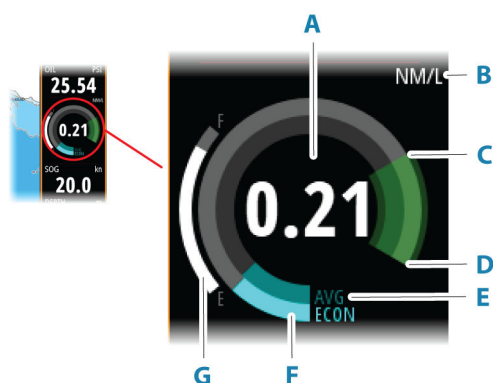


Återställ instrumentfältet

Du kan återställa instrumentfältet från alternativet Redigera meny för att visa de fördefinierade standardmätarna.

Bränsleekonomimätare

Du kan visa en bränslemätare i instrumentfältet på programsidorna. Välj det fördefinierade bränsleaktivitetsfältet eller ändra en mätarkälla till alternativet Bränsleekonomi som finns i kategorin Fartyg i dialogrutan Välj data.



- A** Digital avläsning av aktuell bränsleekonomi
- B** Måttenheter för bränsleekonomi
- C** 100 % effektivitet, detta motsvarar "nominell förbrukning"
- D** 120 % effektivitet
- E** Genomsnittlig bränsleekonomi
- F** Momentan bränsleekonomi
- G** Aktuell bränslenivå

Bränsleekonomimätaren visar momentan respektive historisk genomsnittlig bränsleeffektivitet. Början på den gröna zonen representerar "Nominell bränsleekonomi" och den visar ett område på ytterligare 20 % så att din bränsleeffektivitet kan visas utöver nominell bränsleekonomi.

Ju mer effektiv bränsleförbrukningen är, desto mer närmar sig den yttre blå visaren den gröna delen av skalan. Om du uppnår nominell effektivitet för fartyget når visaren den gröna zonen. Om du lyckas uppnå en bättre effektivitet än den nominella effektiviteten når visaren en punkt i den övre gröna zonen.

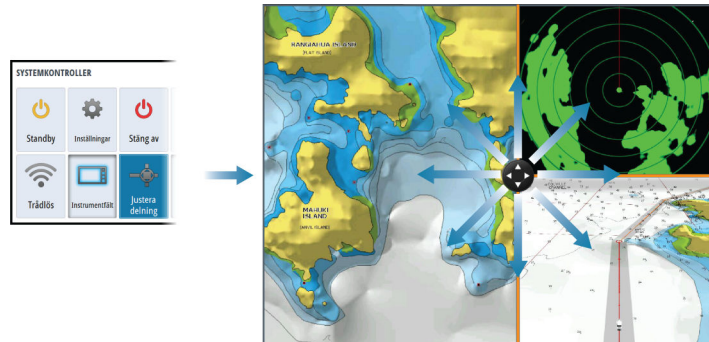
Nominell bränsleekonomi kan anges i dialogrutan för fartygsinställningar som visas från dialogrutan för bränsleinställningar.

Du kan återställa den genomsnittliga bränsleekonomin via knappen Återställ bränsleekonomi i dialogrutan för bränsleinställningar. När du återställer den börjar systemet beräkna det nya genomsnittet.

Ange måttenheter för bränsleekonomimätaren i fältet för bränsleekonomi i dialogrutan för enhetsinställningar.

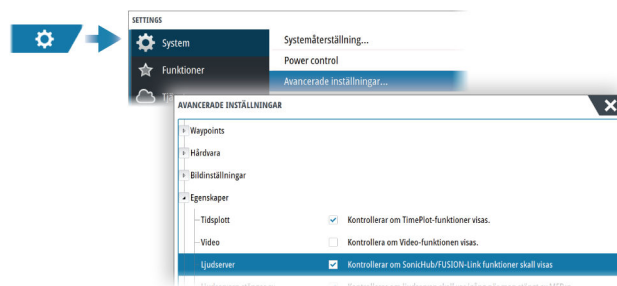
Justering av delning på sidor med flera paneler

1. Öppna sidan med flera paneler
2. Öppna dialogrutan Systemkontroller
3. Välj alternativet Justera delning. Justeringsikonen visas på sidan med flera paneler.
4. Välj justeringsikonen för att flytta delningen till önskad position
5. Använd menyalternativen för att spara eller ignorera ändringarna.



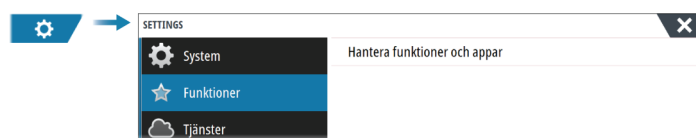
Aktivera eller inaktivera funktioner

En kompatibel enhet som ansluts till enheten bör identifieras automatiskt av systemet. Om så inte är fallet ska du aktivera funktionen från dialogrutan Avancerade inställningar.



Aktivera/inaktivera funktioner och program

Använd systeminställningsalternativet för att aktivera/inaktivera funktioner och program.



Hantera funktioner och program

Du kan hantera och installera/avinstallera funktioner och program. När en funktion eller ett program avinstalleras tas ikonen bort från startsidan. Du kan installera funktionen/programmet igen.

Låsa upp funktion

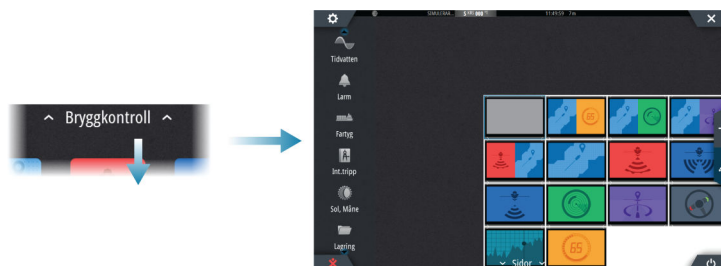
Ytterligare några funktioner kan säljas separat. Dessa funktioner kan låsas upp med hjälp av en upplåsningskod.

Välj den funktion du vill låsa upp. Följ anvisningarna för hur du köper och anger koden för att låsa upp funktionen.

När du har angett koden för att låsa upp funktionen på enheten blir funktionen tillgänglig att användas.

→ **Notera:** Alternativet Egenskaper upplåsta är bara tillgängligt om din enhet har stöd för en låst funktion.

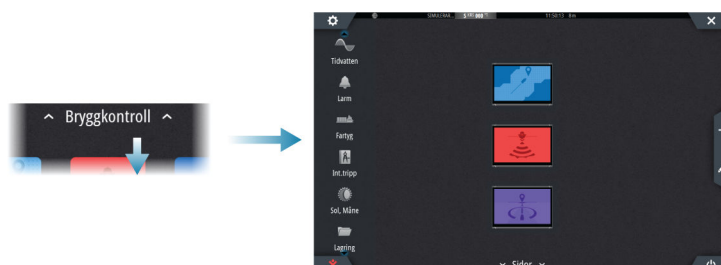
- Välj den tomma sidan om du inte vill att den skärmen ska omfattas av de valda bryggförinställningarna.
- 5. Upprepa steg 3 och 4 tills en sida är konfigurerad för alla skärmar i alla bryggförinställningar.
- 6. Välj redigeringsikonen igen för att stänga redigeringsläget och spara din konfiguration.



Välja Förinställningar på kommandobryggan

En översikt över tillgängliga bryggförinställningar visas genom att öppna alternativet Bryggkontroll på Startsidan.

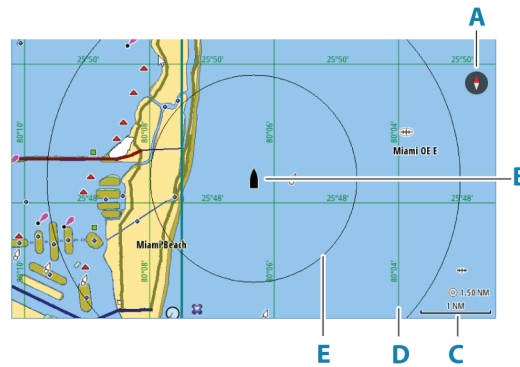
När du väljer en förinställd konfiguration växlar alla enheter på den kommandobryggan till de förkonfigurerade sidorna.



4

Plotter

Plotterpanelen



- A Indikator för norr
- B Fartyg
- C Skala för sjökortsavstånd
- D Rutnät*
- E Avståndsringar*

* Valfria sjökortselement. Valfria sjökortselement kan slås på/av individuellt från dialogrutan för sjökortsinställningar.

Sjökortsdata

Systemet kan levereras med förladdade sjökort.

För ett fullständigt urval av stödda sjökort, besök webbplatsen för produkten.

→ **Notera:** Menyalternativen varierar beroende på vilket sjökort du använder.

Sjökort delas över Ethernet-nätverket, så du behöver bara ett sjökort per fartyg.

→ **Notera:** Systemet växlar inte automatiskt över till den förinlästa kartografin när du tar bort ett sjökort. Ett sjökort med låg upplösning visas tills du sätter i sjökortet igen eller manuellt växlar tillbaka till den förinlästa kartografin.

Välja kartkälla

Tillgängliga kartkällor listas i menyn.

Om du har identiska kartkällor tillgängliga väljer systemet automatiskt sjökortet med flest detaljer för den region som visas.

Visa dubbla kartkällor

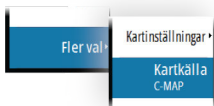
Om du har olika kartkällor tillgängliga kan du visa två olika källor samtidigt på en sida som har två plotterpaneler.

Aktivera varje kartsida och välj dess källa i menyn.

Fartygssymbol

När systemet har ett giltigt GPS-positions-lås indikerar fartygssymbolen fartygets position. Om ingen GPS-position är tillgänglig innehåller fartygssymbolen ett frågetecken.

Om det inte finns någon kursinformation riktar fartygsikonen in sig själv med hjälp av KÖG (Kurs över grund).



5.0 NM
2 NM

Zooma sjökortet

Intervall för avståndsskala och avståndsringar (när de är aktiverade) på sjökortet visas på plotterpanelen. Du ändrar skalan genom att zooma in eller ut sjökortet.

Panorera sjökortet

Du kan flytta sjökortet i valfri riktning på följande sätt:

- Dra skärmen
- Flytta markören till kanten av sjökortspanelen med piltangenterna

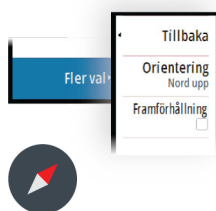
Sjökortsorientering

Du kan specificera hur sjökortet ska roteras på panelen.

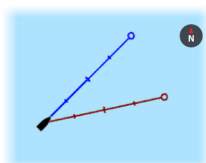
Knappen för sjökortsorientering

Förutom att använda menyn för att ange sjökortets orientering kan du även välja knappen för sjökortsorientering på panelen för att växla mellan olika orienteringar.

Den röda pilen på knappen för sjökortsorientering anger nordlig riktning.

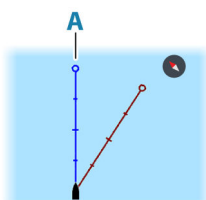


Nord upp



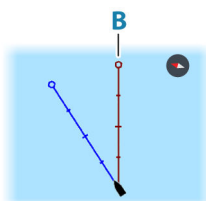
Visar sjökortet med nord uppåt.

Kurs upp



Visar sjökortet med fartygets kurs (**A**) riktad uppåt. Kursinformationen hämtas från en kompass. Om ingen kurs är tillgänglig används KÖG-värdet från GPS-enheten.

Bäring upp



Plotterriktningen är beroende av om du navigerar eller inte:

- Vid navigering: önskad bäring (**B**) uppåtriktad
- Om du inte navigerar: den riktning som fartyget färdas i (KÖG) är uppåtriktad

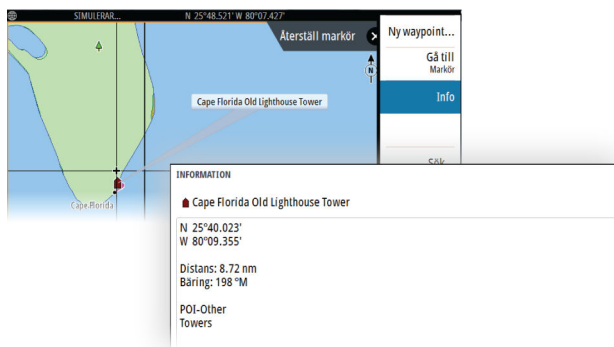
Framförhållning

Flyttar fartygsikonen på panelen för att maximera vyn framför fartyget.

Visa information om sjökortselement

När du väljer ett sjökortselement, en waypoint, en rutt eller ett mål visas grundläggande information om det valda objektet. Om du väljer sjökortselementets popupruta visas all tillgänglig information om det elementet. Du kan även aktivera dialogrutan med detaljerad information från menyn.

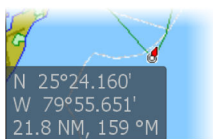
- **Notera:** Om du visar tillämpliga C-MAP-sjökort i systemet kan du välja marina objekt för att visa information om tjänster och tillgänglig multimediainformation (foton) som är kopplade till platsen eller objektet.
- **Notera:** Du måste aktivera popupinformationen i plotterinställningarna om du ska kunna se grundläggande elementinformation.



Använda markören på panelen

Som standard visas inte markören på panelen.

När du aktiverar markören visas markörens positionsfönster. När markören är aktiv följer inte panelen fartyget genom att panorera eller rotera.



Gå till markör

Du kan navigera till en vald position på bilden genom att placera ut markören på panelen och välja Gå till markör från menyn.

Markörhjälpsfunktionen

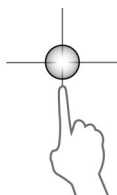
- **Notera:** Markörhjälpsfunktionen är tillgänglig om den är aktiverad. Läs mer i "*Anpassa funktionen lång tryckning*" på sida 20.

Med markörhjälpsfunktionen kan du finjustera markörens placering utan att hålla för detaljer med fingret.

Aktivera markören på panelen, håll sedan fingret mot skärmen så växlar markörsymbolen till en urvalscirkel som visas ovanför fingret.

Dra urvalscirkeln, utan att ta bort fingret från skärmen, till önskad position.

När du tar bort fingret från skärmen återgår markören till normal funktion.



Mäta avstånd

Du kan använda markören till att mäta avståndet mellan ditt fartyg och en vald position, eller mellan 2 punkter på plotterpanelen.

1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet till. Starta mätfunktionen från menyen
 - Mätikonerna visas med en dragen linje från fartygets mitt till markörens position, och avståndet visas i markörens informationsfönster.
2. Det går att byta position på mätpunkterna genom att dra endera ikonerna medan mätfunktionen är aktiv.

- **Notera:** Bärningen mäts alltid från den grå ikonen till den blå ikonen.

Funktionen för att börja mäta kan också startas utan en aktiv markör. Båda mätikonerna placeras då initialt ut vid fartygets position. Den grå ikonen följer med fartyget när det rör sig, medan den blå ikonen stannar kvar vid positionen som angavs när du aktiverade funktionen. Mätpunkterna kan sedan flyttas genom att dra endera ikonerna.

Avbryt mätfunktionen genom att välja alternativet Avsluta mätning.

Skapa nya rutter på plotterpanelen

1. Aktivera markören på plotterpanelen
2. Välj alternativet Ny rutt från menyn
3. Placera den första waypointen på plotterpanelen
4. Fortsätt med att placera ut återstående ruttpunkter
5. Spara rutten genom att välja alternativet Spara från menyn.

Söka efter objekt på plotterpaneler

Du kan söka efter andra fartyg eller olika sjökortselement på en plotterpanel.

Aktivera markören på panelen för att söka från markörpositionen. Om markören inte är aktiv söker systemet efter objekt från fartygets position.



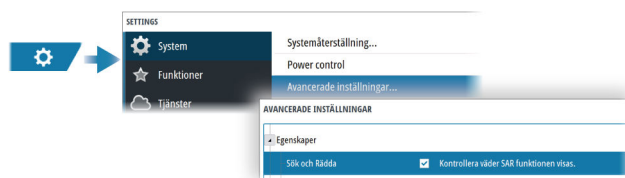
→ **Notera:** Du måste ha ett abonnemang på SiriusXM Marine om du ska kunna söka efter bränslestationer.

→ **Notera:** Du måste ha en AIS-mottagare ansluten för att kunna söka efter fartyg.

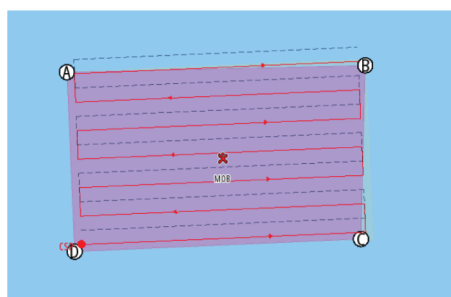
Funktion för marin eftersökning och räddning (SAR)

Den marina SAR-funktionen skapar en sökmönstersrutt i form av ett sökmönster med parallell eller krypande linje på kartan.

För att använda funktionen måste den aktiveras i dialogrutan för avancerade funktioner.



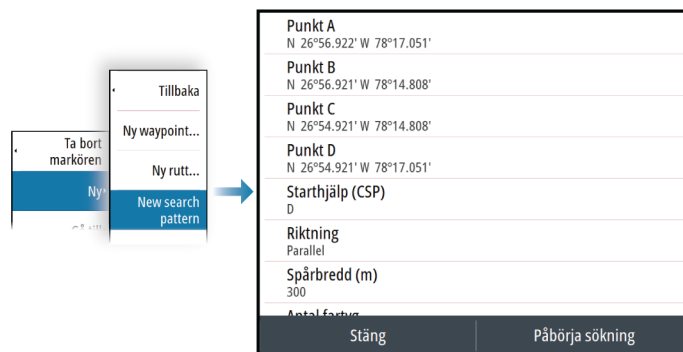
Här följer ett exempel på ett SAR-område på kartan.



Det lila området är det område du själv angett. Den ljus orange skuggningen är det område som beräknats av systemet.

Ställa in sökområdet

Placera markören på sjökortet på platsen för punkt A. Använd sedan menyalternativet Nytt sökmönster för att ställa in sökområdet. Med det här alternativet öppnas dialogrutan Redigera SAR.



Ange söksområdets fyra hörn genom att ange koordinaterna för hörnen.

Följande inställningar måste anges:

- Spårbredd – styr över hur stort utrymmet är mellan parallella etapper (de längsta etapperna).
- Antal fartyg – styr över hur många SAR-rutter som genereras. En SAR-rutt skapas för varje fartyg. Det första fartyget har en röd rutt och de andra fartygen har streckade svarta rutter. Området mellan varje fartyg är spårmellanrummets distans.
- Riktning – antingen Parallell eller Krypande. Med parallell riktning går rутten längs den längsta sidan. Med krypande riktning går rутten längs den kortaste sidan.
- Starthjälp (CSP) – fastställs genom att du väljer vilket hörn du vill utgå från.

Systemet beräknar antalet etapper och etappdistans. Det beräknar också starthjälpen (CSP) som halva spårmellanrummet från utgångshörnet. Startkursen beräknas som kursen som går parallellt med den längsta sidan av sökrektangeln från utgångspositionen.

Redigera sökparametrar

Använd dialogrutan Redigera SAR till att ändra parametrar för sökmönster.

Du kan också ändra söksområdets fyra hörn med menyalternativen för att ställa in vid markör. Placera markören på kartan och välj sedan lämpligt menyalternativ för att ställa in vid markör.

→ **Notera:** Med alternativet Stäng i dialogrutan Redigera SAR sparar du ändringarna och stänger dialogrutan. Det avslutar inte SAR.

Upptäcka fartyg som deltar som inte visas i sökmönstret

Slå på AIS-mål och Radarlager för att se fartyg som deltar som inte följer sitt sökmönster. När du hittat dem kan du leda dem tillbaka på rätt spår.

Avsluta SAR-sessionen

Använd menyalternativet Avbryt sökmönster för att avsluta sökningen.

Konvertera SAR till en rutt

Med alternativet Konvertera till rutt kan du ge den ett namn, redigera den och spara den i ruttbiblioteket.

3D-sjökort

Med alternativet 3D får du en tredimensionell grafisk vy av land- och havskonturer.

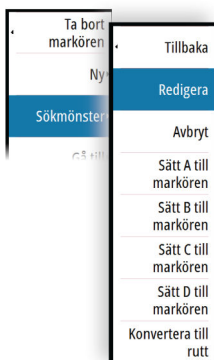
→ **Notera:** Alla typer av sjökort fungerar i 3D-läge, men utan 3D-kartografi för det aktuella området så visas sjökortet som platt.

När du väljer alternativet 3D-kartinställning visas ikonerna för rotation (A) och panorering (B) på plotterpanelen.

Panorera 3D-sjökortet

Du kan flytta sjökortet i valfri riktning genom att välja panoreringsikonen och sedan panorera i önskad riktning.

Om du vill återställa diagrammet till fartygets position använder du alternativet Tillbaka till fartyget.



Styra visningsvinkeln

Du kan styra visningsvinkeln genom att välja rotationsikonen och sedan panorera plotterpanelen.

- Om du vill ändra riktning för visningen panorerer du horisontellt
- Om du vill ändra lutningsvinkel panorerer du vertikalt

→ **Notera:** När visningen är centrerad kring fartyget kan du bara justera lutningsvinkeln. Visningsriktningen styrs av inställningen för sjökortet. Läs mer i "**Sjökortsorientering**" på sida 27.

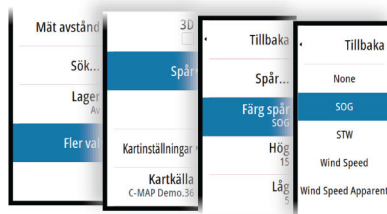
Spår

Öppnar dialogrutan Spår. Använd den här dialogrutan för att hantera spår, se "**Spår**" på sida 44.

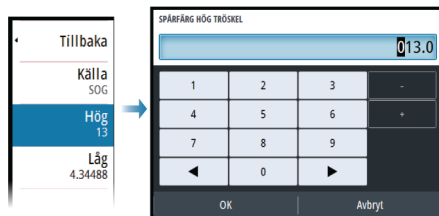
Spårfärger baserade på data

Ett spår kan ges en färg baserat på vilka källdata och gränser för högst/lägst du anger:

- Du kan ange källan (datatypen) som ska färgas. Du stänger av färger genom att välja **Ingen** för källa.



- Välj alternativen för högt och lågt om du vill ange höga och låga värden.



Färgerna kan vara olika nyanser av grönt, gult och rött. Grönt står för den högsta gränsen du ställer in. Gult står för medelvärdet mellan högt och lågt. Rött står för den lägsta gränsen. Om värdet ligger mellan det högsta och det mellersta värdet visas det med en gulgrön färg. Om värdet ligger mellan det mellersta och det lägsta värdet visas det med en orange färg.

→ **Notera:** Som standard bestämmer färginställningen i dialogrutan Redigera spår färgen på spår. När spårfärgen baseras på källdata åsidosätts färgerna som är angivna i dialogrutan Redigera spår.

Om två eller fler kartor visas på en delad skärm och du ändrar färgkällan eller värden för högt/lågt på en karta så ändras det inte på de övriga kartorna.

Sjökortslager

Du kan lägga till lager på en plotterpanel.

När du har valt ett lager expanderas plottermenyn med grundläggande menyalternativ för det valda lagret.

Menyalternativen för lager beskrivs mer detaljerat i respektive avsnitt i den här användarhandboken.

Värmekartslager

Med funktionen för värmekartslager visas historik över vattentemperaturfärger på kartan. En vattentemperaturkälla behövs för att ge temperaturdata för lagret.



Färgintervallet justeras automatiskt utifrån de lägsta och högsta temperaturer som registrerats.



Genomskinlighet

Justerar genomskinligheten för lagret. Om minsta genomskinlighet väljs är pannedetaljerna nästan dolda av lagret.

Palett

Anger vilka färger som används för att visa vattentemperaturer. En förklaring visas på skärmen med information om de färger som kopplats till de registrerade temperaturerna.

Rensa historik

Raderar alla värmekartsdata som samlats fram till den tidpunkt när den väljs. Alla värmekartsdata tas bort automatiskt när enheten stängs av.

C-MAP-sjökort

Alla möjliga menyalternativ för C-MAP-sjökort beskrivs nedan. De funktioner och menyalternativ som är tillgängliga kan skilja sig åt beroende på vilka sjökort du använder. I det här avsnittet visas menyer från ett C-MAP-sjökort.

→ **Notera:** Ett menyalternativ är nedtonat om funktionen inte är tillgänglig för det sjökort som visas.

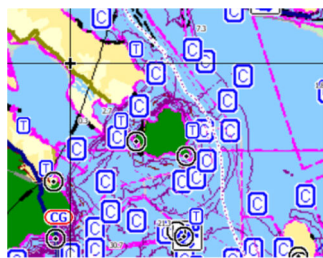
Tidvatten och strömmar för C-Map

Systemet kan visa tidvatten och strömmar för C-MAP. Med den här informationen är det möjligt att förutsäga tid, nivå, riktning och styrka för strömmar och tidvatten. Det är ett viktigt verktyg vid planering av en resa och navigering under resan.

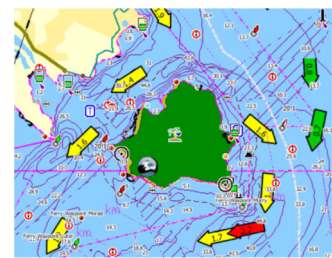
När zoomintervallet är stort visas tidvatten och strömmar som en fyrkantig ikon med bokstaven **T** (tidvatten) eller **C** (ström). När du väljer en av ikonerna visas information om tidvatten eller strömmar för den platsen.

Du kan visa dynamiska data om strömmar genom att zooma in i ett område mindre än 1 sjömil. I den här skalan ändras ikonerna för strömmar till en animerad, dynamisk ikon där du även ser strömmens hastighet och riktning. Dynamiska ikoner visas i svart (snabbare än 6 knop), rött (mellan 2 och 6 knop), gult (mellan 1 och 2 knop) eller grönt (1 knop eller långsammare) beroende på den aktuella strömmen.

Om det inte förekommer någon ström (0 knop) indikeras det med en vit och fyrkantig ikon.



Statiska ikoner för strömmar och tidvatten



Dynamiska ikoner för strömmar

Specifika alternativ för C-MAP-sjökort



Fotolager

Med fotolager kan du visa satellitbilder av ett område som ett lager på sjökortet. Tillgängligheten för sådana bilder begränsas till vissa regioner och kartografiversioner. Du kan visa fotolager i antingen 2D eller 3D.



Inget fotolager



Fotolager, endast land



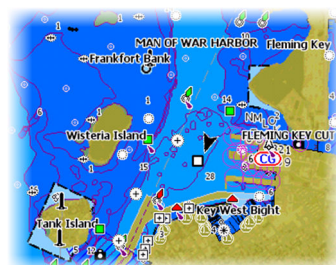
Alla fotolager

Genomskinlighet för fotolagret

Du kan ställa in genomskinlighet för fotolagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av fotot.



Minsta genomskinlighet



Genomskinlighet 80

Rasterkort

Ändrar vyn så att den ser ut som ett traditionellt papperssjökort.

Rastergenomskinlighet

Styr rasterbildens genomskinlighet.

Högupplöst batymetri

Aktiverar och inaktiverar högre koncentration av konturlinjer.

Sjökortsinformation

- Full – visar all tillgänglig information för det sjökort som används.
- Medium – visar minsta mängden information som krävs för navigering.
- Låg – visar grundläggande informationsnivå som inte kan tas bort, och som omfattar information som krävs i alla geografiska områden. Avses inte vara tillräcklig för säker navigering.

Sjökortskategorier

Flera kategorier och underkategorier ingår. Du kan slå på/av dem individuellt beroende på vilken information du vill se.

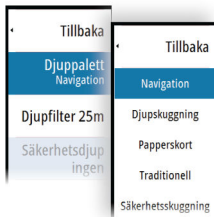
Kategorierna i dialogrutan beror på vilka sjökort som används.

Skuggad relief

Skuggar bottenreliefen.

Inga konturer

Tar bort konturlinjerna från sjökortet.



Djuppalett

Styr djuppaletten som används på kartan.

Navigation

Färgskuggningsdjupområden baserat på djupområdesvärden som ställts in av systemet. Om djupet ligger inom ett visst intervall väljer systemet den exakta färgen för det området. Det ger mörkare blå nyanser i grundare vatten och vitare i djupare vatten.

Djupskuggning

Färgskuggar djupområden baserat på djupområdets skuggvärde. Systemet interpolerar en färg baserat på djupet inom intervallet. Det ger mörkare blå nyanser i djupare vatten och vitare i grundare vatten.

Papperssjökort

Färg skuggar de djup som liknar NOAA-färgerna (National Oceanic and Atmospheric Administration) på papperssjökorten.

Traditionell

Färgskuggar djupområden baserat på data som definierats av sjökortsdata. Sjökortet har en egen färgpalett som definieras i sjökortsdata.

Säkerhetsskuggning

Färg skuggar djupområden baserat på säkerhetsdjupsgränsen. Gränsen bestämmer vilka djup som ska ritas utan blå skuggning.

Djupfilter

Filterar bort djupvärden som är grundare än den valda gränsen för djupfiltret.

Säkerhetsdjup

På sjökort används olika toner av blått för att skilja mellan grunt och djupt vatten. När du har aktiverat djuppaletten för säkerhetsskuggning anger du önskad gräns för säkerhetsdjup och färg/skuggning för olika djup.

Skuggning

Skuggar olika bottenområden beroende på den valda skuggningskategorin.

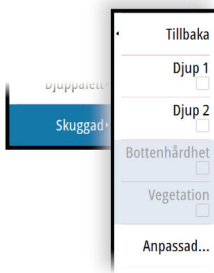
→ **Notera:** Skuggning av struktur och vegetation kan inte användas på C-MAP-sjökort.

Djup 1 och Djup 2

Förinställningar av djup som skuggar olika djup i olika färger.

Anpassa

Du kan justera gränsvärden för djup, färg och färgskuggningens genomskinlighet för Djup 1 och Djup 2.



ANPASSAD SKUGGNING				
	Djup 1	Djup 2	Bottenhårdhet	Vegetation
Djup (m)	Färg		Genomskinlighet (%)	
0			100	
12			100	
24			100	
37			100	
49			100	
Lägg till punkt...				

3D-förstoring

Grafiska inställningar som bara är tillgängliga i 3D-läge. Förstoring är en multipel som tillämpas på utritade höjder för kullar på land, eller bottenräncor i vatten så att de ser högre eller djupare ut.

→ **Notera:** Det här alternativet är nedtonat om data inte finns tillgängliga på det isatta sjökortet.

Genesis-lager

Med Genesis-lagret visas högupplösta konturer som skickats in av Genesis-användare och som har genomgått en kvalitetskontroll.

Med det här alternativet kan du lägga till och ta bort Genesis-lagret på kartbilden.

Endast tillgängligt om C-MAP-kartan innehåller data för Genesis-lager.

Navionics-sjökort

Vissa Navionics-funktioner kräver aktuella data från Navionics. För de funktionerna visas ett meddelande om att funktionen är otillgänglig om inte rätt Navionics-plottar eller -sjökort sitter i. Mer information om vad som krävs för de funktionerna finns på www.navionics.com.

Du kan också få ett meddelande om du försöker använda en begränsad funktion när Navionics-sjökortet inte är aktiverat. Kontakta Navionics om du vill aktivera sjökortet.

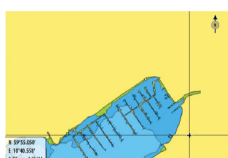
Specifika alternativ för Navionics-sjökort

Fotolager

Med fotolager kan du visa satellitbilder av ett område som ett lager på sjökortet.

Tillgängligheten för sådana bilder begränsas till vissa regioner och kartografiversioner.

Du kan visa fotolager i antingen 2D eller 3D.



Inget fotolager



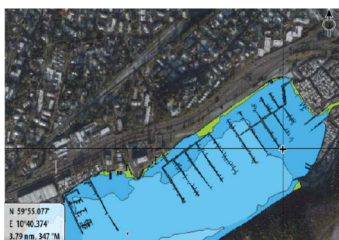
Fotolager, endast land



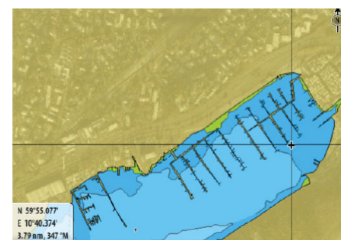
Alla fotolager

Genomskinlighet för fotolagret

Du kan ställa in genomskinlighet för fotolagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av fotot.



Minsta genomskinlighet



Största genomskinlighet

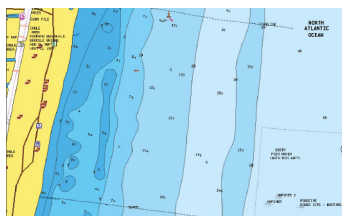
Skuggning på sjökort

Med skuggning läggs terränginformation till på sjökortet.

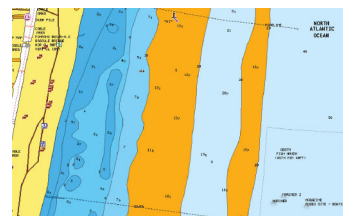
Fiskeområde

Välj ett djupområde som Navionics ska fylla i med en annan färg.

Med den här funktionen kan du framhäva specifika djupområden i fiskesyfte. Områdets noggrannhet begränsas av tillgängliga sjökortsdata, så om sjökortet endast har 5-metersintervall för konturlinjer så avrundas skuggningen till närmast tillgängliga konturlinje.



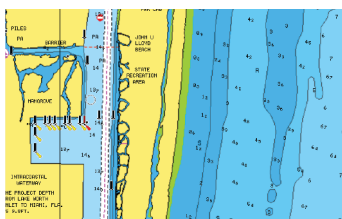
Inget framhävt djupområde



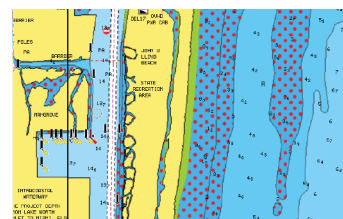
Framhävt djupområde: 6–12 m

Grunt vatten

Det här framhäver områden med grunt vatten med djup mellan 0 och det angivna värdet (upp till 10 meter/30 fot).



Grunt vatten markeras inte



Grunt vatten markeras: 0–3 m

Säkerhetsdjup

På sjökorten från Navionics används olika toner av blått för att skilja mellan grunt och djupt vatten.

Säkerhetsdjupet, som kan ställas in, visas utan blåtoner.

→ **Notera:** Den inbyggda Navionics-databasen innehåller data ned till 20 m, därefter visas allt i vitt.

Gemensamma rättningar

Aktiverar sjökortslagret med Navionics-redigeringar. Det här är information eller redigeringar från användare som överförs till Navionics-gemenskapen och gjorts tillgängliga på Navionics-sjökort.

Mer information finns i Navionics-dokumentationen som medföljde sjökortet och på Navionics webbplats: www.navionics.com.

SonarChart

Systemet stödjer funktionen Navionics SonarChart.

SonarChart visar en batymetrisk karta med högupplösta konturdetaljer och vanliga navigationsdata. Mer information finns på www.navionics.com.

SonarChart Live

SonarChart Live är en funktion i realtid som innebär att enheten skapar ett lager av djupkurvor utifrån dina egna ekolodningar.

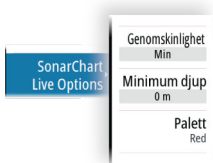
När du väljer SonarChart Live-lager utökas menyn med alternativ för SonarChart Live.

Genomskinlighet

SonarChart Live lager visar ovanpå andra sjökortsdata. Sjökortdata täcks helt med minsta genomskinlighet. Justera genomskinligheten för att göra sjökortsinformationen synlig.

Minimidjup

Justerar det SonarChart Live-rendering betraktar som säkerhetsdjupet. Det här påverkar färgningen av SonarChart Live-området. När fartyget närmar sig säkerhetsdjupet går SonarChart Live-området gradvis från grått/vitt till rött.



Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

SCL-historik

Välj för att visa tidigare registrerade data på kartlagret.

SC-täthet

Styr tätheten för konturerna på SonarChart och SonarChart Live.

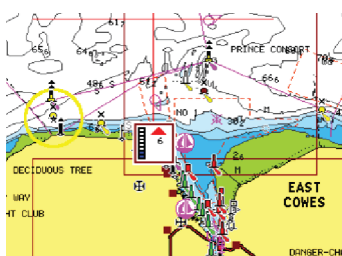
Färgad sjöbotten

Används till att visa olika djupområden i olika toner av blått.

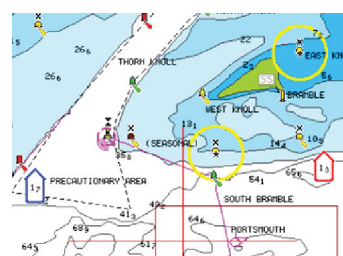
Dynamiska ikoner för tidvatten och strömmar i Navionics

Visar tidvatten och strömmar med en mätare och en pil istället för de diamantikoner som används för statisk information om tidvatten och strömmar.

De data om tidvatten och strömmar som är tillgängliga i Navionics-sjökort gäller specifika datum och tidpunkter. Systemet animerar pilarna och/eller mätarna så att de visar förändringar av tidvatten och strömmar över tid.



Dynamisk information om tidvatten



Dynamisk information om strömmar

Följande ikoner och symboler används:

Aktuell hastighet

Pilens längd beror på hastigheten, och symbolen roteras enligt flödesriktningen. Flödes hastigheten visas inuti pilsymbolen. Den röda symbolen används när ström hastigheten ökar, och den blå symbolen används när ström hastigheten minskar.



Tidvattenshöjd

Mätaren har 8 etiketter och ställs in enligt det absoluta max-/minvärdet för den aktuella dagen. Den röda pilen används när tidvattnet stiger och den blå pilen används när tidvattnet sjunker.



→ **Notera:** Alla numeriska värden visas i enheter som användaren ställt in i systemet (måttenheter).

Stenfilter

Döljer identifierade stenar på sjökortet under ett angivet djup.

På så sätt får du bättre överblick i områden där det förekommer många stenar under fartygets djupgående.

Djupkontur

Anger vilka konturer som visas på sjökortet ned till det angivna säkerhetsdjupet.

Presentation

Visar information om marina sjökort, som symboler, färger på sjökortet och terminologi för antingen internationell eller amerikansk presentation.

Sjökorts texter

Avgör vilken områdesinformation, som namn på platser eller kommentarer, som ska visas.

Sjökortsinfo

Här kan du få olika nivåer av geografisk lagerinformation.

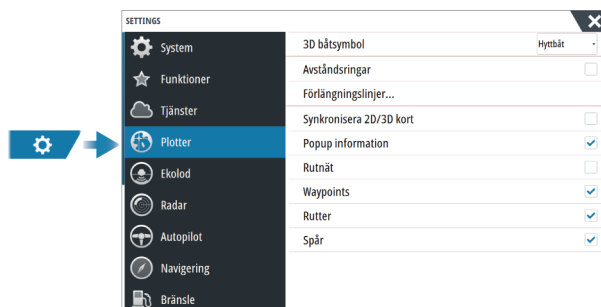
Enkel vy

Förstoringsglas som ökar storleken på text och sjökortsobjekt.

→ **Notera:** Det finns ingen symbol på sjökortet som indikerar när den här funktionen är aktiv.

Plotterinställningar

Alternativen i dialogrutan för plotterinställningar beror på vilken kartkälla som är vald i systemet.



3D båtsymbol

Anger vilken ikon som ska användas på 3D-sjökort.

Avståndsringar

Du kan använda avståndsringar till att visa avstånd mellan fartyget och andra objekt på panelen.

Avståndsskalan ställs in automatiskt i systemet så att den passar panelens skala.

Förlängningslinjer

Anger längden för förlängningslinjer för ditt och andra fartyg som visas som AIS-mål.

Anger om kompass- och kursförlängningslinjerna för ditt fartyg ska visas eller döljas.

Förlängningslängd

A: Kurs

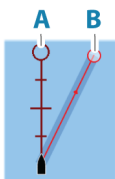
B: Kurs över grund (KÖG)

Längden på förlängningslinjerna anges antingen som ett fast avstånd eller visar den sträcka som fartyget färdas under den valda tidsperioden. Om inga alternativ ställs in för fartyget visas inga förlängningslinjer.

Ditt fartygs kurs baseras på information från den aktiva kurssensorn och KÖG baseras på information från den aktiva GPS-sensorn.

Din fartygsriktning och COG baseras på information från GPS-enheten.

För andra fartyg ingår KÖG-data i det meddelande som tas emot från AIS-systemet.



ForwardScan

Om du har ForwardScan och det här alternativet är valt visas ForwardScan-kursförlängningslinjer på sjökortet. Läs mer i "*Kursförlängningslinjer*" på sida 93.

SonarChart Live tidvattenkorrigering

När tidvattenkorrigeringen är vald använder den information från närliggande tidvattenstationer (om tillgänglig) för att justera djupvärden som SonarChart Live använder då ekolodet loggas.

Synkronisera 2D/3D kort

Länkar positionen som visas på ett sjökort med positionen på det andra sjökortet när en 2D- och en 3D-vy visas bredvid varandra.

Popup information

Avgör om grundläggande information för panelobjekt ska visas när du väljer objektet.

Rutnät

Aktiverar/avaktiverar visning av rutnät för longitud och latitud på panelen.

Waypoints, rutter och spår

Aktiverar/inaktiverar visning av de här elementen på plotterpaneler.

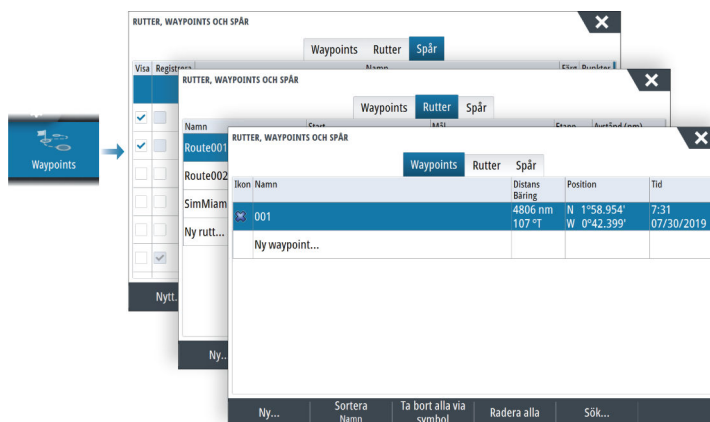
→ **Notera:** Om du vill visa spår på plotterpanelen måste du aktivera både alternativet Visa i dialogrutan Spår och spåralternativet i dialogrutan för sjökortsinställningar.

5

Waypoints, rutter och spår

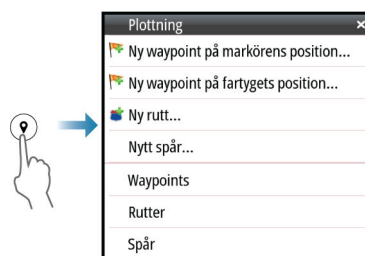
Dialogrutor för waypoints, rutter och spår

I de här dialogrutorna har du tillgång till avancerade redigeringsfunktioner och inställningar för de här objekten.



Dialogrutan Plottning

Tryck på och håll in mark-/waypointknappen för att öppna dialogrutan Plottning. Välj ett alternativ för att lägga till nya eller hantera befintliga waypoints, rutter eller spår.



Waypoints

Om waypoints

En waypoint är ett märke som användaren placerar ut på en:

- plotter
- ekolodsbild
- radarbild
- navigeringspanel

Varje waypoint har en exakt position med koordinater för latitud och longitud.

En waypoint som placeras ut från ekolodsbilden har förutom positionsinformation även ett djupvärde.

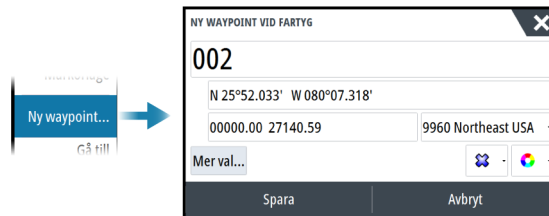
En waypoint används till att märka ut en position du kanske vill återvända till. Två eller flera waypoints kan även kombineras till en rutt.

Spara waypoints

Spara en waypoint på markörpositionen om den är aktiv. Om den inte är aktiv sparas den på fartygets position på panelen.

Om du vill spara en waypoint:

- Tryck på vridreglaget
- Tryck på knappen Markera
- Välj alternativet för ny waypoint i menyn



Flytta en waypoint

Du kan flytta en waypoint från positionen om den är aktiv och om du har valt waypointen i menyn.

Om du vill flytta en waypoint till en ny position väljer du menyalternativet Flytta waypoint och väljer sedan den nya waypointplatsen på bilden.

Om du vill spara waypointen på den nya positionen väljer du menyalternativet Slutför flyttning

Redigera en waypoint

Du kan redigera all information om en waypoint i dialogrutan Redigera waypoint.

Dialogrutan inaktiveras genom att du väljer waypointen och sedan väljer redigera på menyn.

Du kan även öppna dialogrutan från verktyget Waypoints på startsidan.

Radera waypoints

Du kan radera en waypoint genom att välja menyalternativet Radera när waypointen är aktiverad på panelen.

Du kan också radera en waypoint genom att markera den i dialogrutan Rutter och sedan ta bort den i dialogrutan Redigera waypoint.

Du kan radera alla waypoints eller waypoints efter symboler från systemet via dialogrutan Waypoints.

Du kan radera MÖB-waypointer på samma sätt.

Du kan säkerhetskopiera dina waypoints, rutter och spår innan du raderar dem, se *"Underhåll"* på sida 144.

Larminställningar för waypoints

Du kan ställa in en larmradie för varje enskild waypoint du skapar. Larmet ställs in i dialogrutan Redigera waypoint.

→ **Notera:** Du måste ange PÅ för waypointens radielarm i larmdialogrutan om du vill att ett larm ska utlösas när ditt fartyg kommer närmare än den definierade radien. Mer information finns i *"Dialogrutan Larm"* på sida 142.

Rutter

Om rutter

En rutt består av en serie ruttpunkter som anges i den ordning du vill navigera mellan dem.

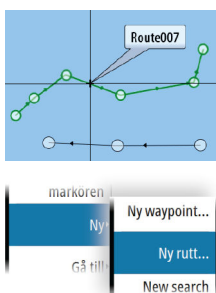
När du väljer en rutt på plotterpanelen visas den i grönt, och ruttens namn visas också.

Skapa en ny rutt på plotterpanelen

1. Aktivera markören på plotterpanelen
2. Välj alternativet Ny rutt från menyn
3. Placera ut den första waypointen på plotterpanelen
4. Fortsätt att placera ut nya ruttpunkter på plotterpanelen tills ruten är färdig
5. Spara ruten genom att välja alternativet Spara från menyn.

Redigera en rutt från plotterpanelen

1. Välj ruten så att den blir aktiv
2. Välj ruttredigeringsalternativet från menyn



3. Placera ut den nya ruttpunkten på plotterpanelen:
 - Om du placerar den nya ruttpunkten på en etapp läggs en ny punkt till mellan de befintliga ruttpunkterna
 - Om du placerar den nya ruttpunkten utanför rutten läggs den nya ruttpunkten till efter den sista punkten längs rutten
 4. Dra en ruttpunkt till en ny position om du vill flytta den
 5. Spara rutten genom att välja alternativet Spara från menyn.
- **Notera:** Menyn ändras beroende på det valda redigeringsalternativet. Alla redigeringar bekräftas eller avbryts från menyn.

Skapa rutter från befintliga waypoints

En ny rutt kan skapas genom att kombinera befintliga waypoints från dialogrutan Rutter. Dialogrutan aktiveras med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan fliken Rutter.

Skapa en rutt baserat på en tripp

Du kan skapa en rutt baserat på en historisk tripp. Välj en tripp i dialogrutan TripIntel-historik och välj sedan alternativet för Skapa rutt.

Konvertera spår till rutter

Du kan konvertera ett spår till en rutt i dialogrutan Redigera spår. Du öppnar dialogrutan genom att aktivera spåret och sedan göra följande:

- Välja spårets popupruta
- Trycka på vridreglaget
- Välja spåret från menyn

Du kan även öppna dialogrutan Redigera spår genom att välja verktyget Waypoints på startsidan.

Hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

Med hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing föreslås nya ruttpunkter utifrån informationen på kartan och fartygets storlek. Innan du kan börja använda den här funktionen måste du ange båtens djupgående, bredd och höjd i systemet. Dialogrutan med båtinställningar visas automatiskt om den här informationen saknas när du startar funktionen. För att ange fartygsinställningar, se "**Systeminställningar**" på sida 140.

- **Notera:** Det går inte att starta hamn-till-hamn Autorouting eller Easy Routing om en av de valda ruttpunkterna är belägen i ett osäkert område. Då visas ett varningsmeddelande, och du måste flytta den aktuella ruttpunkten till ett säkert område för att kunna fortsätta.
- **Notera:** Om det inte finns någon kompatibel kartografi är menyalternativen hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing inte tillgängliga. Kompatibla kartografier är bl.a. C-MAP MAX-N+, Navionics+ och Navionics Platinum. Du hittar en komplett förteckning över tillgängliga sjökort på www.gofreemarine.com, www.c-map.com eller www.navionics.com.

1. Placera minst två ruttpunkter på en ny rutt, eller öppna en befintlig rutt i redigeringsläge.
2. Välj menyalternativet Hamn-till-hamn Autorouting följt av:
 - Hela rutten – om du vill att systemet ska lägga till nya ruttpunkter mellan den första och den sista ruttpunkten längs den öppna rutten.
 - Val – om du vill välja de ruttpunkter som definierar gränserna för den automatiska ruttdragningen manuellt. Valda ruttpunkter visas i rött. Du kan bara välja två ruttpunkter och systemet bortser från eventuella ruttpunkter mellan din valda start- och slutpunkt.
3. Välj alternativet Acceptera när du vill starta den automatiska ruttdragningen.
 - När den automatiska ruttdragningen är slutförd visas rutten i förhandsgranskningsläge, och delsträckorna är färgkodade efter säkra och osäkra områden. Med Navionics används rött (osäkert) och grönt (säkert), medan C-MAP har rött (osäkert), gult (farligt) och grönt (säkert).
4. Du kan flytta ruttpunkter i förhandsgranskningsläget vid behov.

5. Välj alternativet Behåll om du vill behålla ruttpunkternas positioner.
6. Upprepa eventuellt steg 2 (Val) och steg 3 om du vill att systemet automatiskt ska positionera ruttpunkter för andra delar av rutten.
7. Välj alternativet Spara om du vill avsluta den automatiska ruttdragningen och spara rutten.

Exempel på hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

- Alternativet **Hela rutten** används när du väljer den första och sista ruttpunkten.



Första och sista ruttpunkten



Resultat efter automatisk ruttdragning

- Alternativet **Val** används när du vill använda Autorouting för en del av en rutt.



Två ruttpunkter valda



Resultat efter automatisk ruttdragning

Dialogrutan Redigera rutt

Du kan hantera rutter och ruttpunkter och ändra ruttegenskaper i dialogrutan Redigera rutt. Du aktiverar dialogrutan genom att välja en aktiv rutts popopruta eller via menyn genom att välja rutten och sedan alternativet Info.

Du kan också öppna dialogrutan med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan välja en rutt i dialogrutan.

Välj en ruttpunkt i redigeringsdialogrutan för att infoga en ny ruttpunkt efter den eller ta bort ruttpunkten.

Välj visningsalternativet om du vill visa rutten på kartan.

REDIGERA RUTT			
Route001			<input checked="" type="checkbox"/> Visa
Ettapp	Waypoint	Avstånd (nm)	Bäring (°M)
0	Rpt006	4352	069
1	Rpt007	8.40	095
2	Rpt008	9.99	199
<div style="display: flex; justify-content: space-between; border-top: 1px solid black; padding-top: 5px;"> Radera Visa Start... </div>			

Radera rutter

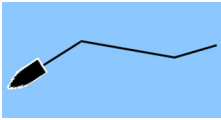
Du kan radera en rutt genom att välja menyalternativet Radera när rutten är aktiverad på panelen.

Du kan också radera en rutt genom att markera den i dialogrutan Rutter och sedan ta bort den i dialogrutan Redigera rutt.

Du kan radera alla rutter från systemet via dialogrutan Rutter.

Du kan säkerhetskopiera dina waypoints, rutter och spår innan du raderar dem, se "Underhåll" på sida 144.

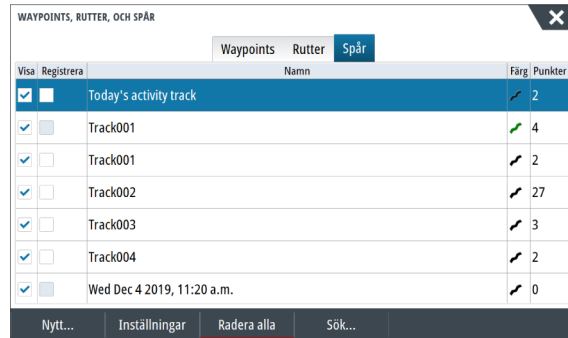
Spår



Om spår

Spår är en grafisk presentation av fartygets historiska väg. De gör att du kan följa båtens tidigare färdväg.

Exempel på dialogrutan Spår:



Visa	Registrera	Namn	Färg	Punkter
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Today's activity track		2
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Track001		4
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Track001		2
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Track002		27
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Track003		3
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Track004		2
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Wed Dec 4 2019, 11:20 a.m.		0

Automatisk spårning

När systemet levereras från fabriken är det inställt på att automatiskt spåra och rita fartygets rörelser på plotterpanelen. Systemet fortsätter att lagra spår tills längden överskrider det maximala antalet punkter, och därefter skrivs de äldsta punkterna över.

→ **Notera:** Om du vill visa spår på plotterpanelen måste både alternativet Visa i dialogrutan Spår och alternativet Spår i dialogrutan för sjökortsinställningar vara aktiverade.

Logga och visa spår

När du startar loggning av ett nytt spår döljs det gamla för att rensa plotterpanelen. Om Visa är aktiverat på det gamla spåret fortsätter det att visas på plotterpanelen.

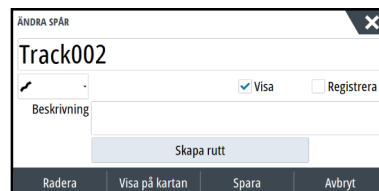
→ **Notera:** Om du vill visa spår på plotterpanelen måste både alternativet Visa i dialogrutan Spår och alternativet Spår i dialogrutan för sjökortsinställningar vara aktiverade.

Skapa ett nytt spår

Du kan starta ett nytt spår från dialogrutan Spår. Så här öppnar du dialogrutan:

- Använd verktyget Waypoints på startsidan och välj fliken Spår.
- Välj alternativet Nytt spår eller Spår i dialogrutan Plottning.
- Välj alternativet Spår på plottermenyn.

Dialogrutan Redigera spår



Du kan hantera ett spår och ändra egenskaperna för ett spår med hjälp av dialogrutan Redigera spår. Den här dialogrutan aktiveras genom att välja ett spårs popup-fönster eller genom att välja spåret på sjökortsmenyn.

Du kan också öppna dialogrutan med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan välja ett spår i dialogrutan.

Spårfärger

Färga spår:

- Välj ett spår i dialogrutan Spår och ange färg för hela spåret i dialogrutan Redigera spår.
- Du kan ställa in att systemet ska ge spåret en färg utifrån källdata och inställningar för hög och låg hastighet. Läs mer i "*Spårfärger baserade på data*" på sida 31.

Radera spår

Du kan radera ett spår genom att markera det i dialogrutan Spår och sedan ta bort det i dialogrutan Redigera spår.

Du kan radera alla spår från systemet med hjälp av dialogrutan Spår.

Du kan säkerhetskopiera dina waypoints, rutter och spår innan du raderar dem, se "*Underhåll*" på sida 144.

Inställningar för spårloggning

Spår består av en serie punkter som är sammankopplade via linjesegment vars längd beror på loggfrekvensen.

Du kan välja att placera ut spårpunkter baserat på tid, distans eller genom att låta systemet placera ut en waypoint automatiskt när en kursändring registreras.

Loggningsinställningarna kan göras från inställningsdialogrutan Rutter och spår eller genom att välja knappen Inställningar i dialogrutan Spår.

C-MAP Embark

Du kan komma åt webbplatsen för C-MAP Embark från en dator och eller via C-MAP Embark-appen på en smart enhet för att hantera:

- waypoints
- rutter
- spår

Använd enhetens C-MAP Embark-funktion till att synkronisera mellan enheten och C-MAP Embark.

Krav

- Ett konto med C-MAP Embark
- När du ska synkronisera måste enheten vara ansluten till internet.


Synkronisering

För att synkronisera MFD och C-MAP Embark, öppna funktionen C-MAP Embark från dialogrutan Systemkontroller eller inställningsdialogrutan för Tjänster.

Efter inloggning i systemet informerar systemet om när den senaste synkroniseringen inträffade och följande alternativ är tillgängliga:

- Ändra – använd för att ändra inloggningsuppgifter
- Auto Synkronisera – synkronisering sker regelbundet i bakgrunden när du är ansluten till internet
- Synkronisera nu – synkronisering utförs omedelbart

C-MAP EMBARK

 Håll alla dina waypoints synkroniserade mellan C-Map Embark och din båt

KONTOINFO

xxx.xx@Navico.com

INSTÄLLNINGAR

Auto Synkronisera

Senast synkroniserad: Aldrig

6

Navigera

Om navigering

Med systemets navigeringsfunktion kan du navigera till markörpositionen, till en waypoint eller längs en fördefinierad rutt.

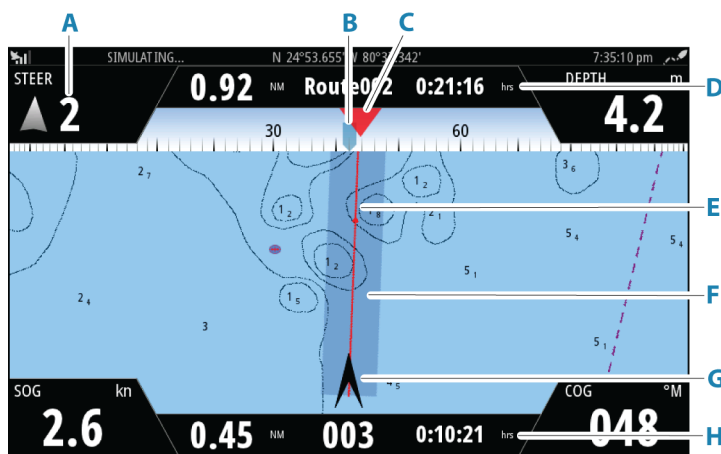
Om en autopilot ingår i systemet kan du ställa in så att den navigerar fartyget automatiskt.

Information om att placera ut waypoints och skapa rutter finns i "*Waypoints, rutter och spår*" på sida 40.

Navigeringspaneler

Navigeringspanelen

Du öppnar navigeringspanelen från startsidan, antingen som en helsidespanel eller som en del av en delad sida.



A Datafält

B Fartygets kurs

C Bäring till nästa ruttpunkt

D Ruttinformation

Anger avståndet för rutt, ruttens namn och den beräknade tiden tills du når slutet av rutt.

E Bäringslinje med tillåten kursavvikelse

När du färdas längs en rutt visar bäringslinjen den tänkta kursen från en waypoint till nästa. När du navigerar mot en waypoint (markörposition, MÖB eller en angiven latitud och longitud) visar bäringslinjen den tänkta kursen från den punkt där navigeringen startades till waypointen.

F XTE-gräns

Om XTE (max avstånd till rutt) överstiger den definierade XTE-gränsen visas detta med en röd pil samt avståndet till spårlinjen. Läs mer i "*XTE-gräns*" på sida 48.

G Fartygssymbol

Anger båtens position och riktning.

H Ruttpunktinformation

Anger avståndet till ruttpunkten, ruttpunktens namn och den beräknade tiden för att nå ruttpunkten.

Positionspanelerna

Du kan växla mellan att visa navigeringspanelen och positionspanelen. Positionspanelen aktiveras från menyn.

Som standard finns det en positionspanel tillgänglig som visar GPS-position.

Om Loran är aktiverat i dialogrutan Navigeringsinställningar finns det två positionspaneler. Detta visas med pilsymboler på vänstra och högra sidan av panelen.

Du växlar mellan panelerna genom att:

- välja vänster- eller högerpilssymboler
- använda pilknapparna



GPS-positionsinformation



Loran-positionsinformation

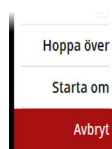
Använda menyalternativ

Du kan använda menyalternativ till att:



- navigera till en waypoint
- navigera längs en rutt

När du navigerar utökas menyn så att du kan:



- hoppa över waypoints när du navigerar längs en rutt
- starta om navigeringen till en waypoint eller en rutt
- avbryta navigeringen till en waypoint eller en rutt

Navigera med autopiloten

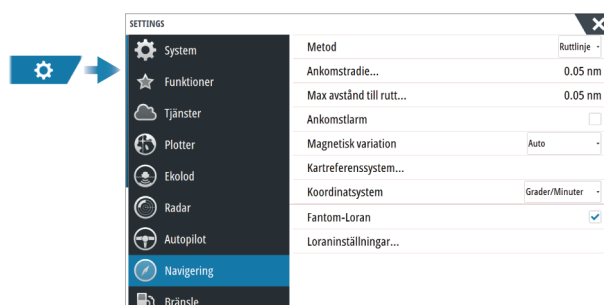
När du börjar navigera i ett system med autopilot uppmanas du att ställa in autopiloten i navigeringsläge.

→ **Notera:** Uppmaningen att ställa in autopiloten på navigeringsläge inaktiveras om båttypen är inställd på SEGEL i dialogrutan Drifttagning av autopilot.

Om du väljer att inte aktivera autopiloten kan du ställa in autopiloten i navigeringsläge senare.

Mer information om autopilotens funktioner finns i kapitlet Autopilot för den autopilot som används.

Navigeringsinställningar



Navigeringsmetod

Det finns olika sätt att beräkna avstånd och bäring mellan två geografiska punkter.

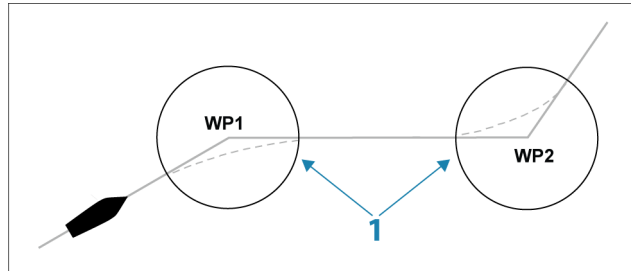
Storcirkelrutten är den kortaste vägen mellan två punkter. Om du skulle resa längs en sådan rutt skulle det dock bli svårt att styra manuellt eftersom kursen konstant skulle ändras (utom då du färdas rakt mot norr, söder eller längs ekvatorn).

Ruttlinjer är spår med konstant bäring. Det är möjligt att färdas mellan två platser med hjälp av ruttlinjeberäkning, men avståndet blir oftast längre än om storcirkel används.

Ankomstradie

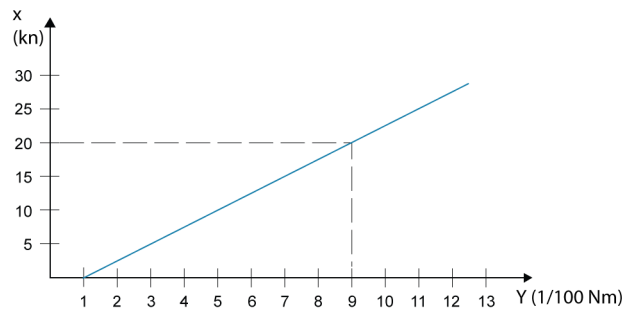
Ställer in en osynlig cirkel kring destinationens waypoint. Fartyget anses ha anlänt vid waypointen när det befinner sig inom den här radien.

När du navigerar längs en rutt definierar ankomstradien den punkt där en sväng initieras.



Ankomstcirkeln (**1**) ska justeras efter båtens hastighet. Ju högre hastighet, desto vidare cirkel. Syftet är att autopiloten ska påbörja riktningssändringen i tid för att kunna svänga smidigt till nästa delsträcka.

Bilden nedan kan användas till att välja lämplig waypointcirkel när du skapar ruttan.



→ **Notera:** Avståndet mellan två waypoints längs en rutt får inte vara kortare än radien i waypointens ankomstcirkel.

XTE-gräns

Definierar hur långt fartyget kan avvika från den valda ruttan. Om fartyget överskrider den här gränsen utlöses ett larm.

Ankomstlarm

När ankomstlarm är aktiverat aktiveras ett larm när fartyget når waypointen eller när det befinner sig inom den angivna ankomstradien.

Magnetisk variation

Magnetisk variation är skillnaden mellan verkliga lager och magnetiska lager som orsakas av olika platser för de geografiska och magnetiska nordpolerna. Lokala avvikelser som järnavlagringar kan också påverka magnetlagren.

När det är inställt på Auto konverterar systemet automatiskt magnetiskt norr till geografiskt norr. Välj manuellt läge om du behöver ange din egen lokala magnetiska variation.

Nollpunkt

I det här systemet används kartreferenssystemet WGS som är standard inom kartografi och satellitnavigering (inklusive GPS).

Du kan ändra kartreferenssystemet så att det matchar andra system.

Koordinatsystem

Används till att ställa in det geografiska koordinatsystem som används i systemet.

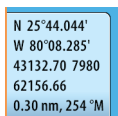
Phantom Loran

Möjliggör användning av positioneringssystemet Phantom Loran.

Definierar Loran-kedjor (GRI) och primär station för inmatning av waypoints, markörposition och positionspanelen.

I bilden visas ett markörpositionsfönster med Loran-positionsinformation.

Mer information finns i dokumentationen till Loran-systemet.



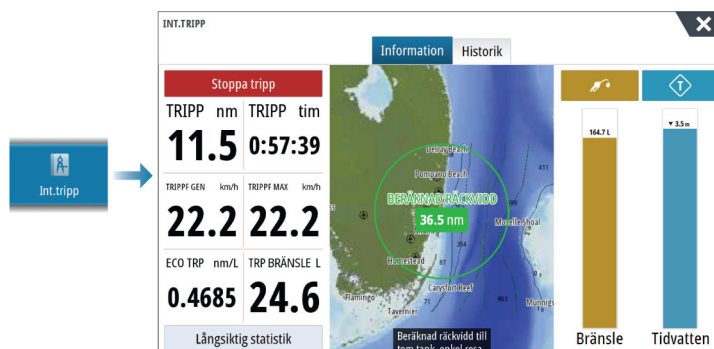
N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 °M

7

TripIntel

Om TripIntel

Med TripIntel kan du lagra och hämta fram information om resor. Du kan använda informationen för att fatta välgrundade beslut före resor, eller när en resa pågår.



Statistik för den aktuella trippen

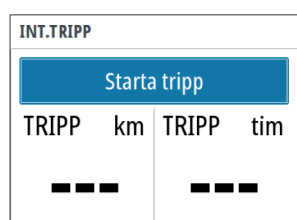
På fliken Information på TripIntel-sidan visas statistik för den aktuella trippen:

- Rest avstånd
- Förbrukad tid
- Medelhastighet
- Högsta hastighet
- Bränsleekonomi
- Förbrukat bränsle

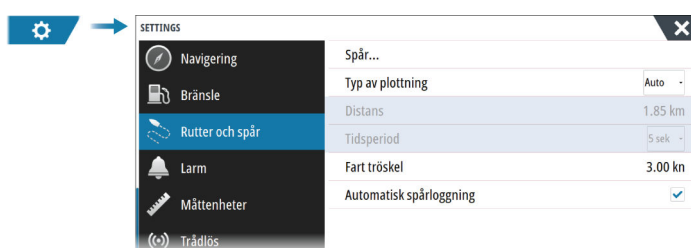
Automatisk trippinspelning

Det finns en funktion för automatisk spårloggning. När du börjar navigera uppmanas du att börja spela in trippen om ingen tripp pågår och fartygets hastighet överskrider inställningen för farttröskel i inställningsdialogrutan Rutter och spår. Du blir uppmanad att fortsätta en tripp eller starta en ny tripp om trippen inte uttryckligen sparades före avstängning.

Du kan starta loggningen manuellt senare från TripIntel-sidan.



Du kan stänga av den automatiska spårloggningen från inställningsdialogrutan för Rutter och spår.



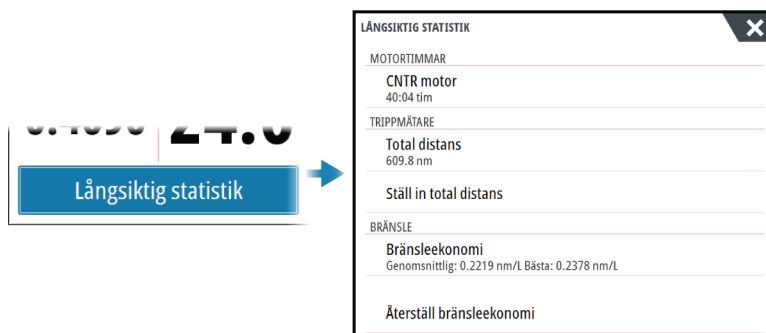
Starta och stoppa trippinspelningar

Om du har valt att inte starta loggning av en tripp i uppmaningen om automatisk tripploggning, kan du starta en loggning manuellt från TripIntel-sidan.

Med alternativen **Starta** och **Stoppa** tripp kan du ställa in en trippinspelning. Du kan använda dem för att segmentera en hel passage till flera tripper så att det blir lättare att styra vilken information som loggas för en resa.

Långsiktig statistik

Välj Långtidsstatistik om du vill visa information om säsongsresor.



Ställ in total distans

Välj knappen Ställ in total distans om du vill ändra totaldistansen. Använd det här alternativet om du inte har spelat in en tripp eller en del av en tripp som du har genomfört, och vill inkludera distansen i statistiken för Totaldistans.

Återställ bränsleekonomi

Välj **Återställ bränsleekonomi** om du vill återställa bränsleekonomin för bränsleekonomimätaren i instrumentfältet.

Beräknad avståndsring för bränsle

Den beräknade avståndsringen för bränsle på TripIntel-sidan visar den beräknade totala sträcka som båten kan köra baserat på tidigare förbrukning, och mängden bränsle kvar i tankarna.

- **Notera:** Den beräknade avståndsringen för bränsle visar bränsleförbrukningen endast för enkelresa. Beräkning av bränsle för återresa till din nuvarande plats ingår inte. Den visar det avstånd båten kan köra tills bränslet är helt slut.
- **Notera:** Den beräknade avståndsringen för bränsle beräknas endast på fartygets bränslenivå, inte nivågivarna. När du registrerar tankning måste du ange Ställ in på fullt eller Addera bränsle för att avståndsringen ska visas korrekt.

Bränslemätare

Bränslemätaren på TripIntel-sidan och på bränsleekonomimätaren visas enligt inställningen på sidan Farkostinställningar. Du måste välja mätningstypen Bränslenivå.

- Bränsle som förbrukats av motorn/motorerna
- Bränsletankens nivåsensor(er)

→ **Notera:** Det här gäller bara för TripIntel-sidan och bränsleekonomikurvan.

Logga tankning

Välj knappen Bränsle när du vill registrera mängden bränsle som tankats. Tankningsinformationen används för att beräkna fartygets återstående bränslemängd.



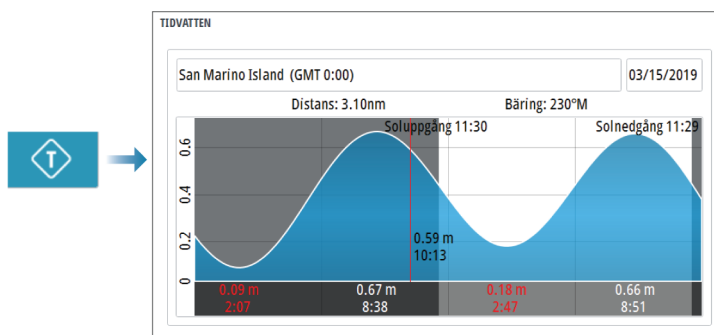
Tidvattensmätare

Tidvattensmätaren på TripIntel-sidan visar tidvattenshöjd vid den valda tidvattensstationen.

Tidvattenmätaren kan också visas i instrumentfältet. Läs mer i "Anpassa instrumentfältet" på sida 21.

Tidvattenskurvor och tidvattensstationer

Tidvattensstationerna på sjökort ger information om tidvatten i TripIntel.



Visa trippinspelningar

Trippinspelningar visas på fliken Historik på TripIntel-sidan. Om du vill visa detaljerad trippinformation väljer du en tripp i listan.

INT.TRIPP		
	Nuvarande tripp	Historik
Nuvarande tripp	24m 25s	4.88 nm
TRIPPHISTORIK		
Idag, 8:32	1t 13m	14.7 nm
Kendall Bay	58m 32s	5.79 nm
Tibbs Beach-Cox Bay	2t 37m	16.4 nm

Ändra namn på trippinspelningar

Tripper får generiska namn när de skapas. Du kan ändra trippnamnet till ett mer meningsfullt namn genom att välja det i listan Historik och sedan välja namnet i informationsdialogrutan Tripphistorik.

8

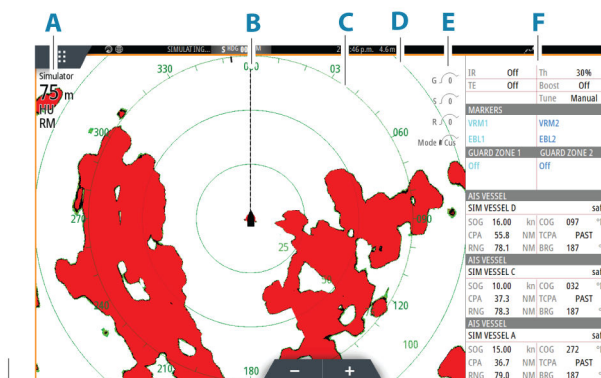
Radar

Om radar

Flera radargivare stöds.

I det här kapitlet beskrivs funktioner och alternativ för olika radarenheter som stöds. Vilka funktioner och alternativ som är tillgängliga för dig beror på vilka radarantennar som är anslutna till ditt system.

Radarpanelen



- A** Radarinformationsfönster
- B** Kurslinje*
- C** Kompass*
- D** Avståndsringar *
- E** Snabbbildskontroller
- F** Infofält**

* Valfria radarelement. Du kan visa/dölja radarelement i grupp från radarmenyn, eller enskilt på det sätt som beskrivs i Inställningar för radardialogrutan.

** Du kan visa eller dölja infofältet med hjälp av alternativet Infofält i dialogrutan för radarinställningar.

Dubbel radar

Du kan ansluta vilken kombination som helst av två kompatibla radarenheter och se båda radarbilderna samtidigt.

→ **Notera:** Störningar kan förekomma på Broadband-radar i de flesta intervall när en puls- eller Halo-radar och en Broadband-radar sänder samtidigt på samma båt. Vi rekommenderar att bara en radar sänder åt gången. Sänd t.ex. Broadband-radar för normal navigering, eller puls- eller Halo-radar för att hålla ett öga på vädret, definiera kustlinjer på avstånd och för Racon-aktivering.

Du kan välja en panel med dubbla radar genom att hålla in programknappen Radar på startsidan, eller genom att skapa en favoritsida med två radarpaneler.

Välja radarkälla

Du anger radarn på radarpanelen genom att välja en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Om du har flera radarpaneler anges radarn individuellt för varje radarpanel. Aktivera en av radarpanelerna och välj sedan en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Upprepa processen för den andra radarpanelen och välj en alternativ radar för den här panelen.

→ **Notera:** Det tresiffriga numret för radarkällan är de tre sista siffrorna i radarns serienummer.

Radarlager

Du kan överlagra radarbilden på sjökortet. Det kan vara till hjälp när du vill kunna tolka radarbilden och korrelera radarmålen med objekt på sjökortet.

→ **Notera:** Det måste finnas en kurssensor i systemet för radarlager.

När du väljer radarlagret är grundläggande funktioner för radarhantering tillgängliga från menyn på plotterpanelen.

Välja källa för radarlager på plotterpaneler

När du väljer radarkälla för radarlagret som visas på plotterpanelen använder du **alternativen för Radar** och sedan menyalternativen för **Källa** på plotterpanelen för att välja radarkälla.

För sjökortssidor med fler än ett sjökort med radarlager är det möjligt att ange olika radarkällor för varje plotterpanel. Aktivera en av plotterpanelerna och välj sedan en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Upprepa processen för den andra plotterpanelen med radarlager och välj en alternativ radar för den här panelen.

Driftlägen för radarn

Du styr radarns driftlägen från radarmenyn. Följande lägen är tillgängliga:

Stäng av

Strömmen till radargivaren stängs av. **Stäng av** är endast tillgängligt när radarn är i standbyläge.

Standby

Strömmen till radarskannern är på, men radarn sänder inte.

→ **Notera:** Du kan även försätta radarn i viloläge från dialogrutan **Systemkontroller**.

Sändning

Skannern är påslagen och sänder. Identifierade mål ritas ut på radarns PPI (Plan Position Indicator).

→ **Notera:** Du kan även försätta radarn i sändarläge från dialogrutan **Systemkontroller**.

Radarområde

Du justerar radarområdet genom att välja zoomikonerna på radarpanelen.

Dubbla mätområden

Vid anslutning till en radar med funktion för dubbla mätområden är det möjligt att köra radarn i läget Dubbla mätområden.

Radarn visas på menyn för radarkällor som två virtuella radarkällor A och B. Områdes- och radarkontrollerna för varje virtuell radarkälla är fullständigt oberoende och källan kan väljas för en viss plotter- eller radarpanel på samma sätt som dubbelradar enligt beskrivningen i "**Välja radarkälla**" på sida 53.

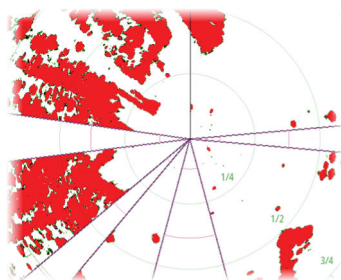
→ **Notera:** Vissa kontroller som är relaterade till fysiska egenskaper på själva radarn är inte oberoende av källan. Det gäller Snabbskanning, Antennhöjd och Bäringsinriktning.

MARPA är fullständigt oberoende och upp till tio mål kan spåras för varje virtuell radarkälla. Upp till två oberoende larmzoner kan också definieras för varje virtuell radarkälla.

Sector blanking i radarn

Om radarn har sector blanking kan du definiera upp till fyra sektorer för PPI inom vilka inga radardata sänds. På så sätt kan du blockera störningar som orsakas av funktioner på båten eller från en sekundär radar. Blockeringen sker på huvudradarbilden och radarlager på ett sjökort. En aktiverad sektor visas som en magentafärgad kontur med tre bågar som korsar det

blockerade området. Information om hur du anger sector blanking i radarn finns i enhetens installationshandbok.



Huvudradarns PPI



Radarlager på ett sjökort

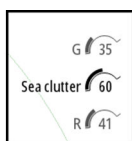
Justera radarbilden

Du kan förbättra radarbilden genom att justera radarns känslighet, och genom att filtrera bort slumpekon från sjögång och väderförhållanden.

Ikonerna för radarkontrollerna finns i radarpanelens övre högra hörn. Du kan justera bildinställningarna genom att välja radarkontrollikonen eller genom att trycka på vridreglaget. Den valda kontrollen expanderas och det fullständiga namnet och ett skjutreglage visas. Du kan sedan justera värdet genom att vrida på vridreglaget eller med hjälp av skjutreglaget.

Du kan även justera bildinställningarna från radarmenyn.

Menyalternativen kan variera beroende på radarns kapacitet.



Radarlägen

Användningslägen är tillgängliga med optimala standardstyrinställningar för olika miljöer. Alla lägen är inte tillgängliga på alla radarmottagare.

Lägen för dubbla mätområden

Vid anslutning till en radar med funktion för dubbla mätområden är det möjligt att köra radarn i läget Dubbla mätområden.

Lägena kan ställas in individuellt för varje område. Du kan till exempel ha offshoreläge för område A och väderläge för område B. Men interaktion mellan områdena sker i vissa fall:

- När du använder läget Fågel för båda områdena är det maximala området begränsat till 24 M och områdesupplösningen är reducerad.
- Snabbskanning – Antennens rotationshastighet har angetts till det långsammare av de två valda lägena. Snabbskanning inaktiveras till exempel vid användning av lägena Hamn och Väder eftersom Snabbskanning är Av i läget Väder.
- Avstörningsinställningen kan påverka störning som setts eller tagits bort för båda områdena.

Riktad klutterreducering

Det här läget fungerar automatiskt när FÖRSTÄRKNING = AUTO och SJÖ = HAMN eller TILL HAVS. Syftet är att låta mindre båtar synas i sjökluttret i riktning mot läsidan.

Radarmottagningens FÖRSTÄRKNING ökas dynamiskt under svepet, i riktning mot läsidan, för att öka målkänsligheten i tyngre sjö.

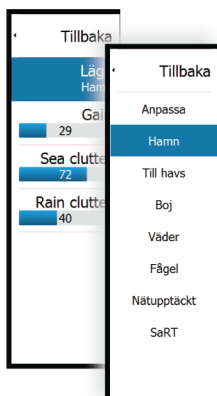
När FÖRSTÄRKNING eller SJÖ = MANUELL är läget Riktad klutterreducering AV (ej riktad).

Dessutom är inställningarna LUGNT, MÅTTLIG eller HÅRD för STC-kurva tillgängliga på menylinjen för radaralternativ, för att du ska kunna optimera radarbilden efter behov.

Förstärkning

Förstärkningen styr radarmottagarens känslighet.

En högre förstärkning gör radarn mer känslig för radarekon, så att mindre mål visas. Om förstärkningen ställs in för högt kan dock bilden störas av bakgrundsgur.



Förstärkningen har ett manuellt och ett automatiskt läge. Du växlar mellan automatiskt och manuellt läge med skjutreglaget, eller genom att hålla in vridreglaget.

Sjöklutter

Sjöklutter används till att filtrera bort effekten från slumpvisa ekosvar från vågor eller hård sjö nära fartyget.

När du ökar värdet för inställningen Sjöklutter minskar du det klutter på skärmen som orsakas av vågekon.

Systemet har fördefinierade inställningar för Sjöklutter vid hamn- och havsförhållanden för alla radarsystem utom Halo, förutom det manuella läget där du kan justera inställningarna. För alla radarsystem utom Halo väljer du läge för Sjöklutter från menyn, eller genom en lång tryckning på vridreglaget. Du kan bara justera värdet för Sjöklutter i manuellt läge.

Offset för automatisk sjöklutterreducering

För att tillåta finjustering av sjökontrollen i autoläget (Auto-läget använder riktbar, anpassningsbar klutterreducering) kan en offset användas för autoinställningen.

Regnklutter

Alternativet Regnklutter används till att minska den störande effekten från regn, snö eller andra väderförhållanden på radarbilden.

Du bör inte öka värdet för mycket eftersom du då kan filtrera bort riktiga mål.

Använda markören på radarpanelen

Som standard visas ingen markör på radarpaneler.

När du placerar markören på radarpanelen aktiveras markörpositionsfönstret.

Gå till markör

Du kan navigera till en vald position på bilden genom att placera ut markören på panelen och välja Gå till markör från menyn.

Markörhjälpsfunktionen

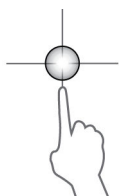
→ **Notera:** Markörhjälpsfunktionen är tillgänglig om den är aktiverad. Läs mer i "*Anpassa funktionen lång tryckning*" på sida 20.

Med markörhjälpsfunktionen kan du finjustera markörens placering utan att hålla för detaljer med fingret.

Aktivera markören på panelen, håll sedan fingret mot skärmen så växlar markörsymbolen till en urvalscirkel som visas ovanför fingret.

Dra urvalscirkeln, utan att ta bort fingret från skärmen, till önskad position.

När du tar bort fingret från skärmen återgår markören till normal funktion.



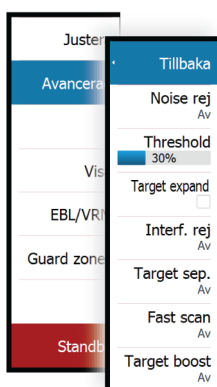
Avancerade radaralternativ

Menyalternativen kan variera beroende på radarns kapacitet.

Störningsdämpning

Anger hur stor störningsfiltrering som används av radarn. Målkänsligheten ökar vid långa avstånd när den här kontrollen är inställd på Låg eller Hög, men målavskiljningen blir något sämre.

→ **Notera:** För att få maximal avståndsprestanda för radarn ska sändning bara ske för ett område, störningsdämpningskontrollen vara inställd på Hög och gränsvärdet så lågt som möjligt. Standardinställningen är 30 % för mindre klutter på skärmen. I vissa områden där extremt stora störningar kan förekomma bör du prova med AV för bästa radarbild.



Gränsvärde för radar

Gränsvärdet anger den signalstyrka som krävs för de svagaste radarsignalerna. Radarekon under det här gränsvärdet filtreras bort och visas inte.

Standardvärde: 30 %.

Målförstärkning

Målförstärkning ökar längden på mål inom räckvidden, vilket gör dem lättare att se.

Störningsdämpning

Störning kan orsakas av radarsignaler från andra radarenheter inom samma frekvensband.

En hög inställning minskar störningen från andra radarenheter.

När det inte förekommer störning från andra enheter ska inställningen för Störningsdämpning vara låg så att du inte missar små mål.

Målseparering

Styr radarns målavskiljning (avståndet mellan objekten är mer framträdande).

Snabbskanning

Anger hastigheten för radarantennens rotation. Det här alternativet ger snabbare måluppdateringar.

→ **Notera:** Maximal hastighet kanske inte uppnås beroende på vad du valt under inställningar, läge och område för radarn. Radarn roterar bara så snabbt som de aktuella styrinställningarna tillåter.

Sjöfilter

Ställ in kontrollen Sjöfilter enligt de aktuella havsförhållandena för bästa sjöklutterreducering.

Målförstoring

Målförstöringskontrollen ökar pulslängden eller minskar radarbandbredden så att mål visas större inom räckvidden och radarkänsligheten ökas.

Alternativ för radarvisning

Alternativen på meny Visa varierar beroende på radarantenn.

VelocityTrack

→ **Notera:** När VelocityTrack är aktiverat kan antennens rotationshastighet vara reducerad.

→ **Notera:** När du använder radarn i läget dubbelt mätområde med ett av områdena inställt på 36 nm eller mer kanske du ser mer VelocityTrack-färgbrus över landområden.

Färgdoppler är en navigeringshjälp för att urskilja rörliga mål som närmar sig eller avviker från det egna fartyget. Radarn visar om ett mål närmar sig eller avviker från fartyget när båda dessa villkor uppfylls:

- Målets relativa fart är högre än farttröskeln för VelocityTrack.
- Målet är inte stationärt (till exempel land eller en markeringsboj).

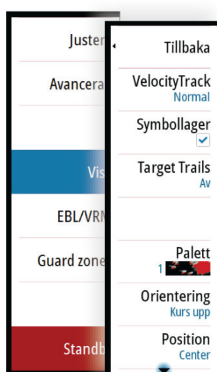
Följande alternativ är tillgängliga:

- Av – stänger av färgdoppler
- Normal – mål som närmar sig och avviker är färgmarkerade.
- Mål som närmar sig – bara mål som närmar sig är färgmarkerade

Färgen på mål som närmar sig och mål som avviker beror på vilken palett som används:

Radarbildspaletteer

- Avvikande mål har blå färg på alla paletter för radarbilder.
- Färger för mål som närmar sig på paletter för radarbilder:



- Svart/röd palett – gul
- Vit/röd palett – gul
- Svart/grön palett – röd
- Svart/gul palett – röd

Paletter för radarlager på kartor

- Avvikande mål är mörkgråa.
- Mål som närmar sig är gula.

Inställningar för VelocityTrack

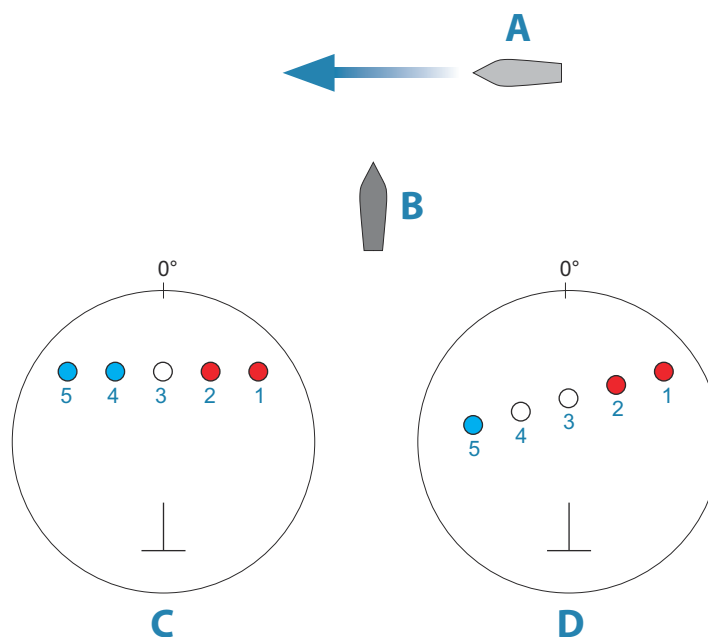
I den här dialogrutan kan du ställa in hastighetsgränsen för mål som ska färgläggas.

Du kan ange att hastighetsgränsen endast ska gälla för radarkällan för den valda radarpanelen eller för alla radarkällor som är anslutna till systemet. Inställningen tillämpas bara på de radarkällor som är i drift och är anslutna när inställningen görs. Om alternativet Alla radarkällor är valt används de angivna värdena automatiskt när nya radarkällor ansluts.

Exempel på VelocityTrack

Rörliga mål som närmar sig eller avviker kan under vissa omständigheter indikeras som neutrala (utan färg). Föraren bör vara medveten om dessa situationer för att kunna använda VelocityTrack-funktionerna som ett hjälpmedel för att undvika kollisioner.

Exempel på hur VelocityTrack beter sig i två navigeringsscenarioer illustreras nedan. Illustrationerna visar ett mål (**A**) som korsar det egna fartygets (**B**) väg.



I exemplen visas målets rörelse (1–5) genom fem radaravläsningar med radarn i läge för relativ rörelse.

I exempel **C** är COG (KÖG) för det egna fartyget 0° och hastigheten är 0 knop.

I exempel **D** är COG (KÖG) för det egna fartyget 0° och hastigheten är 10 knop.

I båda exemplen är målets COG (KÖG) 270° och hastigheten 20 knop.

Färgerna i exemplen är enligt de färger som används för svart/grön och svart/gul radar:

- Röd (**C1/C2** och **D1/D2**) anger att målet närmar sig det egna fartyget. Dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.
- Utan färg (**C3** och **D3/D4**) anger att den är tillfälligt neutral eftersom dess relativa fart vid den punkten är lägre än VelocityTracks farttröskel.
- Blå (**C4/C5** och **D5**) anger att målet rör sig bort från det egna fartyget och att dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.

Radarsymboler

Du kan aktivera och avaktivera symbollager på radarpanelen kollektivt. Se bilden med valfria radarelement.

Målspår

Du kan ställa in hur länge de spår som genereras från varje mål ska visas på radarpanelen. Du kan även avaktivera målspår.

→ **Notera:** Du bör använda alternativet Sann rörelse när du använder målspår

Rensa målspår från panelen

När målspår visas på panelen utökas radarmenyn med ett alternativ som gör att du kan rensa målspår från panelen tillfälligt. Målspår börjar visas igen efteråt såvida du inte avaktiverar dem på det sätt som beskrivs ovan.

Radarpaletten

Olika färger (paletter) kan användas till olika detaljer på radarpanelen.

Radarorientation

Radarorienteringen indikeras uppe till vänster på radarpanelen som antingen KU (Kurs upp), NU (Nord upp) eller BU (Bäring upp).

Kurs upp

I läget Kurs upp ligger kurslinjen på PPI:n vid 0° på bäringsskalan och mot skärmens överkant. Radarbildens visas i relation till det egna fartyget, och när fartyget girar roterar radarbildens.

→ **Notera:** Kurs upp är bara tillgängligt i läget Relativ rörelse och det är det enda tillgängliga orienteringsläget när radarn inte är ansluten till en kurskälla.

Nord upp

I läget Nord upp står indikationen 0° på PPI:n för Norr. Kurslinjen på PPI:n är orienterad enligt det egna fartygets kurs enligt kompassen. När fartyget girar ändras kurslinjens riktning efter fartygets kurs, medan radarbildens förblir stabiliserad.

Nord upp-orienteringen är inte tillgänglig om ingen kurskälla är ansluten till radarn. Om kursdata förloras växlar systemet automatiskt till Kurs upp-orientering.

Bäring upp

I läget Bäring upp anger den övre delen på bäringsskalan fartygets sanna kurs mätt från norr vid den tidpunkt när Bäring upp aktiverades. När fartyget girar förblir bäringsskalan låst medan kurslinjen roterar med fartygets gir och kursförändring.

Orienteringen för Bäring upp återställs när läget Bäring upp väljs på nytt.

Radarrörelseläge

Radarrörelser indikeras i radarpanelens övre vänstra hörn, antingen som TM (sann rörelse) eller RM (relativ rörelse).

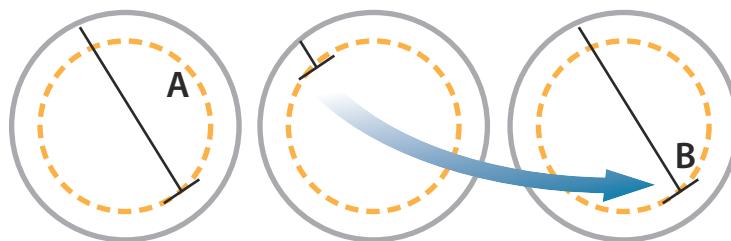
Relativ rörelse

I relativ rörelse förblir fartyget i en låst position på radarns PPI och alla andra objekt rör sig i relation till din position.

Du väljer den låsta positionen enligt beskrivningen i "**Förskjuta PPI-mitten**" på sida 60.

Sann rörelse

I läget True motion förflyttar sig ditt fartyg och alla mål i rörelse över radarns PPI medan du färdas. Alla stationära objekt behåller en fast position. När fartygssymbolen når 75 % av PPI-radien (**A**) ritas radarbildens om med fartygssymbolen flyttad (**B**) 180° mot den aktuella kursbäringen.

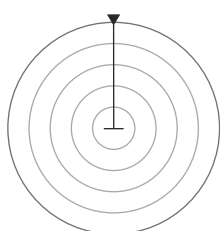
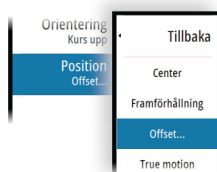


När True motion har valts finns alternativet för att återställa True motion på menyn. Det gör att du manuellt kan återställa radarbilden och fartygssymbolen till dess startposition.

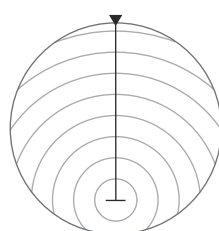
→ **Notera:** True motion är bara tillgängligt när PPI:n är i orienteringsläget Nord upp eller Bäring upp.

Förskjuta PPI-mitten

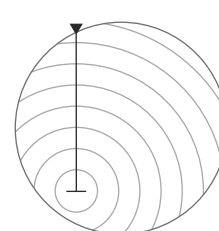
Du kan ställa in den ursprungliga antennenpositionen till en annan plats på radar-PPI:n. De alternativ som beskrivs i kommande avsnitt är tillgängliga.



PPI-centrering: Centrerad



PPI-centrering: Framförhållning



PPI-centrering: Offset

→ **Notera:** Bäringskalan är enligt punkten för samlad positionsreferens eller CCRP (Consistent Common Reference Point), medan offset anger radarantennens position på PPI:n. Den högsta tillåtna avvikelser från mitten är 75 % av radien i aktuellt område. Det kan leda till att CCRP hamnar utanför bäringskalan. I sådana fall görs mätningar ändå av CCRP och bäringskalan komprimeras enligt dem.

Centrerad

Med alternativet Centrerad återställs antennenpositionen till PPI-mitten.

Framförhållning

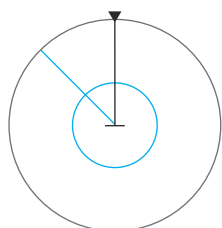
Alternativet Framförhållning används till att maximera sikten framför fartyget. När det är valt placeras PPI-mitten vid 70 % av PPI:ns radie, 180° mot skärmens överkant.

→ **Notera:** Framförhållning är endast tillgängligt för radarorienteringen Kurs upp.

Offset

Med det här alternativet kan du använda markören till att välja PPI-centrering. Flytta markören till önskad förskjutningsposition och bekräfta ditt val.

EBL/VRM-markörer



Med EBL (elektronisk bäringslinje) och VRM (variabel avståndsmarkör) kan du göra snabba mätningar av avstånd och bäring till fartyg och landmassor inom radarområdet. Du kan placera ut två olika EBL/VRM-markörer på radarbilden.

EBL/VRM-markörerna placeras som standard ut från fartygets mittpunkt. Men du kan anpassa referenspunkten till valfri vald position på radarbilden.

När du har placerat ut EBL/VRM-markörer kan du aktivera/avaktivera dem genom att välja motsvarande markör i datafältet, eller genom att välja bort markören från menyn.

Definiera en EBL/VRM-markör

1. Se till att ingen markör är aktiv
2. Aktivera menyn, välj **EBL/VRM** och välj sedan **EBL/VRM 1** eller **EBL/VRM 2**
 - EBL/VRM-markören placeras ut på radarbilden

- Välj justeringsalternativ från menyn om du behöver placera om markören och justera sedan markören genom att dra den till rätt plats i radarbilden
- Spara dina inställningar genom att välja Spara

Placera ut EBL/VRM-markörer med markören

- Placera ut markören på radarbilden
- Aktivera menyn
- Välj en av EBL/VRM-markörerna
 - EBL-linjen och VRM-cirkeln placeras ut enligt markörens position.

Offset för en EBL/VRM-markör

- Se till att ingen markör är aktiv
- Aktivera menyn, välj **EBL/VRM** och välj sedan den markör du vill justera
- Välj alternativet Ställ in offset
- Placera markören på radarpanelen och ställ in offsetpositionen
- Spara dina inställningar genom att välja Spara.

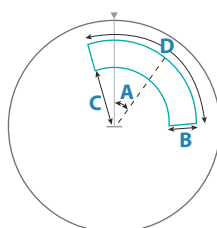
Du kan återställa EBL/VRM-mittpunkten till fartygets position från menyn.

Ställa in en larmzon kring ditt fartyg

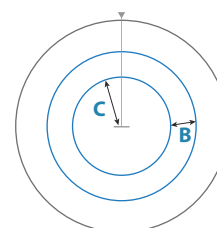
En larmzon är ett område (antingen cirkelformat eller en sektor) som du kan definiera på radarbilden. När den är aktiverad utlöses ett larm när ett radarmål åker in i eller ut från zonen.

Definiera en larmzon

- Se till att ingen markör är aktiv
- Aktivera menyn, välj **Larmzoner** och välj en av larmzonerna
- Välj form för zonen
 - Vilka justeringsalternativ som finns beror på formen på larmzonen
- Välj **Justera** för att definiera inställningarna för larmzonen. Du kan ställa in värdena från menyn eller dra på radarpanelen.
 - **A:** Bärning, i förhållande till fartygets kurs
 - **B:** Djup
 - **C:** Avstånd, i förhållande till fartygets mitt
 - **D:** Bredd
- Spara dina inställningar genom att välja Spara.



Form: Sektor



Form: Cirkel

Larminställningar

Ett larm aktiveras när ett radarmål hamnar innanför larmzonens gränser. Du kan välja om larmet ska aktiveras när målet träder in i eller ut ur zonen.

Känslighet

Du kan justera känsligheten i larmzonen så att du inte får larm om små mål.

MARPA-mål

Om systemet har en kurssensor kan du använda MARPA-funktionen (Mini Automatic Radar Plotting Aid) till att spåra upp till tio radarmål.







Du kan ställa in larm som meddelar dig om ett mål kommer för nära. Se "Radarinställningar" på sida 63.

MARPA-spårning är ett viktigt verktyg som du kan använda till att undvika kollisioner.

→ **Notera:** För MARPA krävs kursdata både för radarn och enheten.

MARPA-målsymboler

Systemet använder de målsymboler som visas nedan.

	MARPA-mål som identifieras. Det tar normalt upp till 10 hela rotationer med skannern.
	MARPA-mål som spåras, ej i rörelse eller vid ankar.
	Säkert MARPA-mål som spåras, med förlängningslinjer.
	Farligt MARPA-mål. Ett mål definieras som farligt när det hamnar inom den larmzon som definieras på radarpanelen.
	När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
	Valt MARPA-mål, aktiveras genom att du placerar markören på målikonen. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören.

Spåra MARPA-mål

1. Placera ut markören på målet på radarbilden
2. Välj **Markera objekt** från menyn
3. Upprepa processen om du vill spåra fler mål

När du har identifierat dina mål kan det ta upp till 10 radarsvängningar innan målen låses och sedan spåras.

Avbryta spårning av MARPA-mål

När du spårar mål utökas radarmenyn med alternativ för att avbryta spårning av enskilda mål eller att stoppa spårningsfunktionen.

Du avbryter spårning av enskilda mål genom att välja målikonen innan du aktiverar menyn.

Visa information om MARPA-mål

Om popuprutan är aktiverad kan du välja ett MARPA-mål och visa grundläggande information om målet. Information om de 3 MARPA-mål som ligger närmast fartyget visas även i datafältet.

När du väljer ett mål kan du visa detaljerad information om det med hjälp av menyn.

Du kan visa information om alla MARPA-mål via alternativet Fartyg på startsidan.

MARPA-larminställningar

Du kan definiera följande MARPA-larm:

- **Förlorat MARPA-objekt**
Anger om ett larm ska aktiveras när du förlorar ett MARPA-mål.
- **MARPA ej tillgänglig**
Anger om ett larm ska aktiveras när du inte har tillräckliga indata för att MARPA ska fungera (giltig GPS-position och riktningssensor anslutna till radarservern).

Registrera radardata

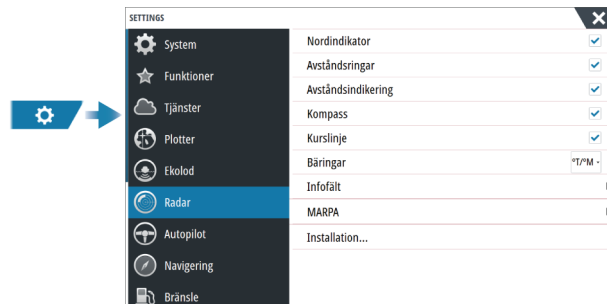
Du kan logga radardata och spara filen internt på enheten, eller spara den på en lagringsenhet som är ansluten till enheten.

En loggad radarfil kan användas för att dokumentera en händelse eller ett driftfel. En loggad radarfil kan även användas av simulatören.

→ **Notera:** Menyalternativet för loggning är tillgängligt om loggning är aktiverad i Avancerade systeminställningar.

Om fler än en radar är tillgänglig kan du välja vilken källa du vill logga.

Radarinställningar



Symbollager

Du kan välja vilka valfria radarelement som ska aktiveras eller avaktiveras från menyn. Se bilden av radarpanelen.

Bärningar

Används till att välja när radarbärningen ska mätas i förhållande till sann/magnetisk nordlig riktning (°T/°M) eller till din relativa kurs (°R).

Infofält

Aktiverar/inaktiverar radardatafältet. Se bilden på radarpanelen.

Infofältet kan innehålla upp till 3 mål, ordnade med det farligaste målet överst. Du kan välja att visa MARPA-mål överst, innan eventuella AIS-mål, även om AIS-målen är närmare fartyget.

MARPA-inställningar

Historiklängd

Spår kan användas för att visualisera tidigare positioner för ett spårat mål.

Historiklängden definierar tidspresentationen av spåret.

Säker ring

En säkerhetsring kan läggas till runt ditt fartyg och visa larmzonen. Ringens radie är den närmaste passeringspunkten enligt inställningen i dialogrutan Farliga fartyg. Se "*Definiera farliga fartyg*" på sida 67.

Installation

Alternativet Installation används för installation av radarn, som beskrivs i de separata installationshandböckerna för radarn eller enheten.

9

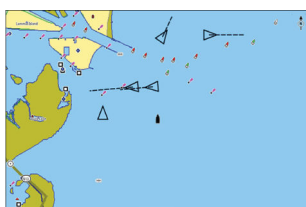
AIS

Om AIS

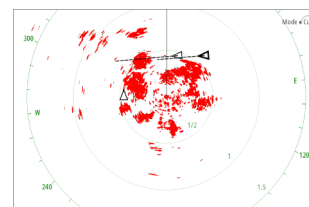
Om ett kompatibelt AIS (automatiskt identifieringssystem) ansluts till systemet kan AIS-mål visas och spåras. Du kan även se meddelanden och position för DSC-sändande enheter inom räckvidden.

AIS-mål kan visas som lager på sjökortsbilder och radarbilder.

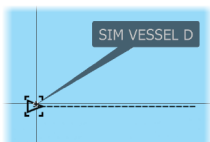
AIS är ett viktigt verktyg för att kunna färdas säkert och undvika kollisioner. Du kan ange larm som meddelar dig om ett AIS-mål kommer för nära eller förloras.



AIS-fartyg på en plotterpanel



AIS-fartyg på en radarpanel



Välja ett AIS-mål

När du väljer en AIS-ikon ändras symbolen till symbolen för valt mål. Endast ett mål kan väljas åt gången.

→ **Notera:** Popup-information måste vara aktiverat för att se fartygets namn. Läs mer i "Plotterinställningar" på sida 38.

Söka efter AIS-fartyg

Du kan söka efter AIS-mål med alternativet Sök i menyn. Om markören är aktiv söker systemet efter fartyg runt markörens position. Utan en aktiv markör söker systemet efter fartyg runt ditt fartygs position.

Visa målinformation

Dialogrutan Fartyg

Dialogrutan Fartyg visar en lista över alla mål.

Som standard visar dialogrutan mål ordnade efter avstånd till det egna fartyget. Du kan välja om du vill ändra sorteringsordningen och endast visa en vald måltyp.

Dialogrutan Fartyg visar även mottagna AIS-meddelanden.

Namn	Avstånd Bäring	CPA TCPA	Typ Status
SIM VESSEL A	0,74 nm 157 °T	0,70 nm	AIS FÖRLORAT säker
SIM VESSEL B	0,69 nm 179 °T	0,57 nm	AIS FÖRLORAT säker
SIM VESSEL C	0,29 nm 087 °T	0,18 nm	AIS FÖRLORAT säker
SIM VESSEL D	0,92 nm 083 °T	0,64 nm	AIS FÖRLORAT säker
SIM VESSEL E	1,27 nm 209 °T	0,61 nm	AIS FÖRLORAT säker

AIS-fartygsdetaljer

Detaljerad information om ett AIS-mål är tillgänglig från dialogrutan AIS-fartygsdetaljer.

Så här tar du fram dialogrutan:

- välj AIS popup-fönstret

- välj alternativet Info i menyn.



AIS FÄRTYGSDETALJER	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Anropssignal: ABC1234	Status: Siker
IMO: 123	NavStatus: Under maskin
AIS Klass: A	Djupgående (m): 1.0
Typ: Okänd	Latitud: N 25°45.096'
Längd (m): 12.2	Longitud: W 80°07.046'
Bredd (m): 6.1	Noggrannhet: Hög (10m)
Bäring (°T): 161	GHST (°/s): 0.0
Avstånd (nm): 0.77	FÖG (kn/h): 27.78
NDO (nm): 0.71	KÖG (°T): 265
TNDO (nm): PAST	Kurs (°T): 265
Relativ fart (kn/h): 37.06	Destination: MIAMI
Relativ kurs (°T): 228	BTD: 04/10/2008 12

AIS VESSEL	
SIM VESSEL A safe	
SOG 15.0 km	COG 271 °M
CPA 0.31 NM	TCPA 0:00:12
RNG 0.32 NM	BRG 9 °M
AIS VESSEL	
SIM VESSEL B safe	
SOG 20.0 km	COG 271 °M
CPA - NM	TCPA -
RNG 0.42 NM	BRG 324 °M
AIS VESSEL	
SIM VESSEL E safe	
SOG 0.0 km	COG 006 °M
CPA 0.81 NM	TCPA 0:00:09
RNG 0.81 NM	BRG 269 °M

AIS-information på radarpaneler

Införfältet med radardata innehåller information om mål.

Målen visas med det närmaste överst, och de är färgkodade efter status.

Anropa ett AIS-fartyg

Om systemet har en VHF-radio med stöd för DSC-anrop (Digital Select Calling) via NMEA 2000 eller NMEA 0183 kan ett DSC-anrop initieras till andra fartyg från enheten.

Anropsalternativet är tillgängligt i dialogrutan AIS Fartygsdetaljer och i statusdialogrutan Fartygsstatus. Läs mer i *"Visa målinformation"* på sida 64.

DSC-fartygsspårning

DSC (Digital Selective Calling) är en halvautomatisk metod för att begära eller ta emot positionsdata från ett fartyg med en DSC VHF-radio. Mer information om hur du använder detta finns i handboken till VHF-radion.

Det finns olika typer av DSC-positionsmeddelanden, inklusive nödanrop. Typen av meddelande avgör vilken information som skickas med anropet och hur radion och MFD svarar på det inkommande anropet.



När ett DSC-meddelande har tagits emot visar MFD en DSC-fartygsikon på sjökortspanelen och radarpanelen vid de mottagna koordinaterna. Dessutom skickar vissa radiomottagare KÖG och FÖG med positionsdata. Detta gör det möjligt att placera ikonen korrekt.

När du tar emot ett nödmeddelande visas en larmruta som informerar dig om att ett meddelande har tagits emot. Du kan läsa detta under fliken Meddelanden i dialogrutan Fartyg. Välj fartygsknappen i verktygsfältet för att visa dialogrutan Fartyg.

AIS SART



När en AIS SART (Search and Rescue Transponder) aktiveras börjar den sända ut information om position och identifiering. Dessa data tas emot av AIS-enheten.

Om AIS-mottagaren inte är kompatibel med AIS SART, tolkar den mottagna AIS SART-data som en signal från en vanlig AIS-sändare. En ikon placeras på sjökortet, men den ikonen är en AIS-fartygsikon.

Om din AIS-mottagare är kompatibel med AIS SART händer följande när AIS SART-information tas emot:

- En AIS SART-ikon placeras ut på sjökortet på den position som tagits emot från AIS SART-enheten
- Ett larmmeddelande visas

Om sirenen är aktiv ljuder en larmsignal tillsammans med larmmeddelandet.

→ **Notera:** Ikonen är grön om mottagna AIS SART-data är ett test och inte ett aktivt meddelande.

AIS SART-larmmeddelande

När data tas emot från en AIS SART visas ett larmmeddelande. Meddelandet innehåller AIS SART-enhetens unika MMSI-nummer samt position, avstånd och bäring från ditt fartyg.

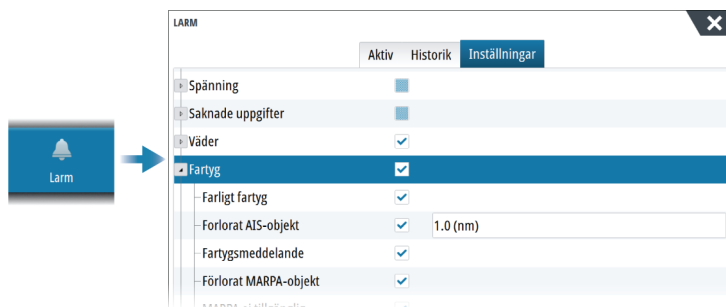


Du har följande alternativ:

- Ignorera larmet
 - Larmet stängs av och meddelandet stängs. Larmet visas inte igen
- **Notera:** Om du ignorerar larmet förblir AIS SART-ikonen synlig på sjökortet, och AIS SART står kvar i fartygslistan.
- Spara waypointen
 - Waypointen sparas i waypointlistan. Namnet på waypointen får prefixet MOB AIS SART följt av SART-enhetens unika MMSI-nummer. Till exempel MOB AIS SART - 12345678.
- Aktivera MÖB-funktionen
 - Visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring AIS SART-positionen
 - Systemet skapar en aktiv rutt till AIS SART-positionen
- **Notera:** Om MÖB-funktionen redan är aktiv stoppas den och ersätts av den nya rутten mot AIS SART-positionen.
- **Notera:** Om AIS slutar att ta emot AIS SART-meddelandet stannar AIS SART kvar i fartygslistan i 10 minuter efter att den senaste signalen togs emot.


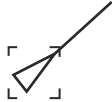


Fartygslarm

Du kan definiera flera olika larm som meddelar dig om ett mål hamnar innanför fördefinierade avståndsgränser, eller om ett tidigare identifierat mål förloras.



AIS-målsymboler

	Säkert AIS-objekt med avstängd kursförlängningslinje. Tjocka linjer anger farligt AIS-objekt.
	Ofarligt AIS-mål i rörelse med kursförlängningslinje.
	Farligt AIS-mål, visas med fylld linje. Ett mål bedöms vara farligt enligt CPA- och TCPA-inställningarna. Läs mer i Definiera farliga fartyg.

	Förlorat AIS-mål. När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
	Valt AIS-mål, aktiveras genom att du markerar en målsymbol. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören från symbolen.
	AIS SART (AIS Search And Rescue Transmitter [AIS-nödsignalsändare]).
	AtoN (navigeringshjälpmedel)

Fartygsinställningar



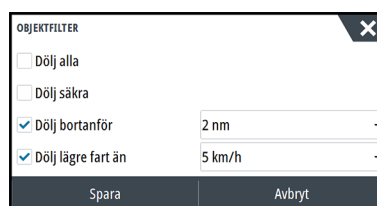
MMSI

Används för att ange ditt eget MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) i systemet. Du måste ha det här numret angivet för att ta emot meddelanden från AIS- och DSC-fartyg. Du måste även ha ditt MMSI-nummer angivet så att du inte ser ditt eget fartyg som ett AIS-mål på sjökortet.

Objektfilter

Som standard visas alla mål på panelen om en AIS-enhet är ansluten till systemet.

Du kan välja att inte visa några mål, eller att filtrera ikonerna utifrån säkerhetsinställningar, avstånd eller fartygets hastighet.



Förlängningslinjer

Definierar längden på kurs över grund och kursförlängningslinjer för ditt eget fartyg och andra fartyg.

Längden på förlängningslinjerna anger den sträcka som fartyget kommer att färdas under den valda tidsperioden.

Kursinformation för ditt eget fartyg läses från den aktiva kurssensorn och KÖG-information tas emot från aktiv GPS. För andra fartyg ingår KÖG-data i det meddelande som tas emot från AIS-systemet.

Definiera farliga fartyg

Du kan använda värdena för CPA (närmaste passeringspunkt) och TCPA (tid till närmaste passeringspunkt) för att definiera när ett mål ska anses vara farligt. När ett mål hamnar inom avståndet för CPA eller inom tidsgränsen för TCPA ändras symbolen till Farligt mål.

FARLIGA FARTYG ✕

Fartyg bedöms som farliga när deras närmaste passeringspunkt ligger inom följande distans och tid.

Närmaste passeringspunkt (m)	0152
Närmaste passeringspunkt (min:sec)	05:00

Spara Avbryt

Fart och kurs

Förlängningslinjen kan användas för att indikera fart och kurs för mål, antingen som absolut (sann) rörelse eller i förhållande till fartyget.

AIS-ikonens orientering

Ställer in orienteringen av AIS-ikonen, antingen baserat på kurs eller KÖG-information.

10

Ekolod

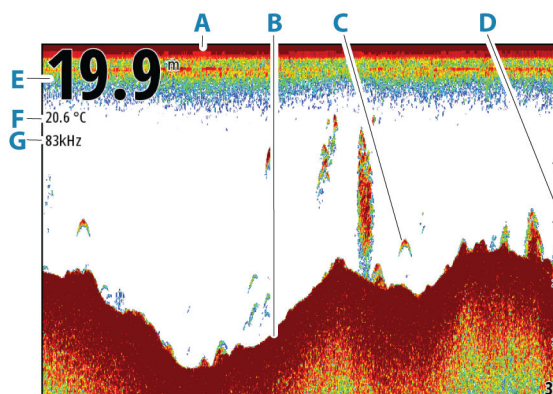
Om

Med ekolodsfunktionen får du en vy av vattnet och botten under fartyget, så att du kan hitta fisk och undersöka bottenstrukturen.

Krav

Enheten har inbyggt ekolod. En kompatibel ekolodsgivare krävs.

Bilden



- A** Yta
- B** Botten
- C** Fiskbågar
- D** Avståndsskala
- E** Djup
- F** Temperatur
- G** Frekvens

Flera källor

Du kan ange källan för bilden i den aktiva panelen. Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler.

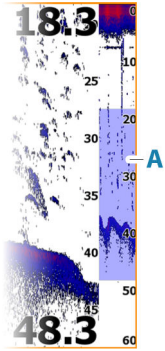
Mer information om hur du väljer källan för en panel finns i "**Källa**" på sida 72.

Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden.

Zoomnivån visas på bilden. Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

kHz / 4x



Zoomfältet

Zoomfältet (A) visas när du zoomar in i bilden.

Dra zoomfältet vertikalt om du vill visa andra delar av vattenpelaren.

Använda markören på panelen

Som standard visas inte markören på bilden.

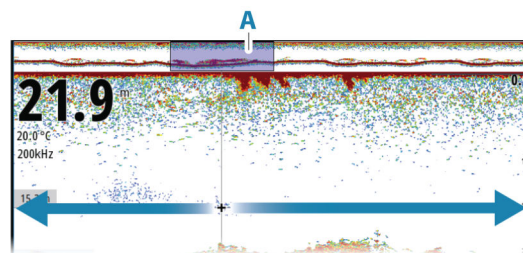
När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Markörens djup och räckvidd visas vid markörens position.

Visa historik

När markören visas på ekolodspanelen visas historikfältet (A) längst upp på panelen. I historikfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade bildhistoriken.

Du kan visa historiken genom att panorera bilden.

Om du vill återgå till normal bläddring avmarkerar du markören.



Logga data

Starta registrering av loggdata

Du kan börja logga data och spara filen internt på enheten, eller spara den på en lagringsenhet som är ansluten till enheten.

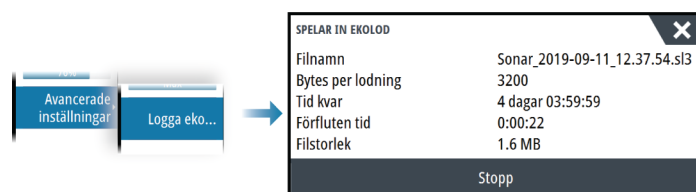
När du loggar data visas en blinkande röd symbol i det övre vänstra hörnet och ett meddelande visas då och då längst ned på skärmen.

Ange inspelningsinställningar i dialogrutan för inspelning.



Stoppa loggning av data

Använd stoppalternativet till att stoppa loggning av loggdata.



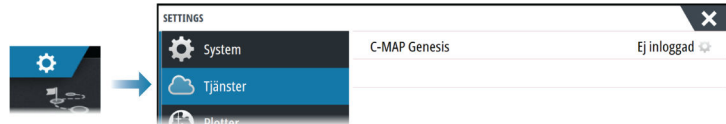
Visa loggade data

Du kan granska ekolodsdata som lagrats både internt och externt när alternativet Spela upp ekologg är valt i dialogrutan för ekolodsinställningar. Läs mer i "Ekolodsinställningar" på sida 77.

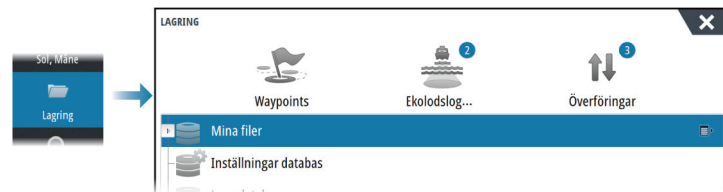
Ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis

För att ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis gör du något av följande:

- Använd alternativet Tjänster. Följ instruktionerna för att logga in och överföra loggfilerna till C-MAP Genesis.

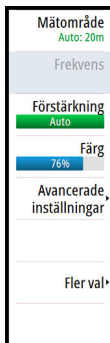


- Använd dialogrutan Lagring. Välj ikonerna för ekolodsloggar och de loggar du vill överföra. Om du redan är inloggad på C-MAP Genesis överförs filerna. Om du inte är inloggad, välj överföringsikonen och följ instruktionerna för att logga in och överföra loggfilerna till C-MAP Genesis. Du kan logga in och överföra filer vid ett senare tillfälle när enheten är ansluten till internet.



Anpassa bilden

Använd de här menyalternativen för att anpassa bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på menyn med funktioner i markörläge. Välj alternativet Ta bort markören om du vill återgå till den vanliga menyn.



Djupområde

Inställningen för mätområde avgör vilket vattendjup som ska visas på skärmen.

- **Notera:** Att ställa in ett stort mätområde på grunt vatten kan göra att systemet tappar bort djupet.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Frekvens

Enheten har stöd för flera givarfrekvenser. Vilka frekvenser som är tillgängliga beror på den konfigurerade givarmodellen.

- En låg frekvens, till exempel 50 kHz, går djupt. Den ger en bred kon men är mer känslig för störningar. Den är bra för bottenseparering och bred områdessökning.
- En hög frekvens, till exempel 200 kHz, ger högre separering och är mindre känslig för störningar. Den är bra för separering av mål och för snabba fartyg.

Förstärkning

Förstärkningen styr känsligheten. Ju mer du ökar förstärkningen, desto fler detaljer visas på bilden. En högre förstärkningsinställning kan dock ge mer bakgrundsbrus. Om förstärkningen är för lågt inställd kanske svaga ekon inte visas.

Det finns ett manuellt och ett automatiskt förstärkningsläge. Som standard är förstärkningen inställd på Auto.

Färg

Starka och svaga ekosignaler har olika färger som anger skillnaden i signalstyrka. Färgerna som används beror på vilken palett du väljer.

Ju mer du ökar färginställningen desto fler ekon visas i färgen i änden av skalan med starkast retur.

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Mer information om konfiguration finns i installationshandboken för NSS evo3S.

Mäta avstånd

Du kan använda markören till att mäta avståndet mellan positionerna för två observationer på bilden.

1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet från
2. Välj menyalternativet Mät avstånd

→ **Notera:** Mätalternativet är inte tillgängligt om inte markören placeras på bilden.

3. Placera markören på den andra mätpunkten
 - En linje dras mellan mätpunkterna, och avståndet anges i fönstret för markörinformation
4. Fortsätt att välja nya mätpunkter vid behov

Du kan använda menyalternativen för att placera om startpunkten och slutpunkten så länge som mätfunktionen är aktiv.

Välj menyalternativet Avsluta mätning för att återgå till normal bläddring av bilder.

Avancerade alternativ

Menyalternativet Avancerat är bara tillgängligt när markören inte är aktiv.

Störningsdämpning

Filtrerar bort signalstörningar och reducerar klutter på skärmen.

TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) minskar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

Bildhastighet

Du kan välja bildhastigheten för bilden på skärmen. Med en hög bildhastighet uppdateras bilden snabbt, medan en låg bildhastighet ger en längre historik.

→ **Notera:** I vissa förhållanden kan du behöva justera bildhastigheten så att bilden blir mer användbar. Exempelvis om du behöver justera bilden till en snabbare hastighet när du fiskar vertikalt utan förflyttning.



Pingfrekvens

Pingfrekvensen styr med vilken frekvens givaren sänder ut signalen i vattnet. Som standard är pinghastigheten inställd på max. Det kan vara nödvändigt att justera pinghastigheten för att begränsa störningar.

Logga ekolod

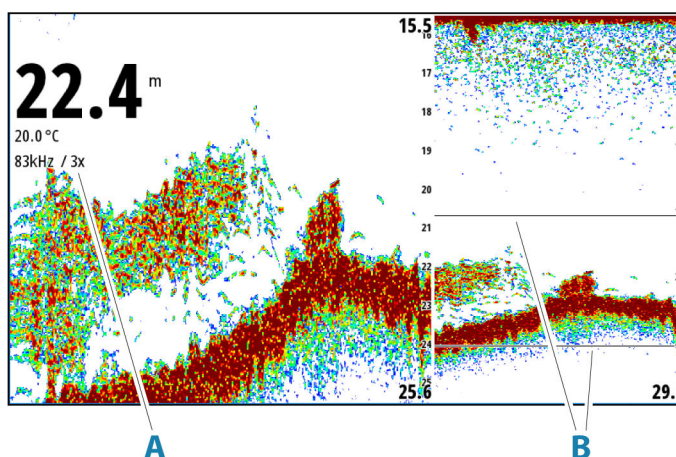
Välj att starta och stoppa inspelning av ekolodsloggdata. Mer information finns i "Logga data" på sida 70.

Fler val



Delad bild

Zoom



- A** Zoomnivå
- B** Zoomlinjer

I zoomläget ges en förstord vy av ekolodsbilden till vänster på panelen.

Som standard är zoomnivån inställd på 2x. Du kan välja upp till 8x zoom.

Zoomområdeslinjerna till höger på displayen visar det område som förstoras. Om du ökar zoomfaktorn minskar området. Det indikeras genom att avståndet mellan linjerna minskar.

Flytta zoomfälten uppåt/nedåt i bilden och visar olika djup i vattenpelaren.

Bottenlås

Läget för bottenlås är användbart när du vill visa mål nära botten. I det här läget visas en bild där botten är platt till vänster på panelen. Avståndsskalan ändras till att mäta från botten (0) och uppåt. Botten och nollinjen visas alltid i den vänstra bilden, oberoende av avståndsskalan. Skalningsfaktorn för bilden till vänster på panelen justeras på det sätt som beskrivs för zoomalternativet.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Temperaturdiagram

Temperaturkurvan används till att illustrera skiftningar i vattentemperaturen.

När kurvan är aktiverad, visas en färgad linje samt temperatursiffror på bilden.

Djuplinje

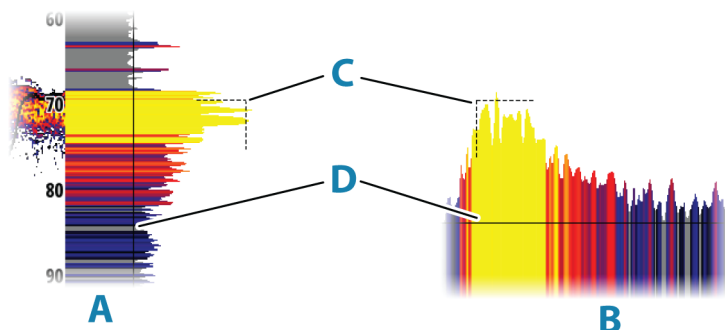
När den är aktiverad visas en linje på bottenytan. Djuplinjen gör det lättare att skilja botten från fisk och strukturer.

Realtidsfönster

Realtidsfönstret visar ekolodningen på panelen. Styrkan på faktiska ekon indikeras med både bredd och färgintensitet.

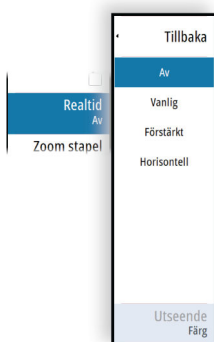
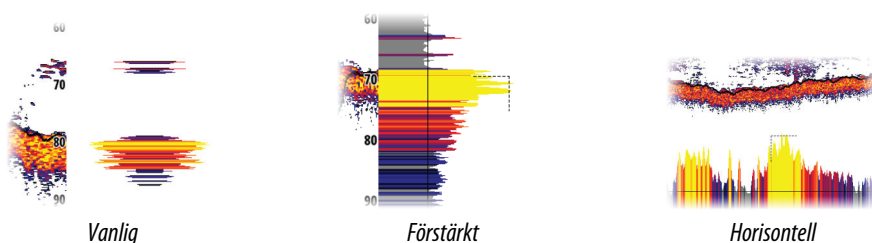
Förstärkta och horisontella indikatorer i realtidsfönstret

Det förstärkta och horisontella realtidsfönstret visar 2 indikatorer:



- A** Bild på förstärkt realtidsfönster
- B** Bild på horisontellt realtidsfönster
- C** Korsindikator – visar var i ekolodningen botten är placerad.
- D** Tröskelgräns – indikerar aktuell förstärkning. Den visar amplituden på returekot som visas på kontrollpanelen. Förstärkningsinställningen hjälper till att särskilja returekon mellan ekomål och brus.

Alternativ för realtidsfönstret



Av
Tar bort realtidsfönstret från panelen.

Vanlig
Visar realtidsfönstret vertikalt på sidan av panelen. Det finns inga anpassningsbara alternativ för utseendet på det vanliga realtidsfönstret.
Om markören placeras på panelen fortsätter realtidsfönstret att visa den senaste ekolodningen i takt med att den visas på panelen.

Förstärkt
Visar realtidsfönstret vertikalt på sidan av panelen. Välj menyalternativet Utseende för att ändra visningen av det förstärkta realtidsfönstret.
Om markören placeras på panelen visar realtidsfönstret ekolodningen vid markören.

Horisontell
Visar realtidsfönstret horisontellt längst ned på panelen. Välj menyalternativet Utseende för att ändra visningen av det horisontella realtidsfönstret.
Om markören placeras på panelen visar realtidsfönstret ekolodningen vid markören.

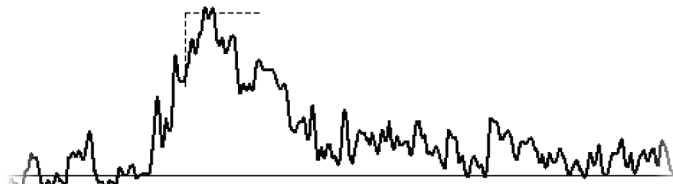


Utseende

Menyalternativet Utseende är tillgängligt när realtidsfönstret är inställt på förstärkning eller horisontellt.

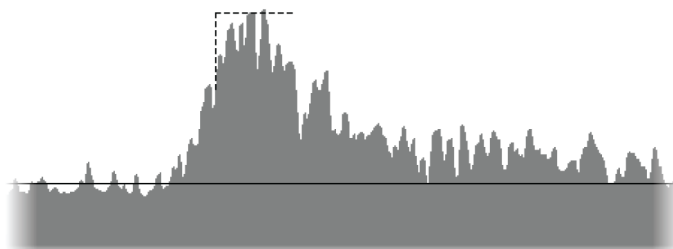
Linje

Visar amplituderna som en enda linje.



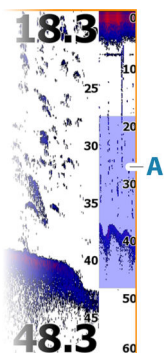
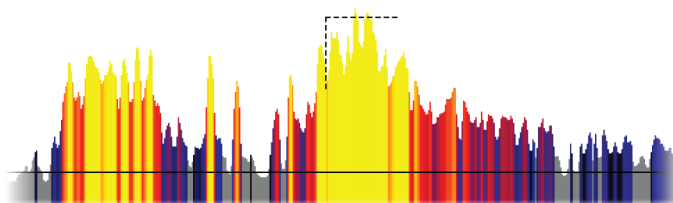
Fyll

Visar amplituderna med en grå fyllningsfärg.



Färg

Visar varje amplitudvärde med samma färg som i panelen. För amplituder nära eller under förstärkningströskeln är färgen grå. De grå amplituderna indikerar inga ekomålreturer. De grå amplituderna ersätter bakgrundsfärgen som visas på panelen, som även anger inga ekomål.



Zoomfältet

Zoomfältet (**A**) visas när du zoomar in i bilden.

Dra zoomfältet vertikalt om du vill visa andra delar av vattenpelaren.

DownScan-överlagring

När en DownScan-kompatibel givare är ansluten till systemet kan du överlagra DownScan-bilder på den vanliga ekolodsbilden.

När DownScan-överlagring är aktiv utökas ekolodspanelmenyn med grundläggande DownScan-alternativ.

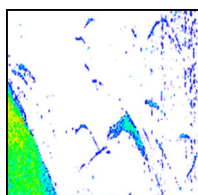
Pausa

Pausar bilden så att du kan undersöka bilden i detalj.

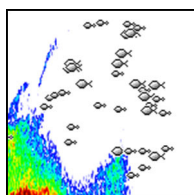
Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.

Fisk-ID

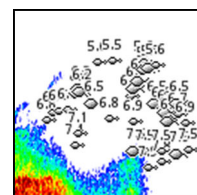
Du kan välja hur du vill att fiskmål ska visas på skärmen. Du kan även välja om du vill få ett larm när ett fisk-ID dyker upp på panelen.



Vanliga fiskbågar



Fisksymboler



Fisksymboler och djupangivelse

→ **Notera:** Alla fisksymboler är inte faktiska fiskar.

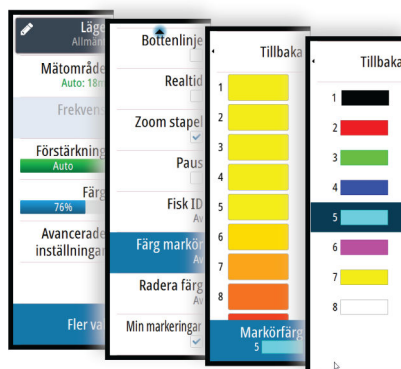
Färg markör

Med det här alternativet kan du ändra vissa färger på bilden.

→ **Notera:** Det är bara färgerna över havsbotten som ändras på bilden.

Ändra färger

→ **Notera:** Var försiktig när du använder den här funktionen. Vissa färgändringar kan dölja hinder och andra föremål.



1. Välj menyalternativet Färg markör.
2. Välj en eller flera färger att ändra.
3. Välj menyalternativet Markörfärg så att ersättningsfärgerna visas.
4. Välj ersättningsfärg.
5. Spara dina inställningar genom att välja Bakåt på menyn.

När färgändringen tillämpas ändras menyalternativet Färg markör till en färgstapel.



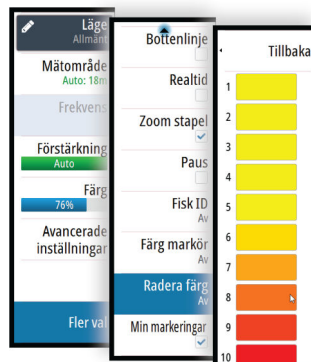
Om du byter till en ny palett används färgändringarna på den. Om du däremot väljer vitt för en palett med svart bakgrund ändras ersättningsfärgen automatiskt till svart om du byter till en palett med ljus bakgrund. Om du väljer en mörk färg för en bild med ljus bakgrund ändras den till vitt om du byter till en palett med mörk bakgrund.

Ta bort färgändringar

Om du vill ta bort färgändringar väljer du menyalternativet Färg markör och avmarkerar sedan färgen. Ta bort alla färgändringar om du vill avaktivera färgmarkeringsfunktionen.

Radera färg

Tar bort vissa färger på bilden så att palettens bakgrundsfärg visas istället. Det här döljer i praktiken de valda färgerna på bilden.



→ **Notera:** Var försiktig när du använder den här funktionen. Vissa färgändringar kan dölja hinder och andra föremål.

1. Välj menyalternativet Radera färg
2. Välj en eller flera färger att ta bort. Valda färger ändras till vitt på meny. Valda färger tas bort från bilden och palettens bakgrundsfärg visas istället.
3. Spara dina inställningar genom att välja Bakåt på meny.

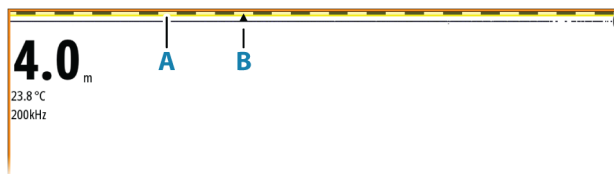
När raderingen tillämpas ändras menyalternativet Radera färg till en färgstapel.



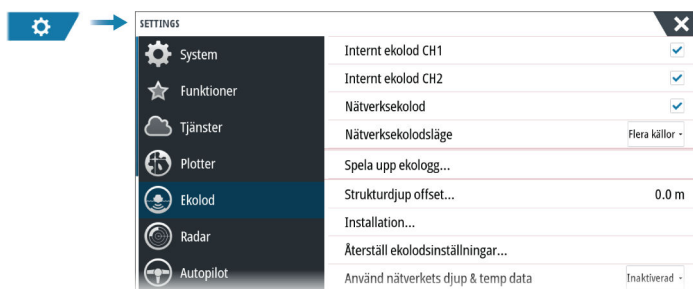
Ta bort alla färgändringar om du vill avaktivera raderingsfunktionen.

Min markeringar

Anger om minutmarkeringslinjen (**A**) visas på bilden. Varje svart och varje vit rand i linjen representerar 1 minut. Om det förekommer avbrott i signalen indikeras det med en triangel (**B**).



Ekolodsinställningar



Internt ekolod CH1 och CH2

När det här alternativet är valt är det interna ekolodets kanal tillgänglig att väljas på ekolodspanelmenyn.

När det här alternativet är avmarkerat stängs det interna ekolodets kanal av i enheten. Det kommer inte att finnas med på listan över ekolodskällor för någon enhet i nätverket. Avmarkera det här alternativet för kanaler utan ansluten ekolodsgivare.

Nätverksekolod

Välj för att dela givare från den här enheten med andra enheter som är anslutna till Ethernet-nätverket. Dessutom måste inställningen väljas för att kunna se andra aktiverade ekolodsenheter i nätverket.

När alternativet är avmarkerat kan inte givare som är anslutna till denna enhet delas med andra enheter som är anslutna till nätverket, och de kan inte heller se andra källor i nätverket som har denna funktion aktiverad.

Mer information om att konfigurera ekolodet finns i den separata installationshandboken.

Nätverksekolodsläge

Inställningen för nätverksekolodsläge anger om endast en eller flera ekolodskällor kan väljas samtidigt.

- **Notera:** En källa väljs automatiskt om det finns äldre ekolod i nätverket. Du kan inte ändra den här inställningen om äldre ekolod finns i nätverket. Läget för flera källor bör väljas om inget äldre ekolod är anslutet till nätverket.
- **Notera:** När du byter läge till flera källor måste du vänta 30 sekunder och sedan stänga av alla källor. Vänta 1 minut och starta sedan om alla anslutna källor.

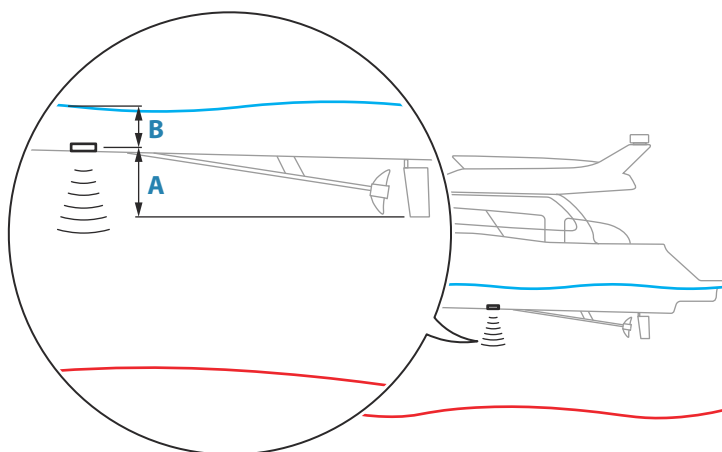
Spela upp ekolodslogg

Används för att visa ekolodsloggningar. Loggfilen visas som en pausad bild, och du styr bläddring och visning via meny.

Du kan använda markören på bilden, mäta avstånd och ställa in visningsalternativ som på en vanlig ekolodsbild. Om fler än en kanal spelades in i den valda loggfilen kan du välja vilken kanal du vill visa.

Strukturdjup offset

Alla givare mäter vattendjupet från givaren till botten. Därmed tar mätningar av vattendjupet inte hänsyn till avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet eller från givaren till vattenytan.



- För att visa djupet från den lägsta punkten av fartyget till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och den nedersta delen av fartyget, **A** (negativt värde).
- För att visa djupet från vattenytan till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och vattenytan, **B** (positivt värde)
- För djup under givare anges offset som 0.

Använd djup- och tempdata från nätverk

Väljer från vilken nätverkskälla djup- och temperaturdata ska delas på NMEA 2000-nätverket.

Installation

Används för installation och inställning. Se separat installationshandbok.

Återställa ekolodsinställningar

Återställ ekolodsinställningarna till fabriksinställda standardvärden.

Installation av ForwardScan

Tillgänglig när funktionen ForwardScan är ansluten.

Konfigurationsinformation finns i "*Installationsinställningar för ForwardScan*" på sida 94.

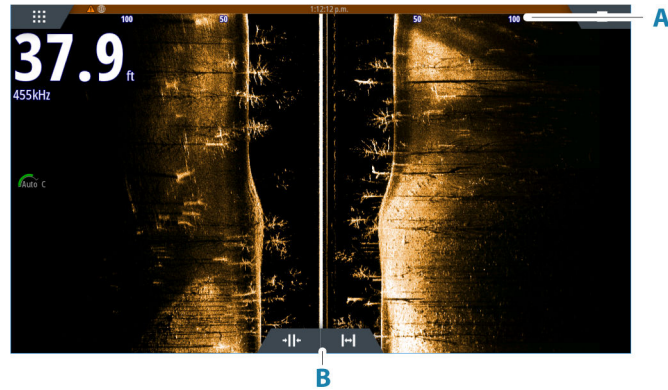
11

SideScan

Om SideScan

SideScan ger en bred täckning med hög detaljrikedom av bottenområdet till båtens sidor. SideScan-panelen är tillgänglig när en SideScan-givare är ansluten till systemet.

SideScan-panelen



- A** Avståndsskala
- B** Avståndssikoner

Zooma in i bilden

Använd ikonerna för räckvidd eller ändra menyinställningen för räckvidd för att ange avståndet till vänster och höger om mitten som visas i bilden. En förändring i räckvidd gör att bilden zoomas in eller ut.

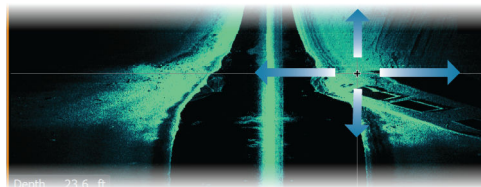
Använda markören på panelen

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Avståndet åt vänster/höger från fartyget till markören visas vid markörens position.

Visa historik

I en SideScan-vy panorerer du bilden för att se sidor och historiken genom att dra bilden åt vänster, höger eller uppåt.

När du vill återgå till normal SideScan-bläddring väljer du alternativet Ta bort markören.

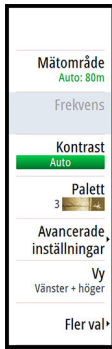


Logga SideScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. SideScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i *"Logga data"* på sida 70.

Ställa in bilden

Använd SideScan-meny när du ställer in bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på menyn med funktioner i markörläge. Välj alternativet Ta bort markören om du vill återgå till den vanliga menyn.



Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Mer information om konfiguration finns i installationshandboken för NSS evo3S.

Djupområde

Inställningen för djupområde bestämmer avståndet till vänster och höger om mitten.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Frekvenser

Två frekvenser kan användas. 800 kHz ger en skarp bild utan att göra avkall på räckvidd. 455 kHz kan användas i djupare vatten, eller för utökad räckvidd.

Contrast (Kontrast)

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Visa

Anger om SideScan-sidan visar endast vänster sida av bilden, endast höger sida eller vänster och höger sida samtidigt.

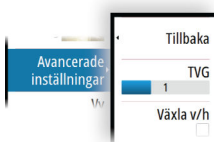
Avancerade alternativ

TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) minskar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

Vända bilden åt vänster/höger

Vänder vid behov vänster/höger sida av bilden för att stämma överens med riktningen för givarens installation.





Fler val

Pausa

Pausar bilden så att du kan undersöka bilden i detalj.

Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.

Djuplinjer

Du kan lägga till djuplinjer i bilden så att det blir enklare att uppskatta avståndet.

Logga SideScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. SideScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i *"Logga data"* på sida 70.

Ekolodsinställningar

Använd dialogrutan för ekolodsinställningar för att göra inställningar för ekolodet. Läs mer i *"Ekolodsinställningar"* på sida 77.

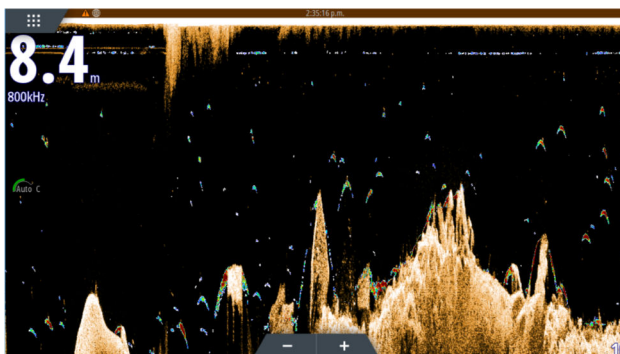
12

DownScan

Om DownScan

DownScan ger detaljerade bilder av botten och fisk direkt under båten. DownScan-panelen är tillgänglig när en DownScan-givare är ansluten till systemet.

DownScan-panelen



Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden.

Zoomnivån visas på bilden. Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

kHz / 4x

Använda markören på panelen

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Markörens djup visas vid markörens position.

Visa DownScan historik

Du kan panorera bildhistoriken genom att dra bilden åt vänster och höger.

För att återgå till normal DownScan-bläddring tar du bort markören från bilden.

Logga DownScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. DownScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i "Logga data" på sida 70.

Ställa in DownScan-bilden

Använd DownScan-menyn när du ställer in bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på menyn med funktioner i markörläge. Välj menyalternativet Ta bort markören om du vill återgå till den vanliga menyn.

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

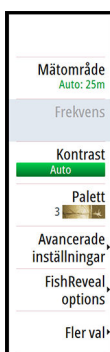
Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Mer information om konfiguration finns i installationshandboken för NSS evo3S.

Djupområde

Inställningen för mätområde avgör vilket vattendjup som ska visas på skärmen.



→ **Notera:** Att ställa in ett stort mätområde på grunt vatten kan göra att systemet tappar bort djupet.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Anpassat mätområde

Med det här alternativet kan du ställa in både övre och undre gräns manuellt.

Ange ett anpassat område genom att välja menyalternativet Område och sedan alternativet Anpassat.

→ **Notera:** När ett anpassat mätområde ställs in försätts systemet i läget manuellt mätområde.

Frekvenser

Två frekvenser kan användas. 800 kHz ger en skarp bild utan att göra avkall på räckvidd. 455 kHz kan användas i djupare vatten, eller för utökad räckvidd.

Contrast (Kontrast)

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

FishReveal

Markera FishReveal för att visa fiskbågar i bilden.

När FishReveal aktiveras utökas menyn så att den omfattar FishReveal-alternativ.

Förstärkning

Styr känsligheten för FishReveal-data på DownScan-bilden. När du ökar förstärkningen visas fler detaljer på skärmen. När du minskar förstärkningen blir den mindre detaljerad. För mycket detaljer orsakar klutter på skärmen. Om förstärkningen är för lågt inställd kanske svaga fiskbågsdata inte visas.

Färg

Justerar färgerna för fiskbågsdata för att bidra till att skilja dem från andra mål. Justering av färgen kan bidra till att särskilja fisk och viktiga strukturer på eller nära botten från den faktiska botten.

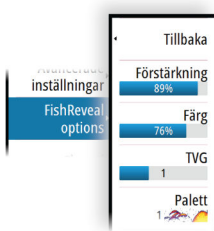
TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) minskar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

Palett

Välj mellan flera visningspaletter som är optimerade för olika fiskesituationer.

→ **Notera:** Palettvalet är ofta en användarinställning som kan variera beroende på olika fiskesituationer. Det är bäst att välja en palett som ger bra kontrast mellan bildens detaljer och FishReveal-bågar.

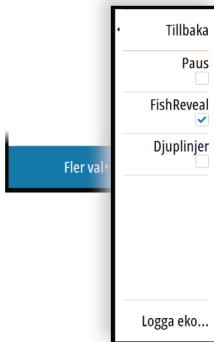


Avancerade alternativ

TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) minskar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

Fler val



Pausa

Pausar bilden så att du kan undersöka bilden i detalj.

Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.

FishReveal-alternativ

Markera FishReveal för att visa fiskbågar i bilden. Läs mer i "*FishReveal*" på sida 84.

Djuplinjer

Du kan lägga till djuplinjer i bilden så att det blir enklare att uppskatta djupet.

Logga DownScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. DownScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i "*Logga data*" på sida 70.

Ekolodsinställningar

Använd dialogrutan för ekolodsinställningar för att göra inställningar för ekolodet. Läs mer i "*Ekolodsinställningar*" på sida 77.

13

3D-ekolod

Om 3D-ekolod

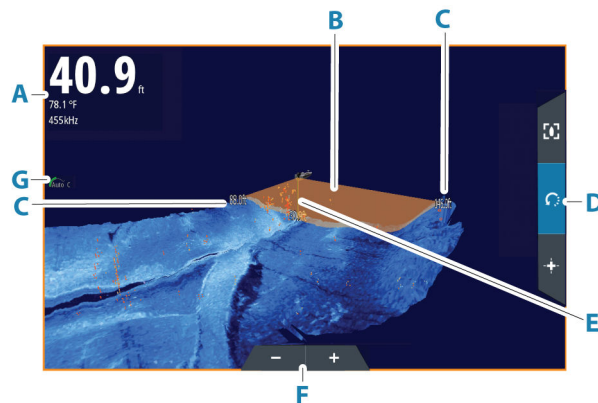
3D-ekolod är en flerstrålig ekolodsteknik som gör det möjligt för fiskare att se fisk, undervattensstrukturer och bottenkonturer i anpassningsbara, tredimensionella vyer.

Krav

Sidan för 3D-ekolod är tillgänglig när en 3D-ekolodsgivare är ansluten till systemet via en 3D-ekolodsmodul.

3D-panelen

I 3D-vyn byggs bilden av havsbotten upp i realtid direkt under båten i och med att den rör sig. Om båten inte rör sig förblir bilden stillastående. Du kan också se andra föremål under vattnet och fiskstim. 3D-vyn visar både vänster och höger datakanal.



- A** Djup, temperatur och frekvens
- B** Ekolodsgivarens stråle
- C** Djupområde
- D** 3D-knappar på panelen
- E** Linje för djupindikering
- F** Zoomknappar på panelen
- G** Contrast (Kontrast)

Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden.

Zoomnivån visas på bilden. Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

kHz / 4x

Använda markören på en 3D-bild

Som standard visas inte markören på bilden.

På en 3D-bild väljer du knappen Aktivera markör på panelen för att använda markören.

När markören placeras på en bild aktiveras markörens informationsfönster och historikfältet.

Markörens informationsfönster visar tillgängliga data vid markörens position, inklusive avstånd och räckvidd från fartyget till markörens position.

Historikfältet används för att panorera bakåt i lagrade data. I den framhävda delen av historikfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade historiken för bilder. Läs mer i "Visa bildhistorik" på sida 87.

→ **Notera:** Historikfältet kan stängas av. Läs mer i "Rensa historik" på sida 89.



Depth 42.00 ft
Temp 32,0 °F
N 30°25.627'
W 81°14.483'
519 ft, 277 °M

Spara waypoints

Spara en waypoint genom att placera markören på panelen och välj sedan menyalternativet Ny waypoint.



Om markören är placerad på en 3D-bild ingår ingen djupinformation för waypointen. Waypointen på en 3D-bild ritas med en linje nedanför som visar dess punkt på havsbotten.

Alternativ för 3D-läge

Det finns två lägen för 3D-panelen:

- Fartygsläge
- Markörläge

Växla mellan fartygsläge och markörläge genom att välja 3D-knapparna på panelen. Du kan också återgå från markörläge till fartygsläge genom att välja menyalternativet Ta bort markören.

3D-fartygsläge

I detta läge är vyn låst till fartyget och bilden rör sig med fartyget.

Kameran kan roteras runt fartyget och kamerans höjd ändras för att riktas nedåt eller mer åt sidan från fartyget:

- Ändra kamerans rotation genom att dra horisontellt på skärmen
- Ändra kamerans höjd och lutning genom att dra vertikalt på skärmen

3D-markörläge

När du aktiverar markörläge är kamerans placering densamma som när markörläget aktiverades.

I markörläget rör sig bilden inte med fartyget. Bilden kan zoomas och kameran kan roteras i alla riktningar genom att dra på skärmen.

Markörläge inkluderar markörfunktionerna som beskrivs i "*Använda markören på en 3D-bild*" på sida 86.

Fiskvisning

När objekt identifieras i vattenpelaren visas de som kluster med prickar. Prickarnas färg motsvarar målets intensitet och justeras automatiskt för att komplettera den valda paletten.

Visa bildhistorik

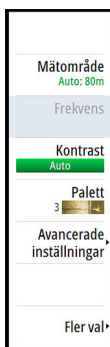
I den framhävda delen av historikfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade historiken för bilder.

Historikfältet visas som standard när markören är aktiv. Du kan stänga av historikfältet, välja att det alltid visas högst upp på skärmen eller endast visas när markören är aktiv. Läs mer i "*Rensa historik*" på sida 89.

Historikfältet är högst upp på skärmen på 3D-bilder.

Du kan panorera bildhistoriken genom att dra i bilden, eller genom att dra i det markerade området av historikfältet.

Om du vill fortsätta bläddra med aktuella data avmarkerar du markören.



Ställa in bilden

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Mer information om konfiguration finns i installationshandboken för NSS evo3S.

Djupområde

Inställningen för djupområde bestämmer avståndet till vänster och höger om mitten.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Frekvenser

Två frekvenser kan användas. 800 kHz ger en skarp bild utan att göra avkall på räckvidd. 455 kHz kan användas i djupare vatten, eller för utökad räckvidd.

Contrast (Kontrast)

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avancerade alternativ

TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) minskar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

Vända bilden åt vänster/höger

Vänder vid behov vänster/höger sida av bilden för att stämma överens med riktningen för givarens installation.

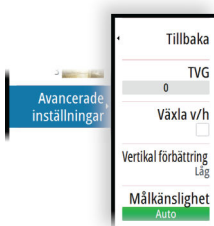
Vertikal förbättring

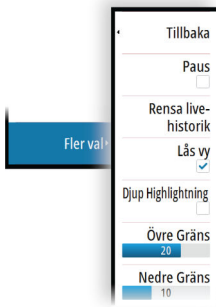
Det här alternativet sträcker ut data så att skillnaderna mellan djupen är större på panelen, vilket hjälper dig att se förändringarna i djup i relativt grunda områden.

Målkänslighet

Denna inställning justerar hur många och vilka intensitetspunkter som ingår i vattenpelaren. Minska för att se mindre brus eller saker du inte vill se, och öka för att se mer information.

Alternativet Auto justerar automatiskt inställningarna till optimal nivå. Du kan anpassa känsligheten Auto (+/-) och på samma gång behålla funktionen för känsligheten Auto.





Fler val

Pausa

Pausar bilden så att du kan undersöka bilden i detalj.

Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.

Rensa historik

Rensar befintlig realtidshistorik från skärmen så att endast aktuella data visas.

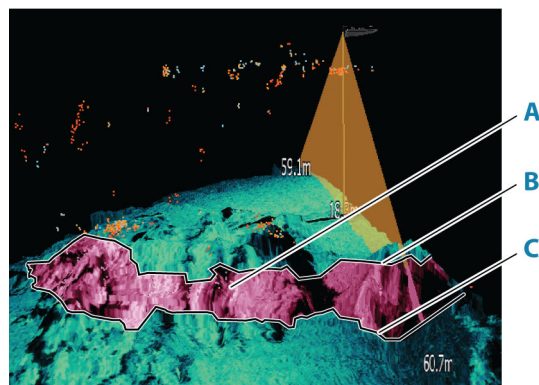
Lås vy

När funktionen är aktiverad kommer kameran att bibehålla inställd relativ rotation från fartyget. Exempel: om du roterar mot styrbords sida av fartyget kommer kameran att rotera för att bibehålla vyn över styrbord när fartyget roterar.

Djupmarkering

Markerar **(A)** den angivna djupräckvidden. Den nedre gränsen ställer in det grundaste räckviddsdjupet som ska markeras **(B)**. Den övre gränsen ställer in det djupaste räckviddsdjupet som ska markeras **(C)**.

Markeringsfärgen beror på färgen på vald palett.



Ekolodsinställningar

Använd dialogrutan för ekolodsinställningar för att göra inställningar för ekolodet. Läs mer i "*Ekolodsinställningar*" på sida 77.

14

StructureMap

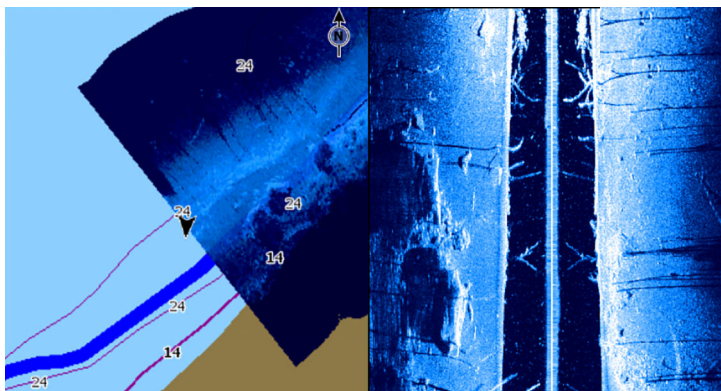
Om StructureMap

StructureMap-funktionen överlagrar SideScan-bilder från en SideScan-källa på kartan. Det gör det enklare att visualisera undervattensmiljön i förhållande till din position och det blir enklare att tolka SideScan-bilder.

StructureMap-bilden

Du kan visa StructureMap som ett lager på plotterpanelen. När du väljer StructureMap-lager utökas sjökortsmenyn med ytterligare alternativ för StructureMap.

I exemplet nedan visas en plotterpanel med ett strukturlager samt en vanlig sidovynpanel.



StructureMap-källor

Du kan använda två källor till lager på strukturloggar på sjökort, men du kan bara visa en åt gången:

- Realtidsdata – Används när SideScan-data är tillgängliga
- Sparade filer – loggade SideScan-data som konverterats till StructureMap-format (*.smf)

Realtidsdata

När du väljer realtidsdata visas historiken för sidovyer som ett spår bakom fartygsikonen. Spårets längd beror på mängden tillgängligt minne i enheten och på avståndsställningarna. När minnet tar slut skrivs den äldsta informationen över när nya data läggs till. Om du ökar sökavståndet minskar pingfrekvensen för SideScan-givaren, men bredden och längden för bildhistoriken ökas.

→ **Notera:** I realtidsläget sparas inga data. Om enheten stängs av förloras alla nya data.

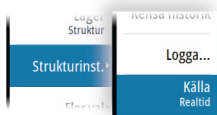
Sparade filer

Läget med sparade filer används till att granska och undersöka StructureMap-filer, och till att positionera fartyget vid särskilda punkter av intresse i ett tidigare avsett område. Sparade filer kan användas som källa om inga SideScan-källor är tillgängliga.

När det här läget är valt används StructureMap-filen som lager på sjökortet utifrån filens positionsinformation.

Om sjökortsskalan är för stor indikeras StructureMap-området med en gränslinje, tills skalan är tillräckligt stor för att visa strukturdetaljer.

→ **Notera:** När du använder sparade filer som källa visas alla StructureMap-filer på lagringsenheten och i systemets internminne. Om det finns fler än en strukturkarta för samma område överlappar bilderna och orsakar klutter på sjökortet. Om du behöver flera loggar för samma område bör de placeras på separata lagringsenheter.



Tips för StructureMap

- Om du vill ha en bild av större strukturer (t.ex. av vrak) ska du inte köra rakt över dem, utan istället styra båten så att strukturen hamnar till vänster eller höger om fartyget.
- Överlappa inte historikspår när du avsöker ett område sidvis.

Använda StructureMap med sjökort

StructureMap har ett fullständigt stöd för sjökort, och du kan använda produkten både med den förinställda kartografin och sjökort från C-MAP, Navionics eller annan tredje part som är kompatibla med systemet.

När du använder StructureMap med sjökort ska du kopiera StructureMap-filerna (.smf) till enhetens interna minne. Vi rekommenderar att du behåller kopior av StructureMap-filerna externt.

Strukturalternativ

Du kan ändra StructureMap-inställningarna från menyn med strukturalternativ. Menyn är tillgänglig när strukturlager är aktiverat.

När du använder sparade strukturkartsfiler som källa är inte alla alternativ tillgängliga. Alternativ som inte är tillgängliga visas nedtonade.

Djupområde

Anger djupområdet.

Genomskinlighet

Anger genomskinligheten för strukturlagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av StructureMap-lagret.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Kontrast

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

Vattenpelare

Visar/döljer vattenpelaren i realtidsläget.

Om inställningen är AV kanske inte stim av betesfiskar kan ses på SideScan-bilden.

Om inställningen är PÅ kan noggrannheten i SideScan-bilden påverkas av vattendjupet.

Frekvenser

Två frekvenser kan användas. 800 kHz ger en skarp bild utan att göra avkall på räckvidd. 455 kHz kan användas i djupare vatten, eller för utökad räckvidd.

Rensa historik

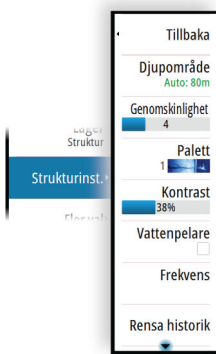
Rensar befintlig realtidshistorik från skärmen så att endast aktuella data visas.

Logga ekolodsdata

Visar dialogrutan Logga ekolod. Läs mer i *"Logga data"* på sida 70.

Källa

Avgör vilken StructureMap som ska visas på sjökortsöverlägget. Läs mer i *"StructureMap-källor"* på sida 90.



15

ForwardScan

Om ForwardScan

ForwardScan-ekolod är en navigeringshjälp som hjälper dig att övervaka undervattensmiljön framför fartyget när du utför manövrer i låg hastighet.

För att kunna använda ForwardScan-funktionen måste du ha en ForwardScan-givare monterad på fartyget.

Med dubbel ekolodsfunktion kan ett ekolod/CHIRP och en ForwardScan-givare anslutas direkt till enheten.

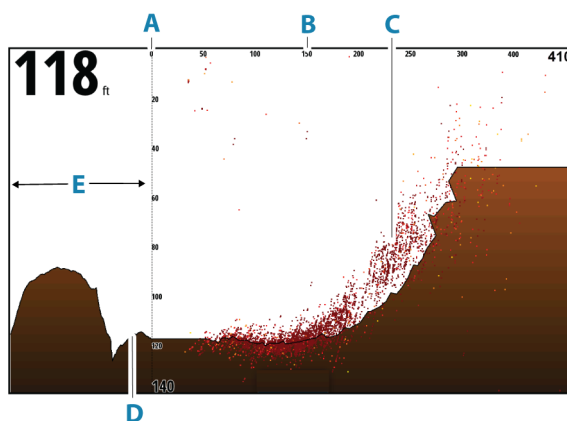
ForwardScan-givaren måste vara ansluten till en kompatibel ekolodsmodul (eller annan enhet med inbyggd ekolodsmodul som delas över nätverket).

Om du har både ett ekolod/CHIRP och en ForwardScan-givare som är anslutna till olika ekolodsmoduler (eller annan enhet med inbyggd ekolodsmodul som delas över nätverket) kan du visa båda samtidigt på en enda enhet.

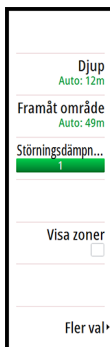
⚠ Varning: Förlita dig inte på den här utrustningen som primär källa för navigering eller riskdetektering.

⚠ Varning: Använd inte utrustningen för att mäta djup eller andra förhållanden för simning eller dykning.

ForwardScan-bilden



- A** Skala för djupområde och fartygsposition
- B** Skala för området framåt
- C** Punktdata
- D** Botten
- E** Djuphistorik



Ställa in ForwardScan-bilden

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Mer information om konfiguration finns i installationshandboken för NSS evo3S.

Djup

Styr djupområdet. Djupområdet är inställt på autoläge som standard.

Framåt område

Styr det framåtriktade sökområdet. Det maximala sökområdet framåt är 91 meter.

Störningsdämpning

Filtrerar bort signalstörningar och reducerar klutter på skärmen.

Visa zoner

Visar varningszoner (gult) och kritiska zoner (rött) på skärmen. Läs mer i *"Kritiskt område framåt och kritiskt djup"* på sida 94.

Fler val



Pausa

Pausar bilden så att du kan undersöka bilden i detalj.

Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Historiklängd

Styr hur mycket ekolodshistorik som ska visas bakom båten. Ju högre värde, desto mer historik visas.

Punktdata

Som standard visar ForwardScan endast botten. Välj det här alternativet om du vill ange att inga ekolodsdatapunkter, alla datapunkter eller endast punkter (objekt) ska visas i vattenpelaren.

Djuplinjer

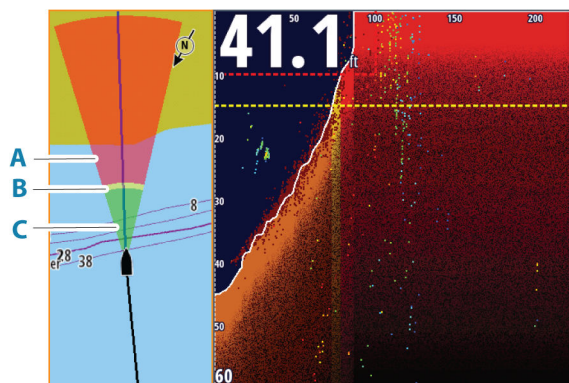
Visar linjer på skärmen som gör det enklare att snabbt bedöma djup och undervattensobjekt.

Logga ForwardScan-data

Visar registreringsdialog. ForwardScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (s13) i loggningsdialogrutan. Mer information finns i *"Logga data"* på sida 70.

Kursförlängningslinjer

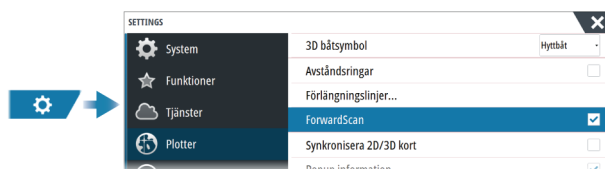
Använd sjökortets kursförlängning till att övervaka ForwardScan på sjökortspanelen. Färgen på kursförlängningslinjer baseras på ForwardScan-larmvärden.



- A** Röd – Kritiskt
- B** Gul – Varning
- C** Grön – Säkert

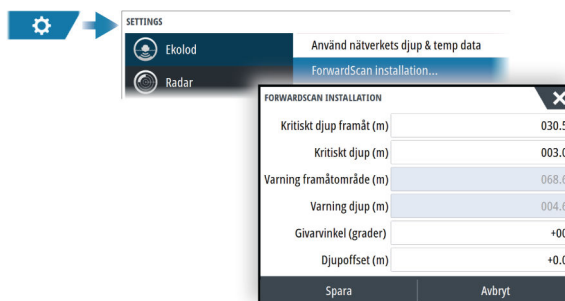
Ställa in ForwardScan-förlängningar

Du visar ForwardScan-kursförlängningslinjer på sjökortspanelen genom att välja ForwardScan i dialogrutan Sjökortsinställningar.



Installationsinställningar för ForwardScan

Ange inställningar i dialogrutan ForwardScan-installation.



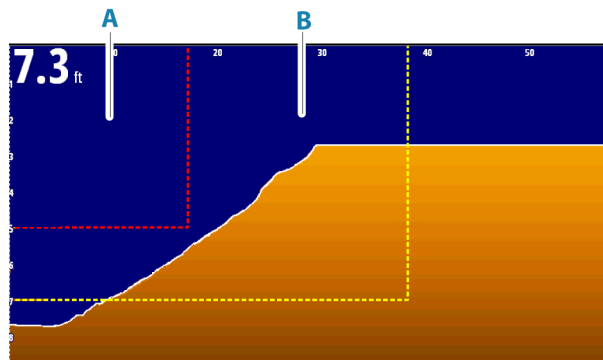
Kritiskt område framåt och kritiskt djup

Kritiskt djup framåt och Kritiskt djup är gränsvärden som användaren väljer och som definierar en kritisk zon framför fartyget.

Om alarmet är PÅ och du färdas i vatten som är tillräckligt grunt för att hamna i den kritiska zonen aktiveras larmet för kritisk zon.

Om du vill få varningar för kritisk zon ska du aktivera larm för Område framåt i dialogrutan för larminställningar. Mer information om att aktivera larm finns i avsnittet "Alarms (Larm)" på sida 142.

Du kan visa de kritiska varningszonerna på bilden genom att aktivera menyalternativet Visa zoner.



- A** Kritisk zon
- B** Varningszon

Varning räckvidd framåt och varningsdjup

Ställ in tröskelvärden för varningsintervall och varningsdjup som definierar de varningszonslinjer som visas på ForwardScan-bilden.

Förskjutningsvinkel

Förskjutningsvinkeln används för att finjustera givarens vinkel om givaren inte är installerad parallellt med vattenlinjen.

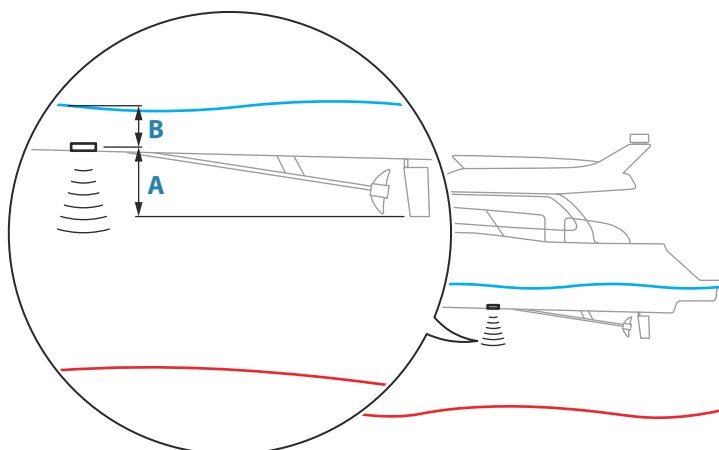
Om givarens monteringsvinkel är skev kan bilden visas felaktigt.

Vinkeln kan justeras från 0 (vertikalt) till 20 grader.

⚠ Varning: Justeringar av förskjutningsvinkelns värde bör göras med försiktighet. Stora variationer i förskjutningsvinkelns värde kan förvränga djupdata, vilket ökar risken för att stöta på undervattenshinder.

Djupoffset

Alla givare mäter vattendjupet från givaren till botten. Därmed tar mätningar av vattendjupet inte hänsyn till avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet eller från givaren till vattenytan.



- För att visa djupet från den lägsta punkten av fartyget till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och den nedersta delen av fartyget, **A** (negativt värde).
- För att visa djupet från vattenytan till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och vattenytan, **B** (positivt värde)
- För djup under givare anges offset som 0.

16

Autopilot

Säker hantering av autopiloten

⚠ **Varning:** En autopilot är en användbar navigeringshjälp, men den ersätter under INGA omständigheter en människa som navigerar.

⚠ **Varning:** Kontrollera att autopiloten har installerats korrekt, tagits i drift och kalibrerats före användning.

- **Notera:** Av säkerhetsskäl ska en fysisk standbyknapp finnas tillgänglig.
- **Notera:** Rattknappen kan konfigureras till att vara standbyknapp. Läs mer i "Konfigurerbar rattknapp" på sida 20.

Använd inte automatisk styrning

- i områden med tät trafik eller i närheten av plats
- i dåligt sikt eller vid extrema förhållanden till havs
- i områden där en autopilot är förbjuden enligt lag.

När du använder en autopilot

- får rodet inte lämnas obevakat
- får inget magnetiskt material eller magnetisk utrustning placeras nära den kurssensor som används av autopilotsystemet.
- Kontrollera med jämna mellanrum kursen och fartygets position.
- Ställ alltid autopiloten i standbyläget och sänk hastigheten i god tid för att undvika farliga situationer

Autopilotlarm

Av säkerhetsskäl rekommenderar vi att du aktiverar alla autopilotlarm när autopiloten används.

Mer information finns i "Alarms (Larm)" på sida 142.

Välja aktiv autopilot

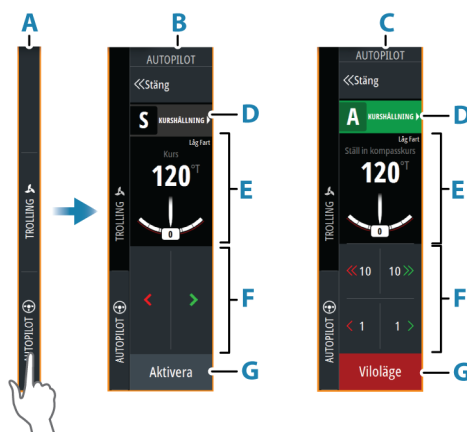
Om både en autopilotdator och en trolldmotor har konfigurerats för MFD-styrning kan endast en av dem vara aktiv.

Knappar för båda autopiloterna visas på kontrollpanelen.

Aktivera en autopilot genom att välja motsvarande knapp på kontrollpanelen och välj sedan omkopplarknappen i autopilotens styrenhet.



Autopilotkontrollen



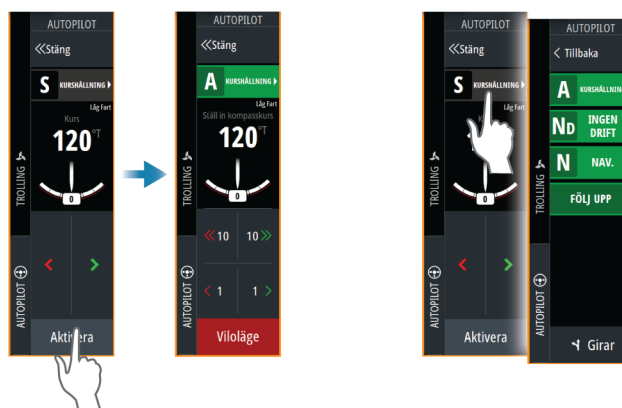
A Kontrollpanel

- B** Autopilotens styrenhet, inaktiverad
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesknapp
- E** Lägesberoende information
- F** Lägesberoende knappar
- G** Knappen Aktivering/standby

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj aktiveringsknappen för att aktivera det senaste aktiva läget
- Välj lägesknappen för att visa listan över tillgängliga lägen och välj sedan önskat läge



Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.



Autopilotindikering

Statusfältet innehåller information om autopiloten när en autopilotdator är ansluten.

Autopilotlägen

Autopiloten har flera styrlägen. Antalet lägen och funktioner inom läget beror på autopilotdatorn, båttyp och tillgängliga ingångar.

Läget Utan uppföljning (NFU)

I det här läget används babords- och styrbordsknapparna för att styra rodet.

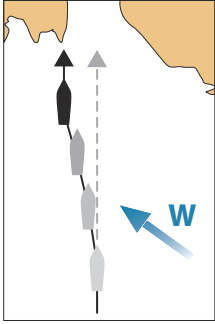
Aktivera det här läget genom att trycka på styrbords- eller babordsknappen när autopiloten är i standbyläge.

Uppföljningsläge (FU)

I det här läget flyttas rodet till en inställd rodervinkel. Roderläget bibehålls i den inställda vinkeln.

Ändra inställd rodervinkel

- Välj babords- eller styrbordsknappen
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv



Kurshållningsläge (A)

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).

Ändra den inställda kursen

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

Slag i kurshållningsläge

→ **Notera:** Endast tillgängligt om båttypen är inställd på segel (autopilotkonfiguration).

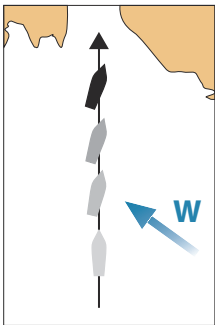
→ **Notera:** Slag ska bara utföras i vindriktningen, och du måste bekanta dig med funktionen i lugnt vatten och svaga vindar så att du ser hur den fungerar på ditt fartyg.

Slagning i läget kurshållning ändrar kursen med en fast kryssningsvinkel, antingen till babord eller styrbord.

Girvinkeln under slag/gipp ställs in under Stagvändningstid i menyn för autopilotinställningar. Läs mer i "**Autopilotinställningar**" på sida 103.

Så här initierar du ett slag:

- Välj knappen för att kryssa i lägeslistan och välj sedan slagriktning.



NoDrift-läget

I läget Ingen drift styrs fartyget längs en beräknad spårlinje, från nuvarande position och i en riktning som användaren ställer in.

När läget är aktiverat ritar autopiloten en osynlig spårlinje baserat på aktuell kurs från fartygets position. Autopiloten använder nu positionsinformationen till att beräkna max. avstånd till rutt och automatiskt styra längs det beräknade spåret.

→ **Notera:** Om fartyget driver bort från spåret på grund av strömmar och/eller vind kommer fartyget (**W**) att följa linjen med en vindupphållningsvinkel.

Ändra inställd spårlinje

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

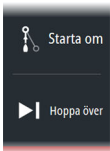
NAV-läget

⚠ **Varning:** Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten. Navigeringsläget får inte användas vid segling, eftersom kursändringar kan resultera i oväntade slag eller gipp.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårlinjen mot waypointmålet.

→ **Notera:** Mer information om navigering finns i "**Navigera**" på sida 46.



Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:

Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Avbryt

Stänger av aktiv navigering och väljer bort den nuvarande ruten eller waypoint-navigeringen. Autopiloten växlar till läget Kurshållning och styr fartyget i den kurs som var aktiv när du tryckte på knappen Avbryt.

→ **Notera:** Det skiljer sig från att välja Standby-läget, som inte avbryter den aktuella navigeringen.

Gir i NAV-läget

När fartyget når en waypoint avger autopiloten en varningssignal och visar en dialogruta med den nya kursinformationen.

Det finns en gräns för tillåten automatisk kursändring som behövs för nästa waypoint i en rutt:

- Om kursändringen som behövs för nästa waypoint är mindre än kursändringens gräns, ändrar autopiloten automatiskt kursen
- Om den kursändring som krävs för nästa waypoint är större än den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera om den kommande kursändringen är acceptabel. Om giren inte accepteras kommer fartyget att fortsätta med den aktuella kursen.

Inställd gräns för kursändringen beror på autopilotdatorn. Se autopilotdatorns dokumentation.

Vindläge

→ **Notera:** Vindläge är endast tillgängligt när båttypen är inställd på Segel. Det går inte att aktivera vindläget om vindinformation saknas.

I vindläget registrerar autopiloten aktuell vindvinkel som styrningens referens och justerar båtens kurs för att bibehålla denna vindvinkel.

Autopiloten kommer att hålla båten på den inställda vindvinkeln tills ett nytt läge ställs in.

⚠ Varning: I vindläget styr autopiloten mot relativ eller sann vindvinkel och inte mot en kompassriktning. Vindändringar kan resultera i att fartyget styrs i en oönskad kurs.

Så här ändrar du den inställda vindreferensvinkeln

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

En omedelbar ändring av vindreferensvinkeln äger rum.

Slå och gippa i vindläge

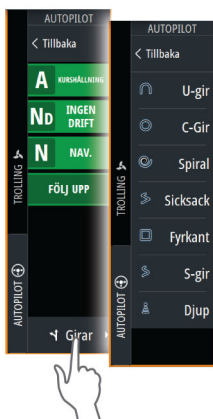
Alternativet för slag/gipp i vindläge speglar den inställda vindvinkeln på motsatt slag.

Slå och gippa i vindläge kan utföras när du seglar med relativ eller sann vind som referens. I båda fallen måste den sanna vindvinkeln vara mindre än 90° (slag) och mer än 120° (gipp).

Girvinkeln under slag/gipp ställs in under Stagvändningstid i menyn för autopilotinställningar. Läs mer i "Autopilotinställningar" på sida 103.

Så här initierar du en kryssning eller gippning:

- Välj alternativet Kryssa/gippa i lägeslistan



Girmönster

Systemet har ett antal girmönster som är tillgängliga när autopiloten är i läget Auto. Antalet girmönster beror på autopilotdatorn.

→ **Notera:** Girmönster är inte tillgängliga om båttypen är inställd på Segel.

Starta en gir

Välj alternativ för babord eller styrbord i dialogrutan för gir.

Girvariabler

Alla girmönster, förutom U-gir, har inställningar som du kan justera innan du inleder en gir, eller när som helst medan båten girar.

U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°. När autopiloten är aktiverad växlas den till Auto-läge.

Girhastigheten är identisk med inställningen Girhastighet.

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girhastighet. Ökning av värdet gör att fartyget girar i en mindre cirkel.

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Ändra/gir. Om värdet är inställt på noll kommer båten att gira i en cirkel. Negativa värden indikerar minskande radie medan positiva värden indikerar ökande radie

Sicksack

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring
- Delsträcka

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

- Delsträcka

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen. När autopiloten är aktiverad växlas den till S-gir-läge.

Girvariabler:

- Kursändring
- Girningsradie

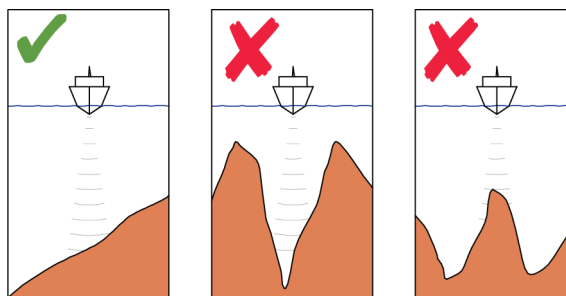
Huvudkursen kan ändras under giren genom att vrida på vredet.

Spårning av djupkurvor

Gör att autopiloten följer en djupkurva.

→ **Notera:** DCT-girmönster är endast tillgängligt om systemet har ett giltigt djup.

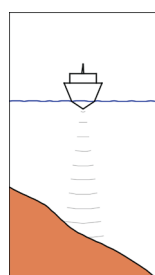
⚠ Varning: Använd inte DCT-girmönstret om havsbotten inte är lämplig. Använd inte DCT-girmönster i områden med undervattensklippor där djupet varierar mycket inom ett litet område.



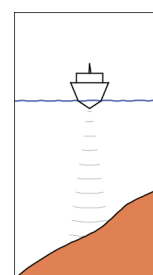
→ **Notera:** Om djupdata förloras under DCT växlar autopiloten automatiskt till Auto-läge. Vi rekommenderar att du slår på larmet AP-djupdata saknas när du använder DCT. När det här larmet aktiveras hörs ett larm om djupdata förloras under DCT.

Så här initierar du en DCT-gir

- Styr båten till det djup du vill spåra och i samma riktning som djupkurvan.
- Aktivera läget Auto och välj styrning med djupkurva medan du övervakar djupavläsningen.
- Välj knappen för babord eller styrbord. Då startar djupkurvestyrningen i den riktning du anger.



*Alternativet Babord
(djupet minskar till babord)*



*Alternativet Styrbord
(djupet minskar till styrbord)*

Girvariabler

- Ref. djup: detta är referensdjupet för DCT-funktionen. När DCT initieras läser autopiloten av aktuellt djup och anger det som referensdjupet. Referensdjupet kan ändras medan funktionen är igång.
- Djupförstärkning: den här parametern bestämmer förhållandet mellan det kommenderade rodret och avvikelserna från den valda djupkurvan. Ju högre djupförstärkningsvärde desto mer roder tillämpas. Om värdet är för litet tar det för lång tid att kompensera för avdrift från den angivna djupkurvan, och då kanske autopiloten inte kan hålla båten på det valda djupet. Om värdet är för högt svänger båten för kraftigt och styrningen blir instabil.
- ADJ: ADJ är en vinkel som läggs till eller dras bort från den angivna kursen. Med den här parametern kan du få båten att gira kring referensdjupet med S-rörelser. Ju större värde för ADJ, desto större gir tillåts. Om ADJ är inställt på noll görs inga S-girar.

Använda ett professionellt autopilotsystem

Om MFD-systemet är anslutet till ett professionellt autopilotsystem kan MFD:n användas för att sköta autopiloten.

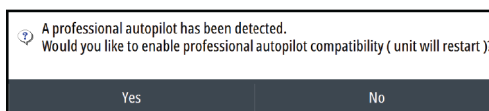
→ **Notera:** MFD:n kan inte användas för att konfigurera eller ta ett professionellt autopilotsystem i drift.

Mer information om autopilotssystemet finns i den separata dokumentationen som följer autopilotssystemet.

Autopilotkällor

Ett professionellt autopilotssystem har egna källgrupper. MFD:n måste använda samma källgrupper som autopilotssystemet om MFD:n ska användas för att köra det professionella autopilotssystemet.

MFD upptäcker ett anslutet professionellt autopilotssystem och en fråga visas om MFD ska aktivera professionell autopilotkompatibilitet.

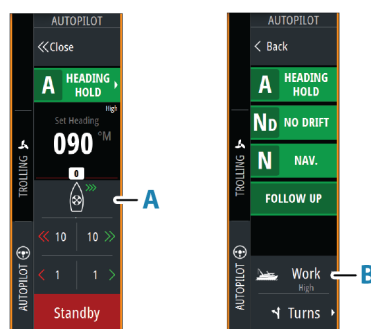


- Ja: MFD startas om med samma källgrupper som den professionella autopiloten och MFD kan användas för att manövrera autopiloten
- Nej: MFD står kvar med sina egna källgrupper. MFD kan inte användas för att manövrera autopiloten

Om du väljer Nej ställs frågan inte igen. Inställningen kan ändras genom att välja Kompatibilitet för professionell autopilot i dialogrutan Avancerade inställningar.

Autopilotkontroll för professionella autopiloter

Styrenheten för professionell autopilot har ytterligare knappar och fält tillgängliga.



- A** Indikering av bogpropeller
- B** Arbetsprofilknapp

Kommandoöverföring

AP70-/AP80-systemet kan ställas in som ett Master-system eller ett öppet system. De här alternativen styr kommandoöverföringen mellan styrenheter i autopilotssystemet. Mer information finns i användarhandboken för AP70/80.

Åtgärden och begäran för kommandoöverföring beror på systeminställningarna och status för autopilotens styrenhet enligt bilden nedan.



- A** Passiv enhet – öppna system: begär kommando genom att välja kommandoknappen Ta
 - Kommandot överförs omedelbart
- B** Olåst enhet: lås/lås upp andra enheter genom att välja informationsfältet
- C** Låst enhet: begär kommando genom att välja kommandoknappen Ta
 - En begäran skickas till den styrenhet som är i kontroll
- D** Enhet i kontroll: bekräfta begäran om kommandoöverföring
 - Kommandot överförs när förfrågaren bekräftar övertag

Aktivera och inaktivera bogpropellrar

Om en bogpropeller är tillgänglig för autopilotstyrning visas knappen Bogpropeller i autopilotens kontrollfält. Knappen har följande indikationer och funktioner:



Bogpropeller tillgänglig men avstängd.

- Välj för att aktivera bogpropellern



Bogpropeller används. Röda och gröna pilar indikerar bogpropellerriktning.

- Välj för att avaktivera bogpropellern



Bogpropeller tillgänglig men hindrad för närvarande på grund av hög hastighet.

- Minska fartygets hastighet för att aktivera bogpropellern

Välja en arbetsprofil

AP70/AP80 har stöd för flera arbetsprofiler med olika autopilotinställningar. I MFD:n visas den aktiva arbetsprofilen i kontrollfältet för autopilot.

Knappen Arbetsprofil är tillgänglig i autopilotens styrenhet eller i autopilotens lägespanel beroende på MFD-skärmens storlek.

Välja arbetsprofil:

- Välj knappen för arbetsprofil för att visa listan över tillgängliga arbetsprofiler och välj sedan önskad arbetsprofil

Autopilotinställningar

Dialogrutan Autopilotinställningar beror på vilken autopilotdator som är ansluten till systemet. Om fler än en autopilot är ansluten visas alternativ för den aktiva autopiloten i dialogrutan Autopilotinställningar.

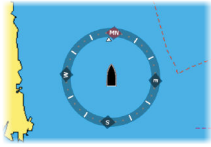
Autopilotinställningarna kan delas in i de inställningar som har gjorts av användaren och de inställningar som har gjorts under installation och idrifttagning av autopilotsystemet.

- Användarinställningarna kan ändras för olika driftförhållanden eller användarinställningar.
- Installationsinställningarna definieras under idrifttagningen av autopilotsystemet. Inga ändringar av de här inställningarna bör göras senare.

I följande avsnitt beskrivs användarinställningarna per autopilotdator. Installationsinställningar finns i installationshandboken.

Gemensamma användarinställningar

Följande användarinställningar är gemensamma för alla autopiloter.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

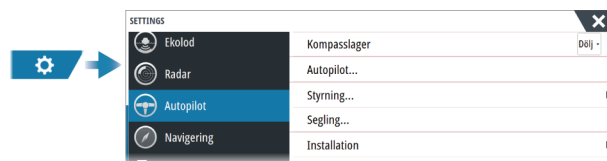
Specifika användarinställningar för NAC-1



Styrrespons

Används för att öka eller minska styrkänsligheten. En låg reaktionsnivå minskar roderaktiviteten och gör styrningen mindre exakt. En hög reaktionsnivå ökar roderaktiviteten och gör styrningen mer exakt. En alltför hög reaktionsnivå gör att båten rör sig i S-rörelser.

Specifika användarinställningar för NAC-2/NAC-3



Autopilot

Växlar vyn till den senast aktiva sidan.

Styrning

Med de här alternativen kan du manuellt ändra parametrarna för låg och hög fart som ställdes in under autopilotdatorns idrifttagning. Mer information finns i den separata dokumentationen till autopilotdatorn.

När du väljer alternativet för låg eller hög fart öppnas dialogrutor där du kan ändra följande parametrar:

- Girhastighet: Föredragen girhastighet som används när du svänger i grader per minut.
 - Roderstyrka: Den här parametern bestämmer förhållandet mellan roderkommandot och kursfelet. Ju högre rodervärdet är desto mer roder tillämpas. Om värdet är för litet tar det lång tid att kompensera för ett kursfel och autopiloten kommer inte att kunna hålla en stadig kurs. Om värdet är för högt svänger båten för kraftigt och styrningen blir instabil.
 - Motroder: Förhållande mellan förändring i kursfel och tillämpat roder. Högre rodermotverkan minskar tillämpat roder snabbare när du närmar dig inställd kurs.
 - Autotrim: Styr hur snabbt autopiloten använder rodet för att kompensera för offset för en fast kurs, t.ex. när yttre krafter som vind och ström påverkar kursen. Lägre autotrim ger snabbare eliminering av offset för en fast kurs.
- **Notera:** I VRF-läget styr denna parameter tidkonstanten för uppskattning av rodet. Ett lägre värde innebär att rodet uppskattas snabbare, dvs. att det komma ikapp båten rörelser snabbare.
- Initiera roder: Definierar hur systemet flyttar rodet vid växling från manuell styrning till automatiskt läge.
 - Rodergräns: Bestämmer den maximala roderrörelse som autopiloten kan kommendera rodet att utföra i det automatiska läget, räknat i grader från midskeppspositionen. Inställningen Rodergräns är endast aktiv vid autostyrning på raka kurser, INTE under kursändringar. Rodergräns påverkar inte Styrning med uppföljning eller utan uppföljning.
 - Gräns för ur kurs: Anger gränsen för larm vid kursavvikelse. Ett larm aktiveras när aktuell kurs avviker från den inställda kursen mer än den valda gränsen.
 - Rodergräns: Bestämmer den maximala roderrörelse som autopiloten kan kommendera rodet att utföra i det automatiska läget, räknat i grader från midskeppspositionen.

Inställningen Rodergräns är endast aktiv vid autostyrning på raka kurser, INTE under kursändringar. Rodergräns påverkar inte Styrning med uppföljning eller utan uppföljning.

- Gräns för ur kurs: Anger gränsen för larm vid kursavvikelse. Ett larm aktiveras när aktuell kurs avviker från den inställda kursen mer än den valda gränsen.
- Spårrespons: Definierar hur snabbt autopiloten ska reagera när ett maxavstånd till rutt har registrerats.
- Attackvinkel mot rutt: Definierar den vinkel som används när fartyget närmar sig en delsträcka. Den här inställningen används både när du börjar navigera och när du använder spåroffset.
- Kursförändringsvinkel att bekräfta: Definierar gränserna för kursändring till nästa waypoint i en rutt. Om kursändringen överstiger den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera att den kommande kursändringen är acceptabel.

Segling

→ **Notera:** Seglingsparametrarna är bara tillgängliga om båttypen är inställd på Segel.

Det här alternativet gör det möjligt att manuellt ändra parametrar som ställdes in under autopilotdatorns idrifttagning. Mer information om inställningarna finns i den separata dokumentationen till autopilotdatorn.

- Slagtid: Styr girhastigheten (slagtid) när du utför ett slag i vindläge.
- Slagvinkel: Styr vilken vinkel båten slår till mellan 50° och 150° i kurshållningsläge.
- Vindfunktion: Välj vilken vindfunktion autopiloten ska använda när den är i vindläge.
 - Auto:
 - Om Sann vindvinkel är <70°, Vindläget använder Relativ vindvinkel.
 - Om Sann vindvinkel är ≥70°, Vindläget använder Sann vindvinkel.
 - Relativ
 - Sann
- Manuell hastighet: Om varken båten hastighet eller FÖG-data är tillgängliga och/eller anses vara tillförlitliga, kan ett manuellt värde för hastighetskälla anges och användas av autopiloten för att underlätta styrningsberäkningar.

Specifika användarinställningar för AC70/AC80

AC70/AC80-datorerna har inga specifika användarinställningar i MFD:n.

→ **Notera:** MFD:n kan inte användas för att konfigurera eller ta ett AP70-/AP80-system i drift. Mer information finns i dokumentationen som medföljer autopilotsystemet.

17

Trollingmotorns autopilot

Säker hantering av autopiloten

⚠ **Varning:** En autopilot är en användbar navigeringshjälp, men den ersätter under INGA omständigheter en människa som navigerar.

⚠ **Varning:** Kontrollera att autopiloten har installerats korrekt, tagits i drift och kalibrerats före användning.

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl ska en fysisk standbyknapp finnas tillgänglig.

→ **Notera:** Rattknappen kan konfigureras till att vara standbyknapp. Läs mer i "Konfigurerbar rattknapp" på sida 20.

Använd inte automatisk styrning

- i områden med tät trafik eller i när det ont om plats
- i dålig sikt eller vid extrema förhållanden till havs
- i områden där en autopilot är förbjuden enligt lag.

När du använder en autopilot

- får rodet inte lämnas obevakat
- får inget magnetiskt material eller magnetisk utrustning placeras nära den kurssensor som används av autopilotssystemet.
- Kontrollera med jämna mellanrum kursen och fartygets position.
- Ställ alltid autopiloten i standbyläget och sänk hastigheten i god tid för att undvika farliga situationer

Autopilotlarm

Av säkerhetsskäl rekommenderar vi att du aktiverar alla autopilotlarm när autopiloten används.

Mer information finns i "Alarms (Larm)" på sida 142.

Välja aktiv autopilot

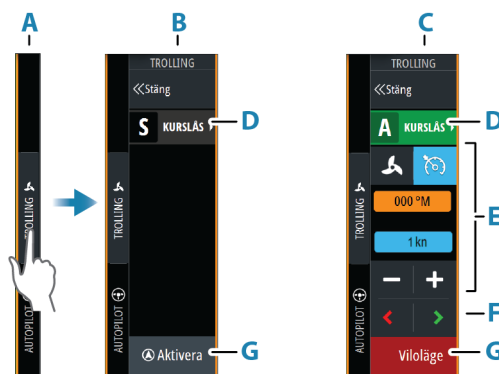
Om både en autopilotdator och en trollingmotor har konfigurerats för MFD-styrning kan endast en av dem vara aktiv.

Knappar för båda autopiloterna visas på kontrollpanelen.

Aktivera en autopilot genom att välja motsvarande knapp på kontrollpanelen och välj sedan omkopplarknappen i autopilotens styrenhet.



Autopilotens styrenhet för trollingmotor



A Kontrollpanel

B Autopilotens styrenhet, inaktiverad

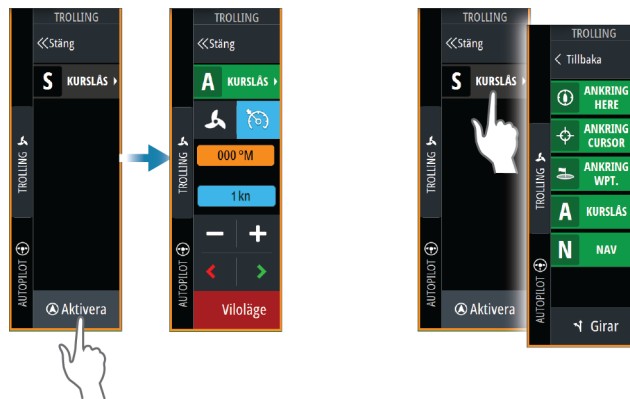
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesknapp
- E** Lägesberoende information
- F** Lägesberoende knappar
- G** Knappen Aktivering/standby

När autopilotens styrenhet är den aktiva panelen markeras den med en ram.

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj aktiveringsknappen för att aktivera det senaste aktiva läget
- Välj lägesknappen för att visa listan över tillgängliga lägen och välj sedan önskat läge



Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

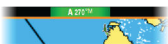
Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.

Autopilotindikering

Statusfältet innehåller information om autopiloten när en autopilotdator är ansluten.



Autopilotlägen

Autopiloten har flera styrlägen.

Ankarlägen

I de här lägena bibehåller trollingmotorn fartygets position vid en vald plats.

→ **Notera:** När fartyget är i ankarläge kan kursen påverkas av vindar och strömmar.

Följande ankringsalternativ är tillgängliga:

Markör

Navigerar till markörens position och bibehåller sedan fartyget vid positionen

Waypoint

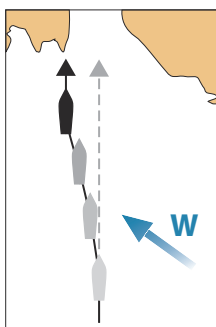
Navigerar till vald waypoint och bibehåller sedan fartyget vid positionen.

Här

Behåller fartyget vid aktuell position.

Ändra positionen i ankarläget

Använd pilknapparna för att placera om fartyget i ankarläget. Varje gång du trycker på en knapp flyttas ankarpositionen 1,5 m (5 fot) i vald riktning.



Kursläsningsläge

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).

Ändra den inställda kursen

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

NAV-läget

⚠ Varning: Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårinlinjen mot waypointmålet.

Vid ankomst till målet växlar autopiloten till det valda ankomstläget. Det är viktigt att välja ett ankomstläge som passar dina navigeringsbehov innan NAV-läget aktiveras. Läs mer i "Ankomstläge" på sida 110.

Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:



Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

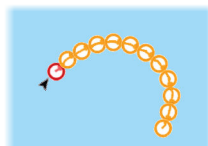
Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Styrning med girmönster

Systemet omfattar ett antal automatiska funktioner för girmönster.

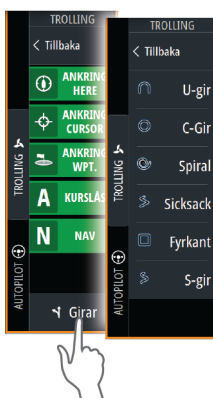
När du aktiverar ett girmönster skapar systemet tillfälliga waypoints på girningen.

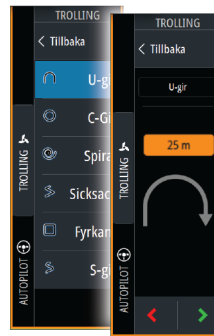
Den sista waypointen på girningen är den sista waypointen. När fartyget når den sista waypointen försätts det i ankomstläget. Läs mer i "Ankomstläge" på sida 110.



Starta en gir

- Välj babords- eller styrbordsknappen





Girvariabler

Alla girmönster har inställningar som du kan justera innan du startar en gir, eller när som helst medan båten girar.

U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°.

Girvariabler:

- Girningsradie

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Grader för gir

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Radieändring per avslutat varv
- Antal varv

Sicksackgir

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring per etapp
- Delsträcka
- Antal etapper

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

- Delsträcka
- Antal etapper

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Kursändring
- Antal etapper



Hastighetsreglage för trollingmotor

I läget Kurslås och Nav. samt vid girmönsterstyrning kan autopilotsystemet styra trollingmotorns varvtal.

Den inställda målhastigheten visas i autopilotens styrenhet.

Det finns två sätt att styra trollingmotorns målhastighet:

- Propellerfrekvens, inställd som en procentandel av effekt (A)
- Farthållarhastighet (**B**)

Växla mellan alternativen genom att klicka på hastighetsikonen.

Hastigheten minskas/ökas i förinställda steg genom att välja plus- och minusknapparna.

Hastigheten kan även ställas in manuellt genom att välja hastighetsfältet (C).

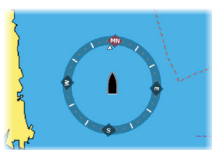
Logga och spara ett spår

Ett spår kan sparas som en rutt från autopiloten. Om ruttloggning är avaktiverad kan funktionen aktiveras från autopilotkontrollen.

Mer information finns i *"Waypoints, rutter och spår"* på sida 40.

Autopilotinställningar

Alternativen i dialogrutan Autopilotinställningar kan variera.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

Välj aktiv autopilot

Väljer om autopiloten styr trollingmotorn eller utombordsmotorn/-motorerna.

Göm autopilotpanelen automatiskt

Avgör om informationspanelen för autopiloten ska visas när autopiloten är i standby-läge.

Ankomstläge

Autopiloten växlar från navigeringsläge till det valda ankomstläget när fartyget når sin destinationspunkt.

Standby

Stänger av autopiloten. Trollingmotorn styrs av den handhållna fjärrkontrollen eller fotpedalen.

Kurslås

Läser och bibehåller fartygets senaste kurs.

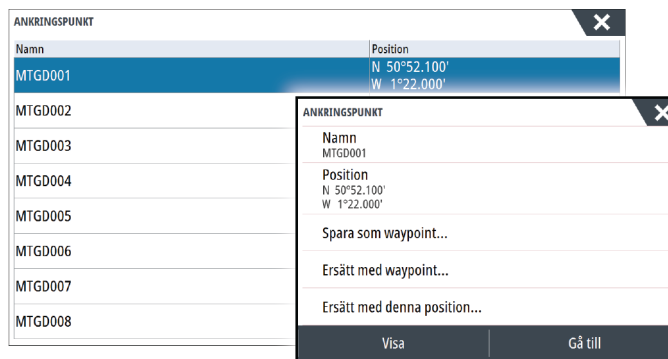
Ankare

Ankrar fartyget vid målpunkten.

Konfiguration av ankringspunkt

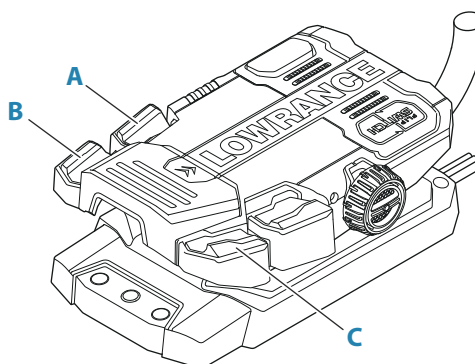
Trollingmotorn kan lagra antalet ankringspunkter, märkta med MTG-prefix. Ankringspunkter i trollingmotorn visas i dialogrutan Ankringspunkt.

De här MTG-ankringspunkterna kan sparas som en waypoint i MFD-systemet. MTG-ankringspunktens position kan omdefinieras så att den är identisk med en befintlig waypoint eller med fartygets aktuella position.

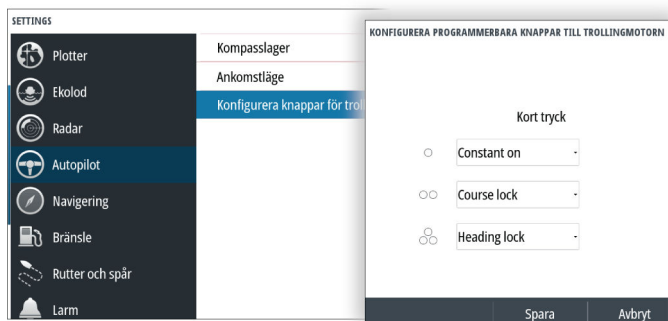


Konfigurera fotpedalsknapparna för Ghost-trollingmotor

Du kan konfigurera tre av åtgärdsknapparna (**A**, **B** och **C**) på fotpedalen för Ghost-seriens trollingmotor.



Välj en åtgärd från rullgardinsmenyn för var och en av de knappar du vill konfigurera.



18

Autopilot för utombordare

Säker hantering av autopiloten

⚠ **Varning:** En autopilot är en användbar navigeringshjälp, men den ersätter under INGA omständigheter en människa som navigerar.

⚠ **Varning:** Kontrollera att autopiloten har installerats korrekt, tagits i drift och kalibrerats före användning.

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl ska en fysisk standbyknapp finnas tillgänglig.

→ **Notera:** Rattknappen kan konfigureras till att vara standbyknapp. Läs mer i "*Konfigurerbar rattknapp*" på sida 20.

Använd inte automatisk styrning

- i områden med tät trafik eller i närheten av plats
- i dålig sikt eller vid extrema förhållanden till havs
- i områden där en autopilot är förbjuden enligt lag.

När du använder en autopilot

- får rodet inte lämnas obevakat
- får inget magnetiskt material eller magnetisk utrustning placeras nära den kurssensor som används av autopilotsystemet.
- Kontrollera med jämna mellanrum kursen och fartygets position.
- Ställ alltid autopiloten i standbyläget och sänk hastigheten i god tid för att undvika farliga situationer

Autopilotlarm

Av säkerhetsskäl rekommenderar vi att du aktiverar alla autopilotlarm när autopiloten används.

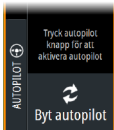
Mer information finns i "*Alarms (Larm)*" på sida 142.

Välja aktiv autopilot

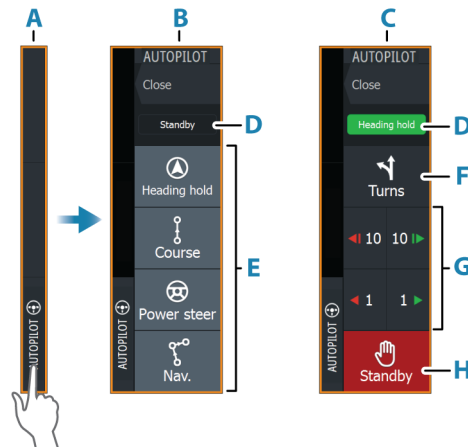
Om både en autopilotdator och en trolldator har konfigurerats för MFD-styrning kan endast en av dem vara aktiv.

Knappar för båda autopiloterna visas på kontrollpanelen.

Aktivera en autopilot genom att välja motsvarande knapp på kontrollpanelen och välj sedan omkopplarknappen i autopilotens styrenhet.



Autopilotens styrenhet för utombordsmotorer



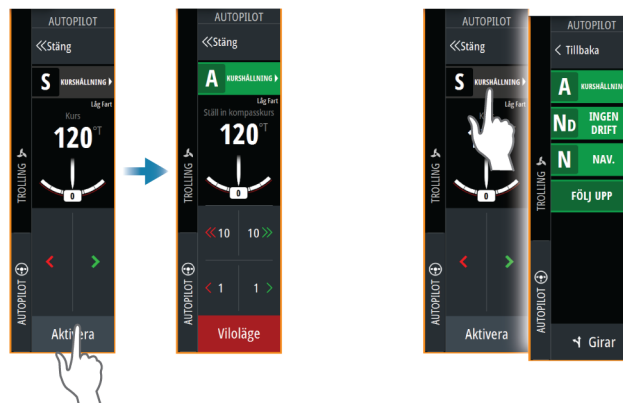
- A** Kontrollpanel
- B** Autopilotens styrenhet, inaktiverad
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesindikering
- E** Lägesknappar
- F** Knappen Girar
- G** Lägesberoende knappar
- H** Standby-knapp

När autopilotens styrenhet är den aktiva panelen markeras den med en ram.

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj aktiveringsknappen för att aktivera det senaste aktiva läget
- Välj lägesknappen för att visa listan över tillgängliga lägen och välj sedan önskat läge



Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.

Autopilotindikering

Statusfältet innehåller information om autopiloten när en autopilotdator är ansluten.



Autopilotlägen

Autopiloten har flera styrlägen. Antalet lägen och funktioner inom läget beror på autopilotdatorn, båttyp och tillgängliga ingångar.

Läget Utan uppföljning (NFU)

I det här läget används babords- och styrbordsknapparna för att styra rodet.

Aktivera det här läget genom att trycka på styrbords- eller babordsknappen när autopiloten är i standbyläge.

Ändra roderläget

- Välj en babords- eller styrbordsknapp.

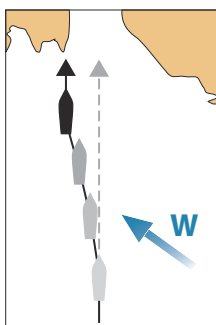
Rodret flyttas så länge knappen hålls intryckt.

Kurshållningsläge (A)

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).



Ändra den inställda kursen

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

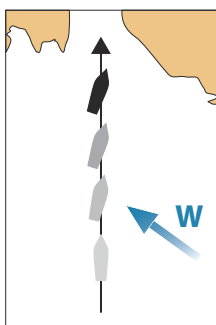
En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

NoDrift-läget

I läget Ingen drift styrs fartyget längs en beräknad spårlinje, från nuvarande position och i en riktning som användaren ställer in.

När läget är aktiverat ritar autopiloten en osynlig spårlinje baserat på aktuell kurs från fartygets position. Autopiloten använder nu positionsinformationen till att beräkna max. avstånd till rutt och automatiskt styra längs det beräknade spåret.

→ **Notera:** Om fartyget driver bort från spåret på grund av strömmar och/eller vind kommer fartyget (**W**) att följa linjen med en vindupphållningsvinkel.



Ändra inställd spårlinje

- Välj en babords- eller styrbordsknapp
- Vrid på vridreglaget när autopilotens styrenhet är aktiv

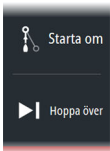
NAV-läget

⚠ Varning: Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten. Navigeringsläget får inte användas vid segling, eftersom kursändringar kan resultera i oväntade slag eller gipp.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårlinjen mot waypointmålet.

→ **Notera:** Mer information om navigering finns i "Navigera" på sida 46.



Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:

Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Avbryt

Stänger av aktiv navigering och väljer bort den nuvarande ruten eller waypoint-navigeringen. Autopiloten växlar till läget Kurshållning och styr fartyget i den kurs som var aktiv när du tryckte på knappen Avbryt.

→ **Notera:** Det skiljer sig från att välja Standby-läget, som inte avbryter den aktuella navigeringen.

Gir i NAV-läget

När fartyget når en waypoint avger autopiloten en varningssignal och visar en dialogruta med den nya kursinformationen.

Det finns en gräns för tillåten automatisk kursändring som behövs för nästa waypoint i en rutt:

- Om kursändringen som behövs för nästa waypoint är mindre än kursändringens gräns, ändrar autopiloten automatiskt kursen
- Om den kursändring som krävs för nästa waypoint är större än den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera om den kommande kursändringen är acceptabel. Om giren inte accepteras kommer fartyget att fortsätta med den aktuella kursen.

Inställd gräns för kursändringen beror på autopilotdatorn. Se autopilotdatorns dokumentation.

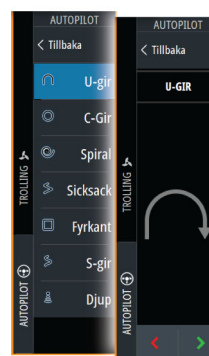
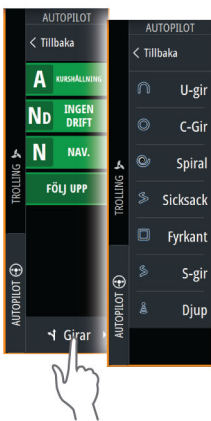
Girmönster

Systemet har ett antal girmönster som är tillgängliga när autopiloten är i läget Auto. Antalet girmönster beror på autopilotdatorn.

→ **Notera:** Girmönster är inte tillgängliga om båttypen är inställd på Segel.

Starta en gir

- Välj babords- eller styrbordsknappen



Girvariabler

Alla girmönster, förutom U-gir, har inställningar som du kan justera innan du inleder en gir, eller när som helst medan båten girar.

U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°. När autopiloten är aktiverad växlas den till Auto-läge.

Girhastigheten är identisk med inställningen Girhastighet.

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girhastighet. Ökning av värdet gör att fartyget girar i en mindre cirkel.

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Ändra/gir. Om värdet är inställt på noll kommer båten att gira i en cirkel. Negativa värden indikerar minskande radie medan positiva värden indikerar ökande radie

Sicksack

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring
- Delsträcka

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

- Delsträcka

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen. När autopiloten är aktiverad växlas den till S-gir-läge.

Girvariabler:

- Kursändring
- Girningsradie

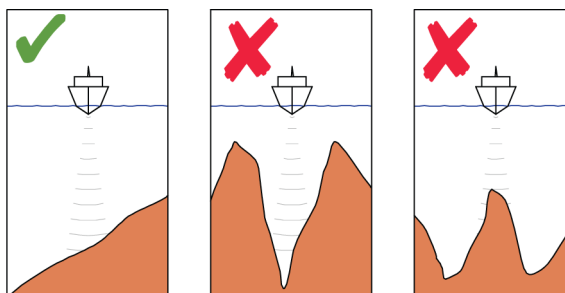
Huvudkursen kan ändras under giren genom att vrida på vredet.

Spårning av djupkurvor

Gör att autopiloten följer en djupkurva.

→ **Notera:** DCT-girmönster är endast tillgängligt om systemet har ett giltigt djup.

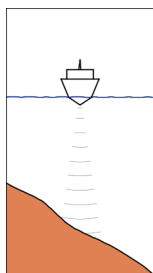
⚠ **Varning:** Använd inte DCT-girmönstret om havsbotten inte är lämplig. Använd inte DCT-girmönster i områden med undervattensklippor där djupet varierar mycket inom ett litet område.



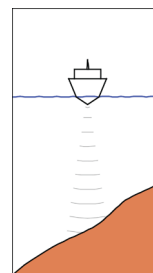
- **Notera:** Om djupdata förloras under DCT växlar autopiloten automatiskt till Auto-läge. Vi rekommenderar att du slår på larmet AP-djupdata saknas när du använder DCT. När det här larmet aktiveras hörs ett larm om djupdata förloras under DCT.

Så här initierar du en DCT-gir

- Styr båten till det djup du vill spåra och i samma riktning som djupkurvan.
- Aktivera läget Auto och välj styrning med djupkurva medan du övervakar djupavläsningen.
- Välj knappen för babord eller styrbord. Då startar djupkurvestyrningen i den riktning du anger.



Alternativet Babord
(djupet minskar till babord)



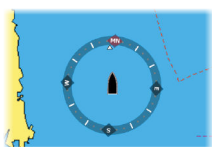
Alternativet Styrbord
(djupet minskar till styrbord)

Girvariabler

- Ref. djup: detta är referensdjupet för DCT-funktionen. När DCT initieras läser autopiloten av aktuellt djup och anger det som referensdjupet. Referensdjupet kan ändras medan funktionen är igång.
- Djupförstärkning: den här parametern bestämmer förhållandet mellan det kommenderade rodret och avvikelser från den valda djupkurvan. Ju högre djupförstärkningsvärde desto mer roder tillämpas. Om värdet är för litet tar det för lång tid att kompensera för avdrift från den angivna djupkurvan, och då kanske autopiloten inte kan hålla båten på det valda djupet. Om värdet är för högt svänger båten för kraftigt och styrningen blir instabil.
- ADJ: ADJ är en vinkel som läggs till eller dras bort från den angivna kursen. Med den här parametern kan du få båten att gira kring referensdjupet med S-rörelser. Ju större värde för ADJ, desto större gir tillåts. Om ADJ är inställt på noll görs inga S-girar.

Autopilotinställningar

Dialogrutan Autopilotinställningar beror på vilken autopilotdator som är ansluten till systemet. Om fler än en autopilot är ansluten visas alternativ för den aktiva autopiloten i dialogrutan Autopilotinställningar.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

Välj aktiv autopilot

Väljer om autopiloten styr trollingmotorn eller utombordsmotorn/-motorerna.

Autopilotens datakällor

Tillhandahåller automatiskt och manuellt val av datakälla för autopiloten för utombordare.

Göm autopilotpanelen automatiskt

Avgör om informationspanelen för autopiloten ska visas när autopiloten är i standby-läge.

Idrifttagning

Används för att kalibrera båtens styrning (kabelstyrning eller hydraulisk styrning) med NAC-1.

→ **Notera:** Autopiloten måste tas i drift innan första användning och när autopilotens standardinställningar har återställts.

Styrrespons

Används för att öka eller minska styrkänsligheten. En låg reaktionsnivå minskar roderaktiviteten och gör styrningen mindre exakt. En hög reaktionsnivå ökar roderaktiviteten och gör styrningen mer exakt. En alltför hög reaktionsnivå gör att båten rör sig i S-rörelser.

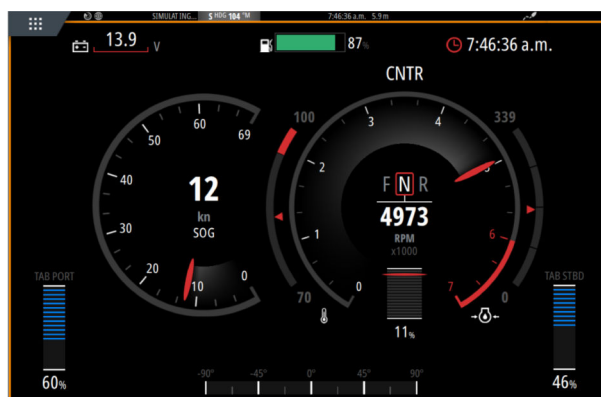
19

Instrument

Om instrumentpaneler

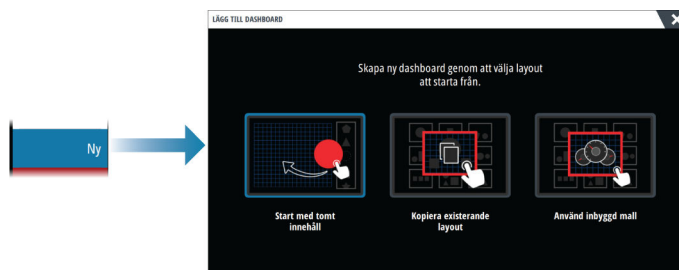
Panelerna består av flera mätare som kan placeras på instrumentpaneler. Panelerna kan skapas så att mätartutseendet är analogt, digitalt och med staplar. Fördefinierade instrumentpaneler och mallar ingår.

Exempel:



Skapa en instrumentpanel

Använd menyalternativet Ny för att skapa en egen instrumentpanel.



Starta med tomt innehåll

Välj detta för att skapa din egen instrumentpanel från början.

Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.

Kopiera en existerande layout

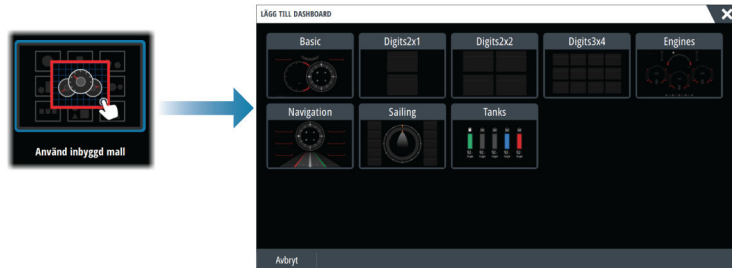
Välj detta för att kopiera en existerande layout som du har skapat.

Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.

Använda en inbyggd mall

Välj en fördefinierad mall för att skapa en instrumentpanel. Mallinstrumentpanelerna visar din fartygskonfiguration.

Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.



Anpassa instrumentpanelen

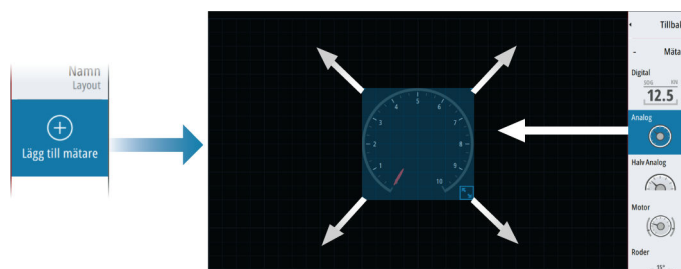
Du kan använda menyalternativ till att:

- redigera vilka data som visas på de olika mätarna på alla instrumentpaneler
- ställa in gränser för analoga mätare
- ändra instrumentpanelens layout

→ **Notera:** Du kan inte ändra layouten för fördefinierade instrumentpaneler eller instrumentpaneler som skapas med hjälp av inbyggda mallar.

Lägga till mätare

Välj en mätare i menyn och placera den sedan på instrumentpanelen.



Knappanvändning

Använd pilknapparna för att välja det objekt du vill lägga till och tryck på Enter.

Välja mätardata

Välj mätaren på instrumentpanelen och sedan menyalternativet Info för att välja vilka data som ska visas på mätaren.



Välja en instrumentpanel

Du växlar mellan instrumentpanelerna genom att:

- dra åt vänster eller höger på panelen
- välja instrumentpanelen i menyn

20

Video

Om videofunktionen

Med videofunktionen kan du visa video- eller kamerakällor i systemet.

Mer information om att ansluta kameran finns i den separata installationshandboken för enheten.

Videopanelen

Videobildens storlek ändras så att den passar in på panelen. Områden som inte täcks av bilden visas i svart.



Ställa in videopanelen

Videokälla

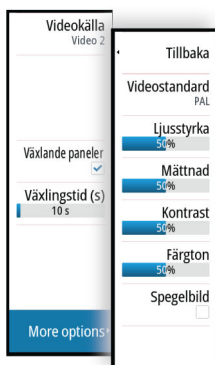
Om det finns mer än en källa tillgänglig kan du välja att bara visa en kanal eller att låta bilden växla mellan de tillgängliga videokällorna.

Cykeltiden kan ställas in mellan 5 och 120 sekunder.

Ytterligare alternativ

Beroende på vald videokälla kan alternativen på menyn variera.

Inställningarna justeras individuellt för varje videokälla.



21

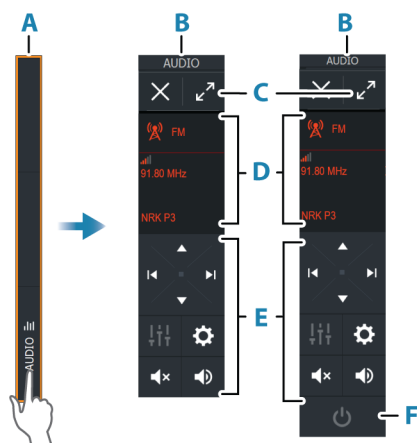
Ljud

Om ljudfunktionen

Om en kompatibel ljudserver är korrekt installerad/ansluten och konfigurerad med ditt system kan du använda enheten för att styra och anpassa ljudsystemet på ditt fartyg. Information om installation, konfiguration och anslutning finns i enhetens installationshandbok och i dokumentationen som medföljer ljudenheten.

Ljudkontroller

Kontrollknapparna, verktyg och alternativ varierar från en ljudkälla till en annan.



- A Kontrollpanel
- B Ljudkontroller, små och stora displayer
- C Maximeringsknapp, utökar ljudkontrollen
- D Källa och källinformation
- E Kontrollknappar
- F På/av-knapp
Av-knappen finns i listan över källor på små displayer.

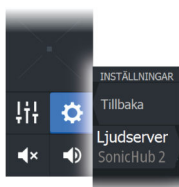
Ställa in ljudsystemet

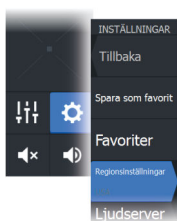
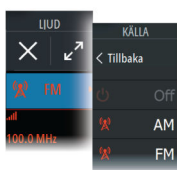
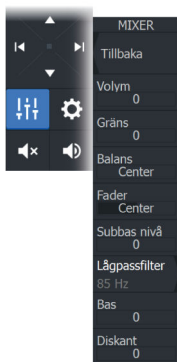
Ljudserver

Om flera ljudkällor är anslutna till samma nätverk måste en av enheterna väljas till ljudserver. Om bara en enhet är ansluten väljs den automatiskt till ljudserver.

Konfigurera högtalarna

→ **Notera:** Antalet mixeralternativ beror på den aktiva ljudservern.





Högtalarzoner

Denna enhet kan konfigureras för olika ljudzoner. Antalet zoner beror på vilken ljudserver som är ansluten till systemet.

Du kan justera inställningarna för balans, volym och volymgränser för varje enskild zon. Justeringar av inställningarna för bas och diskant gäller för alla zoner.

Huvudvolymkontroll

Som standard justeras volymen för alla högtalarzoner när du justerar volymen.

Du kan justera varje högtalarzon individuellt. Du kan också definiera vilka zoner som ska ändras när du justerar volymen.

Välja ljudkälla

Använd knappen Källa för att visa listan över ljudkällor. Antalet källor beror på den aktiva ljudservern.

Bluetooth-enheter

Om din ljudserver har stöd för Bluetooth listas Bluetooth som en källa.

Använd ikonen för Bluetooth i ljudkontrollerna för att para ihop ljudservern med Bluetooth-aktiverade enheter, t.ex. en smartphone eller surfplatta.

Använda en AM/FM-radio

Välja regioninställningen

Innan du kan använda en FM-, AM- eller VHF-radio måste du välja rätt region för din position.

Radiokanaler

Om du vill lyssna på en AM/FM-radiokanal:

- tryck och håll in vänster eller höger ljudkontrollknapp

Om du vill spara en kanal som favorit:

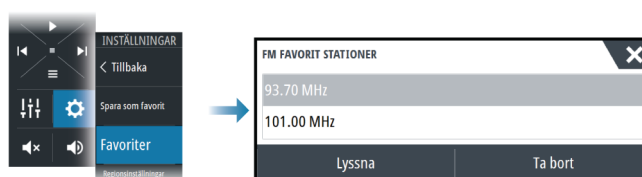
- välj menyalternativet Favorit

Om du vill bläddra igenom favoritkanaler:

- välj upp- eller ned-kontrollknappen för ljud

Lista över favoritkanaler

Favoritlistan kan användas för att välja en kanal och för att ta bort sparade kanaler från listan.



Sirius-radio

→ **Notera:** Sirius-radio är endast tillgänglig i Nordamerika.

Om du har en kompatibel Sirius XM-mottagare ansluten till systemet kan du styra mottagaren från ljudkontrollfältet.

Sirius-tjänsten täcker USA:s inlandsvatten och kustområden i Atlanten och Stilla havet, Mexikanska golfen samt Karibiska havet. Vilka SiriusXM-produkter du har tillgång till beror på ditt abonnemang. Mer information finns på www.siriusXM.com och i serverdokumentationen.

Listor över Sirius-kanaler

Flera alternativ finns tillgängliga för visning av Sirius-kanaler.



Sirius-favoritkanaler

Du kan skapa dina favoritkanaler från listan över alla kanaler och listan över abonnemangskanaler.

Välja en Sirius-kanal

För att välja en kanal:

- välj vänster eller höger ljudkontrollknapp

För att bläddra igenom favoritkanaler:

- välj uppåt- eller neråt-kontrollknappen för ljud

Låsa kanaler

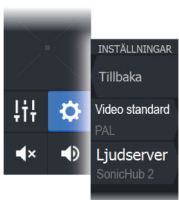
Du kan låsa valda Sirius-kanaler så att de inte sänds. En användarvald 4-siffrig kod måste anges för att låsa och låsa upp kanaler.

Visa DVD-video

Om ljudservern har funktioner för DVD-uppspelning kan du styra DVD-spelaren från ljudstyrenheten när ljudkällan är inställd på DVD.

Videostandard

Välj videoformat för ljudservern så att det överensstämmer med den bildskärm som är ansluten till ljudservern.



22

Väder

Om väderfunktionen

Systemet har väderfunktioner som gör att användaren kan visa prognosdata överlagrade på sjökortet. På så sätt blir det lättare att se hur väderförhållandena troligtvis kommer att bli.





Systemet har stöd för väderdata i GRIB-format, som du kan hämta från olika leverantörer av vädertjänster.

Systemet har även stöd för väderdata från SIRIUS marina vädertjänst. Den här tjänsten är bara tillgänglig i Nordamerika.

Vindpilar

Vindpilarnas riktning indikerar den relativa vindriktningen, där bakänden visar den riktning som vinden kommer från. I bilden nedan kommer vinden från nordväst.

Vindhastigheten indikeras med en kombination av små och stora krokar i änden av vindspåret.

	Noll knop/obestämbar vindriktning
	Liten krok = 5 knop
	Stor krok = 10 knop
	Pilkrok = 50 knop

Om en kombination av 5- och 10-knopspilar visas ska du addera dem för att få den faktiska vindhastigheten. I exemplet nedan visas 3 x stora krokar + 1 x liten krok = 35 knop, och 60 knop visas med 1 x pilkrok + 1 x stor krok.



Vindhastighet: 35 knop



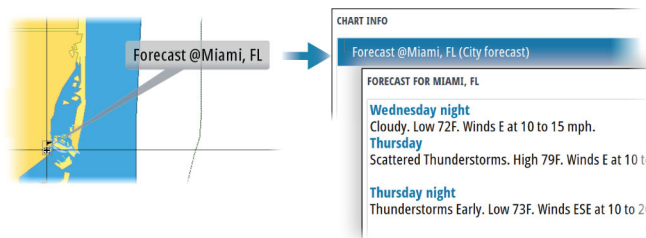
Vindhastighet: 60 knop

Visa detaljerad väderinformation

Om popup är aktiverat kan du välja en väderikon för att visa information om observationen.

Om du väljer popup-fönstret visas detaljerad information om observationen. Du kan också visa detaljerad information från menyn när väderikonen är vald.

N 24°03.491'
W 81°30.898'
115.5 NM, 224 °M
Moderate rain



Forecast @Miami, FL

CHART INFO

Forecast @Miami, FL (City forecast)

FORECAST FOR MIAMI, FL

Wednesday night
Cloudy. Low 72F. Winds E at 10 to 15 mph.

Thursday
Scattered Thunderstorms. High 79F. Winds E at 10 to 20 mph.

Thursday night
Thunderstorms Early. Low 73F. Winds ESE at 10 to 20 mph.

GRIB-väder

En GRIB-fil innehåller prognosinformation för ett angivet antal dagar. Det är möjligt att animera väderdata, så att du ser hur vädersystem utvecklas.

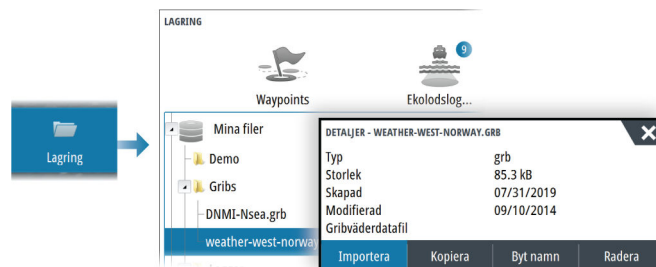
Importerera GRIB-data

GRIB-data som importerats till minnet kan visas som sjökortslager. Filen kan importeras från valfri plats som kan visas i filhanteraren.

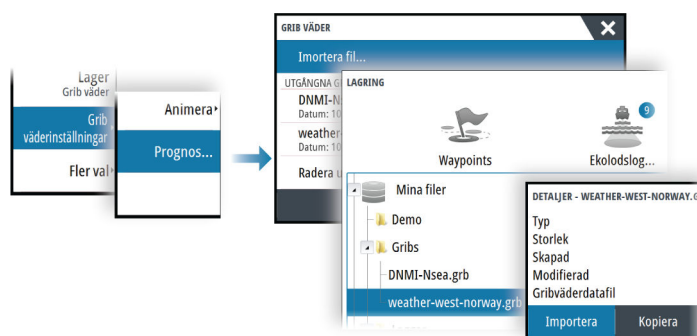
→ **Notera:** GRIB-data som importerats skriver över GRIB-data i minnet.

Du kan importera GRIB-filer:

- Från lagringshanteraren



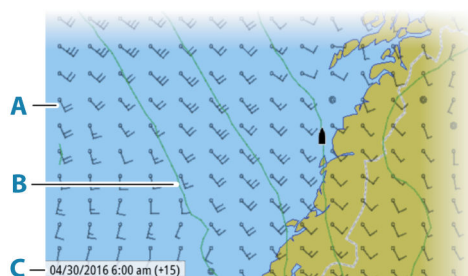
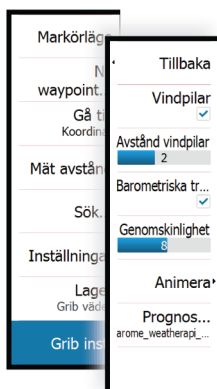
- Från menyalternativet Prognos på sjökortspanelen. Grib väderinställningar är endast tillgängligt om Grib-väder är inställt som överlägg på sjökortet.



Visa GRIB-väder som lager

Importerade GRIB-väderdata kan visas som ett lager på plotterpanelen.

När du väljer GRIB-väderlagret utökas sjökortsmenyn med alternativ för GRIB-väder. Från den här menyn kan du välja vilka vädersymboler du vill visa, ange avståndet mellan pilar och justera genomskinligheten för vädersymbolerna.



- A Vindpilar
- B Lufttryckskurvor
- C GRIB-informationsfönster

GRIB-informationsfönster

I GRIB-informationsfönstret visas datum och tid för GRIB-väderprognosen, och den valda prognostiden inom parentes. Ett negativt värde i parentesen indikerar historiska väderdata. Om du markerar en position på sjökortet, expanderas informationsfönstret och visar väderinformation för den valda positionen.

Animera GRIB-väderprognos

GRIB-data innehåller prognosinformation för ett angivet antal dagar. Det är möjligt att animera väderdata och visa prognosen för en specifik tid och ett visst datum. Tidsskalorna varierar beroende på vilken fil du använder.

Tidsändringen visas inom parentes i GRIB-informationsfönstret. Tiden är relativ till den aktuella tiden som anges enligt en GPS-enhet som är ansluten till systemet.

Välj tid och animeringshastighet på menyn.

SiriusXM väder

Om SiriusXM väder

→ **Notera:** SiriusXM väder är endast tillgängligt i Nordamerika.

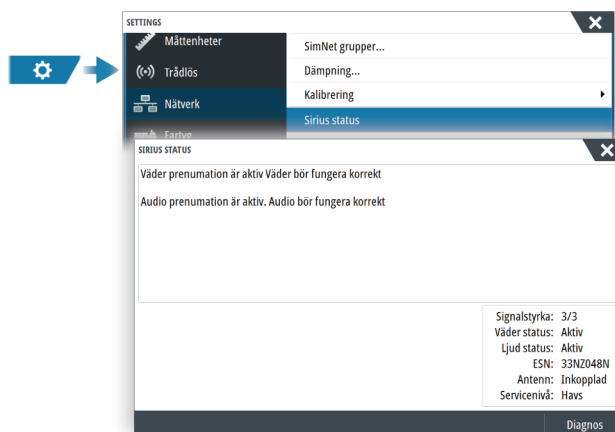
När en satellitvädermodul från Navico är ansluten till ditt system och med lämpligt abonnemang finns information från Sirius marina vädertjänst tillgänglig.

Vilka alternativ som är tillgängliga beror på vilken satellitvädermodul som är ansluten till systemet och ditt abonnemang.

Sirius vädertjänst täcker en mängd olika nordamerikanska inlandsvatten och kustområden. Mer information finns på www.siriusxm.com/sxmmarine.

Statuspanel för Sirius

När vädermodulen är ansluten till systemet har du tillgång till statuspanelen för Sirius.

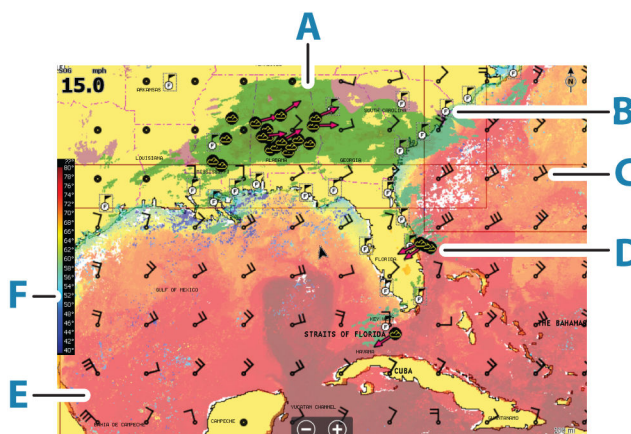


På statuspanelen visas signalstyrkan som 1/3 (svag), 2/3 (bra) eller 3/3 (utmärkt). Dessutom visas antennstatus, servicenivå, och vädermodulens elektroniska serienummer.

Väderpanel för Sirius

Du kan visa Sirius väder som ett lager på plotterpanelen.

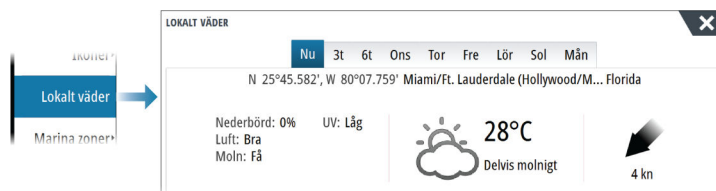
När du väljer väderlagret utökas sjökortsmenyn med ytterligare väderalternativ.



- A** Färgkodning för nederbörd
- B** Ikon för stadsprognos
- C** Vindkrok
- D** Stormikon
- E** Färgfält för ytvattentemperatur
- F** Färgkodad ytvattentemperatur

Lokalt väder

Dialogrutan Lokalt väder visar aktuellt väder och väderprognoser för din aktuella plats.



Väderinställningar

Visningsalternativ

Nederbörd

Olika färgtoner används till att visa intensitet för olika typer av nederbörd. Mörkare färg indikerar högre intensitet.

Regn	Från ljusgrönt (lätt regn) – gult – orange – till mörkrött (kraftigt regn)
Snö	Blå
Blandad	Rosa

Ytvattentemperatur (SST)

Du kan visa ytvattentemperaturen som en färgskuggning eller som text.

När du väljer färgkodning visas SST-färgfältet till vänster på displayen.

Du definierar hur färgkoderna ska användas till att identifiera ytvattentemperaturer. Se *"Justera färgkoder"* på sida 129.

Prognos för våg

Färger kan användas för att indikera prognos för våghöjd. De högsta vågorna är mörkröda och de lägsta är blå.

Du kan definiera hur färgkoder används till att ange våghöjd. Läs mer i *"Justera färgkoder"* på sida 129.

Prognos vindbyar

Prognos vindbyar kan visas eller döljas på väderpanelen.

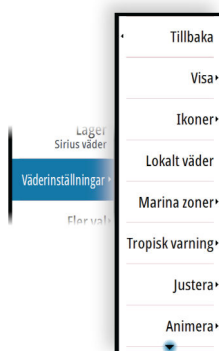
Ytfunktioner

Aktiverar/inaktiverar ytegenskaper. Ytegenskaper är bland annat fronter, isobarer och tryckpunkter. Ytegenskaper kan inte visas samtidigt som vind.

Molntoppar

Aktivera/inaktivera molntoppar. Molntoppar visar höjden på molnens toppar. Färgpaletten är grå där mörkare grå visar lägre moln. Molntoppar kan inte visas samtidigt som nederbörd eller ekotoppar.

→ **Notera:** Den här funktionen är bara tillgänglig för vissa SiriusXM-abonnemang.



Ekotoppar










Aktiverar/inaktiverar ekotoppar. Ekotoppar visar topparna på stormar. Färgpaletten är samma som för nederbörd. Ekotoppar kan inte visas samtidigt som nederbörd eller molntoppar.

→ **Notera:** Den här funktionen är bara tillgänglig för vissa SiriusXM-abonnemang.

Väderikoner

Det finns flera väderikoner som kan visa aktuella eller prognostiserade väderförhållanden.

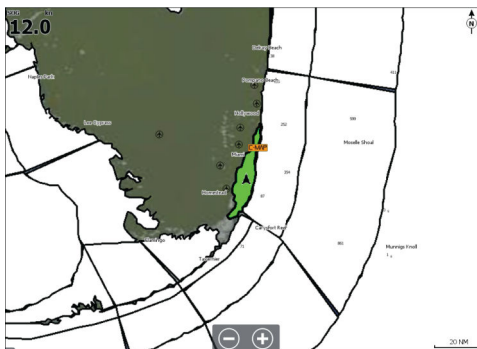
Välj en ikon för att visa detaljerad väderinformation.

	Prognos för stad
	Ytobservation
	Spårning av tropisk storm: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Spårning av orkan (kategori 1–5): tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Spårning av tropiskt lågtryck: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Stormegenskaper
	Blixtar
	Väderstationens placering samt varning
	Den marina zonens placering

Marin zon

Beroende på ditt abonnemang erbjuder SiriusXM bland annat åtkomst till väderleksrapporter för USA och Kanadas marina zoner, förutom zoner på öppet hav.

Du kan välja en marin zon för att se prognosen. Du kan även välja en marin zon som din aktuella intressanta zon för att få ett larm om vädervarningar i den zonen.



Tropisk varning

Du kan läsa tropiska varningar inklusive information om tropiska väderförhållanden. Dessa varningar är tillgängliga för hela Atlanten och Östra Stilla havet.

Justera färgkoder

Du kan definiera färgkoder för temperaturområden på havsytan och färger för våghöjd. Temperaturen ovanför varma och under kalla värden visas som allt mörkare rött och blått. Vågor högre än maxvärdet indikeras med allt mörkare rött. Vågor under minimivärdet färgkodas inte.

Animering av vädergrafik

Den väderinformation du har aktiverat loggas. Denna information kan användas för att animera tidigare eller framtida väderförhållanden. Mängden information som är tillgänglig i

systemet beror på väderaktiviteten. Ju mer komplicerad den är, desto mindre tid är tillgänglig för animering.

Du kan animera tidigare eller framtida förhållanden beroende på vilken vädery du har aktiv:

- med ett nederbördslager kan du animera tidigare förhållanden och göra antaganden om förhållanden i nära framtid.
- med ett färgkodat våghöjdslager kan du animera framtiden (prognosen).

När alternativet är aktiverat visas tiden för den aktuella animationen på panelen.

Genomskinlighet

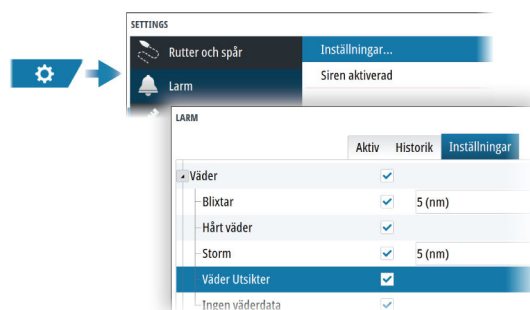
Justerar genomskinligheten för lagret.

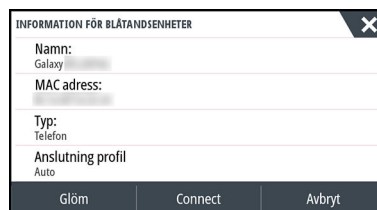
Väderlarm

Du kan ställa in larm för blixtar eller stormar när väderförhållandena förekommer inom ett visst avstånd från ditt fartyg.

Du kan även ställa in larm för när prognoser om hårt väder utfärdas för din valda marina zon.

Väderstationer definieras av National Weather Service. När larmet för väderstationen aktiveras utfärdas ett larm när fartyget åker in i eller ut ur området för en väderstation.





Inbyggt Wi-Fi

Välj det här alternativet för att aktivera eller avaktivera inbyggt Wi-Fi. Enheten drar mindre ström om du avaktiverar inbyggt Wi-Fi.

WiFi-nätverk

Visar WiFi-nätverksanslutningens status. Om MFD är ansluten till internet (WiFi-hotspot) visas hotspot-namnet (SSID).

Hotspot-inställningar

Välj om du vill visa MFD-hotspotens nätverksnamn (SSID) och nätverksnyckel. Endast tillgängligt när inbyggd MFD-hotspot är påslagen.

Ihågkomna hotspots

Här visas de hotspots som enheten har anslutit till tidigare.

Fjärrkontroller

När en trådlös enhet (smartphone eller surfplatta) ansluts bör den visas på listan Fjärrkontroller. Om du väljer alternativet Tillåt alltid så kan enheten ansluta automatiskt utan att du behöver ange lösenordet igen. I den här dialogrutan kan du även koppla från enheter som inte längre behöver åtkomst.

Trådlösa enheter

Denna dialogruta visar tillgängliga trådlösa enheter. Välj en enhet för att se mer information.

Avancerat

Det finns verktyg i programvaran som hjälper till vid felsökning samt inställning av Wi-Fi-nätverket.

DHCP Probe

Den trådlösa modulen innehåller en DHCP-server som allokerar IP-adresser för alla MFD:er och enheter i ett nätverk. Vid integrering med andra enheter, t.ex. ett 3G-modem eller en satellittelefon, kan andra enheter i nätverket också fungera som DHCP-servrar. I syfte att göra det enkelt att hitta alla DHCP-servrar i ett nätverk kan dhcp_probe köras från enheten. Endast en DHCP-enhet får vara igång i ett och samma nätverk. Om en andra enhet upptäcks ska DHCP-funktionen stängas av om så är möjligt. I enhetens instruktioner finns mer hjälp.

→ **Notera:** Iperf och DHCP Probe är verktyg för diagnostiska ändamål. De används av användare som har kunskap om nätverksterminologi och konfiguration. Navico är inte ursprunglig utvecklare av de här verktygen och kan inte tillhandahålla support som hänför sig till användningen.

Iperf

Iperf är ett vanligt verktyg för nätverksprestanda. Det är avsett för testning av prestanda i trådlösa nätverk runt farkosten så att svaga punkter eller problemområden kan identifieras. Programmet måste installeras på och köras från en surfplatta.

Enheten måste köra Iperf-servern innan testet initieras från surfplattan. När sidan stängs slutar Iperf automatiskt att köras.

24

Fjärrstyrning av MFD

Fjärrstyrningsalternativ

Följande alternativ är tillgängliga för fjärrstyrning av din MFD:

- en smartphone eller surfplatta som är ansluten till samma WiFi-hotspot som MFD
- En kompatibel fjärrkontrollenhet som är ansluten till samma NMEA-nätverk som MFD. Dokumentationen som medföljer fjärrdonet tillhandahåller anslutnings- och användningsinformation.
- en smartphone eller surfplatta ansluten till en MFD som fungerar som en WiFi-anslutningspunkt

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl kan du inte styra vissa funktioner från en fjärrstyrningsenhet.

Smartphones och surfplattor

Link-appen

Link-appen måste användas för att ansluta en telefon eller surfplatta till MFD.

När enheten är ansluten kan du använda Link-appen på telefonen eller surfplattan till följande:

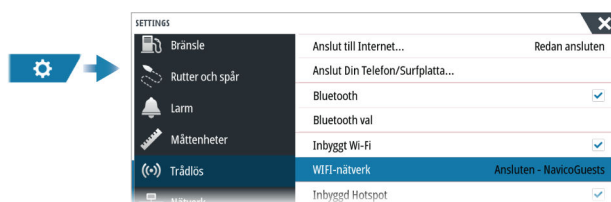
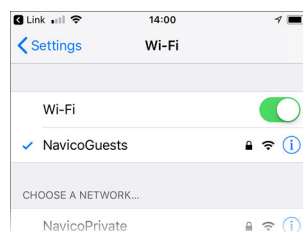
- visa och styra systemet via fjärranslutning
- säkerhetskopiera och återställa inställningar
- säkerhetskopiera och återställa waypoints, rutter och spår

Du kan ladda ned Link-appen från appbutiken för telefonen/surfplattan.



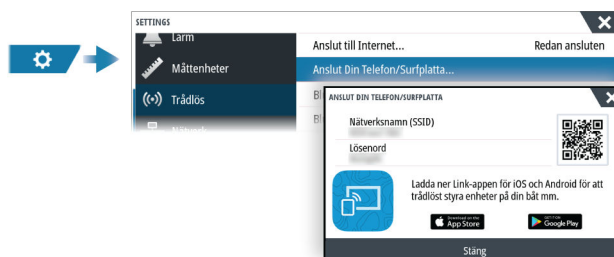
Ansluta via en hotspot

Om du ansluter en telefon/surfplatta och MFD till samma hotspot kan du använda din telefon/surfplatta för att styra alla MFD i samma nätverk.



Ansluta till en MFD som fungerar som en anslutningspunkt

Om du inte har tillgång till ett WiFi-nätverk kan du ansluta din telefon/surfplatta direkt till MFD.

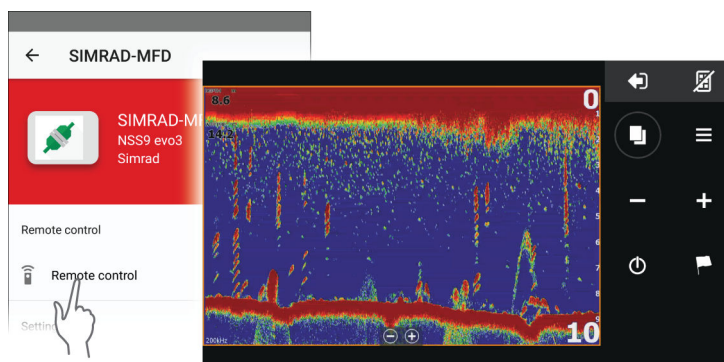


MFD-nätverksnamnet (SSID) visas som ett tillgängligt nätverk i telefonen/surfplattan.

Använda Link-appen

Starta Link-appen för att visa MFD:er som är tillgängliga för fjärrstyrning. Listan innehåller både anslutna och inte anslutna MFD:er.

Välj den MFD du vill styra. Om MFD inte är ansluten, följ instruktionerna på MFD och på surfplattan/telefonen för att ansluta.



Hantera WiFi-anslutna fjärrkontroller

Du kan ändra åtkomstnivå och ta bort WiFi-anslutna fjärrkontroller.



25

Använda telefonen med MFD

Om integrering av telefon

Följande funktioner är tillgängliga när du ansluter en telefon till enheten:

- läs och skicka textmeddelanden
- visa nummerpresentation för inkommande samtal

→ **Notera:** Det är möjligt att använda en smartphone för att fjärrstyra MFD. Se "*Fjärrstyrning av MFD*" på sida 133.

Begränsningar med iPhone:

- endast inkommande samtal och meddelanden som tas emot när telefonen är ansluten till MFD är tillgängliga
- Meddelanden kan inte skickas från MFD. iPhone stöder inte sändning av meddelanden från anslutna Bluetooth-enheter.

Ansluta och para ihop en telefon

→ **Notera:** Bluetooth måste vara aktiverat på telefonen innan du kan ansluta till MFD.

→ **Notera:** Om du vill para ihop en telefon medan en annan telefon är ansluten till MFD, se "*Hantera Bluetooth-enheter*" på sida 137.

→ **Notera:** Du måste alltid ansluta till en telefon från MFD, inte tvärtom.

Använd telefonikonen på verktygsfältet för att ansluta telefonen till MFD. När du väljer ikonen händer följande:

- Bluetooth aktiveras i MFD
- dialogrutan för Bluetooth öppnas med en lista över alla Bluetooth-aktiverade enheter inom räckvidd



För att para ihop en telefon som listas som **andra enheter** i dialogrutan:

- välj den telefon du vill para och följ instruktionerna på telefonen och MFD

När telefonen har parats flyttas den till avsnittet **Parade enheter** i dialogrutan.

För att ansluta en parat telefon:

- välj den telefon du vill ansluta

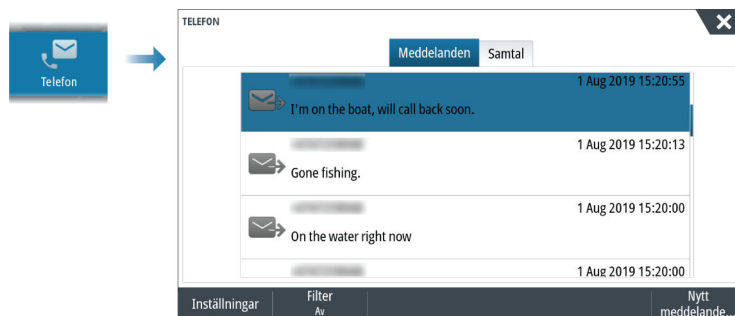


När telefonen är ansluten till enheten ser du en telefonikon i statusfältet.

Inkommande meddelanden och telefonmeddelanden kommer nu upp på MFD.

Telefonaviseringar

När du har parkopplat och anslutit enheterna använder du telefonikonen för att visa listan med meddelanden och samtalshistoriken.



Som standard visar meddelandelistan alla meddelanden. Listan kan filtreras för att endast visa skickade eller mottagna meddelanden.

Skapa ett textmeddelande

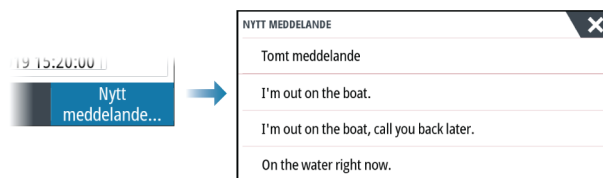
→ **Notera:** Det här alternativet är inte tillgängligt för iPhone.

För att skapa ett nytt textmeddelande:

- välj alternativet Nytt meddelande i meddelanderutan

För att svara på ett textmeddelande eller ett samtal:

- välj meddelandet eller samtalet som du vill svara på



Svara på ett inkommande samtal

Ett samtal måste besvaras eller avvisas från telefonen.

Du kan svara på ett inkommande samtal genom ett textmeddelande (inte tillgängligt för iPhone).

Meddelandeinställningar

Du kan definiera meddelandemallar och ange hur du vill att varningen ska visas i dialogrutan Inställningar.



Felsökning av telefon

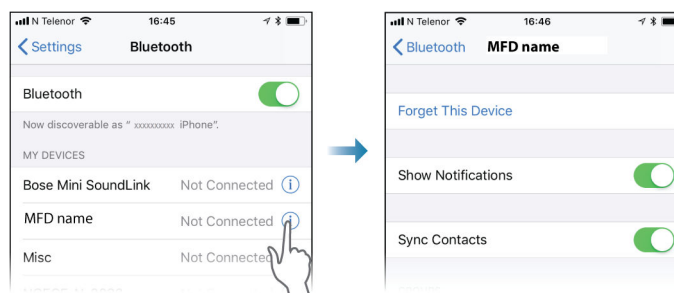
Det går inte att ansluta en iPhone

Första gången en MFD försöker ansluta till en iPhone kan följande fel uppstå:

- anslutningen misslyckas, vilket visar ett meddelande som säger att telefonen inte är tillgänglig för anslutning
- telefonen anger inte rätt namn för MFD

Om detta händer kan du prova följande:

- starta om MFD och telefonen
- kontrollera att telefonen inte är ansluten till någon annan Bluetooth-enhet
- ställ in iPhone manuellt på att tillåta meddelanden från MFD:

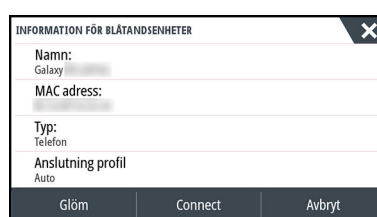


Saknade meddelanden

Som standard är anslutningsprofilen för telefonen inställd på **auto**.

Anslutningsprofilen bör ändras till **alternativ** om något av följande inträffar:

- telefonen är ansluten och larmtypen är inställd på popup eller meddelande, men antingen visas ingen varning eller så är den mycket försenad
- telefonen är ansluten och det hörs inget ljud i telefonen när du pratar



Mer information om hur du visar detaljer om enheten finns i "[Hantera Bluetooth-enheter](#)" på sida 137.

För att ändra inställningen för telefonmeddelanden, se "[Meddelandeinställningar](#)" på sida 136.

Textmeddelanden visas på iPhone, men inte på MFD

Kontrollera att textappen inte är öppen och aktiv på din iPhone.

Hantera Bluetooth-enheter

Bluetooth-aktiverade enheter inom räckvidd visas i dialogrutan Bluetooth-enheter. Läs mer i "[Bluetooth-enheter](#)" på sida 131.

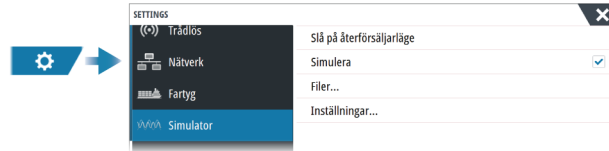
26

Simulator

Om

Med simulatorfunktionen kan du se hur enheten fungerar utan att vara ansluten till givare eller andra enheter.

Du ser om simulatorm är aktiverad i statusfältet.



Retail-läge

I detta läge visas ett demoläge för den valda regionen.

Om du hanterar enheten i retail-läget görs en paus i demonstrationen.

Efter en viss tid återupptas retail-läget.

→ **Notera:** Retail-läget är avsett för demonstrationer hos återförsäljare.

Källfiler till simulatorm

Du kan välja vilka datafiler som ska användas i simulatorm. Det kan antingen vara förregistrerade datafiler som ingår i enheten, dina egna registrerade loggfiler eller loggfiler på en lagringsenhet som är ansluten till enheten.



Avancerade simulatorinställningar

Med de avancerade simulatorinställningarna kan du styra simulatorm manuellt.



27

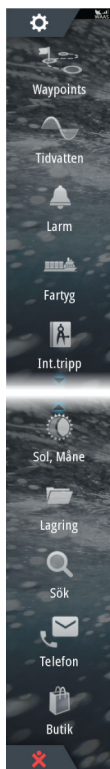
Verktyg och inställningar

Det här kapitlet innehåller en beskrivning av verktyg och inställningar som inte är specifika för en viss programpanel.

För programinställningar, se relevant kapitel för programmet.

Verktyg och inställningar är tillgängliga från startsidan.

Verktygsfältet



Waypoints

Inkluderar dialogrutor för waypoints, rutter och spår som används för att hantera dessa användardefinierade objekt.

Tidvatten

Visar tidvatteninformation för den tidvattenstation som är närmast ditt fartyg. Systemet visar tillgängliga tidvattenstationer, som väljs i listan för att visa detaljer.

Alarms (Larm)

Dialogrutor för aktiva och historiska larm. Inkluderar även dialogrutan Larminställningar, som listar alternativ för alla tillgängliga systemlarm.

Fartyg

Statuslistan visar status och tillgänglig information för följande fartygstyper:

- AIS
- DSC
- MARPA

På fliken Meddelanden visas meddelanden som tagits emot från andra fartyg. Välj ett meddelande i listan för att visa detaljer.

Läs mer i "AIS" på sida 64.

TriplIntel

Med TripIntel kan du lagra och hämta fram information om resor. Läs mer i "TriplIntel" på sida 50.

Sol, måne

Visar soluppgång, solnedgång, månuppgång och månedgång för en position baserat på det angivna datumet och positionens latitud/longitud.

Förvaring

Åtkomst till filhanteringssystemet. Används för att bläddra igenom och hantera innehållet i enhetens interna minne och lagringsenheter som är anslutna till enheten.

Telefon

Används för att ansluta en telefon till MFD. Se "Använda telefonen med MFD" på sida 135.

Sök

Sökfunktion för objekt på plotterpanelen (waypoints, rutter, spår osv.).

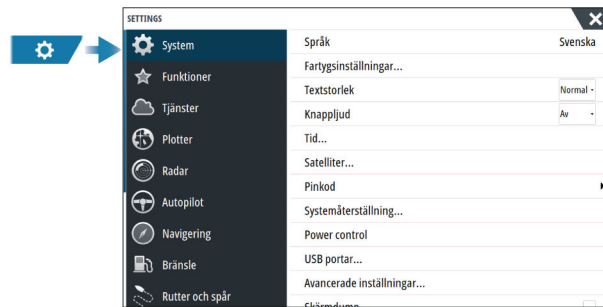
Butik

Ansluter till Navicos internetbutik. I butiken kan du bläddra bland och köpa produkter, köpa nycklar som låser upp funktioner, ladda ned kompatibla kartor till ditt system och mycket mer.

→ **Notera:** Enheten måste vara ansluten till internet för att kunna använda den här funktionen. Läs mer i "Internetanslutning" på sida 131.

Inställningar

Systeminställningar



Språk

Anger vilket språk som används på enheten.

Fartygsinställningar

Används för att ange fysiska attribut för båten.

Textstorlek

Används till att ställa in textstorleken i menyer och dialogrutor.

Knappljud

Styr ljudstyrkan på det pipljud som hörs vid fysisk interaktion med enheten.

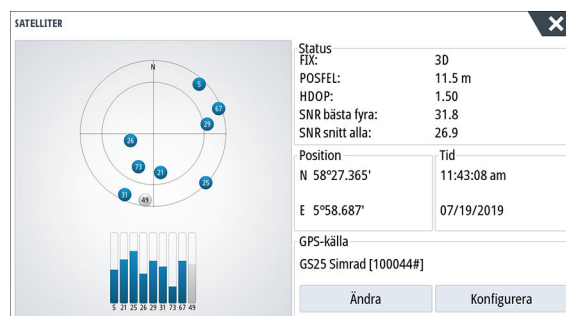
Tid

Konfigurera tidsinställningarna efter fartygets plats, samt tids- och datumformat.

Satelliter

Alternativet Satelliter visar en grafisk vy och numeriska värden för tillgängliga satelliter.

→ **Notera:** Innehållet i satellitdialogen varierar beroende på vilken antenn som är ansluten.



I den här dialogrutan kan du välja och konfigurera den aktiva GPS-sensorn.

PIN-kod

Anger en PIN-kod för att förhindra obehörig åtkomst till systeminställningarna.

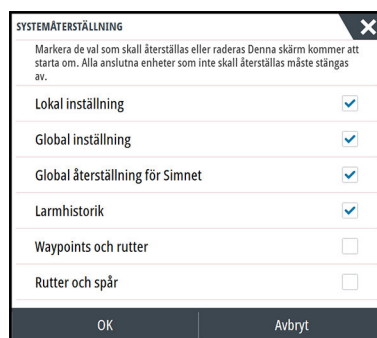
Notera: Registrera PIN-koden och förvara den på ett säkert ställe.

När du har angett lösenordsskydd måste PIN-koden anges när något av följande väljs. När du har angett rätt PIN-kod är alla alternativen tillgängliga utan att du behöver ange PIN-koden på nytt.

- Inställningar, aktiveras från hemsidan eller dialogrutan Systemkontroller
- Larm, aktiveras från verktygsfältet
- Lagring, aktiveras från verktygsfältet
- Lagra, aktiveras från verktygsfältet

Återställ standardinställningar

Återställer valda inställningar till fabriksvärden.



Strömkontroll

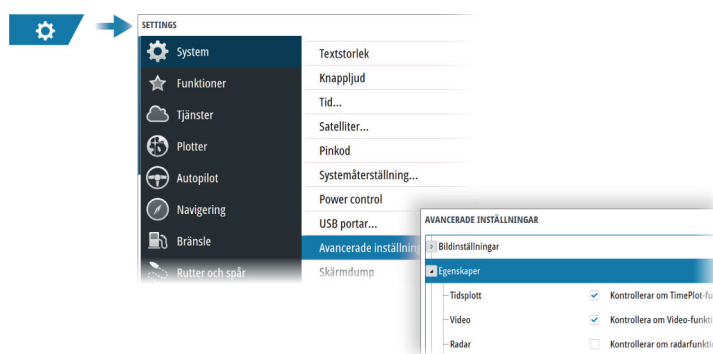
Inställning som avgör hur enheten svarar på signalen som hör till strömkontrollkabeln. Mer information finns i enhetens installationshandbok.

Avancerat

Används för konfiguration av avancerade inställningar och hur ditt system visar information om användargränssnitt.

Aktivera eller inaktivera funktioner

Använd alternativet för att aktivera eller inaktivera funktioner som inte automatiskt aktiveras eller inaktiveras av systemet.



Registrering

Informerar om hur du registrerar din enhet.

Om

Här visas information om copyright, programvaruversion och teknisk information om enheten.

Support-alternativet ger tillgång till den inbyggda serviceassistenten, se "Service rapport" på sida 146.

Tjänster

Används för att komma åt webbplatser som tillhandahåller tjänster.

28

Alarms (Larm)

Om larmsystemet

Systemet söker kontinuerligt efter farliga situationer och systemfel när systemet är igång.

Typ av meddelanden

Meddelandena är indelade enligt hur den rapporterade situationen påverkar fartyget. Följande färgkoder används:

Färg	Allvarlighetsgrad
Röd	Kritiskt larm
Orange	Viktigt larm
Gul	Standardlarm
Blå	Varning
Grön	Lätt varning

Larmindikering

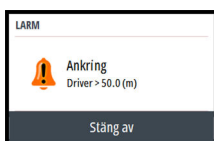
En larmsituation indikeras med:

- ett popup-meddelande om larm
- en larmikon i statusfältet, och statusfältet blinkar i larmets färg

Om sirenen är aktiv ljuder en larmsignal tillsammans med larmmeddelandet.

Enskilda larm visas med larmnamnet som rubrik och detaljerad information om larmet.

Om fler än ett larm är aktivt samtidigt kan 3 larm visas i larmrutan. Larmen visas i den ordning de uppstår, med det sist aktiverade larmet högst upp. Övriga larm finns i dialogrutan Larm.



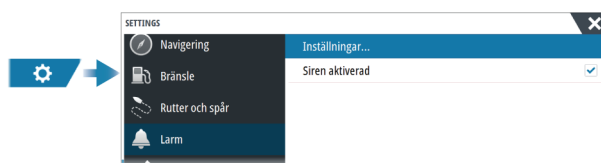
Bekräfta ett meddelande

Alternativen för att bekräfta ett meddelande i larmdialogrutan varierar beroende på larmet:

- Stäng
Ställer in larmstatusen som ska bekräftas. Sirenen/summern stängs av och larmdialogrutan stängs.
Larmet förblir däremot aktivt i larmlistan tills larmets orsak har åtgärdats.
- Inaktiverad
Inaktiverar den aktuella larminställningen. Larmet visas inte igen förrän du aktiverar det igen i dialogrutan Larminställningar.

Det finns ingen tidsgräns för meddelanden eller sirenen. De förblir aktiva tills du bekräftar dem eller tills meddelandets orsak har åtgärdats.

Alarms (Larm)



Siren aktiverad

Aktiverar/inaktiverar sirenen.

Dialogrutan Larm

Du aktiverar larmdialogrutorna från dialogrutan Larminställningar eller genom att välja larmknappen i verktygsfältet.

LARM			
	Aktiv	Historik	Inställningar
Ingen GPS fix	<input checked="" type="checkbox"/>		
Grunt vatten	<input checked="" type="checkbox"/>		4.9 (m)
Djupt vatten	<input checked="" type="checkbox"/>		35.5 (m)
Vattentemperatur förändring	<input checked="" type="checkbox"/>		5 (°C/min)
Ankring	<input checked="" type="checkbox"/>		50 (m)
Låg båtfart	<input checked="" type="checkbox"/>		5 (kn)

Aktiva larm

Visar alla aktiva larm samt detaljer. Larm förblir aktiva tills du bekräftar larmet eller tills orsaken har åtgärdats.

Larmhistorik

Listar larmhistorik med tidsstämpel. Larmen finns kvar i listan tills de raderas manuellt.

Inställningar

Lista med alla tillgängliga larmalternativ i systemet, med aktuella inställningar.

Från denna lista kan du aktivera, inaktivera och ändra larmgränser.

29

Underhåll

Förebyggande underhåll

Enheten innehåller inte några komponenter som användaren kan underhålla. Därför ombeds operatören att endast utföra en mycket begränsad mängd förebyggande underhåll.

Solskydd

Du bör alltid sätta på solskyddet när du inte använder enheten.

Rengöra displayenheten

För att rengöra skärmen:

- En mikrofibertrasa eller en mjuk bomullstrasa bör användas för att rengöra skärmen. Använd rikligt med vatten för att lösa upp och ta bort kvarvarande salt. Kristalliserat salt, sand, smuts osv. kan repa den skyddande ytbeläggningen om en fuktig trasa används. Spraya lätt med färskvatten och torka enheten torr med en mikrofibertrasa eller en mjuk bomullstrasa. Tryck inte hårt med trasan.

För att rengöra höljet:

- Använd varmt vatten med lite flytande diskmedel eller rengöringsmedel.

Undvik att använda slipande rengöringsmedel eller produkter som innehåller lösningsmedel (acetone, mineralterpentin osv.), syra, ammoniak eller alkohol eftersom de kan skada displayen och plasthöljet.

Gör inte så här:

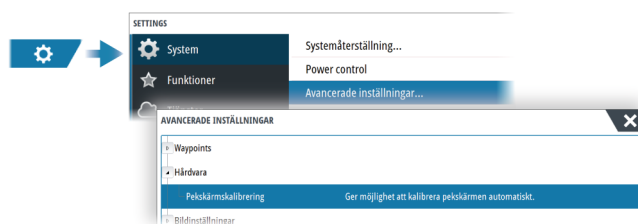
- använd inte en högtryckstvätt

Kontrollera kontakterna

Sätt in hankontakterna i honorna. Om kontakterna har lås eller en positionsknapp ser du till att det är rätt inställt.

Pekskärmskalibrering

Använd systeminställningsalternativet för att kalibrera pekskärmen.



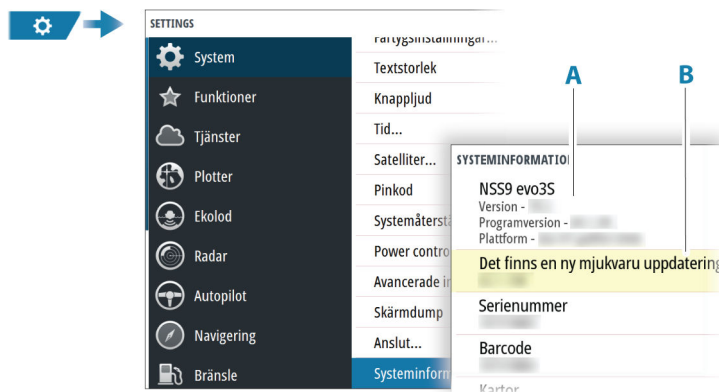
Programvaruuppdateringar

Innan en uppdatering av enheten initieras ska potentiellt värdefulla användardata säkerhetskopieras. Läs mer i "*Säkerhetskopiera systemdata*" på sida 146.

Installerad programvara och programuppdateringar

Dialogrutan Om visar vilken programversion som är installerad på den här enheten (A).

Om enheten är ansluten till internet visar dialogrutan även tillgängliga mjukvaruuppdateringar (B).

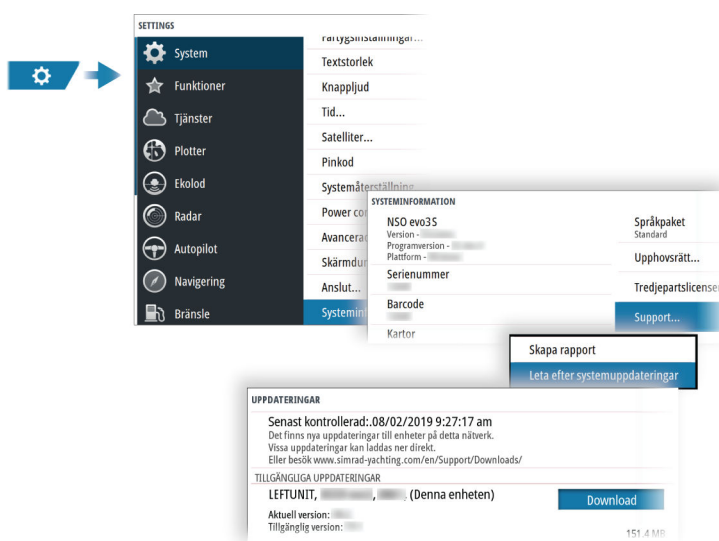


Uppdatera programvaran vid anslutning till internet

Om enheten är ansluten till internet söker systemet automatiskt efter programvaruuppdateringar för enheten och för anslutna enheter.

- **Notera:** Vissa uppdateringsfiler kan vara större än tillgängligt utrymme i enheten. I så fall kommer du att bli ombedd att sätta i en lagringsenhet.
- **Notera:** Lägg inte till uppdateringsfilerna på ett sjökort.
- **Notera:** Stäng inte av enheten eller fjärrenheten förrän uppdateringen är slutförd eller förrän du uppmanas att starta om enheten.

Du kommer att meddelas om nya uppdateringar finns tillgängliga. Du kan också starta uppdateringen manuellt från dialogrutan Uppdateringar.



Uppdatera programvaran från en lagringsenhet

Du kan ladda ner mjukvaruuppdateringen från www.simrad-yachting.com.

Överför uppdateringsfilerna till en kompatibel lagringsenhet och sätt sedan in den i enheten.

- **Notera:** Lägg inte till uppdateringsfilerna på ett sjökort.

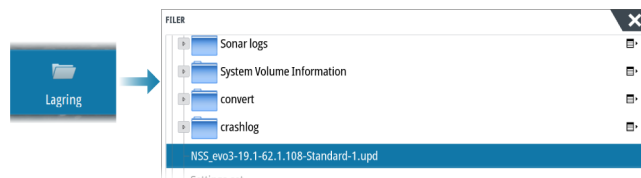
För att uppdatera endast denna enhet:

- starta om enheten för att starta uppdateringen från lagringsenheten

Så här uppdaterar du enheten eller en ansluten enhet:

- Välj uppdateringsfilen i dialogrutan

- **Notera:** Stäng inte av enheten eller en ansluten enhet förrän uppdateringen är slutförd eller förrän du uppmanas att starta om enheten.



Service rapport

Systemet har en inbyggd serviceassistans som skapar en rapport om enheten. Servicereporten används för att underlätta vid teknisk support.

Den kan också innehålla information om enheter som är anslutna till nätverket.

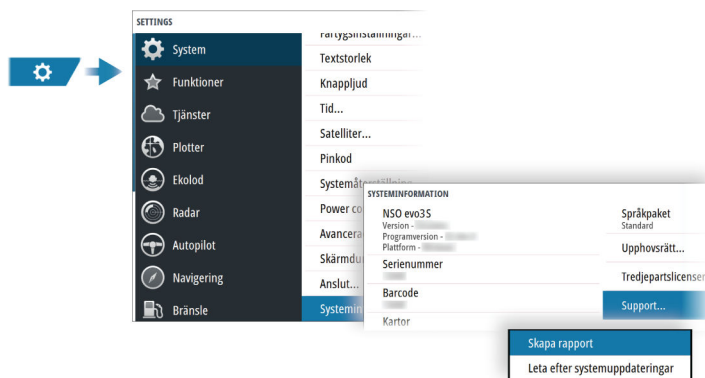
I rapporten ingår information som programversion, serienummer och information från inställningsfilen.

Om du ringer till den tekniska supporten innan rapporten skapas kan du ange ett incidentnummer som underlättar vid spårning. Du kan bifoga skärmbilder och loggfiler till rapporten.

→ **Notera:** Det finns en gräns på 20 MB för rapportbilagor.

Du kan spara rapporten på en lagringsenhet och skicka den till supporten via e-post.

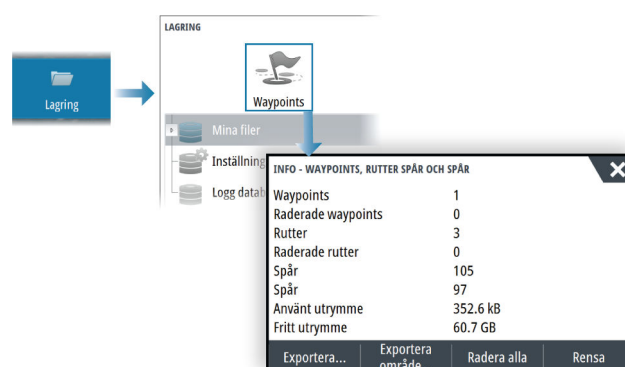
Du kan också överföra den direkt om du har en internetanslutning.



Säkerhetskopiera systemdata

Du bör regelbundet säkerhetskopiera användardata och systeminställningsdatabasen.

Waypoints



Med alternativet Waypoints i dialogrutan Lagring kan du hantera användardata.

Exportformat

Följande format är tillgängliga för export:

- **.usr - v6 (alla data)**
Används för att exportera waypoints, rutter och färgade spår.

- **.usr - v5 (alla data)**

Används för export av waypoints och rutter med ett standardiserat, universellt unikt id (UUID), som är tillförlitligt och enkelt att använda. Informationen innehåller tidpunkt och datum när rutten skapades osv.

- **.usr - v4 (alla data)**

Använd det här alternativet när du överför data från ett system till ett annat, eftersom det även innehåller all extrainformation som de här systemen lagrar om objekt.

- **.usr - v3 (kort filnamn)**

Ska användas när du överför användardata från ett system till en äldre produkt

- **.usr - v2 (ej djup wpt)**

Kan användas när du överför användardata från ett system till en äldre produkt

- **.gpx - (gps standard, inget djup)**

Det här är det format som normalt används på internet och av de flesta GPS-system.

Använd det här formatet om du överför data till en enhet från en av våra konkurrenter.

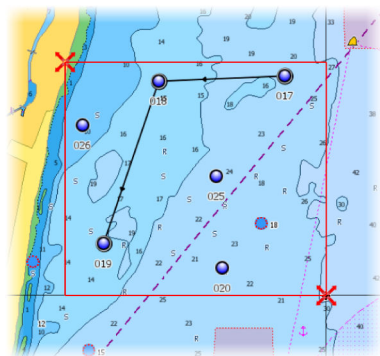
Exportera alla waypoints

Alternativet Exportera används för att exportera alla waypoints, rutter, spår och resor.

Exportera område

Med alternativet Exportera område kan du spara det område du vill exportera data från.

1. Välj alternativet Exportera område
2. Definiera området genom att dra i gränsrutan



3. Välj exportalternativet från menyn
4. Välj lämpligt filformat
5. Välj exportalternativet för att exportera till minneskortet

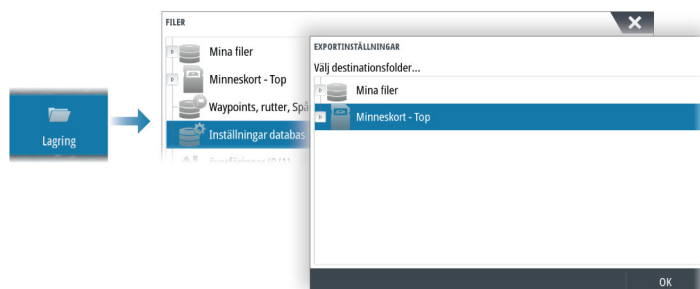
Rensa användardata

Raderade användardata lagras i enhetens minne tills data rensas. Om du har mycket raderade data som inte rensats kan du förbättra prestanda i systemet genom att rensa dem.

→ **Notera:** När användardata raderas och/eller rensas från minnet kan du inte återställa dem.

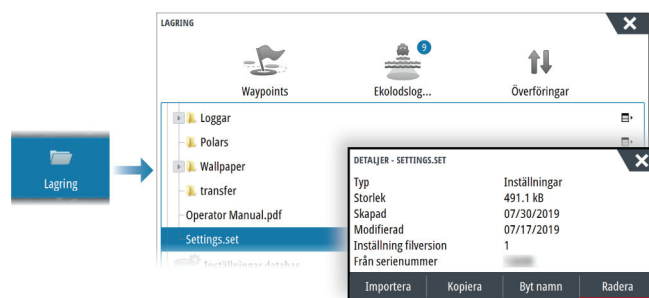
Exportera inställningsdatabasen

Använd inställningsalternativet i dialogrutan för lagring för att exportera dina användarinställningar.



Importera systeminställningar

⚠ Varning: Import av systeminställningar skriver över alla existerande systeminställningar.



- 1 Anslut en lagringsenhet till enheten
- 2 Sök i minnet och välj önskad säkerhetskopieringsfil för att påbörja importen

30

Integrering av tredjepartsenheter

Flera tredjepartsenheter kan anslutas till enheten. Programmen visas på separata paneler eller integrerade med andra paneler.

En enhet som ansluts till NMEA 2000-nätverket bör identifieras automatiskt av systemet. Om den inte gör det ska du aktivera funktionen från det avancerade alternativet i dialogrutan Systeminställningar.

Tredjepartsenheter hanteras via menyer och dialogrutor, precis som på andra paneler.

I den här handboken ingår inte specifika hanteringsinstruktioner för tredjepartsenheter. Läs om funktioner och handhavande i dokumentationen som medföljde tredjepartsenheter.

SmartCraft VesselView-integrering

När det finns en kompatibel Mercury Marine VesselView-produkt eller VesselView Link i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka och styra motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Mercury-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.
Du kan ange vilka data som ska visas på panelen. Läs mer i *"Instrument"* på sida 119.
- En dialogruta med Mercury-inställningar läggs till. I den här dialogrutan kan du ändra inställningar för motorn.
- Knappar för Mercury och fartygskontroll läggs till på kontrollpanelen:
 - Om du väljer Mercury-knappen visas data om motorn och fartyget.
 - Om du väljer fartygsknappen öppnas motorkontrollerna.

När funktionerna aktiveras kan användaren få ett meddelande på bildskärmen om att lämna grundläggande information gällande konfiguration.

Mer information finns i handboken för VesselView, eller så kan du fråga leverantören.

FLIR-kamerastyrning

Om du har en kompatibel FLIR-kamera från M-serien i Ethernet-nätverket kan du visa video från den och styra kameran via systemet.

När anslutningen är upprättad till en kompatibel FLIR-kamera ändras menyn för åtkomst till FLIR-kamerastyrning.

→ **Notera:** Du kan ta över kamerastyrningen från vilken -enhet som helst som är ansluten till Ethernet-nätverket.

Upprätta anslutning med FLIR-videokameran

När en videopanel är aktiv känner enheten automatiskt av den kompatibla FLIR-kameran om den är tillgänglig i Ethernet-nätverket.

→ **Notera:** När det finns en DHCP-server i Ethernet-nätverket måste FLIR-kamera konfigureras och ställas in med en statisk IP-adress innan anslutningen kan upprättas. Instruktioner för hur du konfigurerar din specifika FLIR-kameramodell finns i dokumentationen för FLIR.

→ **Notera:** Endast en FLIR-kamera kan anslutas till Ethernet-nätverket.

När du aktiverar en videopanel börjar systemet att söka en kompatibel FLIR-kamera i Ethernet-nätverket.

Förlorade anslutningar visas på panelen. Välj indikationen för att återupprätta anslutningen.

När anslutningen är upprättad ändras menyn för åtkomst till FLIR-kamerastyrning.

→ **Notera:** Du kan ta över kamerastyrningen från vilken kompatibel enhet som helst som är ansluten till Ethernet-nätverket.

Panorera och vinkla FLIR-kameran

När anslutningen till FLIR-kameran är upprättad visas panelknapparna panorering och lutning på videopanelen. Vänster- och högerpilarna styr kamerans panorering. Upp- och nedpilarna vinklar kameran.

Välj en av pilarna på panelen för att styra kameran. Kameran fortsätter att röra sig så länge du håller ned knappen.

Zooma in i FLIR-videobilden

Zooma in i videobilden genom att använda zoomknapparna på panelen.

Det finns två zoomalternativ tillgängliga beroende på det valda alternativet för FLIR-kamerakälla:

- Digital zoom
Bara tillgängligt när kameran är i infrarött läge. I det här läget visas zoomen i nivåer (0, 2 och 4 gånger zoom). Varje tryck på en zoomknapp ökar eller minskar zoomnivån.
- Optisk zoom
Tillgänglig i dagsljusläge. I det här läget fortsätter kameran att zooma så länge du håller ned zoomknappen på panelen.

Alternativ för FLIR-kamerakälla

FLIR-kameran har både dagsljus och infraröda videokällor.

När den infraröda källan är vald är följande alternativ tillgängliga:

- Växla färgsättning
Bläddrar genom färgsättningen för FLIR:s videoutgång. Varje sättning visar en viss färg för en viss temperatur.
- Växla polaritet
Inverterar färgsättning.

Suzuki-motorintegrering

Om du har en Suzuki C-10-mätare i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Suzuki-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.
Du kan ange vilka data som ska visas på panelen. Läs mer i *"Instrument"* på sida 119.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

Yamaha-motorintegrering

Om en kompatibel Yamaha-gateway är ansluten till NMEA 2000-nätverket kan du övervaka motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Yamaha-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.
Du kan ange vilka data som ska visas på panelen. Läs mer i *"Instrument"* på sida 119.
- Om Yamaha-systemet stöder trolling läggs en trollingknapp till i kontrollfältet. Välj den här knappen för att aktivera/inaktivera trolling och reglera trollingshastigheten.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

Evinrude

Om du har en Evinrude-motorstyrenhet i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka och styra Evinrude-motorerna från enheten. När funktionen är tillgänglig läggs en Evinrude-ikon till på hemsidan.

Du kan som mest använda två styrenheter och fyra motorer.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

FUSION-Link-integrering

Kompatibla FUSION-Link-enheter som ansluts till systemet kan styras från systemet. FUSION-Link-enheter visas som ytterligare källor när du använder ljudfunktionen. Inga andra ikoner är tillgängliga. Mer information finns i *"Ljud"* på sida 122.

BEP CZone-integrering

Enheten kan integreras med BEP:s CZone-system för styrning och övervakning av distribuerade kraftsystem på fartyget. CZone-ikonen visas i verktygspanelen på startsidan när ett CZone-system är tillgängligt i nätverket. En separat handbok medföljer CZone-systemet. Läs i den samt i enhetens installationshandbok när du ska installera och konfigurera CZone-systemet.

Instrumentpanel för CZone

När CZone är installerat och konfigurerat läggs en CZone-instrumentpanel till bland instrumentpanelerna. Du växlar mellan instrumentpanelerna för en panel genom att svepa åt vänster eller höger på panelen eller genom att välja instrumentpanelen från menyn.

Redigera en CZone-instrumentpanel

Du kan anpassa en CZone-instrumentpanel genom att ändra data för var och en av mätarna. Vilka redigeringsalternativ som är tillgängliga beror på typen av mätare och vilka datakällor som är anslutna till systemet. Mer information finns i *"Instrument"* på sida 119.

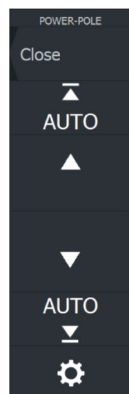
Power-Pole-ankare

Power-Pole-ankare, som kan styras med C-Monster Control System som är installerat på båten, kan styras från enheten. Du styr Power-Poles genom att parkoppla Power-Poles med enheten via trådlös Bluetooth-teknik som finns tillgänglig i båda produkterna.

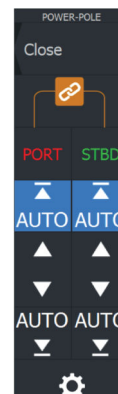
Power-Pole-kontroller

När Bluetooth är aktiverat blir knappen Power-Pole tillgänglig på kontrollpanelen. Klicka på den för att visa Power-Pole-kontrollern. För att para ihop Bluetooth-enheter, se *"Bluetooth-enheter"* på sida 131. Om du parar ihop dubbla Power-Poles kan du även läsa *"Parkoppling med dubbla Power-Poles"* på sida 152. När Power-Pole-kontrollern är öppen ansluter systemet till parkopplade Power-Poles. När anslutningen är bekräftad aktiveras kontrollknapparna. Power-Pole-kontrollern visar kontrollknappar för varje Power-Pole som är parkopplad till enheten. Tryck en gång på AUTO-knapparna för att höja och sänka Power-Poles automatiskt hela vägen upp och ned. Med de manuella upp- och nedknapparna kan du höja och sänka dem så högt och lågt du vill.





En Power-Pole-kontroller



Dubbel Power-Poles-kontroller



På en dubbel kontroller kan du höja och sänka Power-Poles individuellt, eller trycka på synkroniseringsknappen (länkar) för att möjliggöra kontroll av båda genom att trycka på autoknapparna en gång eller de manuella upp- och nedknapparna.



Håll dig uppkopplad

Välj knappen Inställningar (kugghjulet) på Power-Pole-kontrollen för att öppna dialogrutan Power-Pole-inställningar där du kan välja att hålla dig uppkopplad till alla parkopplade Power-Pole-ankare.

→ **Notera:** Väljer du Håll dig uppkopplad påskyndar det åtkomsten till kontrollerna, men ankarna kan inte styras från en annan enhet när det alternativet väljs. Inaktivera det här alternativet om du vill tillåta uppkoppling från andra enheter.

I dialogrutan Power-Pole-inställningar finns också alternativet för att lägga till och ta bort Power-Pole. Via det här alternativet öppnas samma dialogruta för Bluetooth-enheter som öppnas via dialogrutan Trådlösa inställningar. Läs mer i "[Bluetooth-enheter](#)" på sida 131.

Parkoppling med dubbla Power-Poles

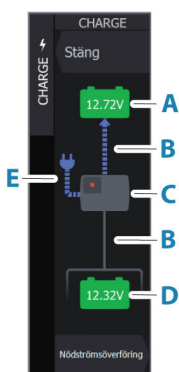
Om du har dubbla Power-Poles installerade i båten blir den som parkopplas först automatiskt Babord och den andra Styrbord i Power-Pole-kontrollerna.

Om du vill byta ordningen kopplar du från dina Power-Poles. Inaktivera och aktivera sedan Bluetooth i dialogrutan Trådlösa inställningar så att Bluetooth-minnet återställs. När Bluetooth är aktivt igen parkopplar du dina Power-Poles i rätt ordning.

Power-Pole laddningsmodul

Power-Pole-systemet för hantering av batteriladdning visar information om batteristatus.

Information om installation, kabeldragning och konfiguration finns i Power-Pole-dokumentationen som medföljer laddningsmodulen.



- A** Motorbatteri/batterier
- B** Batterianslutningar
- C** Power-Pole laddningsmodul
- D** Externt batteri/batterier
- E** Laddningsmodulens anslutning till strömkälla

Batteriikoner

Färg	Indikerar
Grön	Bra nivå
Gul	Marginell nivå
Röd	Kritisk nivå

Batteri- och växelströmsanslutningar

Färg	Indikerar
Blå	Strömflöde
Grå	Inget strömflöde



Nödströmsöverföring

Om motorns batterinivå är låg och du vill överföra strömförsörjning från det externa batteriet till motorbatteriet, välj det här alternativet.

⚠ Varning: Om du använder ett batteri med mycket låg batterinivå kan batteriet skadas.

Naviop

Om den här enheten är ansluten till samma NMEA 2000-nätverk som ett Naviop Loop-system kan den här enheten användas för att driva Naviop Loop-systemet.

Mer information finns i dokumentationen till Naviop-systemet.






31

Bilaga

Hantera pekskärmen

Grundläggande pekskämskommandon på de olika panelerna visas i tabellen nedan.

I panelavsnittet i den här handboken finns mer information om de panelspecifika pekskämsfunktionerna.

Ikon	Beskrivning
	Tryck om du vill: <ul style="list-style-type: none">• Aktivera en panel på en sida med flera paneler• Placera ut markören på en panel• Välja ett objekt på en meny eller i en dialogruta• Markera/avmarkera en kryssruta• Visa grundläggande information om ett valt objekt
	Tryck och håll kvar: <ul style="list-style-type: none">• På valfri panel med en markör om du vill aktivera markörhjälpen• På en panelknapp om du vill visa tillgängliga alternativ för delad skärm• På en favoritsida om du vill öppna redigeringsläget
	Bläddra genom en lista med alternativ utan att aktivera något av dem. Flytta skjutreglaget uppåt eller nedåt på ett skjutreglage.
	Dra snabbt om du vill bläddra igenom exempelvis listan med waypoints. Tryck på skärmen om du vill avbryta bläddringen.
	Panorera om du vill flytta ett sjökort eller en ekolodsbild på panelen.

Tangentbordsfunktioner

För att ansluta ett tangentbord krävs en ledig USB-port på enheten.

Alla tangenter på tangentbordet fungerar som vanligt när du skriver i ett textfält.

Tangentbordsfunktion och kortkommandon visas i tabellen nedan. Om inget annat anges är alla referenser korta tryckningar på knappen.

→ **Notera:** Kortkommandona hänvisar till amerikansk tangentbordslayout. Vissa kortkommandon fungerar inte på andra länders tangentbord.

Tangenter på tangentbordet	Funktion
Meny	Öppnar menyn
Ctrl + M	
F1	Öppnar startsidan
Ctrl + P	
F2	Öppnar sidan Plotter
Ctrl + H	
F3	Öppnar sidan Radar
Ctrl + R	
F4	Öppnar sidan Eko
Ctrl + E	
F5	Öppnar sidan Nav
Ctrl + N	
F6	Öppnar sidan Instrument
Ctrl + I	
F12 (tryck och håll)	Placerar en MÖB-markering vid fartygets position
Ctrl (dubbelklick)	Växlar kontroll till nästa skärm som är ansluten till enheten (USB-porten måste vara inställd på växlingsbar) → Notera: Detta gäller inte alla enheter.
Ctrl + B	Centerar sjökortet på fartygets position
Ctrl + D	Växlar mellan panelerna på en sida med flera paneler
Ctrl + G	Öppnar menyn Gå till
Ctrl + K	Placerar en waypoint vid fartygets/markörens position
Ctrl + L	Fungerar som rattknappen, som kan konfigureras.
Ctrl + O	Öppnar dialogrutan Ny waypoint
Ctrl + Q	Öppnar dialogrutan Systemkontroller
Ctrl + S	Växlar autopilotssystemet till STANDBY-läge
Ctrl + U	Växlar autopilotssystemet till kurshållningsläge
Ctrl + ;	Visar favoritpanelen som popuruta på aktiv sida
Ctrl + \	Ta skärmbild
PrintScn	
Esc	Avbryter ändringar och återgår till föregående menynivå Stänger en öppen meny
Delta	Aktiverar/bekräftar aktuellt val
Piltangenter	Flytta markören på panelen och manövrera i menyer/dialogrutor. Upp-/nedpil för att flytta reglaget upp eller ned på ett skjutreglage.
- och +	Zoom

Musfunktioner

För att ansluta en mus krävs en ledig USB-port på enheten.


Muspekaren blir synlig när du flyttar musen, och döljs automatiskt efter några sekunders inaktivitet.

- Tryck på den vänstra knappen för att placera markören på en panel eller för att välja ett alternativ.
- Håll ned vänster knapp och dra musen till:
 - Utföra dra-, snärt- eller svepåtgärder
 - Markera text i ett inmatningsfält
 - Panorera i ett diagram
 - Panorera för att visa ekolodshistorik eller -djup
 - Flytta skjutreglaget uppåt eller nedåt på ett skjutreglage
- Använd skrollhjulet för att zooma in en inzoomningsbar panel eller bild eller för att bläddra igenom alternativ i menyer och dialogrutor.
- Användningen av höger knapp beror på om markören är aktiv eller inte.
 - Med aktiv markör: tryck på höger knapp för att visa information om objektet vid markörens position.
 - Utan aktiv markör: tryck på höger knapp för att slå på/av panelmenyn.

Definition av statusfältsikoner

Beroende på ditt system och inställningarna kan följande ikoner visas i statusfältet:

Ikon	Definition
	<p>Larm – ett standardlarm (gult), viktigt (orange) eller kritiskt (röd) larm har skickats. För att ta bort ikonerna i statusfältet bekräftar du larmet i dialogrutan Larm. Om det behövs ändrar du larminställningen eller åtgärdar situationen så att samma larm inte skickas omedelbart av systemet.</p>
	<p>Autopilotlägen: Automatisk kurshållning, Uppföljning, Navigering, Ingen drift, Standby. Använd autopilotens reglage för att välja ett autopilotläge.</p>
	<p>Autopilotgirar – autopiloten girar fartyget i girläge: C-gir, djupgir, S-gir, spiralgir, kvadratgir, zickzack girar. I de flesta fall ersätts gir-ikonerna med en autopilotikon när giren är fullbordad. Använd autopilotens reglage för att välja en autopilot-gir eller avbryta giren.</p>
	<p>Ladda ner filer, t.ex.: programvaruuppdateringsfil, loggar från C-MAP Genesis, GRIB-väderfiler, PredictWind-rutter etc.</p>
	<p>Enheten är ansluten till internet. Enheten kan användas för att ladda ner eller ladda upp filer till internet.</p>
	<p>GPS-signalens styrka: stark, medium och svag. Placeringen av GPS:en och hinder mellan den och satelliterna kan påverka signalstyrkan. I vissa fall kan en välplacerad extern GPS-antenn behövas.</p>

Ikon	Definition
	GPS-signalstyrkan med inställningen Wide Area Augmentation System (WAAS) är stark, medium eller svag.
	Ett externt tangentbord är anslutet till enheten.
	En extern mus är ansluten till enheten.
	En mobiltelefon är ansluten till enheten via Bluetooth.
	Systemet simulerar. Slå PÅ/AV simulatormen från dialogrutan för simulatorinställningar.
	Radarn är pausad. Om du vill att radarn ska sända väljer du Sänd i sidmenyn Radar.
	Radarn sänder. Om du vill pausa radarn väljer du alternativet Pausa i sidmenyn Radar.
	En kompatibel fjärrkontroll är ansluten till enheten.
	Systemet synkroniserar data vid start.
	Filöverföringsproblem som orsakas av ett avbrott i internetkommunikationen.
	Trippinspelning. Mer information finns i TrippIntel-verktyget.
	Ladda upp filer, t.ex.: serviceraport, C-MAP Genesis, ruttfiler till PredictWind etc.



SIMRAD