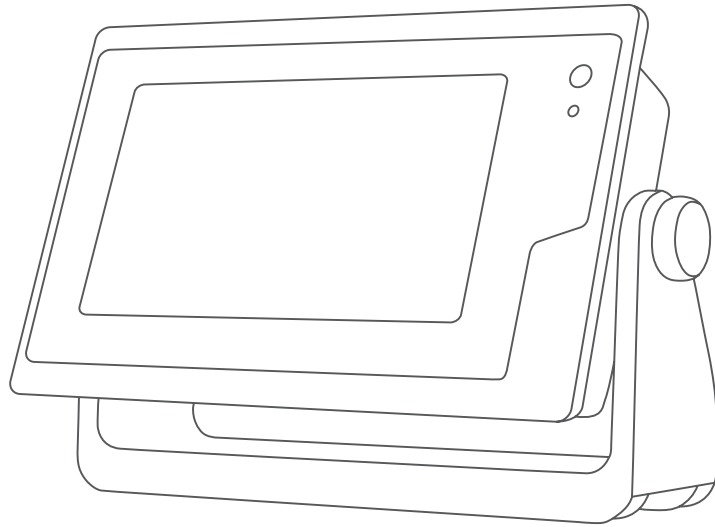


GARMIN®



GPSMAP® คู่มือสำหรับเจ้าของ

12x3, 9x3, 7x3, 12x2 Plus, 9x2 Plus, 7x2 Plus

© 2021 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาคู่มือนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาของคู่มือนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือหน่วยงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin®, โลโก้ Garmin, ActiveCaptain®, ANT®, Fusion®, GPSMAP®, inReach® และ VIRB® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ActiveCaptain®, Connect IQ™, ECHOMAP™, Fantom™, Fusion-Link™, Garmin ClearVu™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Nautix™, Garmin Navionics Vision+™, Garmin Quickdraw™, GC™, GCV™, GMR™, GRID™, GXM™, LiveScope™, MotionScope™, OneChart™, OneHelm™, Panoptix™, Reactor™, Shadow Drive™, SmartMode™ และ SteadyCast™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Mac® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Apple Inc. ที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้าและโลโก้ BLUETOOTH® เป็นกรรมสิทธิ์ของ Bluetooth SIG, Inc. และการใช้เครื่องหมายดังกล่าวโดย Garmin อยู่ภายใต้สิทธิการอนุญาตใช้งาน CZone™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Power Products, LLC Color Thermal Vision™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ FLIR Systems, Inc. FLIR® และ MSX® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ FLIR Systems, Inc. HDMI® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ HDMI Licensing, LLC Mercury® เป็นเครื่องหมายการค้า Brunswick Corporation NMEA®, NMEA 2000® และ โลโก้ NMEA 2000 เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ National Marine Electronics Association microSD® และ โลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC Optimus® และ SeaStation® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Dometic® C-Monster® และ Power-Pole® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ L Marine Systems, Inc. SD® และ โลโก้ SDHC เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC SiriusXM® และเครื่องหมายและโลโก้ที่เกี่ยวข้องทั้งหมดเป็นเครื่องหมายการค้าของ Sirius XM Radio Inc. สงวนลิขสิทธิ์ Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ Yamaha® โลโก้ Yamaha, Command Link Plus®, และ Helm Master® เป็นเครื่องหมายการค้าของ YAMAHA Motor Co., LTD เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ.....	1
ภาพรวมอุปกรณ์.....	1
มุมมองชั่วคราว GPSMAP 7x2 Plus และ GPSMAP 9x2 Plus.....	2
มุมมองชั่วคราว GPSMAP 12x2 Plus.....	3
มุมมองชั่วคราว GPSMAP 7x3 และ GPSMAP 9x3.....	4
มุมมองชั่วคราว GPSMAP 12x3.....	5
การใช้หน้าจอสัมผัส.....	5
ปุ่มบนหน้าจอ.....	6
การล๊อคและปลดล๊อคหน้าจอสัมผัส.....	8
คำแนะนำและปุ่มลัด.....	8
การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อต เตอร์.....	8
การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์.....	8
ศูนย์สนับสนุน Garmin.....	8
การวัดหน่วยความจำ.....	9
การใส่การ์ดหน่วยความจำ (GPSMAP 7x2 Plus/9x2 Plus/12x2 Plus).....	9
การใส่การ์ดหน่วยความจำ (GPSMAP 7x3/9x3/12x3).....	10
กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS.....	10
การเลือกที่มาของ GPS.....	10
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....	11
หน้าจอหลัก.....	11
การปิดกั้นปุ่มคุณสมบัติ.....	12
จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่.....	12
แถบเมนู.....	12
การซ่อนและการแสดงแถบเมนู.....	13
การตั้งค่าประเภทของเรือ.....	13
การปรับไฟหน้าจอ.....	13
การปรับโหมดสี.....	13
การเปิดใช้การล๊อคหน้าจอ.....	14
การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ.....	14
การปิดระบบโดยอัตโนมัติ.....	14
การปรับแต่งหน้า.....	14
การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น.....	14
การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่.....	15
การเพิ่มแผนผัง SmartMode.....	16
การปรับแต่งแผนผัง SmartMode หรือหน้า รวม.....	16
การลบหน้าการรวม.....	16
การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล.....	17
การรีเซ็ตแผนผังสถานี.....	17

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	17
การบันทึกค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่.....	18
จัดการค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	18
การควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์.....	18
การควบคุมด้วยเสียง.....	18
การเปลี่ยนภาษาของการควบคุมด้วย เสียง.....	18
ชุดหูฟังที่รองรับ.....	18
การจับคู่ชุดหูฟังไร้สายกับ ชาร์ตพล็อต เตอร์ Garmin.....	18
การใช้ชุดหูฟังไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin.....	19
คำสั่งเสียงของชาร์ตพล็อตเตอร์.....	19
รีโมทคอนโทรล GRID.....	21
การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์ จากชาร์ตพล็อตเตอร์.....	21
การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์ จากอุปกรณ์ GRID.....	21
การหมุนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลระยะไกล GRID.....	21
แอป ActiveCaptain.....	21
บทนำ ActiveCaptain.....	22
เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain.....	22
การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ.....	22
การรับการแจ้งเตือน.....	23
การจัดการการแจ้งเตือน.....	23
ทำให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว.....	23
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain.....	24
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	24
การสมัครใช้งานแผนที่.....	24
การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	25
การเปิดใช้งานการวัดการสมัครสมาชิก แผนที่.....	25
การดาวน์โหลดแผนที่ที่อัปเดต.....	25
การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ.....	25
การติดต่อสื่อสารกับอุปกรณ์ไร้สาย.....	26
เครือข่าย Wi-Fi.....	26
การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi.....	26
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อต เตอร์.....	26
การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย.....	26
การเปลี่ยน Wi-Fi โสสต์.....	26

รีโมทคอนโทรลไร้สาย.....	26
การจับคู่รีโมทคอนโทรลไร้สายกับชาร์ต	
พล็อตเตอร์.....	26
การเปิดและปิดไฟหน้าจอร์โมท.....	27
การยกเลิกการเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลจากร	
ชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมด.....	27
เซนเซอร์ลมไร้สาย.....	27
การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็อต	
เตอร์.....	27
การปรับแนวของเซนเซอร์ลม.....	27
การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin.....	27
การดูข้อมูลเรือบนอุปกรณ์ Garmin	
Nautix™.....	28

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ.....28

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา.....	29
สัญลักษณ์บนแผนที่.....	29
การซูมเข้าและซูมออกโดยการใช้นาจอ	
สัมผัส.....	29
การวัดระยะทางบนแผนที่.....	30
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่.....	30
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่...	30
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ NavAids.....	30
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่.....	31
แผนที่แบบฟรีเมียม.....	32
มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D.....	32
การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ.....	33
การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดิน	
เรือนำทาง.....	34
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่	
สำคัญ.....	34
ระบบการระบุอัตโนมัติ.....	34
สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS.....	35
ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้า	
หมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS.....	35
การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	35
การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการ	
ชน.....	36
ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ	
MARPA.....	36
AIS Aids to Navigation.....	37
สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS.....	38
การปิดการรับสัญญาณ AIS.....	38
เมนูแผนที่.....	39
ชั้นแผนที่.....	39
การตั้งค่าแผนที่.....	43
การตั้งค่า Fish Eye 3D.....	43
แผนที่ที่รองรับ.....	43

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours..44

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ	
Garmin Quickdraw Contours.....	44
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw	
Contours.....	44
ชุมชน Garmin Quickdraw.....	45
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw	
ด้วย ActiveCaptain.....	45
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw	
ด้วย Garmin Connect.....	45
การตั้งค่า Garmin	
Quickdraw Contours.....	47

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์.....47

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง.....	48
รหัสสีของเส้นทาง.....	48
จุดหมาย.....	48
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ.....	49
เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือ	
นำทาง.....	49
การค้นหาจุดบริการทางทะเล.....	49
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรง	
โดยใช้ตัวเลือกไปที่.....	49
การหยุดการนำทาง.....	49
เวย์พอยท์.....	50
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์	
พอยท์.....	50
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น.....	50
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง Man	
Overboard (MOB).....	50
การฉายเวย์พอยท์.....	50
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	50
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	50
การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้..	
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่	
บันทึกไว้.....	51
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB.....	51
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	51
เส้นทาง.....	51
การสร้างเส้นทางและการนำทางจาก	
ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ.....	52
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง.....	52
การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางกา	
รณนำอัตโนมัติ.....	52
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก.....	52
การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่	
บันทึกไว้.....	53

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้.....	53
เริ่มรูปแบบการค้นหา.....	54
การลบเส้นทางที่บันทึก.....	54
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด.....	54
การแนะนำอัตโนมัติ.....	54
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางนำทางอัตโนมัติ.....	54
การสร้างและการบันทึกเส้นทางนำทางอัตโนมัติ.....	55
การปรับเส้นทางนำทางอัตโนมัติที่บันทึกไว้.....	55
ยกเลิกการคำนวณนำทางอัตโนมัติที่กำลังทำงานอยู่.....	55
การตั้งค่าถึงตามเวลา.....	55
การกำหนดค่าเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ.....	56
แทร็ค.....	57
การแสดงแทร็ค.....	57
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน.....	57
การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน.....	58
การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้.....	58
การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้.....	58
การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง.....	58
การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้.....	58
การลบแทร็คที่บันทึกไว้.....	58
ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	58
การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน.....	59
การลบแทร็คที่ใช้งาน.....	59
การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก.....	59
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค.....	59
ขอบเขต.....	59
การสร้างขอบเขต.....	59
การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต.....	60
การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต.....	60
การแก้ไขขอบเขต.....	60
การเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode.....	60
การตั้งค่าการเตือนขอบเขต.....	60
ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด.....	60
การลบขอบเขต.....	60
การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	61

คุณลักษณะการเล่นเรือ..... 61

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ.....	61
การแข่งขันเรือใบ.....	61
การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	61
การเริ่มต้นนับเวลาการแข่งขัน.....	62
การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน.....	62
การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS.....	62
การตั้งค่า Layline.....	62
Polar Table.....	63
กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง.....	63
การแสดงผลข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล.....	63
การตั้งค่าชุดเซตความลึกท้องเรือ.....	64
การดำเนินการระบบอัตโนมัติของเรือใบ.....	64
รักษาทิศทางลม.....	64
Tack และ Gybe.....	65
เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	66
การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	66

Fishfinder โซนาร์..... 66

การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์.....	67
มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม.....	67
มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่.....	67
มุมมองของโซนาร์แบบแยกชุม.....	67
มุมมองโซนาร์.....	68
มุมมองโซนาร์.....	69
เทคโนโลยีการสแกน SideVü.....	70
การวัดระยะทางบนจอโซนาร์.....	70
มุมมองโซนาร์ Panoptix.....	70
มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü.....	71
มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü.....	72
RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D.....	73
มุมมองโซนาร์ RealVü ล่าง 3D.....	74
RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D... ..	75
มุมมองของโซนาร์ FrontVü.....	76
มุมมองโซนาร์.....	76
มุมมอง Perspective.....	77
การเลือกชนิดของหัวโซนาร์.....	77
การเลือกที่มาของโซนาร์.....	77
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์.....	78
การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์.....	78
การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว.....	78
การดูประวัติของโซนาร์.....	78

การแบ่งปันโซนาร์.....	78
ชมเข้ามมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope.....	79
การปรับระดับของรายละเอียด.....	79
การปรับความเข้มของสี.....	80
การตั้งค่าโซนาร์.....	80
การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์.....	81
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน.....	81
การปรับช่วง.....	81
การตั้งค่าการตัดคาร์บอนโซนาร์.....	82
การตั้งค่าลักษณะโซนาร์.....	82
เสียงเตือนโซนาร์.....	83
การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง.....	84
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์.....	84
ความถี่โซนาร์.....	85
การเปิดใช้ A-Scope.....	86
การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix.....	86
การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม.....	86
การปรับความเร็วในการกวาด RealVü..	86
การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ FrontVü.....	87
การตั้งค่าลักษณะ RealVü.....	88
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix.....	89
การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	90
การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	91
การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective.....	91
การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective.....	91
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	92
เรดาร์.....	92
การแปลความหมายเรดาร์.....	93
โอเวอร์เลย์เรดาร์.....	93
โอเวอร์เลย์เรดาร์และการปรับข้อมูลแผนที่ให้สอดคล้องกัน.....	93
การส่งสัญญาณเรดาร์.....	94
การหยุดการส่งสัญญาณเรดาร์.....	94
การตั้งค่าโหมดการส่งตามกำหนดเวลา..	94
การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีเรดาร์.....	94
การปรับช่วงเรดาร์.....	94

คำแนะนำในการเลือกช่วงเรดาร์.....	95
เทคโนโลยีดอปเพลอร์เรดาร์ MotionScope™.....	95
การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน.....	95
การกำหนดโซนคุ้มกันเป็นวงกลม.....	95
การกำหนดโซนคุ้มกันบางส่วน.....	96
MARPA.....	96
สัญลักษณ์เป้าหมาย MARPA.....	96
การค้นหาเป้าหมาย MARPA อัตโนมัติ..	97
การลบเป้าหมาย MARPA อัตโนมัติ.....	97
การกำหนดแท็ก MARPA ให้กับวัตถุ.....	97
การลบแท็ก MARPA จากวัตถุเป้าหมาย.....	97
การดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA.....	97
ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA.....	97
การแสดงเรือ AIS บนหน้าจอเรดาร์.....	97
VRM และ EBL.....	98
รอยทางเสียงสะท้อน.....	98
การเปิดรอยทางเสียงสะท้อน.....	98
การปรับระยะเวลารอยทางเสียงสะท้อน..	98
การลบรอยทางเสียงสะท้อน.....	98
การตั้งค่าเรดาร์.....	99
เกนเรดาร์.....	99
การตั้งค่าตัวกรองเรดาร์.....	100
เมนูตัวเลือกเรดาร์.....	101
เมนูการตั้งค่าเรดาร์.....	101
การตั้งค่าลักษณะเรดาร์.....	101
การตั้งค่าการติดตั้งเรดาร์.....	102
การตั้งค่าชั้นเรดาร์ของเรือของฉันทัน.....	102
การเลือกที่มาเรดาร์อื่น.....	102

ออโตไพลอต..... 103

การกำหนดค่าออโตไพลอต.....	103
การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ.....	103
การเปิดหน้าจอออโตไพลอต.....	103
หน้าจอออโตไพลอต.....	104
การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น.....	104
การตั้งค่าประหยัดพลังงาน.....	104
การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™.....	105
แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต.....	105
การใช้ออโตไพลอต.....	105
การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ..	106

การปรับทิศทางหน้าด้วยออโตไพลอตใน โหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นชั้น.....	106
รูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	106
การขับตามรูปแบบยูเทิร์น.....	106
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบ วงกลม.....	106
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิก แซก.....	106
การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียม สัน.....	107
การขับตามรูปแบบวงโคจร.....	107
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคล เวอร์.....	107
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการ ค้นหา.....	107
การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	107
การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต.....	107
การเปิดใช้งานการควบคุมออโตไพลอตบน นาฬิกา Garmin.....	108
การปรับแต่งการดำเนินการของปั๊มออโต ไพลอต.....	108
การควบคุมออโตไพลอตด้วยรีโมทคอนโทรล GRID 20.....	108
รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor™ ..	108
การจับคู่รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	108
การเปลี่ยนคุณสมบัติของปั๊มดำเนินการของ รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor	108
การอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลออโต ไพลอต Reactor.....	109
ออโตไพลอต Yamaha.....	109
หน้าจอออโตไพลอต Yamaha.....	110
แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต Yamaha	111

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®.... 111

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์.....	111
การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้า จอ.....	112
แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์.....	112
การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์.....	113
การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของ รีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์.....	113
การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์....	113
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	114

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบ

ดิจิทัล..... 114

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และ วิทยุ VHF ในเครือข่าย.....	114
เปิดใช้งาน DSC.....	114
รายการ DSC.....	114
การดูรายการ DSC.....	115
การเพิ่มที่ติดต่อ DSC.....	115
สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า.....	115
การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย.....	115
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่ เริ่มต้นจากวิทยุ VHF.....	115
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard และ SOS ที่เริ่มต้นจากชาร์ตพล็อต เตอร์.....	115
การติดตามตำแหน่ง.....	115
การดูรายงานตำแหน่ง.....	116
การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม.....	116
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ ติดตาม.....	116
การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง....	116
การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง.....	116
การดูรอยทางของเรือบนแผนที่.....	116
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง....	116
การเลือกช่อง DSC.....	117
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อ หนึ่ง.....	117
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อ หนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS.....	117

ตัววัดและกราฟ..... 117

การดูตัววัด.....	118
ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์.....	118
การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด.....	118
การปรับแต่งตัววัด.....	119
การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และ ตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง.....	119
การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว วัด.....	119
การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว วัด.....	119
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด เครื่องยนต์.....	119
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด เครื่องยนต์บางรายการ.....	120
ตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha.....	120
ไอคอนสภาพเครื่องยนต์.....	121
ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์.....	122
การตั้งค่าตัววัด.....	122
ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury®.....	124

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	125
การชิงโครโนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง.....	125
การดูตัววัดลม.....	125
การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ.....	125
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว.....	125
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม.....	126
การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็ม ที่.....	126
การดูตัววัดการเดินทาง.....	126
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง.....	126
การดูกราฟ.....	126
การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา.....	126
การจัดการแบตเตอรี่.....	127
การตั้งค่าหน้าการจัดการแบตเตอรี่.....	127
ข้อความ inReach®.....	127
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ inReach กับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	127
การรับข้อความ inReach.....	127
การส่งข้อความ inReach ที่ตั้งล่วงหน้า....	127
การตอบกลับข้อความ inReach.....	128
การสลับสายแบบดิจิทัล.....	128
การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตช์ดิจิทัล..	128
Garmin Boat Switch™	128
การกำหนดค่าอุปกรณ์ Garmin Boat Switch.....	128
การใช้สวิตช์ปั้มน้ำทองเรือ.....	130
การใช้ไฟที่ลดแสงได้.....	130
การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติดตั้งบนเรือของคุณ.....	130
ระบบสมอ Power-Pole®.....	130
การเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์สมอ Power-Pole.....	130
การติดตั้งสมอ Power-Pole.....	131
โอเวอร์เลย์ Power-Pole.....	131
เปิดใช้งานพวงมาลัย Mercury.....	132
คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll.....	132
การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุม Mercury Troll.....	132
โอเวอร์เลย์ Mercury Troll.....	133
การควบคุมการล่องเรือ Mercury.....	133
เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์การควบคุมเรือ Mercury.....	133

โอเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ Mercury.....	134
คุณสมบัติ Dometic® Optimus®.....	134
กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus.....	134
ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus.....	135
สัญลักษณ์โอเวอร์เลย์.....	135
โหมด Optimus Limp Home.....	135
ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	136
ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	136
ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ.....	136
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	136
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน...	136
การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ.....	136
การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือนำทาง	136
ตัวจัดการค่าเตือน.....	137
การดูข้อความ.....	137
การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ.....	137
การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความจำ.....	137
การล้างข้อความทั้งหมด.....	137
Media Player.....	137
การเปิด Media Player.....	137
ไอคอนตัวเล่นสื่อ.....	138
การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา.....	138
การปรับโวลุ่มและระดับเสียง.....	138
การปรับระดับเสียง.....	138
การปรับระดับเสียง.....	138
การปิดเสียงสื่อ.....	139
โซนสเตอริโอและกลุ่ม.....	139
การเลือกโซนพื้นฐาน.....	139
การปรับระดับเสียงโซน.....	139
การปิดใช้งานโซนลำโพง.....	140
การสร้างกลุ่ม.....	140
การเล่นเพลง.....	140
เรียกดูเพลง.....	140
การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ.....	141
การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง.....	141
การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง.....	141
วิทยุ.....	141
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ.....	141

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ.....	141
การเปลี่ยนโหมดการปรับ.....	141
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	141
การเล่น DAB.....	142
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB.....	142
การสแกนสถานี DAB.....	142
การเปลี่ยนสถานี DAB.....	142
ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	143
วิทยุดาวเทียม SiriusXM.....	143
การหา ID วิทยุ SiriusXM.....	143
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM.....	143
การปรับแต่งแนะนำช่อง.....	143
การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	144
การควบคุมโดยผู้ปกครอง.....	144
การตั้งชื่ออุปกรณ์.....	144
การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player.....	145

สภาพอากาศ SiriusXM..... 145

ข้อกำหนดของอุปกรณ์ SiriusXM และการ สมัครสมาชิก.....	145
การแพร่สัญญาณข้อมูลสภาพอากาศ.....	145
การแจ้งเตือนสภาพอากาศและรายงานสภาพ อากาศ.....	145
การดูข้อมูลหยาดน้ำฟ้า.....	146
ข้อมูลเซลล์พายุน้ำฟ้าคะนองและ ฟ้าผ่า.....	146
ข้อมูลพายุเฮอริเคน.....	146
ข้อมูลการพยากรณ์อากาศ.....	146
การดูพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือ พยากรณ์อากาศนอกชายฝั่ง.....	146
การดูข้อมูลการพยากรณ์อากาศสำหรับช่วง เวลาอื่นๆ.....	146
ศูนย์กลางความกดอากาศและแนวปะทะ ของสภาพอากาศ.....	147
พยากรณ์อากาศในเมือง.....	148
การดูข้อมูลแผนที่ตกปลา.....	148
การดูสภาพทะเล.....	148
ลมที่ผิวน้ำ.....	149
ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และ ทิศทางของคลื่น.....	149
การดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้ สำหรับช่วงเวลาอื่นๆ.....	149
การดูข้อมูลอุณหภูมิทะเล.....	149
ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวและอุณหภูมิ น้ำ.....	149
การเปลี่ยนช่วงสีของอุณหภูมิผิวทะเล..	150

ข้อมูลทัศนวิสัย.....	150
การดูข้อมูลทัศนวิสัยที่พยากรณ์ไว้สำหรับ ช่วงเวลาอื่น.....	150
การดูรายงานเรื่องทุน.....	150
การดูข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่นใกล้ ทุน.....	150
โอเวอร์เลย์สภาพอากาศ.....	150
การดูข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพ อากาศ.....	151

การดูวิดีโอ..... 151

การเลือกที่มาของวิดีโอ.....	151
สลับไปมาระหว่างที่มาของวิดีโอหลาย แหล่ง.....	151
อุปกรณ์วิดีโอแบบเครือข่าย.....	151
การใช้การตั้งค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบน กล่องวิดีโอแบบเครือข่าย.....	151
การตั้งค่ากล่อง.....	152
การตั้งค่าวิดีโอ.....	153
การเชื่อมโยงกล่องกับที่มาวิดีโอ.....	153
การควบคุมการเคลื่อนไหวของกล่อง วิดีโอ.....	153
การกำหนดคำลักษณะของวิดีโอ.....	154
กล่องแอ็คชั่น Garmin VIRB®.....	154
การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชั่น VIRB 360... ..	154
การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชั่น VIRB.....	155
การควบคุมกล่องแอ็คชั่น VIRB ด้วยชาร์ต ฟลิตเตอร์.....	155
การเพิ่มการควบคุมกล่องแอ็คชั่น VIRB ใน หน้าจออื่นๆ.....	156
การพิจารณาวิดีโอ HDMI Out.....	157
การจับคู่กล่อง GC™ 100 กับชาร์ตฟลิตเตอร์ Garmin.....	157

ระบบกล่องมุมมองรอบทิศทาง..... 158

การเปลี่ยนกล่อง.....	158
การดูฟีดกล่องแบบเต็มหน้าจอ.....	159
การเปลี่ยนรูปแบบกล่องมุมมองรอบ ทิศทาง.....	159
การแสดงและซ่อนแผงกันกระแทกจำลอง.....	159
การปรับกันชนจำลอง.....	159
แสดงเครื่องหมายระยะทาง.....	159
การเปลี่ยนชื่อกล่อง.....	159
การตั้งค่ากล่องให้แสดงมุมมองท้ายเรือกลับ ด้าน.....	159

การกำหนดค่าอุปกรณ์..... 160

การตั้งค่าระบบ.....	160
---------------------	-----

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล.....	160
การตั้งค่า GPS.....	161
การตั้งค่าสถานี.....	161
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	161
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์ และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	161
การตั้งค่าการกำหนดค่า.....	162
การตั้งค่าหน่วยวัด.....	162
การตั้งค่าการนำทาง.....	162
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	164
การตั้งค่า NMEA 0183.....	164
การตั้งค่า NMEA 2000.....	165
Garmin Marine Network.....	165
การตั้งค่าการเตือน.....	165
การเตือนการนำทาง.....	166
การเตือนระบบ.....	166
เสียงเตือนโซนาร์.....	166
การตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศ.....	166
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	167
การตั้งค่าเรือของฉัน.....	167
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ.....	168
การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ.....	168
การตั้งค่าน้ำมัน.....	169
การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ... ..	169
การตั้งค่าเรือลำอื่น.....	169
การตั้งค่าที่ซิงค์ใน Garmin Marine Network.....	170
การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิม จากโรงงาน.....	171

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้.. 171

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และ เส้นทางของบุคคลที่สาม.....	171
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความ จำ.....	171
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความ จำ.....	172
การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยความ จำและ Garmin Express.....	172
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์.....	172
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อต เตอร์.....	172
การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความ จำ.....	173

ภาคผนวก..... 173

ActiveCaptain และ Garmin Express...	173
แอปพลิเคชัน Garmin Express.....	173

การติดตั้งแอป Garmin Express บน คอมพิวเตอร์.....	174
การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	174
การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	175
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	175
การทำความสะอาดหน้าจอ.....	176
การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ.....	177
ภาพหน้าจอ.....	177
การจับภาพหน้าจอ.....	177
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์.....	177
การแก้ไขปัญหา.....	177
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS....	177
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ ตลอดเวลา.....	178
อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ใน ตำแหน่งที่ต้องการ.....	178
ข้อมูลจำเพาะ.....	179
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 7x2 Plus.....	179
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 9x2 Plus.....	180
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 12x2 Plus...	181
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 7x3.....	182
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 9x3.....	183
ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 12x3.....	184
ข้อมูลจำเพาะรุ่นโซนาร์.....	185
ข้อมูล NMEA 2000 PGN.....	186
ข้อมูล NMEA 0183.....	189
ข้อมูล J1939.....	191

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

เส้นทางและเส้นทางทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางอย่างอาจไม่มีในบางรุ่น

เว็บไซต์ Garmin® ที่ support.garmin.com จะแสดงข้อมูลล่าสุดเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ของคุณ หน้าช่วยเหลือสนับสนุนจะมีคำตอบสำหรับคำถามที่พบบ่อยให้ และคุณยังสามารถดาวน์โหลดแอปเดทซอฟต์แวร์และแผนที่เดินเรือได้อีกด้วย อีกทั้งยังมีข้อมูลการติดต่อกับฝ่ายสนับสนุน Garmin ในกรณีที่คุณมีคำถามอื่นๆ อีกด้วย

ภาพรวมอุปกรณ์



①	หน้าจอสัมผัส
②	ปุ่ม Power
③	เซนเซอร์โฟหน้าจออัตโนมัติ
④	รุ่น 12x2/A12: 2 SD® ช่องการ์ดหน่วยความจำ รุ่น 7x2/9x2: 2 microSD® ช่องการ์ดหน่วยความจำ รุ่น 7x3/9x3/12x3: microSD ช่องใส่การ์ดหน่วยความจำ 2 ช่องที่ด้านหลังของอุปกรณ์ ทุกรุ่น: ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

มุมมองข้างต่อ GPSMAP 7x2 Plus และ GPSMAP 9x2 Plus

ขั้วต่อและตำแหน่งอาจแตกต่างกันในแต่ละรุ่น รูปและตารางนี้แสดงรุ่น GPSMAP 922xs Plus



J1939	เครือข่ายเครื่องยนต์ J1939 (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
NMEA 2000	เครือข่าย NMEA 2000®
CVBS IN	ช่องต่อเข้า Composite Video
ETHERNET	Garmin Marine Network
8-PIN XDCR	หัวโชนาร์ 8 พิน (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
POWER	แหล่งจ่ายไฟและเครือข่าย NMEA® 0183
	สกรูกราวด์

มุมมองข้างต่อ GPSMAP 12x2 Plus

ขั้วต่อและตำแหน่งอาจแตกต่างกันในแต่ละรุ่น



SONAR	หัวโซนาร์ 12 ฟิน (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
POWER	แหล่งจ่ายไฟและเครือข่าย NMEA 0183
	สกรูกราวด์
CVBS IN	ช่องต่อเข้า Composite Video
J1939	เครื่องยนต์หรือเครือข่าย J1939
ETHERNET	Garmin Marine Network
HDMI OUT	วิดีโอ HDMI® ออก
NMEA 2000	เครือข่าย NMEA 2000

มุมมองข้างต่อ GPSMAP 7x3 และ GPSMAP 9x3



POWER	แหล่งจ่ายไฟและเครือข่าย NMEA 0183
ETHERNET	Garmin Marine Network
J1939	เครือข่ายรถยนต์ J1939
	สกรูกราวด์
CVBS IN	ช่องต่อเข้า Composite Video
SONAR	หัวโซนาร์ 12 ฟิน (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
USB	Micro-USB สำหรับเครื่องอ่านการ์ด Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ¹
NMEA 2000	เครือข่าย NMEA 2000
①	2 ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

¹ แนะนำให้ใช้เครื่องอ่านการ์ด Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น ไม่รับประกันว่าเครื่องอ่านการ์ดของบุคคลที่สามจะสามารถใช้งานร่วมกันได้อย่างสมบูรณ์

มุมมองข้างต่อ GPSMAP 12x3



POWER	แหล่งจ่ายไฟและเครือข่าย NMEA 0183
SONAR	หัวโซนาร์ 12 ฟิน (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
HDMI OUT	วิดีโอ HDMI ออก
CVBS IN	ช่องต่อเข้า Composite Video
USB	Micro-USB สำหรับเครื่องอ่านการ์ด Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ²
	สกรูกราวด์
ETHERNET	Garmin Marine Network
NMEA 2000	เครือข่าย NMEA 2000
J1939	เครื่องยนต์หรือเครือข่าย J1939
①	2 ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

การใช้หน้าจอสัมผัส

- แตะที่หน้าจอเพื่อเลือกรายการ
- ลากหรือปัดนิ้วของคุณบนหน้าจอเพื่อแพนหรือเลื่อน
- เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซูมออก
- แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้า

² แนะนำให้ใช้เครื่องอ่านการ์ด Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น ไม่รับประกันว่าเครื่องอ่านการ์ดของบุคคลที่สามจะสามารถใช้งานร่วมกันได้อย่างสมบูรณ์

ปุ่มบนหน้าจอ

ปุ่มบนหน้าจอเหล่านี้จะถูกแสดงอยู่บนบางหน้าจอ และบางฟังก์ชันการใช้งานเท่านั้น ปุ่มบางปุ่มอาจจะเข้าถึงได้จากในหน้ารวมหรือแผนผัง SmartMode™ หรือเมื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์เสริม เช่น เเรดาร์ เท่านั้น

ปุ่ม	ฟังก์ชัน
	ล้างไอคอนบนหน้าจอออก และดึงตำแหน่งเรือให้กลับมาอยู่ที่กลางหน้าจอ
	เปิดดูรายการแบบเต็มจอ
	สร้างเวย์พอยท์ ใหม่
	สร้างเส้นทาง พร้อมด้วยการเลี้ยวไปยังจุดหมาย
	เพิ่มการเลี้ยวให้กับเส้นทางที่ตำแหน่งที่เลือก
	ลบการเลี้ยวครั้งสุดท้ายที่เพิ่มเข้าไปในเส้นทาง
	สร้างเส้นทางตรงที่ไม่มีการเลี้ยวไปยังจุดหมาย
	สร้างเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติไปยังจุดหมาย
	เริ่มการนำทาง
	จบการนำทาง
	หยุดและเริ่มการส่งสัญญาณเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับเกนของเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลของเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลเรดาร์
	เปิดและปิดรอยทางเสียงสะท้อนของเรดาร์
	หาเป้าหมายเรดาร์และเริ่มทำการติดตามเป้าหมายนั้น
	แสดงและตั้งค่าเส้น VRM/EBL
	เปิดเมนูสำหรับหน้า หรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู สภาพอากาศ สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู เรดาร์ สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู สถานที่บันทึก สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน

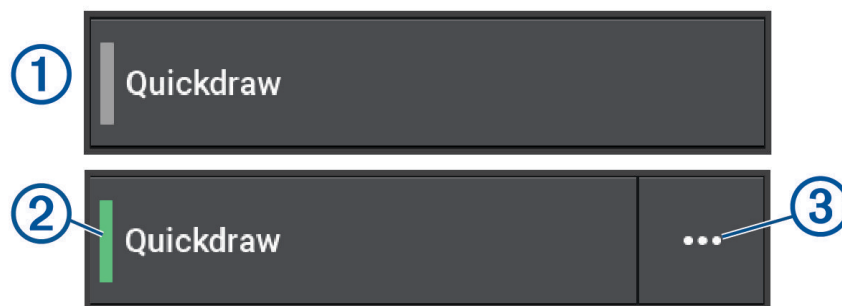
การล็อคและปลดล็อคหน้าจอสัมผัส

คุณสามารถล็อคหน้าจอสัมผัสเพื่อป้องกันการสัมผัสที่โดยไม่ตั้งใจได้

- 1 เลือก  > ล็อคหน้าจอสัมผัส เพื่อล็อคหน้าจอ
- 2 เลือก  เพื่อปลดล็อคหน้าจอ

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กดปุ่ม  เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ
- จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่างหากมี ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้
- เลือก  จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเปิดหน้าจอหลัก
- เลือก **ตัวเลือก** เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอนี้
- เลือก **Toolbars** เพื่อเพิ่มการวางโอเวอร์เลย์ลงในหน้าปัจจุบันอย่างรวดเร็ว
- เลือก  เพื่อปิดเมนูเมื่อเสร็จสิ้น
- กด  เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่นการปรับไฟหน้าจอ
- กด  และเลือก **เปิด ปิด** > **ปิดระบบ** หรือกด  ค้างไว้จนแถบ **ปิดระบบ** เต็มเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อสามารถใช้ได้
- กด  และเลือก **เปิด ปิด** > **สถานะเข้าสู่โหมดสลีป** เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บายเมื่อสามารถใช้ได้ในการออกจากโหมดสแตนด์บาย ให้เลือก 
- ขึ้นอยู่กับคุณสมบัติของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ปุ่มคุณสมบัติบางปุ่มอาจไม่ปรากฏบนหน้าจอหลัก ปิดไปทางขวาหรือซ้ายเพื่อดูปุ่มคุณสมบัติเพิ่มเติม
- ในบางปุ่มเมนู ให้เลือกปุ่ม ① เพื่อเปิดใช้งานตัวเลือก



ไฟสีเขียวที่ตัวเลือกระบุว่าตัวเลือกเปิดใช้งาน ②

- เมื่อใช้ได้ ให้เลือกลูกศร ... ③ เพื่อเปิดเมนู

การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ข้อมูล** > **คู่มือสำหรับเจ้าของ**
- 2 เลือกคู่มือ
- 3 เลือก **เปิด**

การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมคำแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin คู่มือสำหรับเจ้าของมีคำแนะนำสำหรับการใช้คุณสมบัติของคุณอุปกรณ์และการเข้าถึงข้อมูลกฎระเบียบ

- 1 ไปที่ garmin.com/manuals/GPSMAP7x3-9x3-12x3
- 2 เลือก **คู่มือสำหรับเจ้าของ**
คู่มือเว็บเปิดขึ้น คุณสามารถดาวน์โหลดคู่มือทั้งหมดได้โดยเลือก ดาวน์โหลด PDF

ศูนย์สนับสนุน Garmin

ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดตซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

การัดหน่วยความจำ

คุณสามารถใช้การัดหน่วยความจำเสริมกับชาร์ตฟลิตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การัดหน่วยความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw™ Contours, บันทึกโซนาร์ (ด้วยหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้), ถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ และใช้แอป ActiveCaptain® ได้

อุปกรณ์นี้รองรับการัดหน่วยความจำขนาดสูงสุด 32 GB ฟอแมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การัดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x3/9x3/12x3

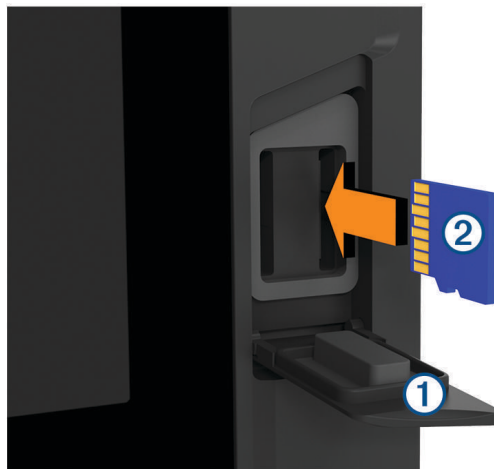
รุ่น	ตำแหน่งการัดหน่วยความจำ	ประเภทการัดหน่วยความจำ
GPSMAP 7x2 Plus	ด้านหน้าของอุปกรณ์	microSD
GPSMAP 9x2 Plus	ด้านหน้าของอุปกรณ์	microSD
GPSMAP 12x2 Plus	ด้านหน้าของอุปกรณ์	SD
GPSMAP 7x3	ด้านหลังอุปกรณ์	microSD
GPSMAP 9x3	ด้านหลังอุปกรณ์	microSD
GPSMAP 12x3	ด้านหลังอุปกรณ์	microSD

การใส่การัดหน่วยความจำ (GPSMAP 7x2 Plus/9x2 Plus/12x2 Plus)

คุณสามารถใช้การัดหน่วยความจำเสริมกับชาร์ตฟลิตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การัดหน่วยความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw Contours, บันทึกโซนาร์ (ด้วยหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้), ถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ และใช้แอปฟลิเคชัน ActiveCaptain ได้

อุปกรณ์นี้รองรับการัดหน่วยความจำขนาดสูงสุด 32 GB ฟอแมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การัดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 รุ่น 12x2/A12 ใช้ SD การ์ดหน่วยความจำ รุ่น 7x2/9x2 ใช้ microSD การ์ดหน่วยความจำ การ์ดหน่วยความจำไม่ได้ให้มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x2/9x2/12x2/A12

- 1 เปิดฝาช่องเสียบการ์ด ① ที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตฟลิตเตอร์



- 2 ใส่การัดหน่วยความจำ ② เข้าไป
- 3 กดการัดลงไปจนมีเสียงคลิก
- 4 ทำความสะอาดและเช็ดปะเก็นและฝาให้แห้ง

ประกาศ

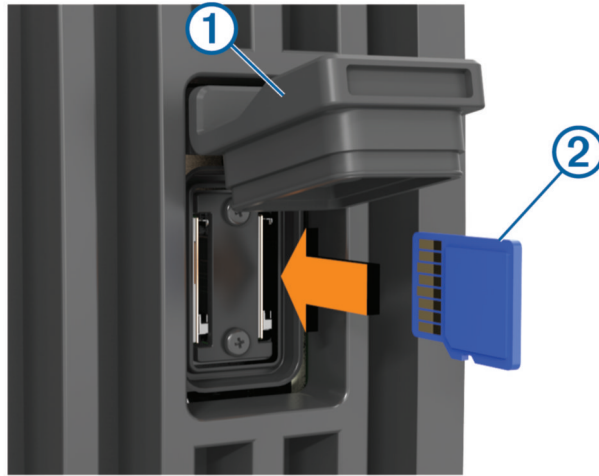
ในการป้องกันการกัดกร่อน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าการัดความจำ ปะเก็น และฝาแห้งสนิทแล้ว ก่อนปิดฝา

- 5 ปิดฝา

การใส่การ์ดหน่วยความจำ (GPSMAP 7x3/9x3/12x3)

อุปกรณ์นี้รองรับการใส่การ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอแมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x3/9x3/12x3

- 1 เปิด ① ด้านหลังชาร์ตพล็อตเตอร์



- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ ② เข้าไป
- 3 กดการ์ดลงไปจนมีเสียงคลิก
- 4 กดปิดฝาครอบให้แน่นเพื่อป้องกันการกัดกร่อน

กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

- 1 เปิดอุปกรณ์
- 2 โปรดรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม
อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

ในการดูความแรงของสัญญาณดาวเทียม GPS ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > GPS**

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียมไป จะมีเครื่องหมายคำถามกระพริบอยู่เหนือ  บนแผนที่

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู *อุปกรณ์ของฉัน ไม่รับสัญญาณ GPS*, หน้า 177

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

- 1 เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > GPS > แหล่ง**
- 2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักเป็นโอเวอร์เลย์ที่สามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้ด้วย คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้

ในขณะที่กำลังดูหน้าอื่นอยู่ คุณสามารถกลับไปหน้าจอหลักได้โดยการเลือก 



①	ปุ่มเมนูการตั้งค่า
②	ปุ่มคุณสมบัติ
③	เวลาปัจจุบัน ความลึกปัจจุบัน หรือปุ่มควบคุมออโตไพลอต
④	แท็บหมวดหมู่
⑤	ปิดหน้าจอหลักและกลับไปยังหน้าที่เปิดไว้ก่อนหน้านี้

แท็บหมวดหมู่จะช่วยให้คุณเข้าถึงคุณสมบัติหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้อย่างรวดเร็ว ตัวอย่างเช่น แท็บ โซนาร์ จะแสดงมุมมองและหน้าจอที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานโซนาร์ คุณสามารถบันทึกรายการที่คุณใช้เป็นประจำไว้ที่หมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว

คำแนะนำ: ในการดูแท็บหมวดหมู่ที่มี คุณอาจต้องคลิกและลากแท็บเพื่อเลื่อนไปทางซ้ายหรือขวา

รายการ SmartMode จะถูกปรับเข้าหากิจกรรม เช่นการส่องเรือ หรือการเข้าเทียบท่า เมื่อปุ่ม SmartMode ถูกเลือกจากหน้าจอหลัก จอแสดงผลแต่ละตัวในสถานะนี้จะสามารถแสดงข้อมูลแตกต่างกันได้ ตัวอย่างเช่น เมื่อ การส่องเรือ ถูกเลือกจากหน้าจอหลัก จอแสดงผลตัวหนึ่งจะแสดงแผนที่เดินเรือเส้นทาง และจอแสดงผลอีกตัวหนึ่งจะสามารถแสดงหน้าจอเรดาร์ได้

เมื่อมีการติดตั้งจอแสดงผลหลายตัวลงบน Garmin Marine Network คุณสามารถรวมกลุ่มเข้าไว้ในสถานะเดียวกันได้ สถานะนี้จะทำให้จอแสดงผลต่างๆ ทำงานร่วมกัน แทนที่จะแสดงผลแยกกัน คุณสามารถปรับแต่งแผนผังของหน้าบนจอแสดงผลแต่ละตัวได้ ซึ่งจะทำให้แต่ละหน้าจอแตกต่างกันบนจอแสดงผลแต่ละตัว เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าจอในหน้าจอแสดงผลตัวหนึ่ง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏที่จอแสดงผลตัวนั้นเท่านั้น เมื่อคุณเปลี่ยนชื่อและสัญลักษณ์ของแผนผัง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏในจอแสดงผลทั้งหมดในสถานะนี้ เพื่อให้ได้การแสดงผลลักษณะที่เหมือนกัน

การปักหมุดปุ่มคุณสมบัติ

คุณสามารถเพิ่มคุณสมบัติ เช่น แผนที่ เดินเรือ หรือตัววัดในหมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว

หมายเหตุ: หากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้รับการปรับแต่งโดยผู้ผลิตเรือ หมวดหมู่ที่ปักหมุดแล้วจะมีรายการที่ปรับแต่งสำหรับเรือของคุณ คุณไม่สามารถแก้ไขหมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว ได้

- 1 เลือกหมวดหมู่ เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 2 กดปุ่มคุณสมบัติค้างไว้ เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 3 เลือก **เพิ่มไปยังปักหมุด > ตกลง**

คุณสมบัติจะถูกเพิ่มในหมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว

เพื่อดูรายการ ปักหมุดแล้ว ให้เลือกรายการ ปักหมุดแล้ว แล้วปิดไปทางซ้ายหรือขวา

หากต้องการลบคุณสมบัติออกจากหมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว ให้กดคุณสมบัติที่ต้องการลบค้างไว้ แล้วเลือก **ลบหมุด > ใช่**

จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่

คุณสามารถปรับแต่งหน้าจอด้วยการจัดเรียงรายการในหมวดหมู่ใหม่

- 1 เลือกหมวดหมู่ที่จะปรับแต่ง เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 2 กดปุ่มที่คุณต้องการย้ายค้างไว้ เช่น **แผนที่เดินเรือ** จนกว่าเมนูจะปรากฏ
- 3 เลือก **เรียงลำดับใหม่**
ลูกศรจะปรากฏบนปุ่มคุณสมบัติ
- 4 ทำซ้ำจนกว่าจะเสร็จสิ้นขั้นตอนการกำหนดค่า
- 5 เลือก **ย้อนกลับ** หรือ **ปิด** เมื่อเสร็จ

แถบเมนู

แถบเมนูทางด้านล่างของหน้าจอช่วยให้สามารถเข้าถึงฟังก์ชันต่างๆ ของชาร์ตพล็อตเตอร์ เมนูตัวเลือก และหน้าจอหลัก



	ใช้และเลิกใช้ออโตไฟลด์
	สร้างเว็พพอยท์ที่ตำแหน่งของคุณ
	เปิดเมนู ข้อมูล
	แสดงฟังก์ชันที่ทำงานอยู่บางรายการ เช่น เรดาร์
	เปิดหน้าจอหลัก คำแนะนำ: ใช้ลูกศรเพื่อเลื่อนไปตามคุณสมบัติที่ ปักหมุดแล้ว
	เปิด ตัวจัดการค่าเตือน คำแนะนำ: ไอคอนจะเปลี่ยนสีเพื่อระบุความรุนแรง
	สร้าง SOS
	คุณสามารถเพิ่มโอเวอร์เลย์ลงในหน้าปัจจุบัน
	เปิดเมนูตัวเลือก

การซ่อนและการแสดงแถบเมนู

คุณสามารถซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเพื่อเพิ่มพื้นที่หน้าจอได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การแสดงแถบเมนู > อัตโนมัติ
หลังจากช่วงเวลาสั้นๆ บนหน้าจอหลัก เช่น แผนที่ แถบเมนูจะยุบลง
- 2 ปิดหน้าจอจากด้านล่างขึ้นเพื่อแสดงแถบเมนูอีกครั้ง

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของคุณ > ประเภทเรือ
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับไฟหน้าจอ

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > Backlight
- 2 การปรับไฟหน้าจอ

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > โหมดสี
คำแนะนำ: เลือก  > โหมดสี จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปิดใช้การล็อคหน้าจอ

เพื่อป้องกันขโมยและป้องกันการใช้อุปกรณ์ของคุณโดยไม่ได้รับอนุญาต คุณสามารถเปิดใช้งานคุณสมบัติล็อคหน้าจอซึ่งต้องใช้ PIN (Personal Identification Number) เมื่อเปิดใช้งาน คุณต้องป้อน PIN เพื่อปลดล็อคหน้าจอทุกครั้งที่เปิดอุปกรณ์ คุณสามารถตั้งคำถามและคำตอบการกู้คืนเป็นการแจ้งเตือนในกรณีที่คุณลืม PIN

ประกาศ

หากคุณเปิดใช้งานคุณสมบัติ ล็อคหน้าจอ ฝ่ายสนับสนุน Garmin จะไม่สามารถรับ PIN หรือเข้าถึงอุปกรณ์ของคุณได้ เป็นหน้าที่ของคุณที่จะต้องให้ PIN แก่บุคคลที่อนุญาตให้ใช้เรือ

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ล็อคหน้าจอ > ตั้งค่าอื่น ๆ
 - 2 ป้อน PIN ตัวเลขที่จำได้ 6 หลัก
 - 3 ป้อน PIN อีกครั้งเพื่อตรวจสอบ
 - 4 เมื่อได้รับการแจ้งเตือน ให้เลือกและตอบคำถามการกู้คืน PIN สามคำถาม
- คุณสามารถไม่ใช้งานหรือรีเซ็ต PIN และคำถามกู้คืนได้ตามต้องการ

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด 

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้  และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออก และมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาทีก่อนที่คุณอาจต้องกด  เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง

การปิดระบบโดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และทั้งระบบให้ปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก หรือคุณต้องกด  ค้างไว้เพื่อปิดระบบด้วยตัวเอง

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ปิดอัตโนมัติ
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับแต่งหน้า

การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น

คุณสามารถปรับแต่งภาพที่แสดงเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ เพื่อให้ได้ขนาดที่พอดีที่สุด ภาพควรมีขนาดไม่เกิน 50 MB และเป็นไปตามขนาดที่แนะนำ (*ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ*, หน้า 15)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีภาพที่คุณต้องการใช้
- 2 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ภาพเปิดเครื่อง > เลือกภาพ
- 3 เลือกช่องการ์ดหน่วยความจำ
- 4 เลือกภาพ
- 5 เลือก ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง

ภาพใหม่จะปรากฏขึ้นแล้วเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์

ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ

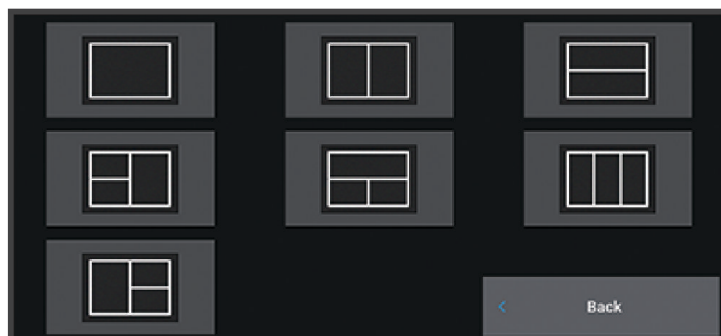
เพื่อให้ได้ขนาดภาพเปิดเครื่องที่พอดี โปรดใช้ภาพที่มีขนาดต่อไปนี้ในหน่วยพิกเซล

ความละเอียดหน้าจอ	ความกว้างของภาพ	ความสูงของภาพ
WVGA	680	200
WSVGA	880	270
WXGA	1080	350
HD	1240	450
WUXGA	1700	650

การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่

คุณสามารถสร้างหน้าแบบผสมที่กำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 1 เลือก **คอมโบ** > **เพิ่มคอมโบ**
- 2 เลือกหน้าต่าง
- 3 เลือกฟังก์ชันสำหรับหน้าต่าง
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละหน้าต่างของหน้า
- 5 ตั้งหน้าต่างค้างไว้เพื่อจัดเรียงใหม่
- 6 ตั้งฟิลด์ข้อมูลค้างไว้เพื่อเลือกข้อมูลใหม่
- 7 เลือก **แผนผัง** และเลือกแผนผัง



- 8 เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับหน้า และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 9 เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกข้อมูลที่จะแสดง
- 10 เลือก **เสร็จสิ้น** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า

การเพิ่มแผนผัง SmartMode

คุณสามารถเพิ่มแผนผัง SmartMode ตามที่คุณต้องการได้ การปรับแต่งแต่ละครั้งที่คุณดำเนินการกับแผนผัง SmartMode หนึ่ง ในสถานะจะไปปรากฏในการแสดงผลในสถานะนั้น

1 เลือก SmartMode™ > เพิ่มแผนผัง

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อและสัญลักษณ์ > ชื่อ** ป้อนชื่อใหม่ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ SmartMode ให้เลือก **ชื่อและสัญลักษณ์ > สัญลักษณ์** และเลือกสัญลักษณ์ใหม่
- ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
- ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชัน
- ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
- ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกตัวเลือก
- ในการกำหนดค่าที่ตั้งล่วงหน้าไปยังบางส่วนของหน้าจอ SmartMode ให้เลือก **สถานที่บันทึก > รวม** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

การปรับแต่งแผนผัง SmartMode หรือหน้ารวม

คุณสามารถปรับแต่งแผนผังและข้อมูลที่แสดงในหน้ารวมและแผนผัง SmartMode เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าในการแสดงผลที่คุณกำลังโต้ตอบอยู่ การเปลี่ยนแปลงดังกล่าวจะปรากฏเฉพาะในการแสดงผลนั้น ยกเว้นชื่อและสัญลักษณ์ SmartMode เมื่อคุณเปลี่ยนชื่อหรือสัญลักษณ์ SmartMode สำหรับแผนผัง ชื่อหรือสัญลักษณ์ใหม่จะปรากฏในการแสดงผลทั้งหมดในสถานะนั้น

1 เปิดหน้าขึ้นมาเพื่อปรับแต่ง

2 เลือก **ตัวเลือก**

3 เลือก **แก้ไขเค้าโครง** หรือ **แก้ไขคอมโบ**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** หรือ **ชื่อและสัญลักษณ์ > ชื่อ** ป้อนชื่อใหม่ และเลือก **เสร็จสิ้น**
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ SmartMode ให้เลือก **ชื่อและสัญลักษณ์ > สัญลักษณ์** และเลือกสัญลักษณ์ใหม่
 - ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
 - ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชันจากรายการทางด้านขวา
 - ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกตัวเลือก
- คำแนะนำ:** ขณะที่ดูหน้าจอด้วยข้อมูลโอเวอร์เลย์ กดที่กล้องโอเวอร์เลย์ค้างไว้เพื่อเปลี่ยนข้อมูลในกล่องอย่างรวดเร็ว
- ในการกำหนดค่าที่ตั้งล่วงหน้าไปยังบางส่วนของหน้าจอ SmartMode ให้เลือก **สถานที่บันทึก > รวม** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการทางด้านขวา

การลบหน้าการรวม

1 เลือก **คอมโบ**

2 กดหน้าการรวมค้างไว้เพื่อลบ

3 เลือก **ลบคอมโบ > ใช่**

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลในโอเวอร์เลย์ข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้



1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:

- จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอรวม ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซคอมโบ > โอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอ SmartMode ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซเค้าโครง > โอเวอร์เลย์**

คำแนะนำ: ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว ให้กดกล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้

2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:

- ในการแสดงโอเวอร์เลย์ข้อมูล ให้เลือก **ข้อมูล** เลือกตำแหน่ง และเลือก **ย้อนกลับ**
- ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ต้องการแสดง แล้วเลือก **ย้อนกลับ**
- ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
- ในการเปิดแถบข้อมูล ให้เลือก **แถบบนสุด** หรือ **แถบล่างสุด** แล้วเลือกตัวเลือกที่จำเป็น

3 เลือก **เสร็จสิ้น**

การรีเซ็ตแผนผังสถานี

คุณสามารถกู้คืนแผนผังในสถานีนี้ให้กลับไปเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงานได้

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี > รีเซ็ตแผนผัง**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

ค่าที่ตั้งล่วงหน้าคือชุดการตั้งค่าที่ปรับให้เหมาะสมกับหน้าจอหรือมุมมอง คุณสามารถใช้ค่าที่ตั้งล่วงหน้าเฉพาะตัวเพื่อปรับกลุ่มของการตั้งค่าให้เหมาะสมกับกิจกรรมของคุณได้ ตัวอย่างเช่น การตั้งค่าบางตัวอาจจะเหมาะสมสำหรับเวลาที่คุณตกปลา และอีกตัวอาจจะเหมาะสมสำหรับเวลาที่คุณล่องเรือ ค่าที่ตั้งล่วงหน้าจะมีให้เลือกบนบางหน้าจอเท่านั้น เช่น แผนที่มี มุมมองโซนาร์ และมุมมองเรดาร์

ในการเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก **ตัวเลือก > ⚙️★** แล้วเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

ในขณะที่คุณกำลังใช้ค่าที่ตั้งล่วงหน้า แล้วคุณทำการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือมุมมอง คุณสามารถบันทึกการเปลี่ยนแปลงนั้นในค่าที่ตั้งล่วงหน้า หรือสร้างค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่ตามการปรับแต่งใหม่ได้

การบันทึกค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่

หลังจากที่คุณได้ปรับแต่งการตั้งค่าและมุมมองของหน้าจอไปแล้ว คุณสามารถบันทึกการปรับแต่งนั้นเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่ได้

- 1 จากหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เปลี่ยนการตั้งค่าและมุมมอง
- 2 เลือก **ตัวเลือก > ⚙️ > บันทึก > ใหม่**
- 3 ป้อนชื่อ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 4 เลือกรายการและเลือก **รวม** เพื่อรวมหรือไม่รวมรายการนั้นในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

จัดการค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถปรับแต่งค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่โหลดไว้ล่วงหน้า และแก้ไขค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่คุณสร้างขึ้นมาได้

- 1 จากหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก **ตัวเลือก > ⚙️ > จัดการ**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **เปลี่ยนชื่อ** ป้อนชื่อลงไป แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**
 - ในการแก้ไขค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **แก้ไข** แล้วอัปเดตค่าที่ตั้งล่วงหน้า
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **ลบ**
 - ในการรีเซ็ตค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมดเป็นการตั้งค่าจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตทั้งหมด**

การควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้จอสัมผัสโดยใช้รีโมทคอนโทรล GRID™ และใช้อุปกรณ์ควบคุมด้วยเสียง Garmin

การควบคุมด้วยเสียง

หลังจากติดตั้งโมดูล USB การควบคุมด้วยเสียง Garmin (010-13194-00) แล้ว คุณสามารถใช้เสียงเพื่อควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้ชุดหูฟังที่ใช้ร่วมกันได้

การเปลี่ยนภาษาของการควบคุมด้วยเสียง

- 1 จากหน้าจอหลัก ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > เสียงและการแสดงผล**
- 2 เลือก **เสียงและการแสดงผล > ภาษาพูด**
- 3 เลือกภาษาการควบคุมด้วยเสียง
หมายเหตุ: ภาษาการควบคุมด้วยเสียงอาจแตกต่างจากภาษาข้อความ

ชุดหูฟังที่รองรับ

โมดูล USB การควบคุมด้วยเสียงรองรับชุดหูฟังและลำโพงที่มีข้อมูลจำเพาะดังต่อไปนี้:

- Bluetooth® แบบแฮนด์ฟรีเวอร์ชัน 1.6 หรือสูงกว่า
- Codec เสียง mSBC (16 KHZ)

หมายเหตุ: ผู้ผลิตชุดหูฟังมักจะแสดงรายการเหล่านี้เป็นชุดหูฟัง "เสียงระดับ HD" หรือ "Wideband Speech"

รายการชุดหูฟังที่รองรับมีอยู่ที่ support.garmin.com/marine

การจับคู่ชุดหูฟังไร้สายกับ ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ชุดหูฟัง**
- 2 เลือก **ค้นหาอุปกรณ์**
- 3 เปิดใช้งานโหมดจับคู่บนชุดหูฟังของคุณตามคำแนะนำของผู้ผลิต
ชื่อชุดหูฟังของคุณจะปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์หลังจากตรวจพบ
- 4 เลือกชื่อชุดหูฟังของคุณ
- 5 เลือก **เชื่อมต่อ**

หมายเหตุ: สามารถจับคู่ชุดหูฟังได้ครั้งละหนึ่งอันเท่านั้น

ชุดหูฟังของคุณจะปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็น จับคู่แล้ว และ เชื่อมต่อแล้ว

การใช้ชุดหูฟังไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

ก่อนใช้ชุดหูฟังไร้สายสำหรับการควบคุมด้วยเสียง ให้ตรวจสอบให้แน่ใจว่าระดับเสียงบนชุดหูฟังของคุณเพียงพอที่จะได้ยินเสียงตอบกลับ

1 พูดว่า **OK Garmin**

2 พูดคำสั่ง (*คำสั่งเสียงของชาร์ตพล็อตเตอร์, หน้า 19*)

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะทำการดำเนินการให้เสร็จสมบูรณ์หรือให้การตอบสนองด้วยเสียง

คำสั่งเสียงของชาร์ตพล็อตเตอร์

ระบบสั่งงานด้วยเสียงได้รับการออกแบบมาเพื่อตรวจจับเสียงพูดที่เป็นธรรมชาติ นี่คือการรายการคำสั่งเสียงที่ใช้บ่อย แต่อุปกรณ์ไม่จำเป็นต้องใช้วลีที่ตรงกันเหล่านี้ (นอกเหนือจาก *OK Garmin*) คุณสามารถลองพูดรูปแบบต่างๆ ของคำสั่งเหล่านี้ในแบบที่เป็นธรรมชาติสำหรับคุณ รายการคำสั่งเสียงเพิ่มเติมมีอยู่ที่ garmin.com/support/marine_voice_commands

การสั่งด้วยเสียง	ฟังก์ชัน
OK Garmin	เตรียมชาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับคำสั่งเสียง
Show Navigation Chart	เปิดหน้าจอแผนที่นำทาง
Show Fishing Chart	เปิดหน้าจอแผนที่ตกปลา
Show Radar	เปิดหน้าจอเรดาร์
Show Sonar	เปิดหน้าจอโซนาร์
What's the Depth	ตอบกลับด้วยความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบัน
What's the Fuel Level	ตอบกลับด้วยระดับน้ำมันเชื้อเพลิงปัจจุบัน
What's the Engine Temperature	ตอบกลับด้วยอุณหภูมิเครื่องยนต์ปัจจุบัน
What's the System Unit Voltage	ตอบกลับด้วยแรงดันไฟฟ้าของระบบปัจจุบัน
What's the Distance to the Next Waypoint	ตอบกลับพร้อมระยะทางไปยังเวย์พอยท์ที่ตั้งค่าถัดไป
Tell me the Tide Info	ตอบกลับพร้อมข้อมูลระดับน้ำปัจจุบัน
Show Media Player	เปิดตัวเล่นสื่อ
Play Music	เล่นสื่อที่เลือกในปัจจุบัน
Pause Music	หยุดสื่อที่เลือกในปัจจุบันชั่วคราว
Resume	เล่นสื่อที่เลือกในปัจจุบันต่อ
Previous Track	กลับไปยังแทร็คก่อนหน้า
Next Track	ข้ามไปยังแทร็คต่อไป
Mute	ปิดเสียงสื่อ
Unmute	เปิดเสียงสื่อ
Lower Volume	ลดระดับเสียงสื่อ
Raise Volume	เพิ่มระดับเสียงสื่อ
Show Traditional Sonar	เปิดหน้าจอโซนาร์ทั่วไป
Show Clear View	เปิดหน้าโซนาร์ Garmin ClearVü™
Show Side View	เปิดหน้าโซนาร์ Garmin SideVü™
Show Live Scope	เปิดหน้าจอ LiveScope™
Lock Screen	ล็อกชาร์ตพล็อตเตอร์
Unlock Screen	ปลดล็อกชาร์ตพล็อตเตอร์
Home Screen	เปิดหน้าจอหลัก
Automatic Brightness	เปิดใช้งานการปรับความสว่างของจอแสดงผลอัตโนมัติ
Raise Brightness	เพิ่มความสว่างของจอแสดงผล
Lower Brightness	ลดความสว่างของจอแสดงผล
Sleep Display	ตั้งค่าจอแสดงผลเป็นโหมดสลีป

การสั่งด้วยเสียง	ฟังก์ชัน
Wake Display	ปลุกจอแสดงผล
Beeper Off	ปิดใช้งานเสียงเตือนของชาร์ตพล็อตเตอร์
Beeper On	เปิดใช้งานเสียงเตือนของชาร์ตพล็อตเตอร์
Screenshot	จับภาพหน้าจอ

รีโมทคอนโทรล GRID

การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์

หมายเหตุ: ขั้นตอนเหล่านี้ใช้ได้ทั้งอุปกรณ์ GRID และอุปกรณ์ GRID 20

ก่อนที่คุณจะสามารถจับคู่อุปกรณ์ GRID 20 กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อทำการเชื่อมต่อข้อมูลได้ คุณต้องจ่ายไฟด้วยแบตเตอรี่สายไฟที่มีให้ หรือการเชื่อมต่อเครือข่าย NMEA 2000

ก่อนที่คุณจะสามารถจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี > การจับคู่ GRID™ > เพิ่ม
- 2 เลือกการดำเนินการ:
 - บนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID ให้กด **SELECT**
 - บนอุปกรณ์อินพุตรีโมท GRID 20 ให้กด ◀ และ ▶ จนกระทั่งรีโมทคอนโทรลส่งเสียงเตือนสามครั้ง

การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากอุปกรณ์ GRID

หมายเหตุ: การจับคู่นี้ใช้ไม่ได้กับอุปกรณ์ GRID 20

- 1 บนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID ให้กด + และ HOME พร้อมกัน
หน้าการเลือกจะเปิดขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทุกเครื่องบน Garmin Marine Network
- 2 หมุนวงล้ออุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID เพื่อไฮไลต์ **เลือก** บนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่คุณต้องการควบคุมด้วยอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID
- 3 กด **SELECT**

การหมุนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลระยะไกล GRID

สำหรับการติดตั้งในบางสถานการณ์ คุณสามารถหมุนการวางแนวของอุปกรณ์ GRID ได้

หมายเหตุ: การติดตั้งแบบนี้ใช้ไม่ได้กับอุปกรณ์ GRID 20

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่ายทางทะเล
- 2 เลือกอุปกรณ์ GRID

แอป ActiveCaptain

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

แอป ActiveCaptain มอบการเชื่อมต่อไปยังอุปกรณ์ ชาร์ต แผนที่ และชุมชนของ GPSMAP เพื่อประสบการณ์การเล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ชื่อ และอัปเดตแผนที่ได้ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ คุณยังสามารถควบคุมอุปกรณ์ GPSMAP จากแอปโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Helm™ ได้ด้วย

คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ แอปสามารถพุดการแจ้งเตือนอัจฉริยะ เช่น การโทรและข้อความ ไปยังจอแสดงผลชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อทำการจับคู่แล้ว

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ GPSMAP โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการจัดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	ไม่
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	ไม่
พืชรการแจ้งเตือนอัจฉริยะ	ใช่	ใช่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง	ใช่	ไม่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเว็พพอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเว็พพอยท์หรือเส้นทางดังกล่าวไปยังอุปกรณ์ GPSMAP	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ GPSMAP โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปพลิเคชันดังกล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับ GPSMAP ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล, การลงทะเบียน, การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

- 1 จากอุปกรณ์ GPSMAP เลือก **เรือ > ActiveCaptain**
- 2 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด**
- 3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในอุปกรณ์ GPSMAP ที่ช่องใส่การ์ด (*การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 9*)
- 5 เลือก **ตั้งค่าการ์ด ActiveCaptain**

ประกาศ

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์ เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนที่จะฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึกข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงในหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 171*) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 172*)

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

- 6 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain
- 7 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ GPSMAP
- 8 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi® และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ Garmin

การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่อุปกรณ์ GPSMAP จะรับการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือและแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์ GPSMAP ให้เลือก **ActiveCaptain > การแจ้ง Smart > เปิดใช้งานการแจ้ง**
- 2 เปิดเทคโนโลยี Bluetooth ในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือ
- 3 นำอุปกรณ์เข้าสู่ระยะ 10 ม. (33 ฟุต) จากกันและกัน
- 4 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือ ให้เลือก **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ > จับคู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์**
- 5 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อจับคู่แอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ GPSMAP
- 6 เมื่อมีข้อความแจ้ง ป้อนคีย์บนอุปกรณ์มือถือของคุณ
- 7 หากจำเป็น ให้ปรับการแจ้งเตือนที่คุณจะได้รับในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือของคุณ

การรับการแจ้งเตือน

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่อุปกรณ์ GPSMAP จะรับการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือและเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้ง Smart (*การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ*, หน้า 22)

เมื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้ง Smart และอุปกรณ์มือถือได้รับการแจ้งเตือน ป๊อปอัพการแจ้งเตือนจะปรากฏบนหน้าจอ GPSMAP ชั่วขณะ

หมายเหตุ: การดำเนินการที่ใช้ได้ขึ้นอยู่กับประเภทของการแจ้งเตือนและระบบปฏิบัติการของโทรศัพท์

- ในการรับสายที่โทรศัพท์ ให้เลือก **รับสาย**
คำแนะนำ: เตรียมโทรศัพท์ไว้ใกล้ๆ โทรศัพท์มือถือจะรับสาย ไม่ใช่ซาร์ตพล็อตเตอร์
- ในการไม่รับสาย ให้เลือก **ปฏิเสธ**
- ในการดูข้อความทั้งหมด ให้เลือก **ตรวจสอบ**
- ในการปิดป๊อปอัพการแจ้งเตือน ให้เลือก **ตกลง** หรือรอให้การแจ้งเตือนปิดโดยอัตโนมัติ
- ในการลบการแจ้งเตือนออกจากซาร์ตพล็อตเตอร์และอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **เคลียร์**

การจัดการการแจ้งเตือน

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่คุณจะจัดการการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้ง Smart (*การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ*, หน้า 22)

เมื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้ง Smart และอุปกรณ์มือถือได้รับการแจ้งเตือน ป๊อปอัพการแจ้งเตือนจะปรากฏบนหน้าจอ GPSMAP ชั่วขณะ คุณสามารถเข้าถึงและจัดการการแจ้งเตือนได้จากหน้าจอ ActiveCaptain

1 เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้ง Smart** > **ข้อความ**

รายการการแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้น

2 เลือกการแจ้งเตือน

3 เลือกตัวเลือก:

หมายเหตุ: ตัวเลือกที่ใช้ได้จะแตกต่างกันไป ขึ้นอยู่กับอุปกรณ์มือถือของคุณและประเภทการแจ้งเตือน

- ในการปิดและลบการแจ้งเตือนออกจากซาร์ตพล็อตเตอร์และอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **เคลียร์** หรือ **ลบ**

หมายเหตุ: ซึ่งจะลบข้อความออกจากอุปกรณ์มือถือของคุณ เพียงแค่ปิดและลบการแจ้งเตือนเท่านั้น

- ในการโทรกลับหาหมายเลขโทรศัพท์นั้น ให้เลือก **Call Back** หรือ **โทร**

ทำให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว

คุณสามารถปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและปิดการใช้งานรายการข้อความในซาร์ตพล็อตเตอร์ที่กำหนดเพื่อความเป็นส่วนตัว ตัวอย่างเช่น กัปตันสามารถปิดใช้งานการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและข้อความในซาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้สำหรับการตกปลา แต่อนุญาตให้มีการแจ้งเตือนเกี่ยวกับซาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับการควบคุม

1 จากซาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องการให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้ง Smart**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพของซาร์ตพล็อตเตอร์นี้ เลือก **ป๊อปอัพ**
- หากต้องการปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและปิดการใช้งานการเข้าถึงรายการข้อความในซาร์ตพล็อตเตอร์นี้ เลือก **ทัศนวิสัย**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 22*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ดาวน์โหลด**
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ GPSMAP อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
- 3 เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ GPSMAP ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ติดตั้งตอนนี้**

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ ในการประหยัดพื้นที่ในอุปกรณ์มือถือของคุณ พื้นที่ในการ์ด ActiveCaptain และเวลาดาวน์โหลด ให้พิจารณาการใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หากคุณกำลังดาวน์โหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวน์โหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ (*การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป/Garmin Express, หน้า 175*) แอป Garmin Express จะดาวน์โหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอป ActiveCaptain

ประกาศ

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 22*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตแผนที่ และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **OneChart > My Charts**
- 3 เลือกแผนที่ที่คุณต้องการอัปเดต
- 4 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
- 5 เลือก **ดาวน์โหลด**
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ GPSMAP อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การสมัครใช้งานแผนที่

การสมัครใช้งานแผนที่ทำให้คุณสามารถเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมได้โดยใช้แอป ActiveCaptain สำหรับอุปกรณ์เคลื่อนที่หรือแอป Garmin Express สำหรับเดสก์ท็อป คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่อัปเดตและเนื้อหาในแต่ละวันได้

คุณสามารถซื้อการสมัครสมาชิกแผนที่ได้หลายวิธี

- การซื้อแบบดิจิทัลในแอปมือถือ ActiveCaptain
- การซื้อแบบดิจิทัลที่ garmin.com
- การซื้อการสมัครสมาชิกแผนที่แบบจริงที่ร้านค้าปลีกหรือผ่าน garmin.com หรือ navionics.com
- การซื้อการ์ดอุปกรณ์แผนที่ที่ร้านค้าปลีก (สำหรับการอัปเดตแผนที่ในตัว)

การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก **แผนที่** >  > **My Charts** > **เพิ่มการสมัครสมาชิก**
- 3 เลือกแผนที่
- 4 เลือก **สมัครสมาชิกทันที**
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่

การเปิดใช้งานการดาวน์โหลดแผนที่

หากคุณซื้อการดาวน์โหลดแผนที่แบบสมัครสมาชิกแผนที่ที่คุณต้องเปิดใช้งานก่อนจึงจะสามารถใช้งานได้

- 1 ใส่การตั้งค่าการสมัครสมาชิกที่ซื้อลงในช่องใส่การตั้งค่าความจำบนชาร์ตฟลิตเตอร์
- 2 เปิดแอป ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณและเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต
- 3 ตัดการเชื่อมต่ออุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณกับอินเทอร์เน็ต และเชื่อมต่อเข้ากับชาร์ตฟลิตเตอร์ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 22*)
แอป ActiveCaptain จะเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกโดยอัตโนมัติหลังจากที่เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต และจากนั้นกับชาร์ตฟลิตเตอร์ แอป ActiveCaptain จะแสดงการสมัครสมาชิกใหม่ในรายการ My Charts
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่

การดาวน์โหลดแผนที่ที่อัปเดต

หากคุณมีการสมัครสมาชิกแผนที่ คุณสามารถดาวน์โหลดเนื้อหาที่ได้รับการอัปเดตเป็นประจำได้ คุณสามารถใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ ในการประหยัดพื้นที่ในอุปกรณ์มือถือของคุณ พื้นที่ในการ์ด ActiveCaptain และเวลาดาวน์โหลด ให้พิจารณาการใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หากคุณซื้อการสมัครสมาชิกโดยใช้แอป ActiveCaptain เนื้อหาจะถูกดาวน์โหลดโดยอัตโนมัติทุกวันที่คุณเปิดแอป ActiveCaptain

หากคุณซื้อการตั้งค่าการสมัครสมาชิกหรือกำลังอัปเดตแผนที่ในตัว คุณต้องทำตามขั้นตอนด้านล่างนี้หนึ่งครั้ง จากนั้นเนื้อหาจะถูกดาวน์โหลดโดยอัตโนมัติทุกวันที่คุณเปิดแอป ActiveCaptain

- 1 เมื่อมีการอัปเดตแผนที่และคุณสามารถเข้าถึงอินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณได้ ให้เปิดแอป ActiveCaptain บนอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณ
- 2 เลือก **แผนที่** >  > **My Charts**
- 3 เลือกแผนที่ที่คุณต้องการอัปเดต
- 4 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
- 5 เลือก **ดาวน์โหลด**
แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ
- 6 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 22*)
- 7 จากอุปกรณ์ GPSMAP ให้เลือก **เรือ** > **ActiveCaptain** > **OneChart**
การอัปเดตแผนที่จะถูกถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์ ActiveCaptain หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ

การสมัครสมาชิกแผนที่ของคุณจะหมดอายุหลังจากหนึ่งปี หลังจากการสมัครสมาชิกหมดอายุ คุณสามารถใช้แผนที่ที่ดาวน์โหลดมาต่อไปได้ แต่คุณจะไม่สามารถดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่ล่าสุดหรือเนื้อหาเพิ่มเติมได้

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก **แผนที่** >  > **My Charts**
- 3 เลือกแผนที่เพื่อต่อระยะเวลาการใช้งาน
- 4 เลือก **ต่ออายุทันที**
หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกที่ต่อระยะเวลาการใช้งาน

การติดต่อสื่อสารกับอุปกรณ์ไร้สาย

ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถสร้างเครือข่ายไร้สายที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายช่วยให้คุณใช้งานแอปพลิเคชัน Garmin เช่น ActiveCaptain

เครือข่าย Wi-Fi

การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi

อุปกรณ์นี้สามารถโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับความช่วยเหลือในการตั้งค่าเครือข่าย

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ตกลง

2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น

3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 26)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย

2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 26)

3 ป้อนรหัสผ่านชาร์ตพล็อตเตอร์

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีกรบกวน

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่องแคบ

2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

การเปลี่ยน Wi-Fi โหมด

หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi บน Garmin Marine Network คุณสามารถเปลี่ยนชาร์ตพล็อตเตอร์ตัวใดตัวหนึ่งให้เป็นโหมด Wi-Fi ได้ ซึ่งเป็นประโยชน์หากคุณกำลังมีปัญหากับการติดต่อสื่อสารผ่าน Wi-Fi การเปลี่ยนโหมด Wi-Fi ช่วยให้คุณสามารถเลือกชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อยู่ใกล้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณมากกว่าในทางกายภาพได้

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > โหมด Wi-Fi

2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

รีโมทคอนโทรลไร้สาย

ขั้นตอนเหล่านี้ไม่สามารถใช้ได้กับอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID (*การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากรีโมทคอนโทรล*, หน้า 21)

การจับคู่อุปกรณ์รีโมทคอนโทรลไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องจับคู่อุปกรณ์รีโมทกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถใช้รีโมทคอนโทรลไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทเพียงเครื่องเดียวกับหลายพล็อตเตอร์ แล้วกดปุ่มจับคู่เพื่อสลับระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมท GPSMAP®

2 เลือก การเชื่อมต่อใหม่

3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การเปิดและปิดไฟหน้าจอร์โมท

การปิดไฟหน้าจอร์โมทสามารถเพิ่มระยะเวลาการใช้งานแบตเตอรี่ได้อย่างมาก

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ไร้สาย > ไร้สาย GPSMAP® > Backlight.
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การยกเลิกการเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลจากชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมด

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ไร้สาย > ไร้สาย GPSMAP® > ยกเลิกการเชื่อมต่อทั้งหมด
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

เซนเซอร์ลมไร้สาย

การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถดูข้อมูลได้จากเซนเซอร์ไร้สายที่ใช้ร่วมกันได้ในชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย
- 2 เลือกเซนเซอร์ลม
- 3 เลือก เปิดใช้งาน

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มการค้นหาและการเชื่อมต่อกับเซนเซอร์ไร้สาย

ในการดูข้อมูลจากเซนเซอร์ ให้เพิ่มข้อมูลลงในฟิลด์และตัววัดข้อมูล

การปรับแนวของเซนเซอร์ลม

คุณควรปรับการตั้งค่านี้ หากเซนเซอร์ไม่ได้หันไปทางด้านหน้าเรือและขนานกับแนวกึ่งกลางพอดิ

หมายเหตุ: ช่องที่สายเคเบิลเชื่อมต่อกับเสาจะแสดงตำแหน่งด้านหน้าของเซนเซอร์

- 1 ประมาณขนาดของมุมในหน่วยองศาตามเข็มนาฬิกาการรอบๆ เสา โดยเซนเซอร์หันออกจากกึ่งกลางของหน้าเรือ
 - หากเซนเซอร์หันไปทางกราบขวา ควรทำมุมระหว่าง 1 และ 180 องศา
 - หากเซนเซอร์หันไปทางพอร์ด ควรทำมุมระหว่าง -1 และ -180 องศา
- 2 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย
- 3 เลือกเซนเซอร์ลม
- 4 เลือก ค่าชดเชยมุมลม
- 5 ป้อนมุมที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1
- 6 เลือก เสร็จสิ้น

การดูข้อมูลเรอบนนาฬิกา Garmin

คุณสามารถเชื่อมต่อนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เพื่อดูข้อมูลจากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 ให้นาฬิกา Garmin อยู่ในระยะ (3 ม.) ของชาร์ตพล็อตเตอร์
 - 2 จากหน้าจอนาฬิกาของนาฬิกา ให้เลือก **START > Boat Data > START**
หมายเหตุ: หากคุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้อยู่แล้ว และต้องการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่น ให้เปิดหน้าจอ Boat Data กดปุ่ม UP ค้างไว้ และเลือก Pair new
 - 3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอป Connect IQ™ > ข้อมูลเรือ > เปิดใช้งาน > การเชื่อมต่อใหม่
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มค้นหาค้นหาและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์แบบสวมใส่
 - 4 เปรียบเทียบรหัสที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์กับรหัสที่แสดงบนนาฬิกา
 - 5 หากรหัสตรงกัน ให้เลือก **ใช่** เพื่อเสร็จสิ้นขั้นตอนการจับคู่
- หลังจากอุปกรณ์จับคู่แล้ว จะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่องและอยู่ในระยะ

การดูข้อมูลเรือบนอุปกรณ์ Garmin Nautix™

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ Garmin Nautix กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดูข้อมูลชาร์ตพล็อตเตอร์บนอุปกรณ์ Garmin Nautix ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ Garmin Nautix กับอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้หลายๆ รุ่น เพื่อความครอบคลุมที่ดียิ่งขึ้นในเรือขนาดใหญ่

- 1 ให้อุปกรณ์ Garmin Nautix อยู่ในระยะ (3 ม.) ของชาร์ตพล็อตเตอร์
อุปกรณ์จะค้นหาอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งหมดที่อยู่ในระยะโดยอัตโนมัติ
- 2 หากจำเป็น จากเมนูอุปกรณ์สวมใส่ ให้เลือก **Device Connections > Pair New Device**
- 3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอป Connect IQ™ > ข้อมูลเรือ > เปิดใช้งานการเชื่อมต่อ > การเชื่อมต่อใหม่**
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มค้นหาค้นหาและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์แบบสวมใส่
หลังจากอุปกรณ์จับคู่แล้ว จะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่องและอยู่ในระยะ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรือ: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุ่น ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ทำจอดเรือ และสถานียากระดับน้ำในแบบภาพมุมมองสูง

แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

มุมมอง 3 มิติ: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยในการนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยได้มากในการเล่นเรือผ่านเขตนํ้าตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

แผนที่ 3 มิติ: ให้มุมมองแบบสามมิติอย่างละเอียดจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยในการนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยได้มากในการเล่นเรือผ่านเขตนํ้าตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

มุมมองใต้น้ำ 3D: ให้มุมมองใต้น้ำที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่ เมื่อมีการเชื่อมต่อหัวโซนาร์ เป้าหมายที่ถูกปัก (เช่น ปลา) จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด

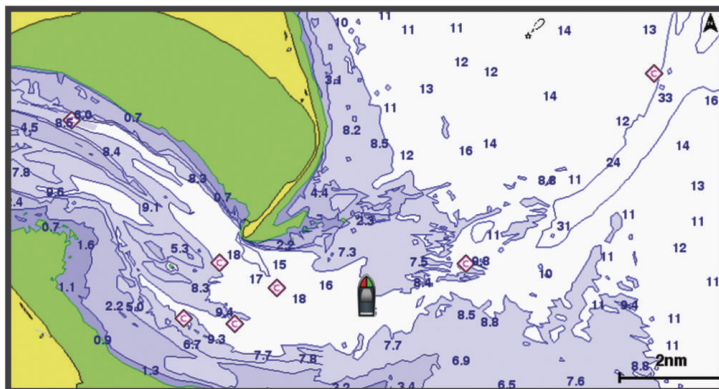
การแสดงความสูงด้วยเดคลิ: ให้การไล่ระดับสีระดับความสูงแม่น้ำและแหล่งน้ำริมชายฝั่งที่มีความละเอียดมากขึ้น แผนที่นี้มีประโยชน์สำหรับการตกปลาและดำน้ำ

หมายเหตุ: แผนที่การแสดงความสูงด้วยเดคลิมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยในการนำทาง ในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่เดินเรือ**



แผนที่ตกปลา มอบมุมมองโดยละเอียด พร้อมด้วยรายละเอียดท้องน้ำและเนื้อหาการตกปลาเพิ่มเติม แผนที่นี้ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับใช้งานเมื่อตกปลา ในการเปิด แผนที่ตกปลา ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่ตกปลา**

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่ละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	ทุ่น
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานียพยากรณ์ระดับน้ำ
	สถานีวิัดกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

คุณสมบัตินี้ที่พบได้ในแผนที่ส่วนใหญ่ประกอบไปด้วยเส้นชั้นความลึก, โชนน้ำขึ้นน้ำลง, การหยั่งความลึก (ตามที่ปรากฏในแผนที่กระดาษแบบดั้งเดิม), เครื่องช่วยนำทางและสัญลักษณ์; สิ่งกีดขวาง และพื้นที่สายเคเบิลใต้น้ำ

การซูมเข้าและซูมออกโดยการใช้หน้าจอสัมผัส

คุณสามารถซูมเข้าและซูมออกในหน้าจอต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว เช่น แผนที่และมุมมองโซนาร์

- เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซูมออก
- แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้า

การวัดระยะทางบนแผนที่

1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่ง

2 เลือก วัด...

หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก กำหนดจุดอ้างอิง

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ

2 เลือก 

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูล เช่น ระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ บริการในพื้นที่เกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่ เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ

รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้น ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก

2 หากจำเป็น ให้เลือก 

3 เลือก ข้อมูล

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids

จากแผนที่เดินเรือทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D คุณสามารถดูรายละเอียดเกี่ยวกับเครื่องช่วยนำทางประเภทต่างๆ ได้ ซึ่งรวมถึงแนวเตือน แสงไฟ และสิ่งกีดขวาง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาไม่ให้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติไม่ให้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid

2 เลือกชื่อของ Navaid

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Nav aids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างได้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง

2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรง ให้เลือก **นำทาง** หรือ 
- ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่ง ซึ่งรวมถึงการเลี้ยว ให้เลือก **เส้นทางไปยัง** หรือ 
- ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ** หรือ 

4 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู (**รหัสสีของเส้นทาง**, หน้า 48)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

แผนที่แบบฟรีเมียม

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบฟรีเมียมเพิ่มเติม เช่น Garmin Navionics Vision+™ จะช่วยให้คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบฟรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้ในบางพื้นที่

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรือนำทาง (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง, หน้า 34*)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับการการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ, หน้า 34*)

ถนนและข้อมูล POI แบบละเอียด: แสดงถนนและข้อมูลจุดสนใจ (POI) แบบละเอียด ซึ่งรวมถึงถนนเลียบชายฝั่งแบบละเอียด และ POI เช่น ร้านอาหาร ที่พัก และสถานที่ที่น่าสนใจในพื้นที่

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

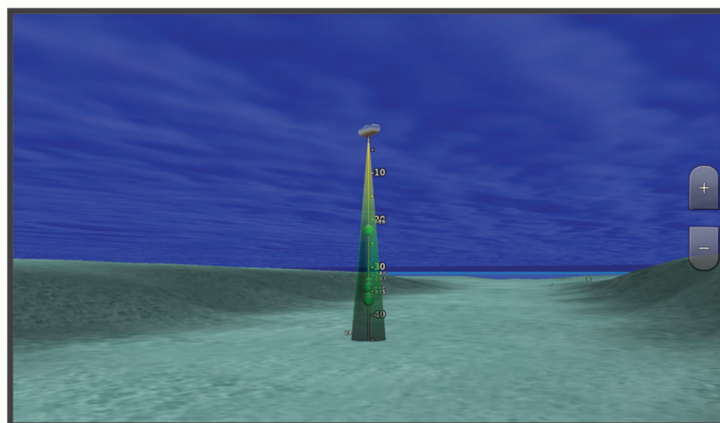
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ

การแสดงความสูงด้วยเดคส์: แสดงความลาดชันของพื้นใต้น้ำด้วยเดคส์

มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D

การใช้เส้นชั้นความลึกของแผนที่ระดับฟรีเมียม เช่น Garmin Navionics Vision+ มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D ให้มุมมองใต้น้ำของพื้นทะเลและก้นทะเลสาบ

เป้าหมายที่ลอยอยู่ เช่น ปลา จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด



การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ไอคอน  บนแผนที่แสดงถึงสถานีวัดระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีวัดระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีวัดระดับน้ำ

ข้อมูลทิศทางของน้ำขึ้น-ลงและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ 

2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งานไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 33)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวดิ่งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนเครื่องหมายทิศทาง

สี	ช่วงความเร็วของกระแสน้ำ
เหลือง	0 ถึง 1 น็อต
ส้ม	1 ถึง 2 น็อต
แดง	มากกว่า 2 น็อต

การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่ ให้เลือก **ที่เคลื่อนไหว**
- ในการเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด ให้เลือก **แถบเลื่อน**

การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือทาง

หมายเหตุ: เมื่อเปิดใช้งาน ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงจะปรากฏที่การซูมระดับต่ำเท่านั้น ในกรณีที่ดูไม่ได้มองเห็นภาพความละเอียดสูงในภูมิภาคแผนที่เสริมของคุณ คุณสามารถเลือก **+** เพื่อทำการซูมเข้าได้ คุณยังสามารถตั้งค่าระดับรายละเอียดให้สูงขึ้นได้โดยการเปลี่ยนรายละเอียดการซูมแผนที่

1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ภาพถ่ายดาวเทียม**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับส่วนพื้นดิน

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping®

- เลือก **แผนที่ภาพ** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความทึบที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความทึบของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไร ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือทางได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า จุดถ่ายภาพในการตั้งค่าแผนที่ก่อน (**ชั้นแผนที่**, หน้า 39)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ทำจุดเรือ และทำเรือเพื่อช่วยให้คุณค้นพบกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือ ให้เลือกไอคอนกล้อง

- ในการดูภาพมุมสูง ให้เลือก 
- ในการดูภาพถ่ายเปอร์สเปคทีฟ ให้เลือก  ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ในทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก **ภาพถ่าย**

ระบบการระบุอัตโนมัติ

ระบบการระบุอัตโนมัติ (Automatic Identification System - AIS) จะช่วยให้คุณระบุ และติดตามเรือลำอื่นได้ และยังช่วยเตือนคุณให้ทราบถึงการจราจรในบริเวณนั้นด้วย เมื่อมีการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS ภายนอก ชาร์ตพล็อตเตอร์จะสามารถแสดงข้อมูล AIS บางชนิดเกี่ยวกับเรือลำอื่นที่อยู่ในระยะได้ ซึ่งต้องเป็นเรือที่มีการติดตั้งเครื่องรับส่งสัญญาณ และมีการส่งข้อมูล AIS อยู่เป็นระยะด้วย

ข้อมูลที่จะถูกรายงานออกมาสำหรับเรือแต่ละลำจะประกอบไปด้วยข้อมูลประจำตัวทางทะเล (Maritime Mobile Service Identity - MMSI), ตำแหน่ง, ความเร็ว GPS, ทิศทาง GPS, เวลาค้นจากการส่งสัญญาณตำแหน่งของเรือครั้งสุดท้าย, จุดเฉียดใกล้ที่สุด และเวลาที่ต้องใช้ในการไปจุดเฉียดใกล้ที่สุด

ชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	เรือ AIS เรือกำลังรายงานข้อมูล AIS ทิศทางที่สามเหลี่ยมชี้ไปแสดงถึงทิศทางที่เรือ AIS กำลังมุ่งไป
	เป้าหมายถูกเลือก
	เป้าหมายถูกเปิดใช้งาน เป้าหมายจะดูใหญ่กว่าบนแผนที่ เส้นสีเขียวที่ติดอยู่กับเป้าหมายแสดงถึงทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป ค่า MMSI ความเร็ว และทิศทางของเรือจะปรากฏอยู่ด้านล่างเป้าหมาย ในกรณีที่รายละเอียดถูกตั้งค่าเป็นแสดง ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือสำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีเขียวหมายความว่า การส่งสัญญาณ AIS จากเรือสำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมามากกว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือสำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	เป้าหมายอันตรายอยู่ในระยะ เป้าหมายจะกะพริบพร้อมกับมีการส่งเสียงสัญญาณเตือน และมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา หลังจากที่ได้รับทราบถึงสัญญาณเตือนแล้ว สามเหลี่ยมที่สีแดง พร้อมด้วยเส้นสีแดงที่ติดกันจะแสดงให้ทราบถึงตำแหน่ง และทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป หากมีการตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชนให้เป็นปิด เป้าหมายจะยังคงกะพริบอยู่ แต่จะไม่มีเสียงเตือนดังขึ้นมา และก็จะไม่มีการแสดงป้ายเตือนด้วย ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือสำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายอันตรายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีแดงหมายความว่า การส่งสัญญาณ AIS จากเรือสำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมามากกว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือสำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายอันตรายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	ตำแหน่งของสัญลักษณ์นี้แสดงถึงจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมายอันตราย และตัวเลขที่อยู่ใกล้กับสัญลักษณ์แสดงถึงเวลาที่ต้องใช้จากจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมาย

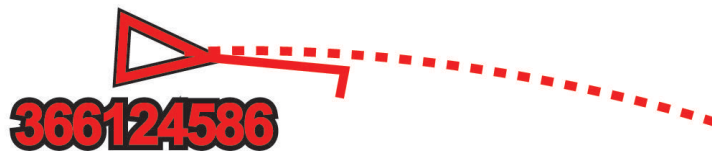
หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใดก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบนแผนที่ที่เป็นเส้นที่ติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย AIS เส้นทิศมุ่งหน้าจะไม่ปรากฏบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

เส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS จะแสดงเป็นเส้นประบนแผนที่ หรือบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ ความยาวของเส้นแสดงเส้นทางคาดเดาขึ้นอยู่กับค่าการคาดเดาทิศมุ่งหน้า ในกรณีที่เป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ไม่ได้ส่งข้อมูลความเร็วมา หรือเรือเป้าหมายไม่มีการเคลื่อนไหว เส้นแสดงเส้นทางคาดเดาจะไม่ปรากฏขึ้น การเปลี่ยนแปลงของความเร็ว เส้นทางบนพื้น หรือข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรืออาจจะกระทบกับการคำนวณเส้นแสดงเส้นทางคาดเดา

ในกรณีที่เส้นทางบนพื้น ทิศมุ่งหน้า และข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือถูกส่งมาโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากเส้นทางบนพื้น และอัตราการเลี้ยวของเรือ ทิศทางที่เป้าหมายเลี้ยวไป ซึ่งขึ้นอยู่กับข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขอยที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขอยจะไม่เปลี่ยนแปลง



เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS > เปิดใช้งานเป้าหมาย

การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย

คุณสามารถดูสถานะสัญญาณ AIS, MMSI, ความเร็ว GPS, ทิศมุ่งหน้า GPS และข้อมูลอื่นๆ ที่ถูกรายงานเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมายได้

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS

การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS > ยกเลิกการใช้งาน

ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA

จากหน้าจอเรดาร์หรือเรดาร์โอเวอร์เลย์ คุณสามารถดูและปรับแต่งการแสดงผลการภัยคุกคาม AIS และ MARPA ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม AIS ให้เลือก **AIS > รายการ AIS**
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม MARPA ให้เลือก **MARPA > รายการ MARPA**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล > แสดง** และเลือกประเภทภัยคุกคามที่จะรวมไว้ในรายการ

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการเตือนการชน คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ AIS หรือเรดาร์กับเครือข่ายเดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะถูกใช้กับ AIS และ MARPA เท่านั้น ระบบของ MARPA ทำงานร่วมกับเรดาร์ ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการได้

- 1 เลือก **การตั้งค่า > เตือน > การเตือนการชน > เปิด**
ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นในกรณีที่มีวัตถุที่ถูกติดตามด้วย MARPA หรือเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ วัตถุนั้นจะยังถูกติดตามแบบอัตโนมัติบนหน้าจอด้วย เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป และวัตถุนั้นจะยังคงถูกติดตามแบบอัตโนมัติบนหน้าจออยู่
- 2 เลือก **ช่วงระยะ** และเลือกระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ
- 3 เลือก **เวลาถึง** และเลือกเวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย
ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่อาจเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้วสัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่จะเรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย
- 4 เลือก **การเตือน MARPA** และเลือกตัวเลือกสำหรับส่งเสียงการเตือนสำหรับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA

ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA

จากหน้าจอเรดาร์หรือเรดาร์โอเวอร์เลย์ คุณสามารถดูและปรับแต่งการแสดงผลการภัยคุกคาม AIS และ MARPA ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม AIS ให้เลือก **AIS > รายการ AIS**
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม MARPA ให้เลือก **MARPA > รายการ MARPA**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล > แสดง** และเลือกประเภทภัยคุกคามที่จะรวมไว้ในรายการ

AIS Aids to Navigation

AIS Aid to Navigation (ATON) เป็นตัวช่วยการนำทางใดๆ ก็ได้ที่ส่งผ่านวิทยุ AIS ATON จะแสดงบนแผนที่และมีข้อมูลการระบุเช่นตำแหน่งและประเภท

มี AIS ATON หลักๆ อยู่ 3 ประเภท ATON แท้จะมีอยู่แบบจับต้องได้และจะส่งข้อมูลการระบุและตำแหน่งจากตำแหน่งตามจริง ATON สิ่งเคราะห์จะมีอยู่แบบจับต้องได้ และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น ATON เสมือนไม่มีอยู่จริง และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น

คุณสามารถดู AIS ATON บนแผนที่เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับวิทยุ AIS ที่เข้ากันได้ ในการแสดง AIS ATON จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ตัวช่วยนำทาง > ATON** คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ ATON หากคุณเลือก ATON บนแผนที่

สัญลักษณ์	ความหมาย
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติศเหนือ
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติศใต้
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติศตะวันออก
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติศตะวันตก
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติพิเศษ
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติตลอดภัย
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอติอันตราย
	ATON เสมือน
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศเหนือ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศใต้
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศตะวันออก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศตะวันตก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติพิเศษ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติตลอดภัย
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติอันตราย

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS ที่ทำงานด้วยตัวเองจะส่งรายงานแจ้งตำแหน่งฉุกเฉินเมื่อถูกเปิดใช้งาน ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับสัญญาณจากตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART), วิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) และสัญญาณขอความช่วยเหลือรูปแบบอื่นๆ ได้ การส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือมีความแตกต่างจากการส่งสัญญาณแบบมาตรฐานของ AIS ดังนั้นสัญญาณนี้จึงแสดงออกมาแตกต่างกันในชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณจะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหาตำแหน่ง และให้ความช่วยเหลือเรือหรือคนแทนที่จะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหลีกเลี่ยงการชน

การนำทางไปยังสัญญาณขอความช่วยเหลือ

เมื่อคุณได้รับสัญญาณขอความช่วยเหลือ สัญญาณเตือนการขอความช่วยเหลือจะปรากฏขึ้น

เลือก **ตรวจสอบ > นำทาง** เพื่อเริ่มการนำทางไปยังต้นสัญญาณ

สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	การส่งสัญญาณของอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS เลือกเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสัญญาณ และเริ่มต้นการนำทาง
	สัญญาณขาดหาย
	การทดสอบสัญญาณ ปรากฏขึ้นตอนที่เรือเริ่มการทดสอบอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ และไม่ได้แสดงถึงเหตุฉุกเฉินจริง
	การทดสอบสัญญาณขาดหาย

การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS

เพื่อเป็นการหลีกเลี่ยงการทดสอบ และสัญลักษณ์การเตือนจำนวนมากในบริเวณที่มีเรือหนาแน่นเช่นท่าจอดเรือ คุณสามารถเลือกที่จะรับหรือไม่รับข้อความทดสอบ AIS ได้ ในการทดสอบอุปกรณ์ฉุกเฉิน AIS คุณต้องเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้พร้อมรับการทดสอบสัญญาณเตือน

1 เลือก **การตั้งค่า > เตือน > AIS**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) ให้เลือก **การทดสอบ AIS-EPIRB**
- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของสัญญาณขอความช่วยเหลือ (Man Overboard - MOB) ให้เลือก **การทดสอบ AIS-MOB**
- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART) ให้เลือก **ทดสอบ AIS-SART**

การปิดการรับสัญญาณ AIS

การรับสัญญาณ AIS จะถูกตั้งค่าให้เป็นเปิดตามมาตรฐาน

เลือก **การตั้งค่า > เรือสำเนา > AIS > ปิด**

ระบบการทำงานของ AIS ทั้งหมดบนแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติจะถูกปิดการใช้งาน การกระทำนี้รวมถึงการตั้งเป้า และการติดตามเรือ AIS การเตือนการชนที่เป็นผลจากการตั้งเป้า และการติดตามเรือ AIS และการแสดงข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS ด้วย

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม เช่น เรดาร์

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ตัวเลือก

ชั้นแผนที่: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ (*ชั้นแผนที่*, หน้า 39)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ (*แผนที่ Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 44)

ตั้งค่า: ปรับการตั้งค่าแผนที่ (*การตั้งค่าแผนที่*, หน้า 43)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 17)

ชั้นแผนที่

คุณสามารถเปิดหรือปิดชั้นแผนที่และคุณสมบัติที่ปรับแต่งได้ของแผนที่ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นฮาร์ดแวร์ที่พร้อมใช้ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริมที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ตัวเลือก > ชั้นแผนที่

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ (*การตั้งค่าชั้นแผนที่*, หน้า 39)

เรือของฉันท: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ (*การตั้งค่าชั้นของเรือของฉันท*, หน้า 40)

ข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวยพอยท์ ขอบเขต และแทริค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ (*การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 41)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือลำอื่น (*การตั้งค่าแผนที่เรือลำอื่น*, หน้า 41)

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก (*การตั้งค่าชั้นน้ำ*, หน้า 41)

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw Contours (*การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 47)

สภาพอากาศ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับสภาพอากาศ (*การตั้งค่าชั้นสภาพอากาศ*, หน้า 42)

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรื่อนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบฟรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง*, หน้า 34)

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานะกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานะพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 33) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าระยะเวลาน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

ตัวช่วยนำทาง: แสดงเครื่องหมายนำทางเช่น ATON หรือไฟกะพริบบนแผนที่ ให้คุณเลือกประเภท navaid NOAA หรือ IALA

จุดให้บริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

ความลึก: ปรับรายการบนชั้นความลึก (*การตั้งค่าชั้นความลึก*, หน้า 40)

เขตที่จำกัด: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับเขตที่จำกัดบนแผนที่

จุดถ่ายภาพ: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 34)

การตั้งค่าชั้นความลึก

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ความลึก**

ระยะเขตความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเขตสี

ระยะเขตความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการชมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การตั้งค่าชั้นของเรือของคุณ

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือของคุณ**

เส้นทางมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทางมุ่งหน้า ซึ่งเป็นเส้นทางวาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป (*การตั้งค่าเส้นทางที่ กำลังมุ่ง ไปและจุดวัดมุม, หน้า 66*)

แทริกที่ใช้งานอยู่: แสดงแทริกที่ใช้งานบนแผนที่ และเปิดเมนู **ตัวเลือกแทริกที่ใช้งานอยู่**

ผังลม: แสดงภาพของของลมหรือทิศทางลมที่ได้จากเซนเซอร์ลมที่เชื่อมต่อและตั้งค่าที่ลม

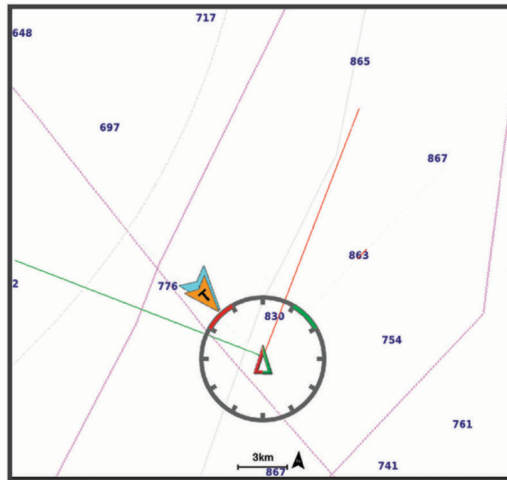
วงกลมแสดงทิศ: แสดงวงกลมแสดงทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศทางมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก การเปิดใช้งานตัวเลือกนี้จะปิดใช้งานตัวเลือก **ผังลม**

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ, หน้า 13*) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรื่อนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือของคุณ > Layline > ตั้งค่าอื่น ๆ**

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline **ตัวเลือก** จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม **ตัวเลือก** ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต่ลมด้วยตัวเอง **ตัวเลือก** Polar Table จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่พิมพ์ (*กำลังพิมพ์ Polar Table ด้วยตนเอง, หน้า 63*)

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต่ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศทางมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศทางมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ ขอบเขต และแทร็คบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > ข้อมูลผู้ใช้**

จุดเดินทาง: แสดงเว็พพอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเว็พพอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

แทร็ค (ชั้นนำ): แสดงแทร็คบนแผนที่

การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น

หมายเหตุ: ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS, เรดาร์ หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**

DSC: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ DSC และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ DSC

AIS: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ AIS และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ AIS

MARPA: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ MARPA และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ MARPA

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเรือลำอื่นบนแผนที่

ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้: ตั้งค่าเวลาที่สมมุติฐานที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS และติดแท็ก MARPA

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 36)

การตั้งค่าชั้นนำ

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > น้ำ**

หมายเหตุ: เมื่อบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่ มุมมอง และรุ่นฮาร์ดแวร์ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

การแสดงความลึกด้วยเดคลิ: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเดคลิ (*สีของระยะความลึก*, หน้า 42)

ระยะเดคลิความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการซูมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมตกปลา

การแสดงความสูงด้วยเดคลิ: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเดคลิ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

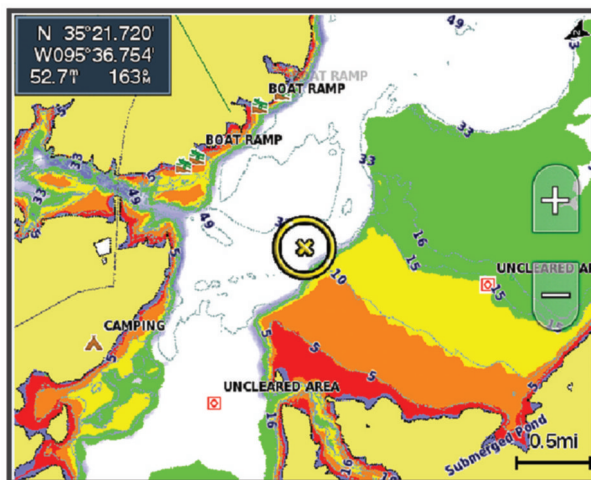
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจสอบว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาบนฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ

บาง Garmin LakeVü™ และแผนที่ฟรีมีระยะความลึกด้วยเฉดตามปกติ



แดง	จาก 0 ถึง 1.5 ม. (จาก 0 ถึง 5 ฟุต)
ส้ม	จาก 1.5 ถึง 3 ม. (จาก 5 ถึง 10 ฟุต)
เหลือง	จาก 3 ถึง 4.5 ม. (จาก 10 ถึง 15 ฟุต)
เขียว	จาก 4.5 ถึง 7.6 ม. (จาก 15 ถึง 25 ฟุต)

หากต้องการเปิดและปรับจากแผนที่ภูมิ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > น้ำ > ระยะเฉดความลึก**

การตั้งค่าชั้นสภาพอากาศ

จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > สภาพอากาศ > ☁**

จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > สภาพอากาศ**

ชั้นตรวจวัด: ตั้งค่ารายการสภาพอากาศที่ตรวจวัดที่จะแสดง สภาพอากาศที่ตรวจวัดคือสภาพอากาศปัจจุบันที่มองเห็นได้ในขณะนี้

ชั้นพยากรณ์อากาศ: ตั้งค่ารายการสภาพอากาศที่พยากรณ์ที่จะแสดง

โหมดชั้น: แสดงข้อมูลสภาพอากาศที่พยากรณ์หรือตรวจวัด

วนซ้ำ: แสดงการวนซ้ำข้อมูลสภาพอากาศที่พยากรณ์หรือตรวจวัด

คำอธิบาย: แสดงคำอธิบายสภาพอากาศ พร้อมความรุนแรงของสภาพที่เพิ่มขึ้นจากซ้ายไปขวา

การสมัครสมาชิกสภาพอากาศ: แสดงข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพอากาศ

ใช้ค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าสภาพอากาศเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 17*)

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์เรดาร์

จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรดาร์ > **

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก**

เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย: หยุดการส่งสัญญาณเรดาร์

เพิ่ม: ปรับแกน (*การปรับตั้งแกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ*, หน้า 99)

Clutter จากทะเล: ปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเล (*การปรับตั้งแกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ*, หน้า 99)

ตัวเลือกเรดาร์: เปิดเมนูตัวเลือกเรดาร์ (*เมนูตัวเลือกเรดาร์*, หน้า 101)

เรือลำอื่นๆ: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนมุมมองเรดาร์ (*การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น*, หน้า 41)

การตั้งค่าเรดาร์: เปิดการตั้งค่าการแสดงผลเรดาร์ (*เมนูการตั้งค่าเรดาร์*, หน้า 101)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 17)

การตั้งค่าแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่พรีเมียมที่รองรับ

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ตั้งค่า**

ทิศทางแผนที่: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่

มองไปข้างหน้า: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านล่างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว ป้อนความเร็วสูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

ทิศทางของเรือ: ตั้งค่าการจัดตำแหน่งของไอคอนเรือบนแผนที่ **ตัวเลือก** **อัตโนมัติ** จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG ที่ความเร็วสูงและทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ความเร็วต่ำเพื่อปรับตำแหน่งไอคอนเรือให้ตรงกับเส้นแตริกที่ใช้งาน **ตัวเลือก** **ทิศมุ่งหน้า** จะจัดตำแหน่งไอคอนของเรือให้ตรงกับทิศมุ่งหน้าแม่เหล็ก **ตัวเลือก** **ทิศหัวเรือจีพีเอส** จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG หากแหล่งข้อมูลที่เลือกไม่พร้อมใช้งาน แหล่งข้อมูลที่พร้อมใช้งานจะถูกใช้แทน

คำเตือน

การตั้งค่าทิศทางของเรือมีวัตถุประสงค์เพื่อเป็นข้อมูลและไม่ได้มีวัตถุประสงค์เพื่อการปฏิบัติตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการซูม

ขนาดตาราง: ตั้งค่าขนาดของตารางที่จะแสดง

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเขตสืบแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่างเหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อซูมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

เส้นเริ่มต้น: ตั้งค่าเส้นเริ่มต้นสำหรับการแข่งขันเรือ (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 61)

แผนที่แทรก: แสดงแผนที่ขนาดเล็กโดยจับจุดศูนย์กลางที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก **ตัวเลือก**

ดู: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

แทร็ค (ขึ้นน้ำ): แสดงแทร็ค

กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซนาร์

สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพัก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผิวน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณสามารถซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ให้อุปกรณ์สามารถสร้างแผนที่ได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ



วงกลมสีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) วงกลมสีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) วงกลมสีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับขนาดของการ์ดหน่วยความจำของคุณ ที่มาโซนาร์ของคุณ และความเร็วของเรือของคุณ ในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซนาร์แบบสาคัลลินเดี่ยว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมงได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในฮาร์ดดิสก์ไดรฟ์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปบนแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูลเดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

- 1 จากหน้ามุมมองแผนที่ เลือก **ตัวเลือก > Quickdraw Contours > เริ่มการบันทึก**
- 2 เมื่อการบันทึกเสร็จสมบูรณ์ เลือก **ตัวเลือก > Quickdraw Contours > หยุดการบันทึก**
- 3 เลือก **จัดการ > ชื่อ** แล้วใส่ชื่อให้แผนที่นั้น

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อบู๊ตึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **เลเบล Quickdraw**
- 3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งช่วยให้คุณดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้อื่นได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain, หน้า 45](#))

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้เว็บไซต์ Garmin Connect™ เพื่อเข้าถึง Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect, หน้า 45](#))

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ GPSMAP ([เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 22](#))

2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw**

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน ([การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 45](#)) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ ([การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 45](#))

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw > ค้นหาชั้นความสูง**

2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว

3 เลือก **เลือกพื้นที่ดาวน์โหลด**

4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด

6 เลือก **พื้นที่ดาวน์โหลด**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ GPSMAP เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปเพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์ > มีส่วนร่วมกับชุมชน**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ GPSMAP แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect

1 ไปที่ connect.garmin.com

2 เลือก **เริ่มต้นใช้งาน > ชุมชน Quickdraw > เริ่มต้นใช้งาน**

3 หากคุณไม่มีแอคเคาท์ Garmin Connect ให้สร้างใหม่

4 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin Connect ของคุณ

5 เลือก **Dashboard > ทะเล** เพื่อเปิดวิดเจ็ต Garmin Quickdraw

คำแนะนำ: ตรวจสอบว่าคุณมีการ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์เพื่อแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่น ๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด (*การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 9)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 3 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 45)
- 4 เลือก **แบ่งปันชั้นความสูงของคุณ**
- 5 เรียกดูการ์ดหน่วยความจำของคุณและเลือกโฟลเดอร์ /Garmin
- 6 เปิดโฟลเดอร์ Quickdraw และเลือกไฟล์ชื่อ ContoursLog.svy

หลังจากอัปโหลดไฟล์ ให้ลบไฟล์ ContoursLog.svy ออกจากการ์ดหน่วยความจำของคุณเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาเกี่ยวกับการอัปโหลดในอนาคต ข้อมูลของคุณจะไม่สูญหาย

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw ได้โดยใช้เว็บไซต์ Garmin Connect

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain*, หน้า 45)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 2 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 45)
- 3 เลือก **ค้นหาชั้นความสูง**
- 4 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 5 เลือก **เลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด**
- 6 ลากขอบของกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 7 เลือก **เริ่มดาวน์โหลด**
- 8 บันทึกไฟล์ในการ์ดหน่วยความจำของคุณ
คำแนะนำ: หาก你不พบไฟล์ ให้มองหาในโฟลเดอร์ "Downloads" เบราว์เซอร์อาจบันทึกไฟล์ไว้ที่นั่น
- 9 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- 10 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 9)

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะรู้จักแผนที่ชั้นความสูงโดยอัตโนมัติ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจใช้เวลาสองสามนาทีเพื่อโหลดแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > Quickdraw Contours > ตั้งค่า**

ค่าขีดเซกการบันทึก: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซนาร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซนาร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซนาร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกซ้อน

ค่าขีดเซกการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเองเพื่อขีดเซกการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อขีดเซกค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

การสื่อสารค่าขีดเซกการแสดงผลจากชุมชนค่าขีดเซกการแสดงผล: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อขีดเซกการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อขีดเซกค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

สีของการสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

สีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) สีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) สีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

การแสดงความลึกด้วยเดส: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

⚠ ข้อควรระวัง

หากเรือของคุณมีระบบอัตโนมัติ โพลอต หน้าจอการควบคุมระบบอัตโนมัติ โดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือ เพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติ โพลอต

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

ในการให้นำทาง คุณจะต้องเลือกจุดหมาย กำหนดเส้นทาง หรือสร้างเส้นทางขึ้นมา แล้วเดินทางตามเส้นทางนั้น คุณสามารถเดินทางตามเส้นทางบนแผนที่เดินเรือ นำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D ได้

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: นำทาง, เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นทางนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการนำทางด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 54) ในกรณีที่คุณใช้ซอฟต์แวร์โพลอต ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000 ออโตโพลอตจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

สีของเส้นทางจะเปลี่ยนไปตามปัจจัยหลายอย่าง (รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 48)

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือก ไปที่, หน้า 49)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ, หน้า 52)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ, หน้า 52)
ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบอัตโนมัติของฉันได้อย่างไร?	นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ, หน้า 52)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คุณมีแผนที่ฟรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางนำทางอัตโนมัติ, หน้า 54)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู การกำหนดค่าเส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ, หน้า 56

รหัสสีของเส้นทาง

คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

เมื่อคุณนำทาง สีของเส้นทางอาจเปลี่ยนไปเพื่อระบุว่าเมื่อใดที่คุณควรระมัดระวัง

สีม่วงแดง: เส้นแสดงเส้นทางเริ่มต้น

ม่วงอ่อน: แก้ไขเส้นทางแบบไดนามิก ซึ่งแสดงว่าคุณออกนอกเส้นทาง

ส้ม: ข้อควรระวัง! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจอยู่ใกล้กับเกณฑ์ขั้นต่ำของการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นสีส้มเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานหรืออาจมีน้ำตื้น แผนที่ Garmin Navionics+™ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น

แถบสีแดง: คำเตือน! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจไม่ปลอดภัย ตามการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นแถบสีแดงเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานที่ต่ำมากหรืออยู่ในน้ำตื้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงและสีเทาในแผนที่รุ่นก่อนหน้า

เทา: ไม่สามารถคำนวณส่วนนี้ของเส้นทางได้เนื่องจากพื้นดินหรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ หรือไม่มีการครอบคลุมของแผนที่ในตำแหน่งนั้น

จุดหมาย

คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทรคที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการ > ค้นหาตามรายชื่อ**
- 2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
- 3 ในกรณีที่เป็นเลือก **เสร็จสิ้น**
จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา
- 4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการ**
- 2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง หรือบริการภายในประเทศ**
- 3 ในกรณีที่เป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางการสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกปลายทางเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับปลายทาง หากมี
คุณสามารถเลือก **<** หรือ **>** เพื่อเลื่อนดูรายการปลายทางที่ใกล้ที่สุด

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

⚠ คำเตือน

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

- 1 เลือกจุดหมาย (**จุดหมาย**, หน้า 48)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทาง**
เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
- 3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 4 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)
คุณยังสามารถใช้ลูกศร course-to-steer สีส้ม ซึ่งแสดงรัศมีการเลี้ยวที่เสนอเพื่อนำเรือของคุณกลับไปยังเส้นทาง

⚠ คำเตือน

ตรวจสอบเส้นทางสำหรับสิ่งกีดขวางก่อนเลี้ยว หากเส้นทางไม่ปลอดภัย ให้ลดความเร็วของเรือของคุณและกำหนดเส้นทางที่ปลอดภัยกลับไปหาเส้นทาง

การหยุดการนำทาง

ในขณะที่กำลังทำการนำทาง จากแผนที่เดินเรือนำทางที่มี เลือกตัวเลือก

- เลือก **ตัวเลือก > หยุดการนำทาง**
- ในขณะที่กำลังทำการนำทางด้วยการแนะนำอัตโนมัติ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง**
- เลือก 

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปไหน และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **เครื่องหมาย**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

- 1 จากแผนภูมิ เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง > จุดเดินทางใหม่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือก **เลือก**
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง Man Overboard (MOB)

- 1 กด **SOS** ค้างไว้หนึ่งวินาที
 - 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ใช่** เพื่อนำทางไปยังตำแหน่ง Man Overboard
- ในกรณีที่เลือก **ใช่** ชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับที่ตำแหน่งนั้น

การฉายเวย์พอยท์

คุณสามารถสร้างเวย์พอยท์ใหม่โดยการฉายระยะทางและทิศทางจากตำแหน่งอื่นได้ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อสร้างเส้นเริ่มต้นและสิ้นสุดการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง > จุดเดินทางใหม่ > ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุดอ้างอิงบนแผนที่
- 3 เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 4 ป้อนระยะ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 ป้อนทิศทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 เลือก **สร้างจุดหักเหี้ยว**

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือกตัวเลือก:

- เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**
- จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **ตัวเลือก > จุดเดินทาง**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
 - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก **ตำแหน่ง**
 - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **ความลึก**
 - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
 - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**

การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ตำแหน่ง**
- 4 กำหนดตำแหน่งใหม่ให้เวย์พอยท์
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดใหม่ลงไป จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น** หรือ **ยกเลิก**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งใหม่บนแผนที่ และเลือก **เลื่อนจุดเดินทาง**
 - ในการย้ายเวย์พอยท์โดยใช้ตำแหน่งปัจจุบันของเรือ ให้เลือก **ใช้ตำแหน่งปัจจุบัน**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น**

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่ ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **นำทางไปยัง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ**

5 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

- 6 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**
- 2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง > ทั้งหมด**

เส้นทาง

เส้นทางคือเส้นทางจากตำแหน่งหนึ่งไปยังจุดหมายอย่างน้อยหนึ่งจุด

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกลา วิธีการนี้จะไม่บันทึกเส้นทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก **นำทางไปยัง > เส้นทางไปยัง**
- 3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
- 4 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ จุดเลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้กับเรือของคุณที่สุด
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**
- 7 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 8 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

คุณสามารถเพิ่มจุดเลี้ยว 250 จุด ต่อเส้นทาง

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันหรือตำแหน่งอื่นก็ได้
- 3 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 4 เลือกตำแหน่งจุดเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว
- 7 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวกรอง** เพื่อดูเส้นทางอย่างเดียว หรือเส้นทางแนะนำอัตโนมัติอย่างเดียว
- 3 เลือก **เรียงลำดับ** เพื่อเรียงลำดับรายการเส้นทางที่มีอยู่ตาม ช่วง ความยาว หรือชื่อ

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ**
 - 2 เลือกเส้นทาง
 - 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง**
 - 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการแก้ไขการเลี้ยวจากรายการ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใช้บัญชีรายการทางโค้ง** แล้วเลือกการเลี้ยวจากรายการนั้น
 - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่
- การแก้ไขการเลี้ยวที่ใช้เวทย์พอยท์ที่บันทึกไว้จะไม่ย้ายเวทย์พอยท์ดังกล่าว แต่จะเป็นการเปลี่ยนตำแหน่งเลี้ยวในเส้นทางใหม่ การย้ายตำแหน่งของเวทย์พอยท์ที่ใช้ในเส้นทางจะไม่ย้ายการเลี้ยวในเส้นทาง

การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง, หน้า 52*)

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- ในการนำทางขนานไปกับเส้นทาง ให้เลือก **ออฟเซต** (*การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้, หน้า 53*)
- ในการนำทางเส้นทางจากเวย์พอยท์แรกของเส้นทาง ให้เลือก **จากจุดเริ่มต้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง, หน้า 52*)

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือก **ออฟเซต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง

5 เลือก **ออฟเซต** เพื่อป้อนระยะทางที่จะขดเชยจากเส้นทาง

6 แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบซ้าย**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบขวา**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - ท่าเรือ**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - กราบเรือ**

7 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

8 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

9 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

10 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

เริ่มรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถเริ่มรูปแบบการค้นหาในบริเวณค้นหาได้ รูปแบบที่ต่างกันเหมาะกว่ากับสถานการณ์การค้นหาที่ต่างกัน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้รูปแบบ SAR**
- 2 เลือกรูปแบบ:
 - เลือก **การค้นหาแบบกรวย** เมื่อค่อนข้างทราบตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหาอย่างละเอียด
 - เลือก **สี่เหลี่ยมขยาย** เมื่อไม่แน่ใจถึงตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหาอย่างละเอียด
 - เลือก **เส้นคดเคี้ยว/ขนาน** เมื่อทราบตำแหน่งของวัตถุคร่าวๆ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องค้นหาอย่างต่อเนื่อง
- 3 ป้อนพารามิเตอร์การค้นหา
- 4 เลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 หากจำเป็น ให้เลือก **เปิดใช้งาน**

การลบเส้นทางที่บันทึก

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**

การแนะนำอัตโนมัติ

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Nav aids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 48*)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ**
- 3 ตรวจสอบเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
- 4 เลือก **เริ่มต้นการนำทาง**
- 5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ (*รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 48*)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > นำทางอัตโนมัติ**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้น แล้วเลือก **ถัดไป**
- 3 เลือกจุดหมาย แล้วเลือก **ถัดไป**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางที่อยู่ใกล้ภัยอันตราย ให้เลือก **การตรวจดูอันตราย**
 - ในการปรับเปลี่ยนเส้นทาง ให้เลือก **ปรับเส้นทาง** แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก **ยกเลิกการแนะนำอัตโนมัติ**
 - ในการบันทึกเส้นทาง ให้เลือก **เสร็จสิ้น**

การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ปรับเส้นทาง**
คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ นำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง แล้วเลือก **ปรับเส้นทาง**
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 ลากจุดไปยังตำแหน่งใหม่
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบ**
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**

ยกเลิกการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก ย้อนกลับ เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ เพื่อดูผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่你会ไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

- 1 จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **ตัวเลือก**
- 2 เลือก **ตัวเลือกการนำทาง > เวลาที่มาถึง**
คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเหลืองและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 48)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ**

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้ หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 57)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น นำทางอัตโนมัติใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถ ประเมินการวางตำแหน่งของเส้น นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว
- 4 เลือก นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ
- 5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ตัวเลือก > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
- 7 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ หรือ ใกล้ ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ตัวเลือก > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
- 9 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ที่สุด หรือ ใกล้ที่สุดในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แแทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทร็ค

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > ข้อมูลผู้ใช้ > แแทร็ค (ขึ้นน้ำ)
- 2 เลือกแทร็คที่จะแสดง
เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แแทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > สีแทร็ค
- 2 เลือกสีแทร็ค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตามปัจจุบัน**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**
- 3 เลือก **บันทึก**

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
 - เลือก **สีแทร็ค** แล้วเลือกสี
 - เลือก **บันทึกเป็นเส้นทาง** เพื่อบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง
 - เลือก **บันทึกเป็นขอบเขต** เพื่อบันทึกแทร็คเป็นขอบเขต

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นเส้นทาง**

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่จะคุณสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค ([แทร็ค, หน้า 57](#))

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ติดตามแทร็ค**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- 5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม**

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ติดตามแทร็คที่ใช้งานอยู่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ลบแทร็คที่ใช้งานอยู่**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่**
- 2 เลือก **โหมดบันทึก**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก **บันทึกจนเต็ม**
 - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก **ทับของเดิม**

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบุความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > Interval**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **Interval > ระยะทาง > เปลี่ยน** แล้วป้อนระยะทางลงไป
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **Interval > เวลา > เปลี่ยน** แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
 - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก **Interval > ความละเอียด > เปลี่ยน** แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค นี่คือการเลือกการบันทึกที่แนะนำ

ขอบเขต

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเวย์พอยท์ แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > ใหม่**
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง > บันทึกเป็นขอบเขต**

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นขอบเขต**

การแก้ไขขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
 - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก **แก้ไขเขตแดน**
 - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้เลือก **เตือน**

การเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode

คุณสามารถเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode เพื่อเปิดแผนผังโดยอัตโนมัติเมื่อเข้าหรือออกจากขอบเขต ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตั้งค่าขอบเขตรอบท่าจอดเรือของคุณ และเปิดแผนผัง ด็อกกิ้ง โดยอัตโนมัติเมื่อคุณเข้าใกล้ท่าจอดเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > เชื่อมโยง SmartMode™ > SmartMode™**
- 4 การเลือก การเข้าสู่ และเลือกแผนผัง
- 5 เลือก การออก และเลือกแผนผัง

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะเวลาที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้ ซึ่งเป็นประโยชน์ในการหลีกเลี่ยงบริเวณเฉพาะหรือเมื่อคุณควรได้นับการแจ้งเตือนอย่างมากในบางบริเวณ เช่นเส้นทางเดินเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > เตือน**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อเรืออยู่ห่างจากขอบเขตที่กำหนดไว้ ให้เลือก **ระยะห่างค่าเตือน** ป้อนระยะทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อคุณเข้าหรือออกจากขอบเขตพื้นที่หรือวงกลม ให้เลือก **พื้นที่** เพื่อแสดง การเข้าสู่ หรือ การออก

ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > เตือน**

การลบขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเขตแดน > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมด > ตกลง

คุณลักษณะการเล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ

คุณต้องเลือกประเภทเรือสำหรับเล่นเพื่อใช้คุณสมบัติการเล่นเรือ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของคุณ > ประเภทเรือ
- 2 เลือก เรือใบ หรือ แล่นเรือคายัคมารา

การแข่งขันเรือใบ

คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณชิงโครโนมิเตอร์ในตัวนับเวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับเวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่ถูกต้อง

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการเล่นเรือเป็นรูปแบบของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่เหมาะสม

หลังจากที่คุณตั้งหมุดเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวา และความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ขยายออกจากแต่ละหมุด

จุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบันของคุณ

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีเขียว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้นเริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก ตัวเลือก > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เส้นเริ่มต้น
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาในขณะที่คุณเดินเรือผ่าน ให้เลือก Ping เครื่องหมาย
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาโดยใส่พิกัด ให้เลือก ใส่พิกัด
 - ในการสลับตำแหน่งของเครื่องหมายด้านซ้ายและขวาหลังจากที่คุณตั้งแล้ว ให้เลือก สลับกราบซ้ายและขวา

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ด้วยความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 61)
- 2 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก ตัวเลือก > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > ความเร็วเป้าหมาย และเลือกความเร็วเป้าหมายเมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
- 3 เลือก เวลาเป้าหมาย และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
- 4 เลือก ย้อนกลับ
- 5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน*, หน้า 62)

การเริ่มต้นนับเวลาการแข่งขัน

ตัวนับเวลาการแข่งขันจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **เริ่ม**

หมายเหตุ: คุณยังสามารถเข้าถึงได้จากหน้า การแล่นใบ SmartMode และแผนที่เดินเรื่อนำทาง

- 2 เมื่อจำเป็น ให้เลือก **ซิงค์** เพื่อซิงค์โครโนมิเตอร์กับตัวนับเวลาการแข่งขันของกรรมการ

การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน

จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **หยุด**

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

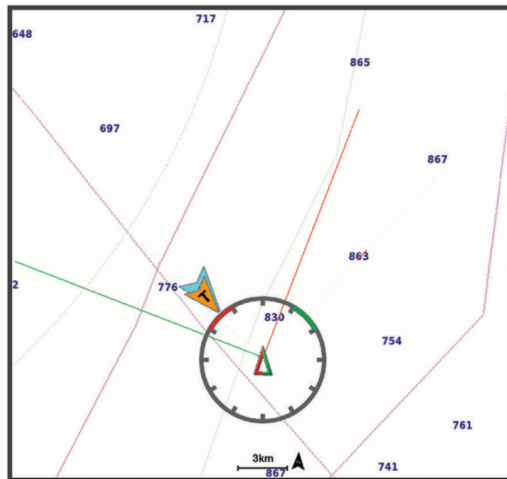
คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี้จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **ตัวเลือก > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เส้นเริ่มต้น > ค่าชดเชยหัวเรือ GPS**
- 2 ป้อนระยะทาง
- 3 เลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแข่งขันแล่นเรือ (**การตั้งค่าประเภทของเรือ, หน้า 13**) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรื่อนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > Layline > ตั้งค่าอื่น ๆ**

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก **จริง** จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก **ทำเอง** จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต้ลมด้วยตัวเอง ตัวเลือก **Polar Table** จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่พิมพ์ (กำลังพิมพ์ **Polar Table ด้วยตนเอง, หน้า 63**)

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต้ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

Polar Table

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้คุณสามารถโหลดและใช้ข้อมูลจากบุคคลที่สามได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถใช้ข้อมูล Polar Table กับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้ คุณสามารถกำหนดชนิดข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล และคุณสามารถใช้ข้อมูล Polar ในการคำนวณการแนะนำ Layline และเส้นเริ่มต้นที่เหมาะสมได้

กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง

หากคุณบันทึกไฟล์ Polar Table เป็น polar.plr และวางลงในโพลเดอร์ Garmin/polars/ ในการกำหนดหน่วยความจำ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะอิมพอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติหลังจากคุณเสียบการ์ดหน่วยความจำ หากชาร์ตพล็อตเตอร์ไม่อิมพอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติหรือหากคุณต้องการโหลดชุดข้อมูลชุดอื่น คุณสามารถเริ่มต้นการอิมพอร์ตด้วยตนเองได้

- 1 บันทึกไฟล์ Polar Table (polar.plr) ไปยังโพลเดอร์ Garmin/polars/ ในการกำหนดหน่วยความจำ
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ข้อมูล Polar เข้าไปในชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การกำหนดหน่วยความจำ, หน้า 9*)
- 3 เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > Polar Table > อิมพอร์ตจากการ์ด**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือกช่องเสียบการ์ดและไฟล์ Polar Table

การแสดงผลข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล

ก่อนที่คุณจะดูข้อมูล Polar คุณต้องอิมพอร์ต Polar Table จากการกำหนดหน่วยความจำ (*กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง, หน้า 63*)

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการเพิ่มข้อมูล Polar
- 2 เลือก **ตัวเลือก > แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 3 เลือกฟิลด์ข้อมูลที่จะเปลี่ยน
- 4 เลือก **การแก้ไข**
- 5 เลือกข้อมูล Polar ที่จะแสดงในฟิลด์ข้อมูล
 - ในการแสดงความเร็วเรือจาก Polar Table ที่ความเร็วและมุมของลมปัจจุบัน ให้เลือก **ความเร็ว Polar**
 - ในการแสดงความเร็วเรือที่เหมาะสมที่มุมลมเป้าหมาย ให้เลือก **ความเร็วเป้าหมาย**
 - ในการแสดงมุมลมที่เหมาะสมที่ความเร็วลมจริงปัจจุบัน ให้เลือก **เป้าหมายมุมลมจริง**
 - ในการแสดง TWA เป้าหมายที่แปลงให้เป็นค่าสัมพัทธ์โดยใช้ความเร็วเป้าหมาย ให้เลือก **เป้าหมายมุมลมสัมพัทธ์**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือที่เหมาะสมที่แสดงเป็นความเร็ว ให้เลือก **Δ ความเร็ว Polar**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือที่เหมาะสมเป็นเปอร์เซ็นต์ ให้เลือก **Δ เปอร์เซ็นต์ความเร็ว Polar**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือเป้าหมายที่แสดงเป็นความเร็ว ให้เลือก **Δ คร. เป้าหมาย**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือเป้าหมายที่แสดงเป็นเปอร์เซ็นต์ ให้เลือก **Δ เปอร์เซ็นต์ความเร็วเป้าหมาย**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมจริงและมุมลมจริงเป้าหมาย ให้เลือก **Δ เป้าหมายมุมลมจริง**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมสัมพัทธ์กับมุมลมสัมพัทธ์เป้าหมายและมุมลมที่แท้จริง ให้เลือก **Δ เป้าหมายมุมลมสัมพัทธ์**

คำแนะนำ: นอกจากนี้คุณยังสามารถใช้ข้อมูล Polar Table เมื่อคำนวณการแนะนำ Layline และเส้นเริ่มต้น

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

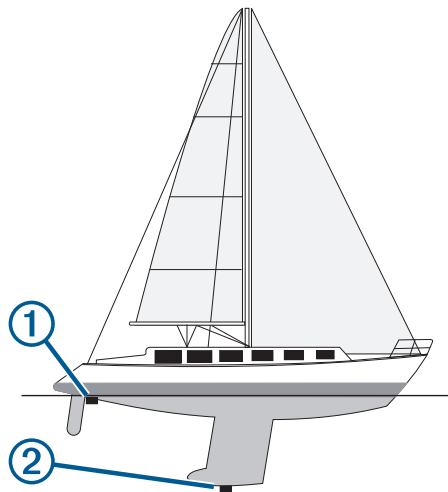
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคิล ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซนาร์ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

3 เลือก **+** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก **-** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การดำเนินการระบบอัตโนมัติของเรือใบ

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบอัตโนมัติจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้ซอฟต์แวร์อัตโนมัติ

นอกเหนือจากการรักษาทิศทางแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบอัตโนมัติรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมในปัจจุบัน ต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ของคุณกับเซ็นเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 ที่ทำงานร่วมกันได้เพื่อรักษาทิศทางลมหรือปรับใบเรือหรือปรับทิศทางเรือตามลม

การเปลี่ยนชนิดของการรักษาทิศทางลม

ขณะที่ใช้การรักษาทิศทางลม ให้เลือก **ตัวเลือก > ชนิดลมปะทะ**

ชนิดการรักษาทิศทางลมจะเปลี่ยนจาก สัมพัทธ์ เป็น จริง, หรือกลับกัน

การใช้การรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบอัตโนมัติ

แม้ว่าควรใช้เซนเซอร์ลม NMEA 2000 แต่คุณสามารถเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 0183 กับระบบอัตโนมัติเพื่อใช้รักษาทิศทางลมได้

1 เมื่อระบบอัตโนมัติพร้อมในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก **ตัวเลือก**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก **ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
- หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้การรักษาทิศทางลมประเภทล่าสุดที่ใช้ได้อย่างรวดเร็วโดยเลือก รักษาทิศทางลม จากโหมดสแตนด์บาย

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศทาง

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบอัตโนมัติ

แม้ว่าควรใช้เซนเซอร์ลม NMEA 2000 แต่คุณสามารถเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 0183 กับระบบอัตโนมัติเพื่อใช้รักษาทิศทางลมได้

1 เมื่อใช้การรักษาทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาทิศทางไปเป็นการรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก **ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาทิศทางไปเป็นการรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

การปรับมุมการรักษาทิศทางลม

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบอัตโนมัติเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก **<1° หรือ 1°>**

หมายเหตุ: การรักษาทิศทางลม $<1^\circ$ หรือ $1^\circ>$ เป็นเวลาสองสามวินาทีที่จะเปลี่ยนอัตโนมัติจาก รักษาทิศทางลม เป็น รักษาทิศทางหน้า และเริ่มการบังคับเลี้ยวทางเลี้ยวโดยอัตโนมัติ

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้เลือก **<<10° หรือ 10°>>**

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อให้ขนาดระดับการเลี้ยวเล็กลงหรือใหญ่กว่า 10° [การปรับการเพิ่มความคมพวงมาลัยที่ละเอียด](#), หน้า 104 ได้

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งอัตโนมัติให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศทางหรือทิศทาง

การ Tack และ Gybe จากการคงทิศทางเรือ

1 ใช้การรักษาทิศทางเรือ ([การใช้อัตโนมัติ](#), หน้า 105)

2 เลือก **ตัวเลือก**

3 เลือกตัวเลือก

อัตโนมัติจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

1 ใช้การรักษาทิศทางลม ([การใช้การรักษาทิศทางลม](#), หน้า 65)

2 เลือก **ตัวเลือก**

3 เลือกตัวเลือก

อัตโนมัติจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งค่าหน่วยการปรับใบเรือ

การหน่วยการปรับใบเรือจะให้คุณหน่วยเวลาการบังคับปรับใบเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

- 1 จากหน้าจอโฮโดโพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ความล่าช้า Tack**
- 2 เลือกระยะเวลาการหน่วย
- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยฟังก์ชันหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้โฮโดโพลอตทำการ Gybe

- 1 จากหน้าจอโฮโดโพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ตัวยับยั้ง Gybe**
- 2 เลือก **Enabled**

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทางมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือของคุณ > เส้นทางมุ่งหน้า > เครื่องหมายมุม**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **แหล่ง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - ในการใช้แผนที่ที่มีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
 - ในการใช้เส้นทางมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
 - ในการใช้ข้อมูลจากเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **ทิศมุ่งหน้า**
 - ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทางมุ่งหน้า และเส้นทาง COG บนแผนที่
- 3 เลือก **การแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก
 - เลือก **ระยะทาง > ระยะทาง** แล้วป้อนความยาวของเส้นทางที่แสดงบนแผนที่
 - เลือก **เวลา > เวลา** แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในช่วงเวลาที่กำหนดที่ความเร็วปัจจุบันของคุณ

Fishfinder โซนาร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซนาร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซนาร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซนาร์และโมดูลวัดความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซนาร์ Panoptix™ บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซนาร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซนาร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกมุม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับเกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หาก你不เห็นการจัดเรียงมุมมองโซนาร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่*, หน้า 15) คุณยังสามารถเพิ่มมุมมองของโซนาร์ลงในเค้าโครง SmartMode (*การเพิ่มแผนผัง SmartMode*, หน้า 16)

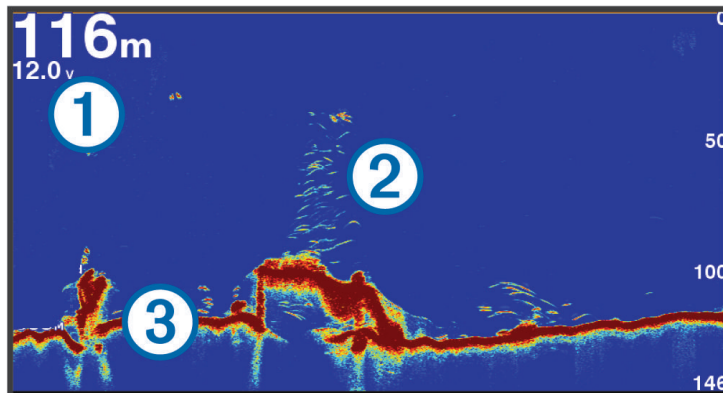
การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์

- ในการปิดใช้งานโซนาร์ที่ทำงานอยู่ จากหน้าจอโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ส่งสัญญาณ**
- ในการปิดใช้งานการส่งสัญญาณโซนาร์ทั้งหมด ให้กด **⏻** และเลือก **ปิดใช้งานหัวโซนาร์ทั้งหมด**

มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมข้อมูลหลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซนาร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซนาร์ที่อ่านได้จากหัวโซนาร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่

ในมุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ สองด้านของหน้าจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์แบบเต็มของความถี่ที่แตกต่างกัน

หมายเหตุ: มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ต้องใช้หัวโซนาร์ชนิดความถี่คู่

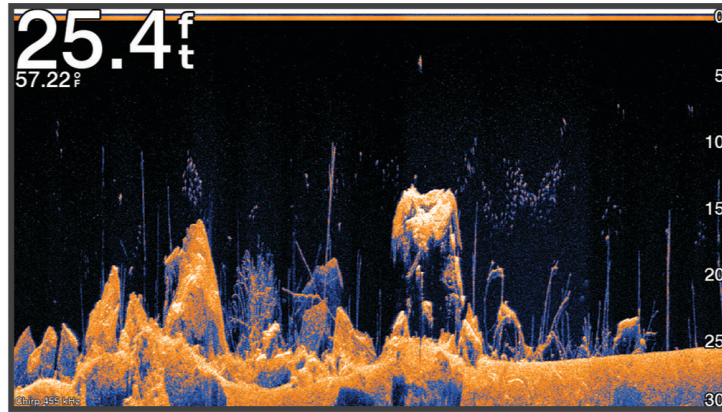
มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุม

มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุมจะแสดงกราฟเต็มของค่าโซนาร์ที่อ่านได้ และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนหน้าจอเดียวกัน

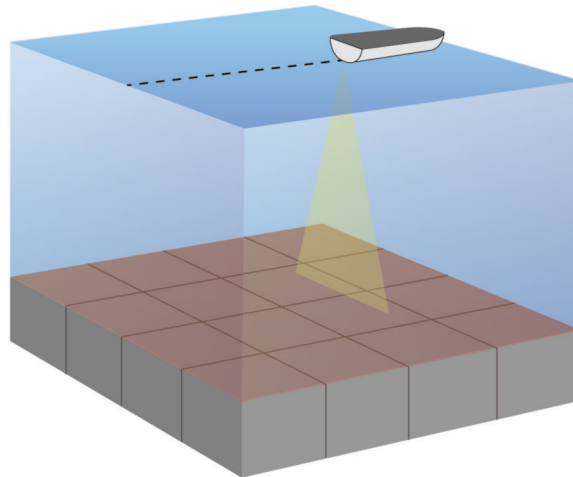
มุมมองโซนาร์

หมายเหตุ: ในการรับโซนาร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

โซนาร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด



หัวโซนาร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซนาร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายภาพเอกซเรย์ ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

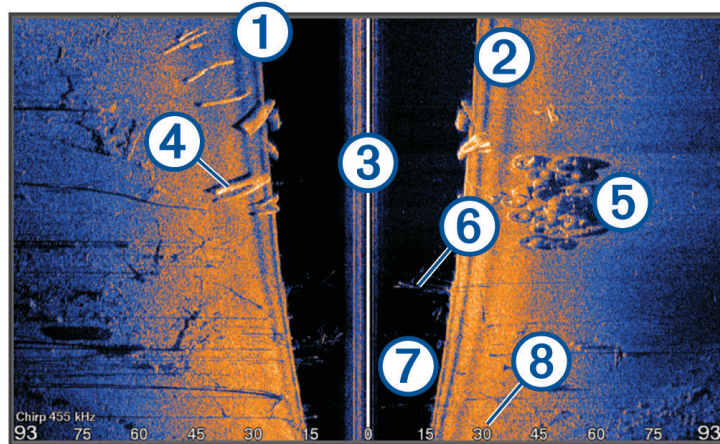


มุมมองโซนาร์

อุปกรณ์บางรุ่นไม่รองรับโซนาร์ Garmin SideVü ในตัว หากรุ่นของคุณไม่มีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีโมดูลวัดความลึกและหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

หากรุ่นของคุณมีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

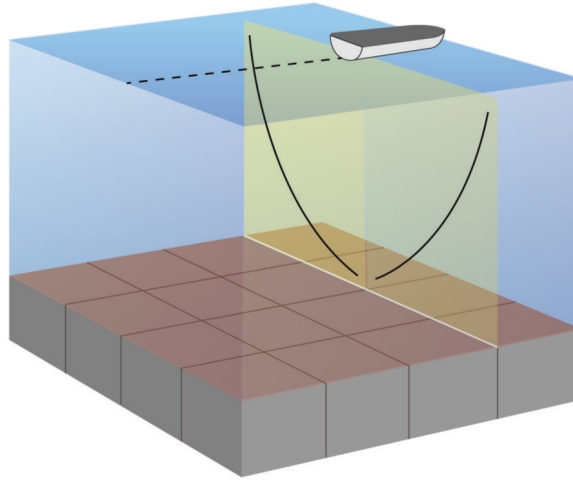
เทคโนโลยีโซนาร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



①	ด้านซ้ายของเรือ
②	ด้านขวาของเรือ
③	หัวโซนาร์บนเรือของคุณ
④	ท่อนไม้
⑤	ยางเก่า
⑥	ต้นไม้
⑦	น้ำระหว่างเรือและพื้น
⑧	ระยะห่างจากด้านข้างของเรือ

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลำคลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซนาร์ SideVü จะใช้ลำคลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านล่างใต้จนถึงด้านข้างของเรือของคุณ



การวัดระยะทางบนจอโซนาร์

คุณสามารถวัดวัดระยะทางระหว่างจุดสองจุดบนมุมมองโซนาร์ SideVü ได้

1 จากมุมมองโซนาร์ SideVü ให้เลือก **II**

2 เลือกตำแหน่งบนหน้าจอ

3 เลือก วัด...

หมุดจะปรากฏบนจอ ณ ตำแหน่งที่เลือก

4 เลือกตำแหน่งอื่น

ระยะทางและทิศทางจากหมุดจะแสดงที่มุมบนซ้าย

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของหมุด ให้เลือก กำหนดจุดอ้างอิง

มุมมองโซนาร์ Panoptix

ในการรับโซนาร์ Panoptix คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้

มุมมองโซนาร์ Panoptix จะให้คุณดูรอบๆ เรือได้แบบเรียลไทม์ คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณ

มุมมองโซนาร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตเร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซนาร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

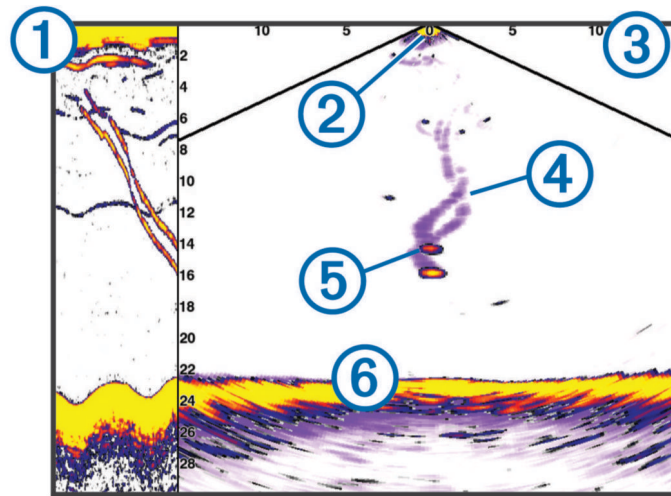
มุมมองโซนาร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตในแต่ละการค้นหาลูกของหัวโซนาร์

ในการดูมุมมองโซนาร์ Panoptix ทั้งหามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซนาร์ตัวที่สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซนาร์ Panoptix ให้เลือก โซนาร์ และเลือกมุมมอง

มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü

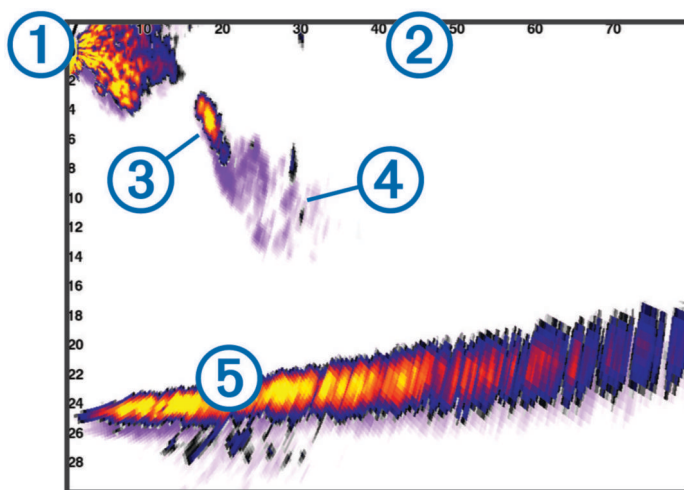
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช้ในการดูฝูงปลาและปลาได้



①	ประวัติมุมมองด้านล่าง Panoptix ในมุมมองโซนาร์แบบเลื่อน
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	รอยทาง
⑤	ดรอพชอตริก
⑥	พื้น

มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü

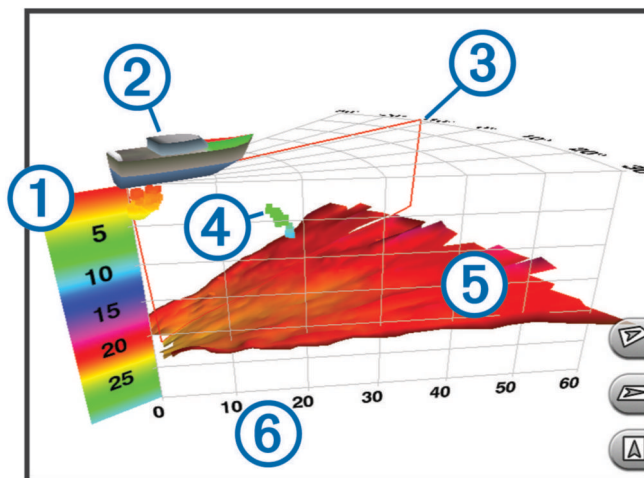
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช้ในการดูฝูงปลาและปลาได้



①	เรือ
②	ช่วงระยะ
③	ปลา
④	รอยทาง
⑤	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D

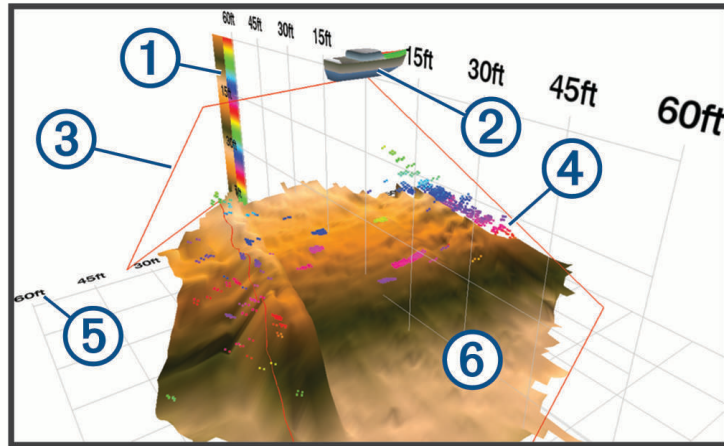
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซนาร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้องเห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ตัวระบุ Ping
④	ปลา
⑤	พื้น
⑥	ช่วงระยะ

มุมมองโซนาร์ RealVü ล้าง 3D

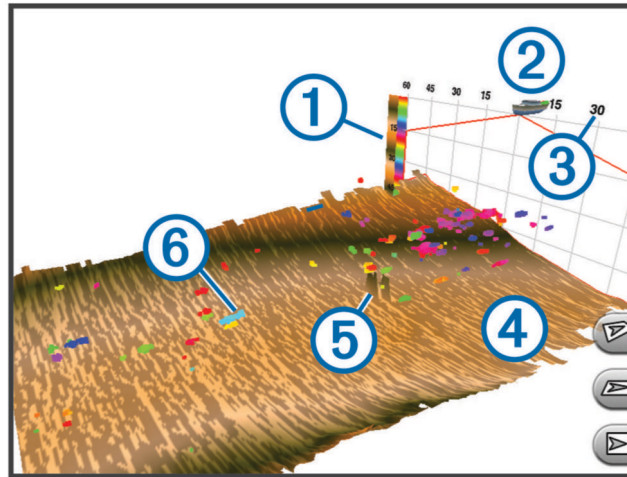
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซนาร์ และสามารถใช้งานได้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ



①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ลำแสงโซนาร์
④	ช่วงระยะ
⑤	ปลา
⑥	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D

มุมมองโซนาร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงห้วงน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



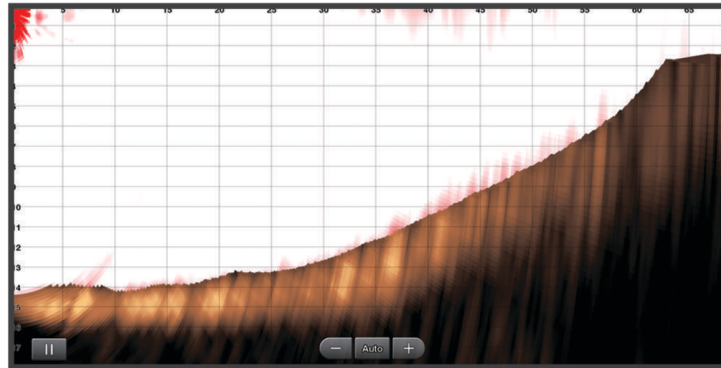
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	พื้น
⑤	โครงสร้าง
⑥	ปลา

มุมมองของโซนาร์ FrontVü

มุมมองของโซนาร์ Panoptix FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะสูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

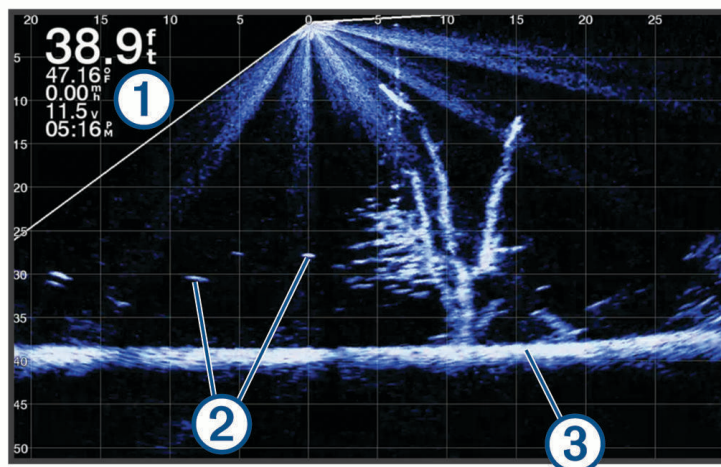
ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซนาร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซนาร์ FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซนาร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซนาร์



มุมมองโซนาร์

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านล่างเรือ และสามารถใช้ในการดูปลาและปลาและสิ่งก่อสร้างได้

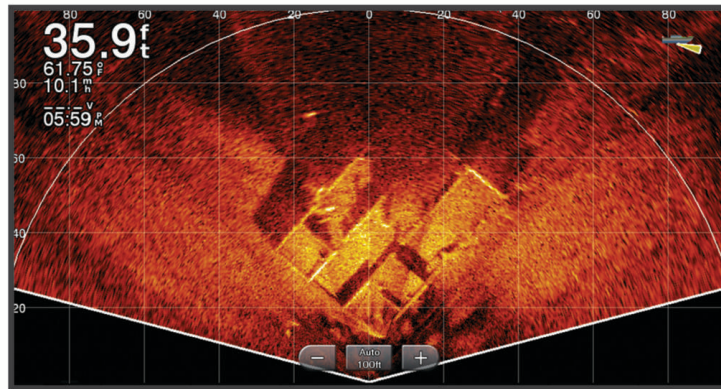


①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมอง Perspective

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่รอบๆ หรือข้างหน้าเรือ และสามารถใช้เพื่อดูแนวชายฝั่ง ปลา และสิ่งก่อสร้างได้ มุมมองนี้ใช้ได้ตื้นสุดในน้ำตื้น 50 ฟุต (15 เมตร) หรือน้อยกว่า

หากต้องการดูมุมมองโซนาร์นี้ คุณต้องติดตั้งตัวหัวโซนาร์ LiveScope ที่ใช้ร่วมกันได้บนจุดยึดโหมด Perspective



การเลือกชนิดของหัวโซนาร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซนาร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซนาร์ Garmin ClearVü ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซนาร์เพื่อให้โซนาร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง

หมายเหตุ: โมดูลโซนาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นไม่รองรับคุณสมบัตินี้

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > หัวโซนาร์**
- เลือก **การตั้งค่า > เรือของคุณ > หัวโซนาร์**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ตรวจสอบหัวโซนาร์โดยอัตโนมัติ ให้เลือกหัวโซนาร์ที่จะเปลี่ยน และเลือก **ตรวจสอบอัตโนมัติ**
- เพื่อเลือกหัวโซนาร์ด้วยตัวเอง ให้เรียนรู้ช่วงของหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เลือกหัวโซนาร์เพื่อเปลี่ยนแปลง เลือกตัวเลือกที่ตรงกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เช่น **ลำแสงคู่ (200/77 kHz)** หรือ **ความถี่คู่ (200/50 kHz)** แล้วเลือก **เปลี่ยนรุ่น**

ประกาศ

การเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเองอาจทำให้หัวโซนาร์ชำรุดเสียหายหรือประสิทธิภาพของหัวโซนาร์ลดลง

หมายเหตุ: หากคุณเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้ตัดการเชื่อมต่อหัวโซนาร์นั้น แล้วเชื่อมต่อหัวโซนาร์อื่น คุณควรรีเซ็ตตัวเลือกนี้เป็น **ตรวจสอบอัตโนมัติ**

การเลือกที่มาของโซนาร์

คุณลักษณะบางตัวอาจใช้ไม่ได้ในทุกรุ่น

เมื่อคุณกำลังใช้ที่มาของโซนาร์สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นมากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีที่มาสองที่สำหรับ Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้จากมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü ได้

- 1 เปิดมุมมองโซนาร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา
- 2 เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง**
- 3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซนาร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์เพื่อให้ระบุที่มานั้นได้ง่าย ตัวอย่างเช่น คุณใช้ "Bow" เป็นชื่อของหัวโซนาร์บนหัวเรือของคุณ

ในการเปลี่ยนชื่อที่มา คุณต้องอยู่ในมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้องสำหรับที่มา ตัวอย่างเช่น ในการเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์ Garmin ClearVü คุณต้องเปิดมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง > เปลี่ยนชื่อที่มา**
- 2 ป้อนชื่อ

การสร้างเว็พพอยท์บนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้ลากหน้าจอหรือเลือก **II**
- 2 เลือกตำแหน่ง
- 3 เลือก **Q+**
- 4 หากจำเป็น ให้แก้ไขข้อมูลเว็พพอยท์

การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว

จากมุมมองของโซนาร์ ให้เลือก **II**

การดูประวัติของโซนาร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซนาร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซนาร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซนาร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้ลากหน้าจอไปทางขวา
- 2 เลือก **ย้อนกลับ** เพื่อออกจากประวัติ

การแบ่งปันโซนาร์

คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากที่มาที่ใช้ร่วมกันได้บน Garmin Marine Network คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์ภายนอกที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น โมดูลโซนาร์ GCV" นอกจากนี้คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่มีโมดูลโซนาร์ในตัว

ชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละเครื่องบนเครือข่ายสามารถแสดงข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์และหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ทุกตัวบนเครือข่าย ไม่ว่าชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซนาร์จะติดตั้งที่ใดบนเรือของคุณก็ตาม ตัวอย่างเช่นจากอุปกรณ์ GPSMAP 923 ติดตั้งที่ด้านหลังเรือ คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากอุปกรณ์ GPSMAP และหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อื่นที่ติดตั้งด้านหน้าเรือ เมื่อแบ่งปันข้อมูลโซนาร์ ค่าการตั้งค่าโซนาร์บางค่าเช่น ช่วงระยะ และ เฟรม จะได้รับการซิงโครไนซ์ทั่วทั้งอุปกรณ์บนเครือข่าย ค่าการตั้งค่าโซนาร์อื่นๆ เช่น การตั้งค่า ลักษณะแผนที่ จะไม่ได้รับการซิงโครไนซ์ และควรได้รับการกำหนดค่าบนอุปกรณ์รายอุปกรณ์แต่ละตัว นอกจากนี้อัตราการเลื่อนของมุมมองโซนาร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü จะได้รับการซิงโครไนซ์เพื่อทำให้มุมมองแบบแยกมีความสอดคล้องกันมากขึ้น

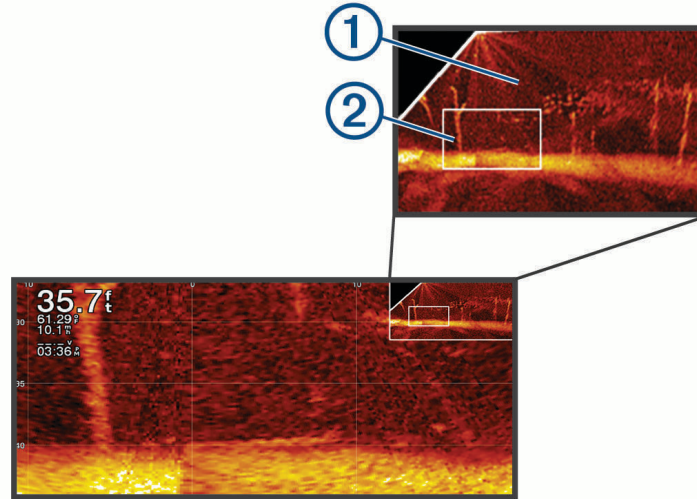
หมายเหตุ: การใช้หัวโซนาร์หลายตัวพร้อมกันสามารถสร้างการแทรกสัญญาณข้ามซึ่งสามารถขจัดได้โดยการปรับ การรบกวน ในการตั้งค่าโซนาร์

ชมเข้ามมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope

คุณสามารถชมเข้ามมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü และ LiveScope 2D

หมายเหตุ: ประวัติการเลื่อนจะถูกซ่อนในขณะที่หน้าจออยู่ในโหมดชม

- 1 จากมมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope 2D ให้แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อชมเข้าไปยังพื้นที่หน้าต่างแทรก ① ปรากฏและแสดงภาพจากหน้าจอเต็มในขนาดเล็ก บริเวณล้อมกรอบ ② ในหน้าต่างแทรกจะแสดงตำแหน่งของบริเวณที่ชม



- 2 หากจำเป็น ให้แตะหรือลากบนหน้าต่างแทรกเพื่อดูบริเวณต่างๆ ในมมมองเต็มจอ
- 3 หากจำเป็น แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อชมเข้า
- 4 หากจำเป็น เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อชมออก

ในการออกจากโหมดชม ให้เลือกย้อนกลับหรือจิบนิ้วทั้งสองเข้าหากันเพื่อชมออกจนกว่าหน้าจอจะกลับเป็นมมมองเต็มจอ

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซนาร์ตั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

- 1 จากมมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก**
- 2 เลือก **เพิ่ม** หรือ **ความสว่าง**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดเกนหรือความสว่างเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการอนุญาตให้ฮาร์ดพล็อตเตอร์ปรับเกนหรือความสว่างอัตโนมัติ ให้เลือกตัวเลือกอัตโนมัติ

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนสภาพของการกลับคืนความเข้มขั้นสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก**

2 เลือกตัวเลือก:

- ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü ให้เลือก **คอนทราสต์**
- ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ Panoptix ให้เลือก **ลักษณะแผนที่**
- ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > เกนสี**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
- ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าเริ่มต้น**

การตั้งค่าโซนาร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทหัวโซนาร์ต่อไปนี้

- หัวไป
- Garmin ClearVü
- SideVü

การตั้งค่านี้ไม่ใช้กับหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์**

ความเร็วการเลื่อน: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซนาร์จากขวาไปซ้าย (*การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน*, หน้า 81)

ในน้ำตื้น คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้ช้าลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้เร็วขึ้นได้ ความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติจะปรับความเร็วการเลื่อนไปที่ความเร็วของเรือที่แล่น

ตัดการรบกวน: ลดการรบกวนและสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าการตัดการรบกวนโซนาร์*, หน้า 82)

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซนาร์*, หน้า 82)

เตือน: ตั้งค่าเสียงเตือนโซนาร์ (*เสียงเตือนโซนาร์*, หน้า 83)

ขั้นสูง: กำหนดค่าหน้าจอโซนาร์และการตั้งค่าแหล่งข้อมูล (*การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง*, หน้า 84)

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์*, หน้า 84)

การตั้งค่าระดับการซุมบนหน้าจอโซนาร์

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ซุม > ... > โหมด**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าความลึกและการซุมอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
หากจำเป็น ให้เลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
- ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายด้วยตนเอง ให้เลือก **ทำเอง**
หากจำเป็น ให้เลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
- เพื่อขยายพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่งบนหน้าจอ ให้เลือก **ขยาย**
หากจำเป็น ให้เลือก **ขยาย** เพื่อเพิ่มหรือลดระดับการขยาย
คำแนะนำ: คุณสามารถลากกล่องการขยายไปยังตำแหน่งใหม่บนหน้าจอได้
- ในการซุมเข้าข้อมูลโซนาร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มลัดด้านล่าง**
หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงของข้อมูล** เพื่อปรับความลึกและตำแหน่งของพื้นที่ลัดด้านล่าง

ในการยกเลิกการซุม ให้ยกเลิกการเลือกตัวเลือกซุม

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซนาร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ ความเร็วการเลื่อนที่มากขึ้นจะแสดงรายละเอียดจนกว่าจะไม่มีรายละเอียดเพิ่มเติมให้แสดง ซึ่งเป็นจุดที่มีการเริ่มขยายรายละเอียดที่มีอยู่ ซึ่งจะเป็นประโยชน์ในขณะที่เคลื่อนที่หรือทอดลึง หรือเมื่อคุณอยู่ในน้ำลึกที่โซนาร์ส่งเสียงซ้ำมาก การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซนาร์บนหน้าจอได้นานขึ้น

ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ การตั้งค่า ค่าเริ่มต้น ให้สมดุลที่ตรงระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ความเร็วการเลื่อน**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเรือหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
การตั้งค่า **อัตโนมัติ** จะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อดูมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü หรือค้นหาโครงสร้าง ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่า **อัตโนมัติ**
- ในการเลื่อนให้เร็วขึ้น ให้เลือก **ขึ้น**
- ในการเลื่อนภาพให้ช้าลง ให้เลือก **ลง**

การปรับช่วง

คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความลึกสำหรับมุมมองโซนาร์ทั่วไปและ Garmin ClearVü ได้ คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความกว้างสำหรับมุมมองของโซนาร์ SideVü ได้

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นที่สามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบตามที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ช่วงระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ฮาร์ดแวร์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**

คำแนะนำ: จากหน้าจอโซนาร์ คุณสามารถเลือก **+** หรือ **-** เพื่อปรับช่วงด้วยตนเอง

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์หลายจอ คุณสามารถเลือก เลือก เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

การตั้งค่าการตัดคาร์บอนโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ตัดการรบกวน**

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาการรบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากการรบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ขีดจำกัดสี: ซ่อนส่วนตัวเลือกสีเพื่อช่วยกำจัดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดขึ้น

เมื่อตั้งค่าขีดจำกัดสีไปที่สีของการตอบกลับที่ไม่ต้องการ คุณสามารถกำจัดการแสดงการตอบกลับที่ไม่ต้องการบนหน้าจอได้

การทำให้เรียบ: กำจัดคาร์บอนที่ไม่ได้เกิดจากการสะท้อนกลับโซนาร์ตามปกติ และปรับลักษณะการสะท้อนกลับ เช่น พื้น

เมื่อตั้งค่าการทำให้เรียบไปที่สูง คาร์บอนระดับต่ำจำนวนมากจะยังคงอยู่เมื่อใช้การควบคุมการรบกวน แต่คาร์บอนจะลดลงเนื่องจากถูกเฉลี่ยออกไป การทำให้เรียบจะช่วยลดจุดจากท้องน้ำ การทำให้เรียบและการรบกวนทำงานร่วมกันได้เพื่อกำจัดคาร์บอนระดับต่ำ คุณสามารถปรับเพิ่มการตั้งค่าการทำให้เรียบและการรบกวนที่ละเอียดได้เพื่อกำจัดคาร์บอนที่ไม่ต้องการออกจากหน้าจอ

คาร์บอนบนผิวน้ำ: ซ่อนคาร์บอนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างคาร์บอนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ปรับเกณฑ์แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดคาร์บอนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือคาร์บอนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยคาร์บอนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าลักษณะโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสี (*การปรับความเข้มของสี*, หน้า 80)

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

การเลือกมุมมอง: ตั้งค่าทิศทางของมุมมองโซนาร์ Garmin SideVü

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

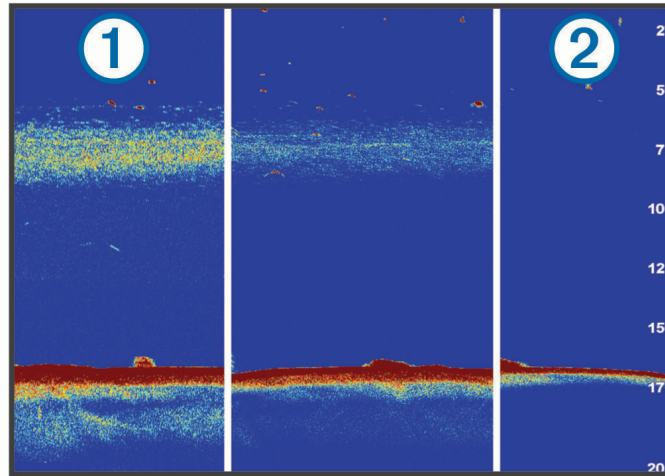
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์และข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมายและข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมาย

ภาพขั้นสูง: แสดงภาพโซนาร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลส่งเสียงที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์ส่งเสียงในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซนาร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซนาร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสองคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

ยืดเสียงสะท้อน: ปรับขนาดการสะท้อนบนหน้าจอเพื่อให้มองเห็นการตอบกลับที่แยกกันบนหน้าจอได้ง่ายขึ้น

เมื่อเป้าหมายมองเห็นได้ยาก ① ระยะสะท้อนจะทำให้การตอบกลับของเป้าหมายชัดเจนขึ้นและมองเห็นได้ง่ายขึ้นบนหน้าจอ หากค่าระยะสะท้อนสูงเกินไป เป้าหมายจะปะปนกัน หากค่าต่ำเกินไป ② เป้าหมายอาจเล็กและมองเห็นได้ยาก



คุณสามารถใช้ระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองเพื่อเพิ่มความละเอียดที่ต้องการและลดการบกพรุน เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองต่ำ หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดสูงสุดแต่จะมีค่ารบกวนมากที่สุด เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนสูงและความกว้างตัวกรองต่ำ หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดต่ำแต่จะมีเป้าหมายที่กว้างขึ้น เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองสูง หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดต่ำที่สุดแต่จะมีค่ารบกวนน้อยที่สุด ขอแนะนำให้ตั้งค่าระยะสะท้อนต่ำและตั้งค่าความกว้างตัวกรองสูง

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

เสียงเตือนโซนาร์

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 160) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > เตือน**

คุณยังสามารถเปิดการเตือนโซนาร์ได้ โดยเลือก **การตั้งค่า > เตือน > โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 87) การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

อุณหภูมิ: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์แจ้งอุณหภูมิที่ 2°F (1.1°C) ที่สูงหรือต่ำกว่าอุณหภูมิที่ระบุ

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจพบเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจพบปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจพบปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง

จากมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง**

เลื่อน: ตั้งค่าระยะความลึกในการเล็งเป้าโซนาร์ เพื่อให้คุณซูมที่ความละเอียดสูงขึ้นที่ความลึกที่เล็งเป้าไว้

เมื่อใช้การเลื่อน การติดตามด้านล่างอาจทำงานไม่เต็มประสิทธิภาพ เนื่องจากโซนาร์จะค้นหาข้อมูลภายในระยะความลึกของพื้นที่ที่เล็งเป้าไว้ ซึ่งอาจไม่รวมด้านล่าง นอกจากนี้เมื่อใช้การเลื่อน จะส่งผลกระทบต่อความเร็วในการลอย เนื่องจากข้อมูลที่อยู่นอกช่วงความลึกของพื้นที่ที่เล็งเป้าไว้จะไม่ถูกประมวลผล ซึ่งจะลดระยะเวลาที่ต้องใช้ในการรับและแสดงผลข้อมูล คุณสามารถซูมระยะใกล้เพื่อดูพื้นที่ที่เล็งเป้า เพื่อให้คุณประเมินการตอบกลับของเป้าหมายได้ใกล้ชิดมากขึ้นที่ความละเอียดสูงกว่าเพียงแค่การซูมเท่านั้น

ขีดจำกัดค้นหาพื้นน้ำ: จำกัดการค้นหาพื้นใต้น้ำตามความลึกที่เลือกเมื่อการตั้งค่า ช่วงระยะ ถูกตั้งค่าเป็น อัตโนมัติ ในการลดระยะเวลาที่ใช้ค้นหาพื้นใต้น้ำ คุณสามารถเลือกความลึกเพื่อจำกัดการค้นหาพื้นใต้น้ำได้ อุปกรณ์จะไม่ค้นหาพื้นใต้น้ำที่ลึกกว่าความลึกที่เลือก

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทโซนาร์ต่อไปนี้

- ดั้งเดิม
- Garmin ClearVü
- Garmin SideVü

จากมุมมองของโซนาร์ที่ใช้ เลือกตัวเลือก

- จากมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**
- จากมุมมองของโซนาร์ Garmin ClearVü เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่า ClearVü > การติดตั้งโซนาร์**
- จากมุมมองของโซนาร์ Garmin SideVü เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่า SideVü > การติดตั้งโซนาร์**

อัตราส่ง: ตั้งค่าระยะเวลาระหว่างคลื่นโซนาร์ เมื่อเพิ่มอัตราการส่ง ความเร็วในการเคลื่อนจะเพิ่มขึ้น แต่อาจทำให้เกิดการรบกวนตัวเองเพิ่มขึ้นด้วย

เมื่อลดอัตราการส่ง ระยะระหว่างสัญญาณพัลส์ส่งจะเพิ่มขึ้นและอาจแก้ไขปัญหาการรบกวนด้วยตัวเองได้ ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

กำลังส่ง: ลดเสียงหัวโซนาร์ที่ดังใกล้พื้นผิว ค่ากำลังส่งที่ต่ำจะลดเสียงหัวโซนาร์ ขณะเดียวกันจะลดความแรงที่ส่งกลับด้วย ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

ความกว้างของตัวกรอง: กำหนดขอบเป้าหมาย ตัวกรองที่สั้นจะกำหนดขอบเป้าหมายได้ชัดเจนมากกว่าแต่อาจมีค่ารบกวนมาก ตัวกรองที่ยาวจะสร้างขอบเป้าหมายที่อ่อนกว่าและลดค่ารบกวนด้วย ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

พลิกซ้าย/ขวา: สลับทิศทางมุมมอง SideVü จากซ้ายไปขวา ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ SideVü เท่านั้น

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หัวโซนาร์: ให้คุณเปลี่ยนหัวโซนาร์ ดูรายละเอียดเกี่ยวกับหัวโซนาร์ และบันทึกรายละเอียดลงในการดหน่วยความจำ

ความถี่โซนาร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซนาร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลามองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

ความถี่ CHIRP จะอนุญาตให้คุณกวาดพัลส์แต่ละพัลส์ผ่านทางช่วงความถี่ ทำให้แบ่งแยกเป้าหมายในน้ำลึกได้ดีกว่า สามารถใช้ CHIRP เพื่อระบุเป้าหมายอย่างชัดเจนอย่างเช่นปลาในฝูงปลา และการใช้งานในน้ำลึก โดยปกติแล้ว CHIRP ทำงานได้ดีกว่าการใช้ความถี่เดียว เนื่องจากปลาเป้าหมายบางตัวอาจจะเห็นได้ชัดกว่าด้วยความถี่ตายตัว คุณจึงควรพิจารณาถึงเป้าหมายและสภาพน้ำเมื่อใช้ความถี่ CHIRP

หัวโซนาร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซนาร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

การเลือกความถี่ของหัวโซนาร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซนาร์และหัวโซนาร์ทุกตัวได้

คุณสามารถเลือกที่จะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ความถี่**
- 2 เลือกความถี่ที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู [ความถี่โซนาร์](#), หน้า 85

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซนาร์บางตัวไม่ได้

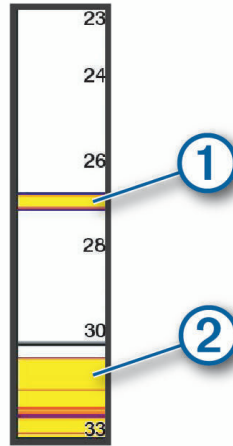
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซนาร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ความถี่**
- 2 เลือก **จัดการความถี่ > ค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่**
- 3 ป้อนความถี่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้เฉพาะในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมอง โดยแสดงสิ่งที่อยู่ใต้หัวโซนาร์ในขณะนี้ คุณสามารถใช้ A-Scope เพื่อระบุการตอบกลับของเป้าหมายที่อาจพลาดไปเมื่อข้อมูลโซนาร์เลื่อนอย่างรวดเร็วบนหน้าจอ เช่น เมื่อเรือของคุณเคลื่อนที่ด้วยความเร็วสูง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②

- 1 จากมุมมองโซนาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > ขอบเขต A**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **... > ระยะเวลาแสดงค้างไว้** เพื่อปรับระยะเวลาที่โซนาร์สะท้อนกลับจะปรากฏขึ้น

การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix

การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม

คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมการดูของมุมมองของโซนาร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวทแยง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวนอน เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวตั้ง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมการดู ปิดหน้าจอไปในทิศทางหนึ่ง
- เมื่อต้องการซูมระยะใกล้ แยกนิ้วออกจากกัน
- เมื่อต้องการซูมระยะไกล จีบนิ้วเข้าหากัน

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซนาร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะกะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D

- 1 จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **ตัวเลือก > ความเร็วในการกวาด**
- 2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ FrontVü

จากมุมมองโซนาร์ LiveVü Forward หรือ FrontVü ให้เลือก ตัวเลือก

เพิ่ม: ความคมชัดของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี้ด้วยตัวเองจะสามารถลดประสิทธิภาพของ การเตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมส่งสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซนาร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มี RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS31

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์ที่ทำงานอยู่

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü, หน้า 87*) สามารถใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 17*)

การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60

คุณสามารถเปลี่ยนมุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์เพื่อเล็งหัวโซนาร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซนาร์ให้ติดตามลูกบอลที่ถูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

1 จากมุมมองโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü เลือก **ตัวเลือก > มุมส่งสัญญาณ**

2 เลือก **ตัวเลือก**

การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü

⚠ คำเตือน

โซนาร์ FrontVü และการเตือนความลึก FrontVü คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เมื่อเรือมีความเร็วเข้าใกล้และเกิน 8 น็อต ความสามารถของคุณในการตอบสนองข้อมูลที่ได้จากโซนาร์และ/หรือสัญญาณเตือนจะลดลง คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการตระหนักถึงสิ่งรอบตัวคุณในขณะอยู่ระหว่างใช้งานและควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ หากไม่ปฏิบัติตามอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือเมื่อใช้การเตือนการชนด้านหน้า (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ, หน้า 89*)

1 จากมุมมองของโซนาร์ FrontVü เลือก **ตัวเลือก > การเตือน FrontVü**

2 เลือก **เปิด**

3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

บนหน้าจอ FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วกว่าระดับด้านหน้าที่เผื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายในคอลัมน์น้ำได้สูงขึ้น ค่าเกนของสีที่สูงขึ้นยังช่วยให้คุณแยกการสะท้อนความเข้มต่ำที่บริเวณสูงกว่าในคอลัมน์น้ำได้ แต่จะทำให้เสียการจำแนกความแตกต่างของการสะท้อนในก้นทะเล คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณจำแนกกระหว่างเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับความเข้มสูง เช่น ทราย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกกระดับน้ำ

การตั้งค่าแผนผัง LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > แผนผัง**

ซ่อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซนาร์ทางด้านข้างของหน้าจอ

ไอคอนลำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซนาร์

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

บีบอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุที่อยู่ใกล้ได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะเดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดสะท้อนกลับโซนาร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งคาระยะน้ำตื้นกว่าด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงหรือซ่อนปุ่มบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ Panoptix เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ค่าชดเชยหัวเรือ: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซนาร์

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

ใช้งาน AHRS: เปิดใช้เซ็นเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในเพื่อตรวจสอบมุมการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซนาร์ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซนาร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซนาร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

กลับ 180 องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านท่าเรือ

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ LiveVü ด้านล่าง, RealVü ด้านล่างแบบ 3D และ RealVü แบบประวัติ 3D

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเทียบทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix ([การปรับเทียบทิศ, หน้า 90](#))

นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

มุมมองแผนที่: ควบคุมว่าหัวโซนาร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้เซ็นเซอร์ AHRS เพื่อระบุแนว

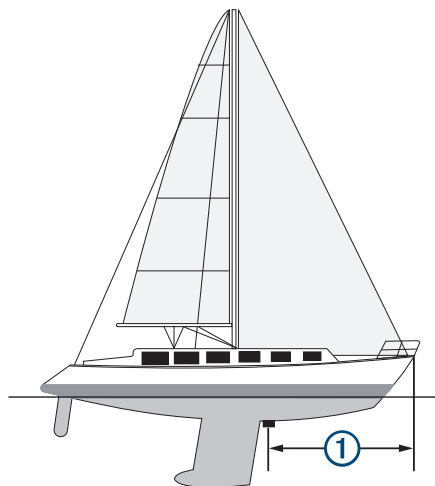
นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ PS22

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหาตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซนาร์ไปจนถึงหัวเรือ



2 จากมุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > ค่าชดเชยหัวเรือ**

3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก **เสร็จสิ้น**

ที่มุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

การปรับเข็มทิศ

ก่อนที่คุณจะปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซนาร์ให้ห่างจากทรอลลิงมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อนลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: เข็มทิศอาจไม่ทำงานหากคุณติดตั้งหัวโซนาร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรใช้เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า เช่น เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า SteadyCast™ เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า แสดงทิศทางที่หัวโซนาร์ชี้โดยสัมพันธ์กับเรือ

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซนาร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

- 1 จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ใช้งาน AHRS** เพื่อเปิดเซนเซอร์ AHRS
- 3 เลือก **ปรับเทียบเข็มทิศ**
- 4 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective ให้เลือก **ตัวเลือก**

เพิ่ม: ควบคุมระดับของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ การเพิ่มเกนยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามสวนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามสวนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครอบคลุมที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซนาร์ LiveScope

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครอบคลุมที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซนาร์ LiveScope

ช่วงระยะ: ปรับระยะ

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามสวนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามสวนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครอบคลุมที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซนาร์ Perspective

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์ที่ทำงานอยู่

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์ (*การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective, หน้า 91*)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 17*)

การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์**

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอสโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective, หน้า 91*)

แผนผัง: กำหนดค่าแผนผังหน้าจอสโซนาร์ (*การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective, หน้า 91*)

ตัดการรบกวน: ลดเสียงรบกวนและการรบกวน และพยายามลบการสะท้อนกลับที่ไม่ใช่เป้าหมายจริงในน้ำ

ปฏิเสธโกสต์: ลดการเกิดภาพ "โกสต์" ซึ่งเป็นภาพซ้ำหรือสะท้อนที่ไม่ใช่เป้าหมายจริงในน้ำ การตั้งค่า ปฏิเสธโกสต์ จะส่งกำลังการส่งผ่านในน้ำเพิ่มเติมเพื่อมองเห็นได้ไกลยิ่งขึ้นโดยมีสัญญาณรบกวนน้อยลงในก้นทะเล การปรับการตั้งค่า ปฏิเสธโกสต์ และ ตัดการรบกวน พร้อมกันจะช่วยลดการเกิด "โกสต์" ได้อย่างมีประสิทธิภาพสูงสุด คุณสมบัตินี้มีในทิศทาง LiveScope ข้างหน้า เท่านั้น

TVG: ปรับเกณฑ์ที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดการรบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือการรบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยการรบกวนบนผิวน้ำ

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอสโซนาร์

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective, หน้า 92*)

การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับคอนทราสต์ที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูตัวแปรองต่างๆ ในเป้าหมายที่มีการเปลี่ยนของสีเป็นอย่างมากได้ คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่ต่ำลงเพื่อดูสีที่คล้ายกันในสถานการณ์เดียวกัน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกกระดับน้ำ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > แผนผัง**

ซ้อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง ตัวเลือกGridจะแสดงกริดแบบสี่เหลี่ยม ตัวเลือกวงกลมจะแสดงกริดแบบวงกลมเส้นมุมวงกลม

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซนาร์ทางด้านข้างของหน้าจอ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

ไอคอนสำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซนาร์

โอเวอร์เลย์ลำคลื่น: เปิดใช้โครงร่างเพื่อแสดงทิศทางของหัวโซนาร์เทียบกับตัวอื่นๆ เมื่อเชื่อมต่อหัวโซนาร์ Panoptix ที่ปรับเทียบกันตั้งแต่สองตัวขึ้นไป

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

ระยะย้อนกลับ: ปรับระยะที่แสดงด้านหลังหัวโซนาร์

บีบอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุที่อยู่ใกล้ได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะเดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ใช้งาน AHRS: เปิดใช้เซ็นเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในเพื่อตรวจสอบมุมการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซนาร์ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซนาร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซนาร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเทียบทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix (*การปรับเทียบทิศ*, หน้า 90)

ใช้กับหัวโซนาร์ LiveScope ที่มีเข็มทิศภายใน

มุมมองแผนที่: ควบคุมว่าหัวโซนาร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้เซ็นเซอร์ AHRS เพื่อระบุแนว

โฟกัส: ปรับมุมมองโซนาร์เพื่อชดเชยสำหรับความเร็วของเสียงในน้ำ การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้อุณหภูมิของน้ำเพื่อคำนวณความเร็วของเสียง

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

เรดาร์

คำเตือน

เรดาร์เรือจะส่งพลังงานไมโครเวฟที่อาจเป็นอันตรายต่อมนุษย์และสัตว์ ก่อนเริ่มส่งเรดาร์ ตรวจสอบว่าพื้นที่โดยรอบเรดาร์ไม่มีสิ่งกีดขวาง เรดาร์จะส่งลำคลื่นประมาณ 12° สูงกว่าและต่ำกว่าเส้นแนวนอนจากศูนย์กลางเรดาร์

เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บที่อาจเกิดขึ้น ห้ามมองที่เสาอากาศโดยตรงในระยะใกล้ขณะที่เรดาร์กำลังส่งสัญญาณ ดวงตาเป็นส่วนที่เปราะบางที่สุดของร่างกายต่อพลังงานแม่เหล็กไฟฟ้า

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้กับเรดาร์เรือ Garmin เสริม เช่น เรดาร์ GMR™ Fantom™ 6 หรือ GMR 24 xHD คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสภาพแวดล้อมของคุณได้

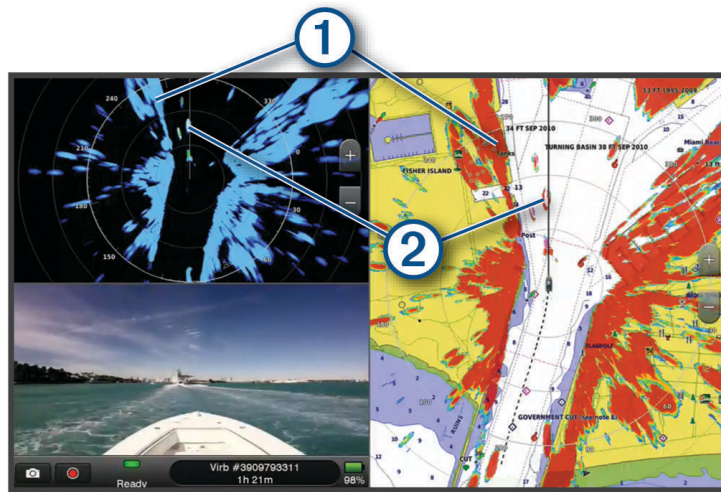
เรดาร์จะส่งลำคลื่นพลังงานไมโครเวฟแบบแคบเนื่องจากจะหมุนแบบ 360° เมื่อพลังงานที่ส่งสัมผัสกับเป้าหมาย พลังงานบางส่วนจะสะท้อนกลับไปที่เรดาร์

การแปลความหมายเรดาร์

การอ่านและการแปลความหมายการแสดงผลเรดาร์ต้องใช้การฝึกฝน ยิ่งคุณใช้เรดาร์มากเท่าใด คุณก็จะใช้เรดาร์ได้เก่งขึ้นเท่านั้นเมื่อคุณต้องการใช้

เรดาร์อาจมีประโยชน์ในหลายสถานการณ์ เช่น เลี่ยงการชนเมื่อคุณมีทัศนวิสัยจำกัด ตัวอย่าง เช่น เมื่อมีมิด หรือมีหมอกลง เมื่อติดตามสภาพอากาศ ดูว่ามีอะไรอยู่ข้างหน้าคุณ และการค้นหาทอร์ปิโด

คุณสมบัติโอเวอร์เลย์เรดาร์สามารถช่วยให้คุณแปลความหมายการแสดงผลเรดาร์ได้ง่ายขึ้น เพราะว่าจะแสดงผลโอเวอร์เลย์สัญญาณสะท้อนกลับของเรดาร์บนแผนที่ ซึ่งจะช่วยให้คุณระบุความแตกต่างระหว่างสัญญาณสะท้อนกลับของเรดาร์ของพื้นดิน สะพาน หรือเมฆฝน การแสดงเรือ AIS บนโอเวอร์เลย์เรดาร์ยังสามารถช่วยคุณระบุรายละเอียดต่างๆ บนการแสดงผลเรดาร์ได้ ในบันทึกหน้าจอด้านล่าง โอเวอร์เลย์เรดาร์นั้นเปิดอยู่ หน้าจอนี้ยังแสดงวิดีโอพีดี เราสามารถระบุรายละเอียด 2 - 3 อย่างบนหน้าจอเรดาร์ได้



①	พื้นดิน
②	เรือ

โอเวอร์เลย์เรดาร์

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์เสริมGarminเรดาร์ของเรือ คุณสามารถใช้ข้อมูลโอเวอร์เลย์เรดาร์บนแผนที่เดินเรือนำทางหรือบนแผนที่ตกปลาได้

ข้อมูลที่แสดงบนโอเวอร์เลย์เรดาร์มาจากโหมดเรดาร์ที่ใช้ล่าสุด และการกำหนดค่าทั้งหมดที่ใช้กับโอเวอร์เลย์เรดาร์จะถูกใช้กับโหมดเรดาร์ที่ใช้ล่าสุดด้วย

โอเวอร์เลย์เรดาร์และการปรับข้อมูลแผนที่ให้สอดคล้องกัน

เมื่อใช้โอเวอร์เลย์เรดาร์ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะปรับข้อมูลเรดาร์ให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ตามทิศมุ่งหน้าของเรือ ซึ่งมาจากค่าเริ่มต้นของข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ต่อโดยใช้ NMEA 0183 หรือเครือข่าย NMEA 2000 หากไม่มีเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า การเดินเรือจะใช้ข้อมูลเส้นทาง GPS

ข้อมูลเส้นทาง GPS ระบุทิศทางที่เรือเคลื่อนที่ ไม่ใช่ทิศทางที่เรือกำลังมุ่งหน้าไป หากเรือกำลังลอยถอยหลังหรือเข้าด้านข้างเนื่องจากกระแสน้ำหรือลม โอเวอร์เลย์เรดาร์อาจไม่สามารถปรับให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ได้โดยสมบูรณ์ ควรหลีกเลี่ยงสถานการณ์นี้โดยใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าของเรือจากเข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

หากทิศมุ่งหน้าของเรือมาจากข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กหรือการนำทางอัตโนมัติ ข้อมูลทิศมุ่งหน้าอาจไม่ถูกต้องเนื่องจากการตั้งค่าไม่ถูกต้อง ความผิดปกติทางกล การรบกวนแม่เหล็ก หรือปัจจัยอื่นๆ หากข้อมูลทิศมุ่งหน้าไม่ถูกต้อง โอเวอร์เลย์เรดาร์อาจไม่สามารถปรับให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ได้โดยสมบูรณ์

การส่งสัญญาณเรดาร์

หมายเหตุ: เพื่อความปลอดภัย เรดาร์จะเข้าสู่โหมดสแตนด์บายหลังจากอุปกรณ์เพื่อให้คุณตรวจสอบว่าพื้นที่โดยรอบเรดาร์ไม่มีสิ่งกีดขวางก่อนเริ่มส่งเรดาร์

- 1 เมื่อปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ เชื่อมต่อเรดาร์ของคุณตามที่อธิบายไว้ในคำแนะนำการติดตั้งเรดาร์
- 2 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
ถ้าจำเป็น เรดาร์จะอุ่นเครื่องและนับถอยหลังเพื่อเตือนคุณเมื่อเรดาร์พร้อมทำงาน
- 3 เลือก เรดาร์
- 4 เลือก โหมดเรดาร์
ข้อความนับถอยหลังจะปรากฏขึ้นขณะที่เรดาร์กำลังเริ่มทำงาน
- 5 เลือก ตัวเลือก > ส่งสัญญาณเรดาร์

การหยุดการส่งสัญญาณเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก ตัวเลือก > เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย

คำแนะนำ: กด  > เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย จากหน้าจอใดๆ เพื่อหยุดการส่งเรดาร์อย่างรวดเร็ว

การตั้งค่าโหมดการส่งตามกำหนดเวลา

เพื่อช่วยประหยัดพลังงาน คุณสามารถตั้งค่าช่วงเวลาที่จะส่งและไม่ส่งสัญญาณ (สแตนด์บาย)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในโหมดเรดาร์คู่

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > การส่งตามกำหนดเวลา
- 2 เลือก การส่งตามกำหนดเวลา เพื่อเปิดใช้ตัวเลือก
- 3 เลือก ระยะเวลาสแตนด์บาย ป้อนช่วงเวลาระหว่างการส่งสัญญาณเรดาร์ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 4 เลือก ระยะเวลาส่ง ป้อนระยะเวลาส่งสัญญาณเรดาร์แต่ละครั้ง แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีการส่งเรดาร์

คุณสามารถระบุพื้นที่ที่เครื่องสแกนเรดาร์ไม่ส่งสัญญาณได้

หมายเหตุ: รุ่นเรดาร์ GMR Fantom และ xHD2 สนับสนุน 2 โซนไม่ส่งสัญญาณ รุ่นเรดาร์ GMR อื่นส่วนใหญ่สนับสนุน 1 โซนไม่ส่งสัญญาณ GMR รุ่นเรดาร์ HD 18+ ไม่รองรับโซนที่ไม่มีการส่งสัญญาณ

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > โซนไม่ส่งสัญญาณ
เปิดใช้งานโซนไม่ส่งสัญญาณระบุโดยพื้นที่เงาบนหน้าจอเรดาร์
- 2 เลือก **มุม 1** และเลือกตำแหน่งใหม่สำหรับมุมแรก
- 3 เลือก **มุม 2** และเลือกตำแหน่งใหม่สำหรับมุมที่สอง
- 4 เลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำสำหรับโซนที่สอง

การปรับช่วงเรดาร์

ช่วงสัญญาณเรดาร์จะแจ้งระยะสัญญาณพัลส์ที่ส่งและได้รับโดยเรดาร์ เนื่องจากช่วงเพิ่มขึ้น เรดาร์จะส่งพัลส์ยาวกว่าเพื่อเข้าถึงเป้าหมายระยะไกล เป้าหมายที่ใกล้กว่าโดยเฉพาะฝนและคลื่นจะสะท้อนพัลส์ที่ยาวกว่า ซึ่งจะเพิ่มค่ารบกวนบนหน้าจอเรดาร์ การดูข้อมูลเกี่ยวกับเป้าหมายช่วงที่ยาวกว่าจะช่วยลดพื้นที่บนหน้าจอเรดาร์ในการดูเป้าหมายในช่วงสั้น

- เลือก  เพื่อลดช่วงระยะ
- เลือก  เพื่อเพิ่มช่วงระยะ

คำแนะนำในการเลือกช่วงเรดาร์

- กำหนดข้อมูลที่คุณต้องดูบนหน้าจอเรดาร์
เช่น หากต้องการข้อมูลเกี่ยวกับสภาพอากาศ เป้าหมายหรือการจราจรที่อยู่ใกล้ หรือคุณกังวลกับสภาพอากาศระยะไกล
- ประเมินสภาพแวดล้อมภายในระยะเรดาร์
โดยเฉพาะในสภาพอากาศร้ายแรง สัญญาณเรดาร์ช่วงยาวจะเพิ่มสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอเรดาร์และทำให้ดูข้อมูลวัตถุในช่วงสั้นได้ยาก ขณะฝนตก สัญญาณเรดาร์ช่วงสั้นจะช่วยให้คุณดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่อยู่ใกล้ได้มีประสิทธิภาพมากขึ้น ถ้ากำหนดการตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนไว้อย่างเหมาะสม
- เลือกช่วงที่มีผลที่สั้นที่สุด เพื่อใช้เรดาร์และสภาพแวดล้อมในปัจจุบัน

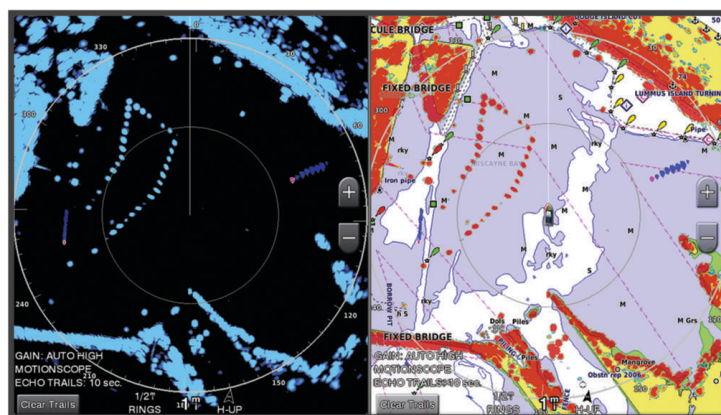
เทคโนโลยีดอปเพลอร์เรดาร์ MotionScope™

เรดาร์ GMR Phantom ใช้เอฟเฟกต์ดอปเพลอร์ในการตรวจจับและไฮไลต์เป้าหมายเคลื่อนที่ เพื่อช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการชนที่อาจเกิดขึ้น ค้นหาฝูงนก และติดตามการก่อตัวของสภาพอากาศต่างๆ เอฟเฟกต์ดอปเพลอร์เป็นการเปลี่ยนความถี่ในการสะท้อนของเรดาร์ เนื่องจากการเคลื่อนไหวที่เกี่ยวข้องของเป้าหมาย ซึ่งจะช่วยให้คุณตรวจจับเป้าหมายที่มีการเคลื่อนที่เข้าหาหรือออกจากเรดาร์ได้อย่างทันที

คุณสมบัติ MotionScope จะไฮไลต์เป้าหมายเคลื่อนที่ในการแสดงผลเรดาร์ เพื่อช่วยคุณนำทางขณะที่มีเรือลำอื่นหรืออยู่ในสภาพอากาศเลวร้าย หรือนำทางเข้าหาจุดตกปลาที่มันกำลังหาอาหารบริเวณผิวน้ำ

เป้าหมายเคลื่อนที่จะมีการกำหนดรหัสสี เพื่อให้คุณบอกได้อย่างรวดเร็วว่าเป้าหมายใดที่กำลังเคลื่อนที่มาจากคุณหรือออกไปจากคุณ สำหรับรูปแบบสีส่วนใหญ่ สีเขียวแสดงว่าเป้าหมายกำลังเคลื่อนที่ออกไปจากคุณ และสีแดงแสดงว่าเป้าหมายกำลังเคลื่อนที่เข้ามาหาคุณ

ในบางรุ่น คุณยังสามารถปรับการตั้งค่า ความไว M-Scope เพื่อเปลี่ยนเกณฑ์ความเร็วสำหรับการเน้นเป้าหมายได้ด้วย การตั้งค่าสูงขึ้นจะเน้นเป้าหมายที่ช้าลง และการตั้งค่าต่ำลงจะเน้นเป้าหมายที่เร็วขึ้นเท่านั้น



การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน

คุณสามารถเปิดใช้โซนคุ้มกันเพื่อแจ้งเตือนคุณเมื่อมีบางสิ่งเข้ามาในระยะเวลาที่กำหนดรอบเรือของคุณ
จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > โซนคุ้มกัน**

การกำหนดโซนคุ้มกันเป็นวงกลม

ก่อนที่คุณจะกำหนดขอบเขตของโซนคุ้มกัน คุณต้องเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน (*การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน*, หน้า 95)

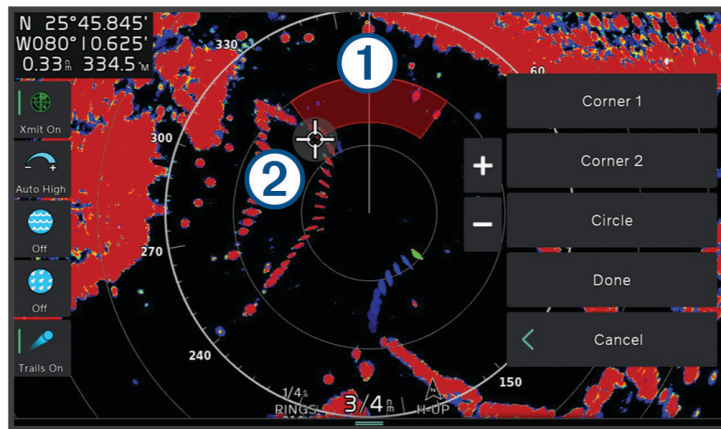
คุณสามารถกำหนดโซนคุ้มกันเป็นวงกลมรอบเรือของคุณ

- จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > โซนคุ้มกัน > ...**
- เลือก **วงกลม**
- เลือกตำแหน่งวงกลมโซนคุ้มกันรอบนอก
- เลือกตำแหน่งวงกลมโซนคุ้มกันรอบในเพื่อกำหนดความกว้างของโซนคุ้มกัน

การกำหนดโซนคุ้มกันบางส่วน

คุณสามารถกำหนดขอบเขตของโซนคุ้มกันเพียงบางส่วนรอบเรือของคุณ

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > โซนคุ้มกัน > ...**
- 2 ลากเคอร์เซอร์ไปยังตำแหน่งวงกลมโซนคุ้มกันรอบนอก ①



- 3 เลือก **มุม 2**
- 4 ลากเคอร์เซอร์ไปยังตำแหน่งวงกลมโซนคุ้มกันรอบใน ② เพื่อกำหนดความกว้างของโซนคุ้มกัน
- 5 เลือก **เสร็จสิ้น**

MARPA

คำเตือน

คุณสมบัตินี้มีวัตถุประสงค์เพื่อเพิ่มการรับรู้สถานการณ์และอาจไม่สามารถป้องกันการชนในทุกสถานการณ์ได้ คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยและรอบคอบรวมถึงการตระหนักถึงสิ่งกีดขวางหรืออันตรายที่อาจเกิดขึ้นในหรือรอบๆ น้ำ หากไม่ปฏิบัติตามอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

MARPA (Mini Automatic Radar Plotting Aid) จะช่วยให้คุณระบุและติดตามเป้าหมายและใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชนเป็นหลัก ในการใช้ MARPA คุณจะกำหนดเท็ก MARPA ให้กับเป้าหมาย ระบบเรดาร์จะติดตามวัตถุที่ติดเท็กโดยอัตโนมัติ และแจ้งข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุให้คุณทราบ รวมถึงระยะ ทิศทาง ความเร็ว ทิศมุ่งหน้าของ GPS จุดเฉียดใกล้ที่สุด และเวลาถึงจุดเฉียดใกล้ที่สุด MARPA ระบุสถานะวัตถุที่ติดเท็ก (การค้นหา หายไป การติดตามหรือที่เป็นอันตราย) และชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงเตือนการชนถ้าวัตถุเข้ามาในโซนปลอดภัย

ก่อนที่คุณจะใช้ MARPA คุณต้องมีเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์เชื่อมต่ออยู่และเปิดใช้สัญญาณ GPS เซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์ต้องมีหมายเลขกลุ่มพารามิเตอร์ NMEA 2000 (PGN) 127250 หรือ NMEA 0183 HDM หรือข้อความ HDG

สัญลักษณ์เป้าหมาย MARPA

	การค้นหาเป้าหมาย วงแหวนสีเขียวเส้นประเน้นจะแผ่พลังงานคลื่นจากเป้าหมายขณะที่เรดาร์กำลังจับเป้าหมาย
	เป้าหมายจะถูกค้นพบ วงแหวนสีเขียวทึบแสดงตำแหน่งเป้าหมายที่เรดาร์จับเป้าหมายได้ เส้นประสีเขียวที่ต่อกับวงกลมแสดงเส้นทางบนพื้นที่ยาคาดการณ์ไว้หรือทิศมุ่งหน้าของ GPS ของเป้าหมาย
	เป้าหมายอันตรายอยู่ภายในช่วง วงแหวนสีแดงจะกะพริบจากเป้าหมายขณะที่เสียงเตือนจะดังขึ้นและข้อความจะปรากฏขึ้น หลังจากได้รับทราบเสียงเตือน จุดสีแดงทึบและเส้นประสีแดงที่ต่อกันแสดงตำแหน่งและเส้นทางบนพื้นที่ยาคาดการณ์ไว้หรือทิศมุ่งหน้าของ GPS ของเป้าหมาย หากปิดเสียงเตือนการชนในโซนปลอดภัย เป้าหมายจะกะพริบเสียงเตือนจะไม่ส่งเสียง และข้อความเตือนจะไม่ปรากฏ
	เป้าหมายหายไป วงแหวนสีเขียวทึบพร้อมเครื่องหมาย X บนวงแหวนแสดงว่าเรดาร์ไม่สามารถจับเป้าหมายได้
	จุดที่ใกล้ที่สุดที่เข้าถึงและเวลาที่เข้าถึงจุดที่ใกล้กับเป้าหมายที่เป็นอันตรายมากที่สุด

การค้นหาเป้าหมาย MARPA อัตโนมัติ

คุณสามารถค้นหาเป้าหมาย MARPA ได้โดยอัตโนมัติตาม MotionScope, โซนคุ้มกัน หรือขอบเขต

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > MARPA > รับอัตโนมัติ**
- 2 เลือก **•••** และปรับการตั้งค่าเพิ่มเติม (ไม่บังคับ)

การลบเป้าหมาย MARPA อัตโนมัติ

คุณสามารถเปิดใช้งานการ รับอัตโนมัติ MARPA เพื่อนำเป้าหมายที่สูญหายออกจากรายการเป้าหมายโดยอัตโนมัติ ขณะเปิดใช้งาน เป้าหมายที่สูญหายจะถูกลบออกเมื่อได้รับเป้าหมายใหม่ขณะที่รายการเป้าหมายมีความจุเต็ม

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > MARPA**
- 2 เลือก **รับอัตโนมัติ > ปิด**

การกำหนดแท็ก MARPA ให้กับวัตถุ

ก่อนที่คุณจะใช้ MARPA คุณต้องมีเซนเซอร์ที่ส่งข้อมูลที่เชื่อมต่ออยู่และเปิดใช้สัญญาณ GPS เซนเซอร์ที่ส่งข้อมูลต้องมีหมายเลขกลุ่มพารามิเตอร์ NMEA 2000 (PGN) 127250 หรือ NMEA 0183 HDM หรือข้อความ HDG

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกวัตถุหรือตำแหน่ง
- 2 เลือก **ค้นหาเป้าหมาย > เป้าหมาย MARPA**

การลบแท็ก MARPA จากวัตถุเป้าหมาย

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกเป้าหมาย MARPA
- 2 เลือก **เป้าหมาย MARPA > ลบ**

การดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA

คุณสามารถดูระยะ ทิศทาง ความเร็วและข้อมูลอื่นๆ เกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกวัตถุเป้าหมาย
- 2 เลือก **เป้าหมาย MARPA**

ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA

จากหน้าจอเรดาร์หรือเรดาร์โอเวอร์เลย์ คุณสามารถดูและปรับแต่งการแสดงรายการภัยคุกคาม AIS และ MARPA ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม AIS ให้เลือก **AIS > รายการ AIS**
 - หากต้องการดูรายการภัยคุกคาม MARPA ให้เลือก **MARPA > รายการ MARPA**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล > แสดง** และเลือกประเภทภัยคุกคามที่จะรวมไว้ในรายการ

การแสดงเรือ AIS บนหน้าจอเรดาร์

AIS ต้องใช้อุปกรณ์ AIS ภายนอกและรับสัญญาณจากเครื่องส่งของเรือลำอื่น

คุณสามารถกำหนดค่าการแสดงผลเรือลำอื่นบนหน้าจอเรดาร์ได้ หากมีการกำหนดค่าใดๆ (ยกเว้นช่วงการแสดงผล AIS) ในโหมดเรดาร์หนึ่ง การตั้งค่านั้นจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมด รายละเอียดและการตั้งค่าที่ส่งข้อมูลที่คาดการณ์ไว้ที่กำหนดค่าไว้ในโหมดเรดาร์หนึ่งจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมดและใช้กับเรดาร์โอเวอร์เลย์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือเรดาร์โอเวอร์เลย์ เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการระบุระยะทางจากตำแหน่งของคุณซึ่งเรือ AIS จะปรากฏอยู่ภายในระยะดังกล่าว ให้เลือก **ช่วงแสดงผล** และเลือกระยะทาง
 - หากต้องการแสดงรายละเอียดเกี่ยวกับเรือที่เปิดใช้งาน AIS เลือก **รายละเอียด > แสดง**
 - ในการตั้งค่าเวลาที่ส่งข้อมูลที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS ให้เลือก **ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้** และป้อนเวลา
 - หากต้องการแสดงเส้นทางเดินเรือของเรือ AIS เลือก **ทดสอบความเร็ว** และเลือกระยะเวลาที่แสดงรอยทาง

VRM และ EBL

เครื่องหมายระยะผันแปร (VRM) และเส้นทิศทางอิเล็กทรอนิกส์ (EBL) ใช้วัดระยะทางและทิศทางจากเรือของคุณไปยังวัตถุเป้าหมาย บนหน้าจอเรดาร์ VRM จะปรากฏเป็นวงกลมที่อยู่ตรงกลางตำแหน่งปัจจุบันของเรือ และ EBL จะปรากฏเป็นเส้นที่เริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของเรือและตัดกับ VRM จุดตัดคือพิกัด VRM และ EBL

การแสดงผลและการปรับ VRM และ EBL

คุณสามารถปรับเส้นผ่านศูนย์กลางของ VRM และมุมของ EBL ซึ่งจะเลื่อนจุดตัดของ VRM และ EBL VRM และ EBL ที่กำหนดค่าสำหรับโหมดหนึ่งจะถูกนำไปใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมด

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > VRM/EBL > ...**
- 2 เลือกตำแหน่งใหม่ของจุดตัด VRM และ EBL
- 3 เลือก **เสร็จสิ้น**

การวัดระยะและทิศทางไปยังวัตถุเป้าหมาย

ก่อนที่คุณจะปรับ VRM และ EBL คุณต้องแสดงบนหน้าจอเรดาร์ (*การแสดงผลและการปรับ VRM และ EBL*, หน้า 98)

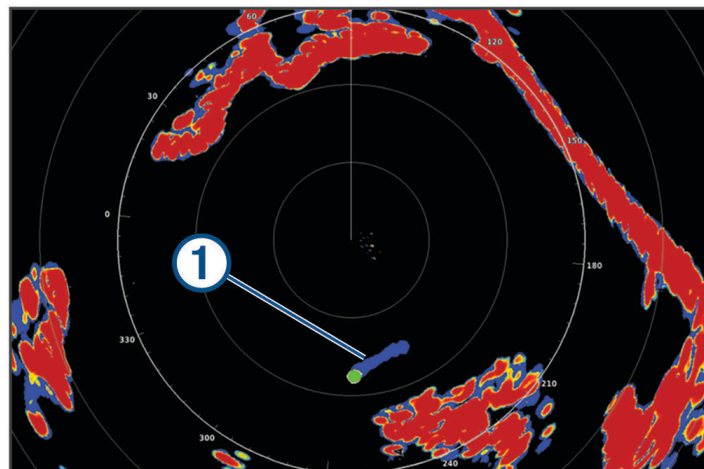
- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกตำแหน่งเป้าหมาย
- 2 เลือก **วัด**

ระยะและทิศทางไปยังตำแหน่งเป้าหมายจะปรากฏที่มุมซ้ายบนของหน้าจอ

รอยทางเสียงสะท้อน

คุณสมบัติรอยทางเสียงสะท้อนช่วยให้คุณติดตามการเคลื่อนที่ของเรือบนหน้าจอเรดาร์ ขณะที่เรือเคลื่อนที่ คุณจะเห็นรอยจางๆ

- ① ตามแนวการเคลื่อนที่ของเรือ คุณสามารถเปลี่ยนแปลงระยะเวลาที่แสดงรอยทางได้



หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งค่าที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ หรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้งานได้ไม่ในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

การเปิดรอยทางเสียงสะท้อน

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > การแสดงผล**

การปรับระยะเวลารอยทางเสียงสะท้อน

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > เวลา**
- 2 เลือกระยะเวลารอยทาง

การลบรอยทางเสียงสะท้อน

คุณสามารถลบรอยทางเสียงสะท้อนออกจากหน้าจอเรดาร์ได้ เพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอ

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > ล้างรอยทาง**

การตั้งค่าเรดาร์

หมายเหตุ: เรดาร์และซาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละรุ่นมีตัวเลือกและการตั้งค่าที่แตกต่างกัน

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการแสดงผลเรดาร์ได้ในแต่ละโหมดเรดาร์

เกนเรดาร์

การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ

การตั้งค่าเกนอัตโนมัติสำหรับโหมดเรดาร์แต่ละโหมดได้รับการปรับมาให้เหมาะกับโหมดนั้นๆ และอาจแตกต่างไปจากการตั้งค่าเกนอัตโนมัติที่ใช้สำหรับโหมดอื่น

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในเรดาร์บางรุ่น

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > เพิ่ม**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการปรับตั้งเกนอัตโนมัติสำหรับการเปลี่ยนสภาพ ให้เลือก **ต่ำอัตโนมัติ** หรือ **สูงอัตโนมัติ**
 - ในการปรับตั้งเกนอัตโนมัติเพื่อให้แสดงนกที่อยู่เหนือผิวน้ำ ให้เลือก **นกอัตโนมัติ**

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ไม่มีในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

การปรับเกนบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง

เพื่อให้เรดาร์ทำงานเต็มประสิทธิภาพ คุณสามารถปรับเกนได้ด้วยตนเอง

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ขึ้น** เพื่อเพิ่มเกน จนกว่าจะมีจุดสว่างปรากฏบนหน้าจอเรดาร์
ข้อมูลบนหน้าจอเรดาร์จะได้รับการรีเฟรชทุกสองสามวินาที ดังนั้นการปรับเกนด้วยตนเองอาจยังไม่ปรากฏขึ้นในทันที ปรับเกนซ้ำๆ
- 3 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าจุดจะหายไป
- 4 หากมีเรือ ผิวน้ำหรือเป้าหมายอื่นๆ อยู่ภายในระยะ เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าเป้าหมายจะเริ่มกะพริบ
- 5 เลือก **ขึ้น** เพื่อเพิ่มเกนจนกว่าเรือ ผิวน้ำหรือเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏติดสว่างนิ่งบนหน้าจอเรดาร์
- 6 ลดการแสดงวัตถุขนาดใหญ่ที่อยู่ใกล้ หากจำเป็น
- 7 ลดการแสดงภาพสะท้อนแบบเส้น หากจำเป็น

การลดการรบกวนของวัตถุขนาดใหญ่ในระยะใกล้

เป้าหมายที่มีขนาดใหญ่ที่อยู่ในระยะใกล้ เช่น เชื้อนกปืนคลิ่น อาจทำให้ภาพเป้าหมายที่ปรากฏบนหน้าจอเรดาร์สว่างมาก ภาพนี้อาจปิดบังเป้าหมายที่เล็กกว่าที่อยู่ในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าเป้าหมายที่เล็กกว่าจะปรากฏอย่างชัดเจนบนหน้าจอเรดาร์
การลดเกนเพื่อกำจัดการรบกวนของวัตถุขนาดใหญ่ที่อยู่ในระยะใกล้ อาจทำให้เป้าหมายที่เล็กกว่าหรือที่อยู่ไกลกว่ากะพริบหรือหายไปจากหน้าจอเรดาร์

การลดการรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นบนหน้าจอเรดาร์

การรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นอาจปรากฏเป็นเส้นออกจากเป้าหมายในรูปแบบครึ่งวงกลม คุณสามารถลดภาพสะท้อนแบบเส้นได้โดยลดเกนหรือลดระยะของเรดาร์

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่ารูปแบบเส้นครึ่งวงกลมจะหายไปจากหน้าจอเรดาร์
การลดเกนเพื่อลดการรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นอาจทำให้เป้าหมายที่เล็กกว่าหรือที่อยู่ไกลกว่ากะพริบหรือหายไปจากหน้าจอเรดาร์

การตั้งค่าตัวกรองเรดาร์

การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลบนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากสภาพทะเลที่มีคลื่นมาก การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลจะส่งผลต่อการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการและเป้าหมายในระยะใกล้มากกว่าการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการและเป้าหมายระยะไกล การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลที่อยู่ในระดับสูงจะลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากคลื่นที่อยู่ในระยะใกล้ แต่อาจลดหรือไม่แสดงเป้าหมายในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: เรดาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละรุ่นมีตัวเลือกและการตั้งค่าที่แตกต่างกัน

1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวกรองเรดาร์ > Clutter จากทะเล**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือกตัวเลือก **อัตโนมัติ** ตามสภาพทะเล
- เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลจนกว่าเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏบนหน้าจอเรดาร์อย่างชัดเจน เลือกการตั้งค่าที่แสดงสภาพทะเลปัจจุบัน

สัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากสภาพทะเลอาจยังคงปรากฏอยู่

เมื่อใช้เรดาร์รุ่นที่เข้ากันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลตามสภาพทะเลโดยอัตโนมัติ

การปรับสัญญาณกวนจากฝนบนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถปรับการแสดงผลสัญญาณกวนจากฝน การลดระยะเรดาร์อาจช่วยลดสัญญาณกวนจากฝน (*การปรับช่วงเรดาร์, หน้า 94*)

การตั้งค่าสัญญาณกวนจากฝนจะส่งผลต่อการแสดงผลสัญญาณกวนจากฝนและเป้าหมายในระยะใกล้มากกว่าการแสดงผลสัญญาณกวนจากฝนและเป้าหมายในระยะไกล การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนกวนจากฝนที่สูงจะช่วยลดการแสดงผลสัญญาณกวนจากฝนในระยะใกล้ แต่อาจลดหรือไม่แสดงเป้าหมายในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนกวนจากฝนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับเรดาร์โอเวอร์เลย์

1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > ตัวกรองเรดาร์ > Clutter จากฝน**

2 เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อเพิ่มหรือลดการแสดงผลสัญญาณกวนจากฝนในระยะใกล้จนกว่าเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏบนหน้าจอเรดาร์อย่างชัดเจน

สัญญาณกวนจากฝนอาจยังคงปรากฏอยู่

การเฉลี่ยการสแกนหลายครั้งบนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถหาค่าเฉลี่ยผลลัพธ์ของการสแกนหลายครั้งบนหน้าจอเรดาร์ได้ ซึ่งเป็นวิธีที่มีประสิทธิภาพในการกรองสัญญาณรบกวนและเพิ่มประสิทธิภาพในการตรวจจับเป้าหมายที่มีความสม่ำเสมอ การหาค่าเฉลี่ยจะมีประสิทธิภาพสูงสุดเมื่อใช้ระยะที่ไกลกว่า

1 จากหน้าจอเรดาร์หรือเรดาร์โอเวอร์เลย์เลือก เลือก **ตัวเลือก > ตัวกรองเรดาร์ > ค่าเฉลี่ยสแกน**

2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่า สูง จะกรองสัญญาณกวนที่มากที่สุดออกไป

เมนูตัวเลือกเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ตัวเลือกเรดาร์**

MotionScope™: ใช้ Doppler ตรวจจับและเน้นเป้าหมายที่เคลื่อนที่เพื่อช่วยหลีกเลี่ยงการชนที่อาจเกิดขึ้น ค้นหาฝูงนก และติดตามการก่อตัวของสภาพอากาศ (*เทคโนโลยีตอบ/แปลเรดาร์ MotionScope™*, หน้า 95) ตัวเลือกนี้มีเฉพาะในรุ่น Fantom

การขยายห้วงคลื่น: เพิ่มระยะสัญญาณพัลส์ส่งที่จะเพิ่มกำลังสูงสุดไปยังเป้าหมายโดยตรง ซึ่งจะช่วยเพิ่มการตรวจจับและการระบุเป้าหมาย ตัวเลือกนี้มีเฉพาะในรุ่น xHD Radome และ xHD2 Open Array

ขนาดเป้าหมาย: ปรับขนาดเป้าหมาย ด้วยการปรับการประมวลผลการบีบอัดพัลส์ เลือกเป้าหมายที่เล็กลงเพื่อให้ได้ภาพคมชัด ความละเอียดสูง เลือกเป้าหมายที่ใหญ่ขึ้นเพื่อให้ได้ภาพสะท้อนที่ใหญ่ขึ้นสำหรับเป้าหมายขนาดเล็ก เช่น เรือ หรือทุ่น ตัวเลือกนี้มีเฉพาะในรุ่น Fantom

รอยทางเสียงสะท้อน: ให้คุณติดตามการเคลื่อนที่ของเรือบนหน้าจอเรดาร์ ตัวเลือกนี้ไม่มีในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

VRM/EBL: แสดงวงกลมเครื่องหมายระยะผันแปร (VRM) และเส้นทิศทางอิเล็กทรอนิกส์ (EBL) เพื่อให้คุณวัดระยะทางและทิศทางจากเรือของคุณถึงวัตถุเป้าหมาย (*VRM และ EBL*, หน้า 98)

โซนคุ้มกัน: ตั้งค่าโซนที่ปลอดภัยโดยรอบเรือของคุณและส่งเสียงเตือนเมื่อมีสิ่งใดเข้ามาในโซน (*การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน*, หน้า 95)

การส่งตามกำหนดเวลา: ประหยัดพลังงานโดยส่งสัญญาณเรดาร์ในช่วงที่กำหนด

เมนูการตั้งค่าเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์**

แหล่ง: เลือกที่มาเรดาร์เมื่อเชื่อมต่อเรดาร์มากกว่าหนึ่งกับเครือข่าย

แสดงแผนภูมิ: แสดงแผนที่ได้ภาพเรดาร์ เมื่อเปิดใช้งาน เมนู แผนที่ จะปรากฏขึ้น

มุมมองแผนที่: ตั้งค่ามุมมองของการแสดงผลเรดาร์

การปฏิเสธ Crosstalk: ลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากการรบกวนจากที่มาเรดาร์ใกล้เคียง

ความเร็วในการหมุน: ตั้งค่าความเร็วการหมุนที่ต้องการของเรดาร์ ตัวเลือก ความเร็วสูง สามารถใช้เพื่อเพิ่มอัตรารีเฟรชได้ ในบางสถานการณ์ เรดาร์จะหมุนโดยอัตโนมัติด้วยความเร็วปกติเพื่อปรับปรุงการตรวจจับ ตัวอย่างเช่น เมื่อเลือกระยะไกลหรือเมื่อใช้ MotionScope หรือช่วงคู่

ลักษณะแผนที่: ตั้งค่ารูปแบบสี ความเร็ว Look-ahead และลักษณะการนำทาง

การติดตั้งโซนาร์: ให้คุณกำหนดค่าเรดาร์สำหรับการติดตั้ง เช่น การตั้งค่าด้านหน้าเรือและตำแหน่งพักเสาอากาศ

การลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ Cross Talk บนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากการรบกวนจากที่มาเรดาร์ใกล้เคียง เมื่อเปิดการตั้งค่าปฏิเสธ Cross Talk

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งค่าปฏิเสธ Cross Talk ที่กำหนดค่าสำหรับใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือโอเวอร์เลย์เรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > การปฏิเสธ Crosstalk**.

การตั้งค่าลักษณะเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > ลักษณะแผนที่**

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ไม่มีผลใช้กับเรดาร์โอเวอร์เลย์

สีพื้นหลัง: ตั้งค่าสีพื้นหลัง

สีพื้นหน้า: ตั้งค่ารูปแบบสีสำหรับการสะท้อนกลับของเรดาร์

ความสว่าง: ตั้งค่าความสว่างของคุณสมบัติเรดาร์ต่างๆ เช่นวงแหวนช่วงและสัญลักษณ์การติดตาม

ความเร็ว Look-Ahead: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านข้างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว ป้อนความเร็วสูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

การตั้งค่าการติดตั้งเรดาร์

หน้าเรือ: ชดเชยตำแหน่งจริงของเรดาร์เมื่อไม่อยู่บนแนวเรือ (*การวัดและการตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ*, หน้า 102)

การกำหนดค่าเสาอากาศ: ตั้งค่าขนาดเสาอากาศเรดาร์และตั้งค่าตำแหน่งที่เรดาร์หยุด (*การตั้งค่าตำแหน่งพักที่กำหนดเอง*, หน้า 102)

โซนไม่ส่งสัญญาณ: ตั้งค่าพื้นที่ที่เรดาร์ไม่ส่งสัญญาณ (*การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีการส่งเรดาร์*, หน้า 94)

การวัดและการตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ

ค่าชดเชยด้านหน้าเรือจะชดเชยตำแหน่งจริงของเครื่องสแกนเรดาร์บนเรือ ถ้าเครื่องสแกนเรดาร์ไม่สอดคล้องกับแนวหัวเรือ-ท้ายเรือ การตั้งค่าการชดเชยด้านหน้าเรือที่กำหนดค่าไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นทั้งหมดและกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 ใช้เข็มทิศแม่เหล็กตรวจสอบทิศทางแบบแสงของเป้าหมายที่อยู่กับที่ภายในช่วงที่มองเห็นได้
- 2 วัดทิศทางเป้าหมายบนเรดาร์
- 3 หากทิศทางผันผวนมากกว่า ± 1 องศาให้ตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ
- 4 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > หน้าเรือ**
- 5 เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อปรับค่าชดเชย

การตั้งค่าตำแหน่งพักที่กำหนดเอง

โดยค่าเริ่มต้น เสาอากาศจะหยุดในแนวตั้งฉากกับทางเดินเมื่อไม่ได้กำลังหมุน คุณสามารถปรับตำแหน่งนี้ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > การกำหนดค่าเสาอากาศ > ตำแหน่งจอด**
- 2 ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับตำแหน่งเสาอากาศเมื่อหยุด แล้วเลือก **ย้อนกลับ**

การตั้งค่าชั้นเรดาร์ของเรือของคุณ

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือของคุณ**

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงการขยายจากจากหัวเรือในทิศทางบนหน้าจอเรดาร์

วงวัดระยะ: แสดงวงแหวนช่วงที่ช่วยให้คุณแสดงระยะทางบนหน้าจอเรดาร์

วงแหวนทิศทาง: แสดงทิศทางที่สัมพันธ์กับทิศมุ่งหน้าหรือตามจุดอ้างอิงทิศเหนือเพื่อช่วยให้คุณกำหนดทิศทางไปยังวัตถุที่แสดงบนหน้าจอเรดาร์

การเลือกที่มาเรดาร์อื่น

- 1 เลือกตัวเลือก:
 - จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าเรดาร์ > แหล่ง**
 - เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > แหล่งที่ต้องการ > เรดาร์**
- 2 เลือกที่มาเรดาร์

ออโตไพลอต

คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทัศนียภาพอย่างต่อเนื่อง (รักษาทัศนียภาพ) นอกจากนี้ระบบอนุญาตให้คุณควบคุมเรือเองหากจำเป็นและมีโหมดและรูปลักษณะการควบคุมทิศทางอัตโนมัติในรูปแบบอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถสั่งการและควบคุมออโตไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Yamaha® ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถควบคุมออโตไพลอตจากชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้หน้าจอออโตไพลอตและแถบโอเวอร์เลย์ของ Yamaha (*ออโตไพลอต Yamaha*, หน้า 109) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

การกำหนดค่าออโตไพลอต

ประกาศ

เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อเรือของคุณ ระบบออโตไพลอตควรได้รับการติดตั้งและกำหนดค่าโดยช่างติดตั้งที่มีความรู้โดยเฉพาะเท่านั้น จำเป็นต้องมีความรู้เฉพาะทางเกี่ยวกับการบังคับเลี้ยวทางเรือและระบบไฟฟ้าเพื่อการติดตั้งและกำหนดค่าที่เหมาะสม

ระบบออโตไพลอตต้องได้รับการกำหนดค่าเพื่อให้ทำงานกับเรือของคุณได้อย่างถูกต้อง คุณสามารถกำหนดค่าออโตไพลอตได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์บนเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับออโตไพลอต สำหรับคำแนะนำในการกำหนดค่า ให้ไปที่ support.garmin.com และดาวน์โหลดคู่มือการกำหนดค่าสำหรับรุ่นออโตไพลอตของคุณ

การเลือกที่มาที่ผสมหน้าที่ต้องการ

ประกาศ

เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้เข็มทิศภายในของ CCU ออโตไพลอตสำหรับที่มาที่ผสมหน้า ใช้เข็มทิศ GPS ของบุคคลที่สามารถทำให้ข้อมูลที่ส่งมาไม่สม่ำเสมอและอาจทำให้เกิดความล่าช้าอย่างมาก ออโตไพลอตต้องการข้อมูลตามช่วงเวลา และไม่สามารถใช้ข้อมูลเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามสำหรับตำแหน่ง GPS หรือความเร็ว หากใช้งานเข็มทิศ GPS บุคคลที่สาม ออโตไพลอตจะรายงานสูญเสียข้อมูลการนำทางและที่มาที่ความเร็วเป็นระยะ

หากคุณมีที่มาที่ผสมหน้ามากกว่าหนึ่งในเครือข่าย คุณสามารถเลือกที่มาที่คุณต้องการได้ ที่มาสามารถทำงานร่วมกับเข็มทิศ GPS หรือเซนเซอร์ที่มาที่ผสมหน้าแม่เหล็กได้

1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > แหล่งที่ต้องการ**

2 เลือกที่มา

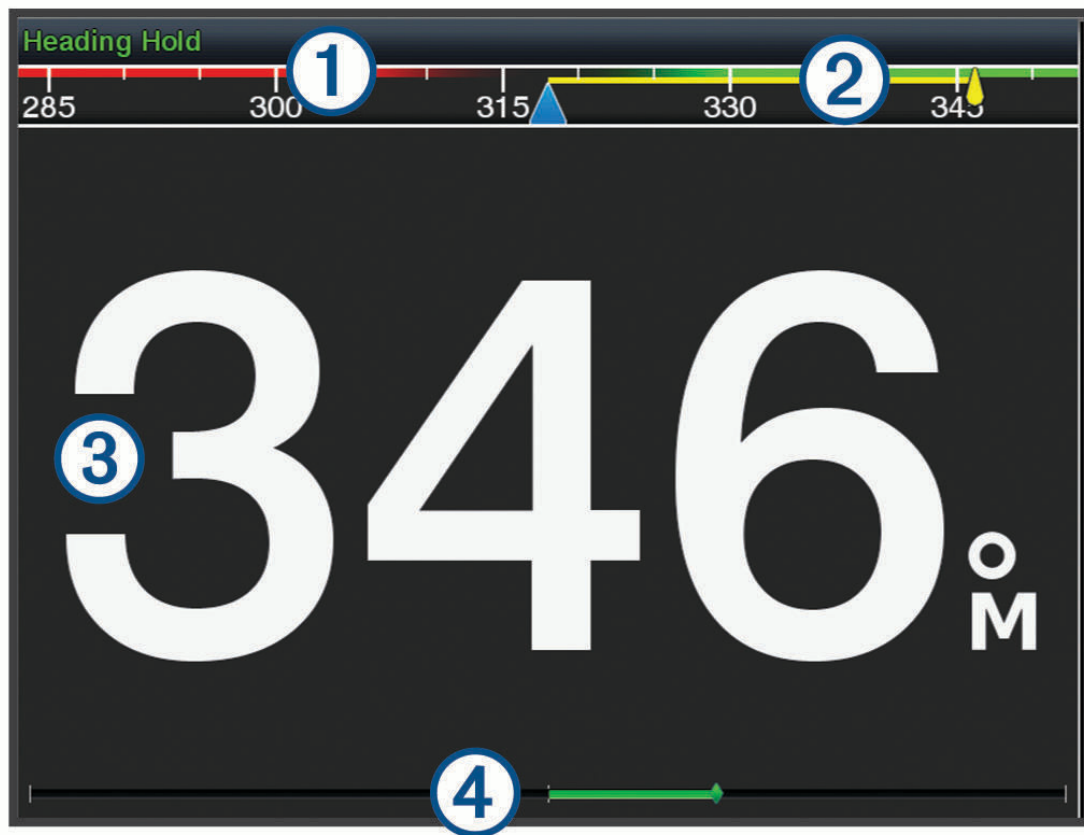
หากที่มาที่ผสมหน้าที่เลือกใช้งานไม่ได้ หน้าจอออโตไพลอตจะไม่แสดงข้อมูลใดๆ

การเปิดหน้าจอออโตไพลอต

ก่อนที่คุณจะเปิดหน้าจอออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

เลือก **เรือ > ออโตไพลอต**

หน้าจอออโตไพลอต



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)
③	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)
④	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น)

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ขนาดระดับการเลี้ยว
- 2 เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้หางเสือ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าหมดพาวเวอร์ > ประหยัดพลังงาน
- 2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้หางเสือและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะจะเบี่ยงเบนมากก่อนที่ออโตไพลอตจะทำการแก้ไข

คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้หางเสือ

การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™

⚠ คำเตือน

หากปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive การบังคับเบรด้วยตนเองจะไม่เป็นการหยุดใช้งานระบบอัตโนมัติปลอดภัย คุณต้องใช้การควบคุมพวงมาลัยหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อเพื่อหยุดการทำงานของระบบอัตโนมัติปลอดภัย

หมายเหตุ: คุณสมบัตื Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นอัตโนมัติปลอดภัยบางรุ่น

ถ้าคุณสมบัตื Shadow Drive ถูกปิดใช้งาน คุณต้องเปิดใช้งานอีกครั้ง ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเบรด้วยตนเองเพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติปลอดภัย

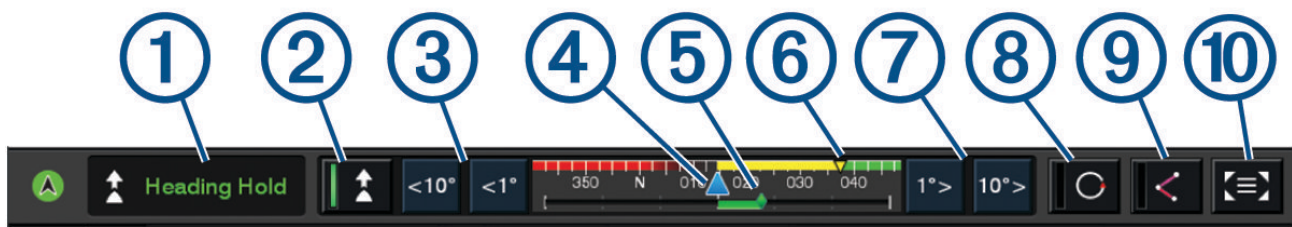
1 จากหน้าจออัตโนมัติปลอดภัย เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่า Shadow Drive**

2 ถ้า **ถูกปิด** ปรากฏ ให้เลือก **Shadow Drive** เพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัตื Shadow Drive

เปิดใช้งานคุณสมบัตื Shadow Drive คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อปิดใช้งานคุณสมบัตือีกครั้ง

แถบไอเวอร์เลย์อัตโนมัติปลอดภัย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในอัตโนมัติปลอดภัยบางรุ่น



①	สถานะอัตโนมัติปลอดภัย
②	ใช้และเลิกใช้งานการรักษาทิศทางหน้า
③	เลี้ยวซ้าย
④	ทิศทางหน้าจริง
⑤	ตัวแสดงตำแหน่งทางเลี้ยว (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์ทางเลี้ยวเท่านั้น)
⑥	ทิศทางหน้าที่ต้องการ (ทิศทางหน้าที่อัตโนมัติปลอดภัยบังคับทิศทาง)
⑦	เลี้ยวขวา
⑧	ใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวที่ใช้ล่าสุด
⑨	ใช้โหมดตามเส้นทาง (สามารถใช้ได้เมื่ออัตโนมัติปลอดภัยกำลังอยู่ในสถานะสแตนด์บาย และนำทางโดยใช้ นำทาง เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ)
⑩	เปิดหน้าจอและเมนูอัตโนมัติปลอดภัยทั้งหมด

การใช้อัตโนมัติปลอดภัย

เมื่อคุณใช้อัตโนมัติปลอดภัย อัตโนมัติปลอดภัยจะควบคุมพวงมาลัยและบังคับเบรเพื่อรักษาทิศทางของคุณ

จากหน้าจอ เลือก **เปิดใช้งาน**

ทิศทางหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจออัตโนมัติปลอดภัย

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะสามารถปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือในขณะที่ออโตไพลอตถูกใช้อยู่

เมื่อใช้ออโตไพลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเองโดยใช้พวงมาลัยเรือ

Shadow Drive และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเหลือง และคุณจะสามารถบังคับเลี้ยวทั้งหมดโดยใช้พวงมาลัยเรือ

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศมุ่งหน้าสองสามวินาที ระบบออโตไพลอตจะเริ่มการรักษาทิศมุ่งหน้าต่อที่ทิศมุ่งหน้าใหม่

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออโตไพลอตในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น

1 ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ([การใช้ออโตไพลอต, หน้า 105](#))

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก $<1^\circ$ หรือ $1^\circ>$ เพื่อเริ่มเลี้ยว 1° หนึ่งครั้ง
- เลือก $<<10^\circ$ หรือ $10^\circ>>$ เพื่อเริ่มเลี้ยว 10° หนึ่งครั้ง
- กดค้าง $<1^\circ$ หรือ $1^\circ>$ เพื่อเริ่มเลี้ยวแบบควบคุมอัตรา
เรือจะยังเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยปุ่ม
- กดค้าง $<<10^\circ$ หรือ $10^\circ>>$ เพื่อเริ่มการเลี้ยวจนถึง 10°

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการปฏิบัติงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมั่นใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในน้ำ

ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศมุ่งหน้าใหม่

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **ตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพंगा > กลับรถ**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่เหมาะสม

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพंगा > วงกลม**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **เวลา** และเลือกเวลาเพื่อให้ระบบออโตไพลอตบังคับเลี้ยวจนครบหนึ่งรอบ
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพंगा > ซิกแซก**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **แอมพลิจูด** และเลือกองศา
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงเวลา** และเลือกระยะเวลา
- 4 เลือก **ใช้ซิกแซก**

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้น รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณ Man Overboard

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพังกา > การเลี้ยวกลับเข้าเพิ่มเติม**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การขับตามรูปแบบวงโคจร

คุณสามารถใช้รูปแบบวงโคจรเพื่อบังคับเรือในทิศทางวงกลมต่อเนื่องรอบๆ เวียพอยท์ที่ใช้งาน ขนาดของรอบถูกกำหนดโดยระยะทางของคุณจากเวียพอยท์ที่ใช้งานเมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบวงโคจร

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ไอคอนตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพังกา > วงโคจร**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคลเวอร์

คุณสามารถใช้รูปแบบไบโคลเวอร์เพื่อบังคับเรือผ่านเวียพอยท์ที่ใช้งานซ้ำๆ เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบไบโคลเวอร์ ระบบออโตไพลอตจะขับเรือไปทางเวียพอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบไบโคลเวอร์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างเวียพอยท์และตำแหน่งที่ระบบออโตไพลอตจะเลี้ยวเรือเพื่อขับผ่าน เวียพอยท์ อีกครั้ง การตั้งค่าเริ่มต้นจะเลี้ยวเรือที่ระยะทาง 1000 ฟุต (300 ม.) จากเวียพอยท์ที่ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ไอคอนตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพังกา > Cloverleaf**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ความยาวและเลือกระยะทาง**
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถใช้รูปแบบการค้นหาเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมที่ขยายออกมากขึ้นเรื่อยๆ จากเวียพอยท์ที่ใช้งาน ซึ่งทำให้เกิดรูปแบบเกลียว เมื่อคุณเริ่มรูปแบบการค้นหา ออโตไพลอตจะขับเรือเป็นวงกลมวนรอบเวียพอยท์ที่ใช้งานในทันที แล้วขยายออกเรื่อยๆ เมื่อวนครบแต่ละรอบ

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างวงกลมแต่ละวงในเกลียวได้ ระยะทางเริ่มต้นระหว่างวงกลมคือ 50 ฟุต (20 ม.)

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ไอคอนตัวเลือก > รูปแบบการหมุนพังกา > ค้นหา**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **พื้นที่ค้นหา และเลือกระยะทาง**
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว

- การบังคับเรือด้วยตนเอง
หมายเหตุ: คุณสมบัติ Shadow Drive ต้องเปิดใช้งานเพื่อยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยวโดยการบังคับเรือด้วยตนเอง
- เลือก **< หรือ >** เพื่อยกเลิกรูปแบบโดยใช้โหมดควบคุมพวงมาลัยที่ละขั้น
- เลือก **Standby**

การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต

การตั้งค่า การตอบสนอง ทำให้คุณสามารถปรับการตอบสนองของออโตไพลอตให้เหมาะสมกับสภาพทะเลและลมที่แตกต่างกัน สำหรับการกำหนดค่าออโตไพลอตขั้นสูง โปรดดูคู่มือการกำหนดค่าที่มาพร้อมกับระบบออโตไพลอตของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **ตัวเลือก > การตอบสนอง**
- 2 ปรับการตอบสนองของหางเสือ
หากคุณต้องการให้หางเสือตอบสนองได้ดีขึ้นและเคลื่อนที่เร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากหางเสือตอบสนองมากเกินไปและเคลื่อนที่เร็วเกินไป ให้ลดค่าลง

การเปิดใช้งานการควบคุมอโตไพลอตบนนาฬิกา Garmin

คุณสามารถควบคุมอโตไพลอต Garmin ด้วยนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ไปที่ garmin.com สำหรับรายการนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

หมายเหตุ: การแจ้งเตือนอัจฉริยะจะใช้นาฬิกาไม่ได้เมื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลอโตไพลอต

- 1 เลือก การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอป Connect IQ™ > การควบคุมอโตไพลอต > เปิดใช้งาน > การเชื่อมต่อใหม่
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การปรับแต่งการดำเนินการของปั๊มอโตไพลอต

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการดำเนินการของปั๊มอโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าอโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถเลือกการดำเนินการอโตไพลอตที่นาฬิกา Garmin จะดำเนินการได้สูงสุดสามรายการ

หมายเหตุ: การดำเนินการอโตไพลอตที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับอโตไพลอตที่ติดตั้ง

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอป Connect IQ™ > การควบคุมอโตไพลอต > การดำเนินการของปั๊ม
- 2 เลือกปั๊ม
- 3 เลือกการดำเนินการ

การควบคุมอโตไพลอตด้วยรีโมทคอนโทรล GRID 20

- กดปั๊มเพื่อเปลี่ยนโหมด
- ขณะอยู่ในโหมดควบคุมพวงมาลัยที่ละเอียด ให้หมุนปั๊มเพื่อเลี้ยว การหมุนปั๊มแต่ละครั้งจะทำให้เกิดการหมุน 1 องศา
- ในขณะที่อยู่ในโหมดการตอบสนองอโตไพลอต ให้หมุนปั๊มเพื่อปรับการตั้งค่า การตอบสนอง
- ในขณะที่อยู่ในโหมดการบังคับเลี้ยวทางเสือ ให้โยกคันบังคับค้างไว้ทางขวาหรือซ้ายเพื่อเลี้ยว

รีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor™

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ อโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเพื่อควบคุมระบบอโตไพลอต Reactor ที่สามารถทำงานร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานรีโมท โปรดดูคำแนะนำรีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor ที่ garmin.com

การจับคู่รีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก ตัวเลือก > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอโตไพลอต
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก เปิดใช้งาน
- 3 เลือก การเชื่อมต่อใหม่
- 4 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > Pair with MFD
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงและแสดงข้อความยืนยัน
- 5 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก ใช่ เพื่อทำกระบวนการจับคู่ให้เสร็จสิ้น

การเปลี่ยนคุณสมบัติของปั๊มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor

คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบหรือการดำเนินการที่ถูกกำหนดไว้ในปั๊มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอโตไพลอต Reactor ได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอโตไพลอต > การดำเนินการของปั๊ม
- 2 เลือกปั๊มดำเนินการที่ต้องการเปลี่ยน
- 3 เลือกรูปแบบหรือการดำเนินการเพื่อกำหนดลงในปั๊มดำเนินการ

การอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor โดยใช้ชาร์ตฟลิตเตอร์ได้

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ไปที่ garmin.com/software/autopilot_remote_control และเลือก ซอฟต์แวร์
- 3 เลือก ดาวนโหลด
- 4 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 5 เลือก ดาวนโหลด
- 6 เลือกตำแหน่ง และเลือก บันทึก
- 7 ดับเบิลคลิกไฟล์ที่ดาวนโหลด
- 8 เลือก ถัดไป
- 9 เลือกไดรฟ์ที่เป็นของการ์ดหน่วยความจำ แล้วเลือก ถัดไป > เสร็จสิ้น
- 10 บนชาร์ตฟลิตเตอร์ ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 11 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติ Pilot > อัปเดตซอฟต์แวร์

ออโตไพลอต Yamaha

⚠ คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

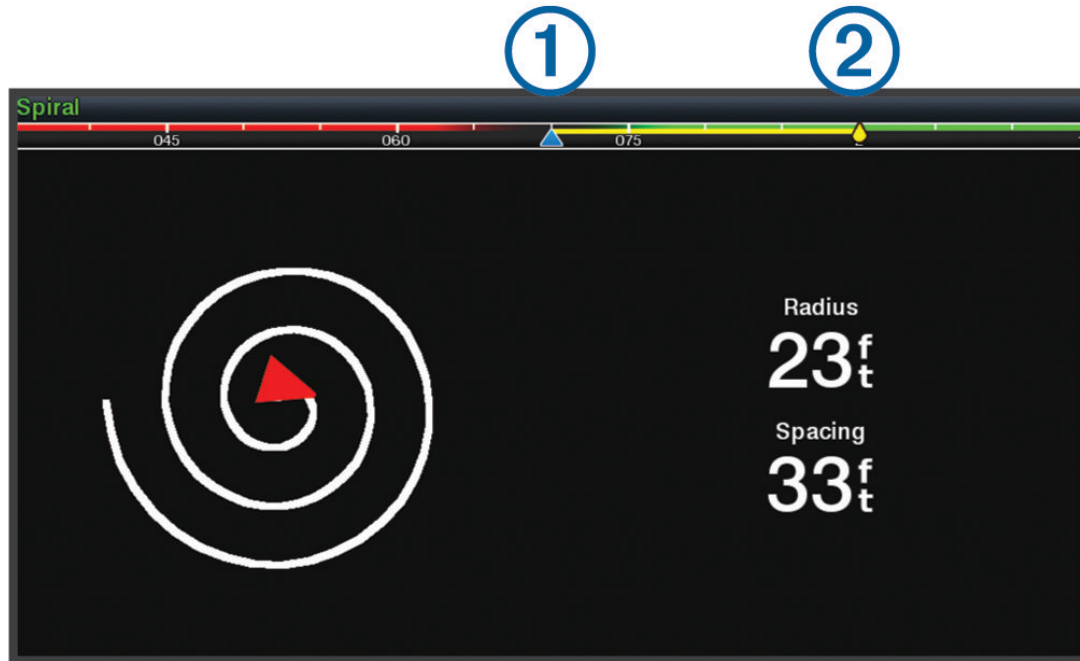
เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทัศนียภาพอย่างต่อเนื่อง (รักษาทัศนียภาพ)

เมื่อชาร์ตฟลิตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถดูข้อมูลออโตไพลอตโดยใช้หน้าจอออโตไพลอตและแถบโอเวอร์เลย์ของ Yamaha สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

หน้าจอออโตไพลอต Yamaha



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)

ตั้งค่าออโตไพลอต Yamaha

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าออโตไพลอต**

ชุดรูปแบบ: ช่วยให้คุณเลือกรูปแบบออโตไพลอตได้

ทิศทาง: ตั้งทิศทางกราบซ้ายหรือกราบขวาสำหรับรูปแบบ

พื้นที่: ตั้งค่าการเว้นระยะสำหรับรูปแบบ

ความยาว: ตั้งค่าความยาวของรูปแบบ

แอมพลิจูด: ตั้งค่ามุมสำหรับรูปแบบซิกแซก

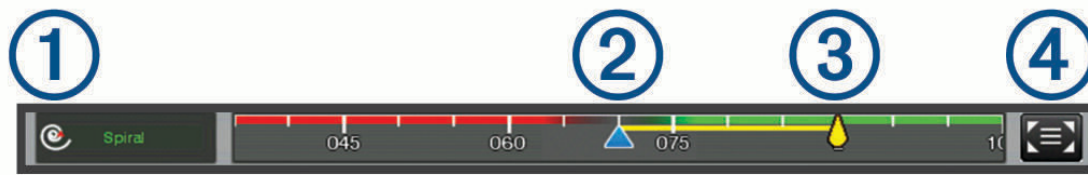
รัศมีเริ่มต้น: ตั้งค่ารัศมีสำหรับรูปแบบเกลียว

โหมดจุดเส้นทางสุดท้าย: ตั้งค่าโหมดสำหรับออโตไพลอตเมื่อถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง **ตัวเลือก FishPoint®** จะรักษาดำแหน่งแต่ไม่รักษาทิศมุ่งหน้า **ตัวเลือก DriftPoint®** จะทำให้เรือสามารถลอยไปตามลมหรือกระแสน้ำในขณะที่ยังคงรักษาทิศมุ่งหน้าตามที่คุณเลือกไว้ได้ แต่จะไม่รักษาดำแหน่งไว้ **ตัวเลือก StayPoint®** จะรักษาดำแหน่งและทิศมุ่งหน้า **ตัวเลือก การลดความเร็ว** จะหยุดเครื่องยนต์ แต่ไม่รักษาดำแหน่งหรือทิศมุ่งหน้าไว้ **ตัวเลือก ไม่ลดความเร็ว** จะไม่หยุดเครื่องยนต์

ค่าชดเชยการคงเส้นทาง: ตั้งค่าระยะทางเพื่อนำทางคู่ขนานกับเส้นทาง

หมายเหตุ: คุณสามารถ ดูข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับการทำงานของจอยสติ๊กและระบบออโตไพลอต Yamaha ได้ใน *คู่มือฉบับย่อ* ที่ให้มาพร้อมกับชุดจอยสติ๊ก/ออโตไพลอตล่าสุด

แถบไอเวอร์เลย์อัตโนมัติ Yamaha



①	โหมดอัตโนมัติ
②	ทิศทางหน้าจริง
③	ทิศทางหน้าที่ต้องการ (ทิศทางหน้าอัตโนมัติบังคับทิศทาง)
④	เปิดหน้าจอและเมนูอัตโนมัติทั้งหมด

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®

⚠ คำเตือน

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้ยู่ใต้น้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้
อย่าใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือบุคคลอื่นในน้ำอาจสัมผัสโดนใบพัดที่กำลังหมุนอยู่

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนทำความสะอาดหรือทำการบำรุงรักษาใบพัดเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติอัตโนมัติของทรอลิ่งมอเตอร์คือ
เครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่าง
ปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้โหมดอัตโนมัติบนพื้นน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้โหมดอัตโนมัติใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

⚠ ข้อควรระวัง

ขณะที่ใช้คุณสมบัติอัตโนมัติ ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

เมื่อจะเก็บหรือจะใช้งานมอเตอร์ ให้ตระหนักถึงพื้นผิวที่ล้อมรอบมอเตอร์ การสั่นโกลขณะกำลังเก็บหรือใช้งานมอเตอร์อาจส่งผล
ให้เกิดการบาดเจ็บได้

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ Force เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดูและควบคุมมอเตอร์โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin Force ที่ใช้ร่วมกันได้บนเรือของคุณเพื่อ
ควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เปิดใช้งานเครือข่าย Wi-Fi บนชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 26)
- 3 หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network โปรดตรวจสอบว่าชาร์ตพล็อตเตอร์นี้เป็นโฮสต์ของ
เครือข่าย Wi-Fi (*การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์*, หน้า 26)
- 4 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin**
- 5 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
↻ บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์จะเป็นสัญญาณไฟในขณะค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสี
เขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

หลังจากที่ชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้แถบไอเวอร์เลย์ของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อควบคุม
มอเตอร์ (*การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ*, หน้า 112)

การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ

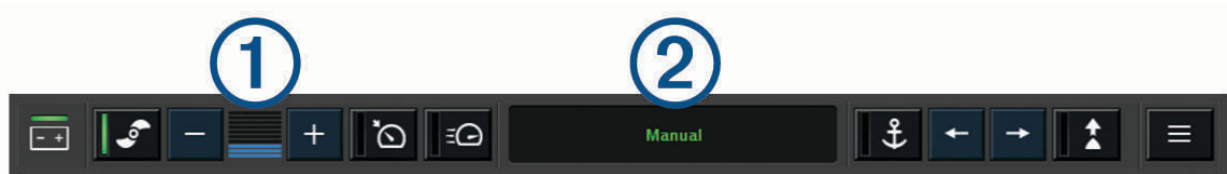
หลังจากที่คุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์เข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Force แล้ว คุณต้องเพิ่มแถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับหน้าจอเพื่อควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - จากหน้ารวมหรือแผนผัง SmartMode ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซ > โอเวอร์เลย์**
 - จากเต็มหน้าจอ ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
- 3 เลือกแถบบนสุดหรือแถบล่างสุด
- 4 เลือกแถบทรอลิ่งมอเตอร์

ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอทั้งหมดที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ช่วยให้คุณควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force และดูสถานะของมอเตอร์
เลือกรายการเพื่อใช้ ปุ่มจะสว่างขึ้นเมื่อถูกเลือก เลือกรายการอีกครั้งเพื่อเลิกใช้



	สถานะแบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์
	เปิดและปิดใบพัด
	ลดความเร็ว
	มาตรวัดความเร็ว
	เพิ่มความเร็ว
	เปิดใช้งานการควบคุมการล่องเรือที่ความเร็วเหนือพื้น (SOG) ปัจจุบัน
	ใช้ใบพัดด้วยความเร็วสูงสุด
	สถานะทรอลิ่งมอเตอร์
	เปิดใช้งานล๊อคสมอ ซึ่งใช้ทรอลิ่งมอเตอร์ในการรักษาตำแหน่งของคุณ
	บังคับเลี้ยวทรอลิ่งมอเตอร์ เมื่อล๊อคสมออยู่ ให้เลื่อนตำแหน่งตัวล๊อคไปข้างหน้าถอยหลังซ้ายหรือขวา
	เปิดใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้า (ตั้งค่าและรักษาทิศมุ่งหน้าปัจจุบัน) เมื่อทรอลิ่งมอเตอร์อยู่ในการรักษาทิศมุ่งหน้า แถบออโตไพลอตจะปรากฏขึ้นในแถบทรอลิ่งมอเตอร์
	เปิดการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ เลือก 

ปรับเทียบ: ปรับเทียบทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 113) และตั้งค่าชดเชยหัวเรือของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 114)

เกนสมอ: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่ออยู่ในโหมดลือคสมอ หากต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า

การนำทางที่ได้: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อนำทาง หากต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า

โหมดรักษาทิศทางหน้า: ตั้งค่าโหมดรักษาทิศทางหน้า ตัวเลือกจัดแนวเรือจะพยายามรักษาให้เรือมุ่งหน้าไปในทิศทางเดียวกัน โดยไม่สนกระแส น้ำ ตัวเลือกนำทางจะพยายามนำทางเป็นเส้นตรงในทิศทางที่ร้องขอ

โหมดถึงที่หมาย: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าลือคสมอ ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติลือคสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าทำเอง ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

ข้อควรระวัง

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ เมื่อใช้การตั้งค่าทำเองสำหรับตัวเลือกโหมดถึงที่หมาย คุณต้องพร้อมที่จะควบคุมเรือ

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

ด้านที่เก็บใบพัด: ตั้งค่าด้านของทรอลิ่งมอเตอร์ที่ใบพัดหมุนในขณะที่ทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งจะเป็ประโยชน์เมื่อคุณจัดเก็บรายการอื่นๆ ใกล้กับใบพัดที่เก็บไว้

ปุ่มลัด: เปิดใช้งานปุ่มลัดบนรีโมทคอนโทรลของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์นี้โดยเฉพาะ ปุ่มจะทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ครั้งละหนึ่งตัวเท่านั้น

ใช้ค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัดบนรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์ คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

หมายเหตุ: หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์มากกว่าหนึ่งตัวในเครือข่าย คุณสามารถตั้งปุ่มลัดได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพียงหนึ่งตัวเท่านั้น

1 เปิดหน้าจอ

2 กดปุ่มลัดค้างไว้

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหน่วยความจำ ปักหมุดแล้ว พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์

คุณต้องปรับตั้งเข็มทิศในทรอลิ่งมอเตอร์ก่อนที่จะสามารถใช้คุณสมบัติของออโตไพลอตได้

1 เดินเรือไปยังพื้นที่เปิดของน้ำนิ่ง

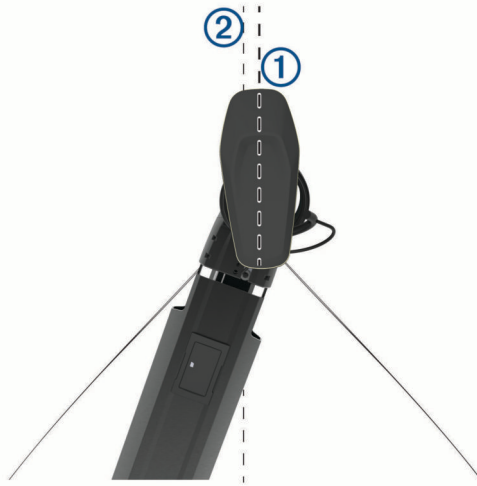
2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > การปรับตั้งค่าเข็มทิศ

3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

ทรอลิ่งมอเตอร์อาจไม่อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือของคุณ ขึ้นอยู่กับมุมในการติดตั้ง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

1 ปรับมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ ① เพื่อให้อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือ ② ของคุณโดยชี้ไปข้างหน้า



2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > ค่าชดเชยหัวเรือ

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ VHF ในเครือข่าย

หากคุณมีวิทยุ NMEA 0183 VHF หรือวิทยุ NMEA 2000 VHF ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้จะได้รับการเปิดใช้งาน

- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถถ่ายโอนตำแหน่ง GPS ไปยังวิทยุของคุณได้ หากวิทยุของคุณสามารถใช้งานดังกล่าวได้ ข้อมูลตำแหน่ง GPS จะถูกส่งด้วยการเรียกระบบ DSC
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับข้อมูลเหตุร้ายและตำแหน่งของระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC) จากวิทยุ
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถติดตามตำแหน่งของเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งได้

หากคุณมีวิทยุ Garmin NMEA 2000 VHF ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้ได้รับการเปิดใช้งานเช่นกัน

- ชาร์ตพล็อตเตอร์ทำให้คุณสามารถตั้งค่าและส่งรายละเอียดการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังวิทยุ Garmin VHF ของคุณได้
- เมื่อคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard จากวิทยุของคุณ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงหน้าจอ Man-Overboard และแจ้งให้คุณนำทางไปยังจุด Man-Overboard
- เมื่อคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard จากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ วิทยุจะแสดงหน้าจอสัญญาณแจ้งเหตุร้ายเพื่อเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการติดตั้งและการเชื่อมต่อวิทยุ VHF โปรดดูคำแนะนำในการติดตั้งวิทยุ VHF

เปิดใช้งาน DSC

เลือก การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > DSC

รายการ DSC

รายการ DSC คือบันทึกการเรียก DSC ล่าสุด และที่ติดต่อ DSC อื่นๆ ที่คุณป้อน รายการ DSC สามารถมีรายการย่อยได้ถึง 100 รายการ รายการ DSC แสดงการเรียกล่าสุดจากเรือ หากการเรียกครั้งที่สองได้รับจากเรือลำเดียวกัน การเรียกนี้จะแทนที่การเรียกครั้งแรกในรายการเรียก

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC > เพิ่มรายชื่อ**
- 2 ป้อนหมายเลขรหัสกิจการเคลื่อนที่ทางทะเล (MMSI) ของเรือ
- 3 ป้อนชื่อเรือ

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้และวิทยุ VHF ได้รับการเชื่อมต่อโดยใช้ NMEA 0183 หรือ NMEA 2000 ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกไว้กับการเรียกด้วย

 จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

 จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **นำทาง หรือ เส้นทางไปยัง**

สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่เริ่มต้นจากวิทยุ VHF

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่ใช้ร่วมกันได้กับ NMEA 2000 และคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC สำหรับ Man-Overboard จากวิทยุ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงหน้าจอ Man-Overboard และแจ้งให้คุณนำทางไปยังจุด Man-Overboard หากคุณมีระบบออโตไพลอตที่ใช้ร่วมกันได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนให้คุณเริ่มการเลี้ยวของวิลเลียมสันไปยังจุด Man-Overboard

หากคุณยกเลิกสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard บนวิทยุ หน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์ที่แจ้งเตือนให้คุณเปิดใช้งานการนำทางไปยังตำแหน่ง Man-Overboard จะหายไป

สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard และ SOS ที่เริ่มต้นจากชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ Garmin NMEA 2000 ที่ใช้ร่วมกันได้ และคุณทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS หรือ Man-Overboard วิทยุจะแสดงหน้าสัญญาณแจ้งเหตุร้ายเพื่อที่คุณจะสามารถเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้ายได้อย่างรวดเร็ว

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการส่งสัญญาณแจ้งเหตุร้ายจากวิทยุของคุณ โปรดดูคู่มือผู้ใช้วิทยุ VHF สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB หรือ SOS โปรดดู [การทำเครื่องหมายตำแหน่ง Man Overboard \(MOB\)](#), หน้า 50

การติดตามตำแหน่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ VHF โดยใช้ NMEA 0183 คุณสามารถติดตามเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งมาได้ คุณสมบัตินี้ยังมีให้ใช้งานร่วมกับ NMEA 2000 เมื่อเรือส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการเรียก DSC) การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกไว้ในรายการ DSC ([รายการ DSC](#), หน้า 114)

การดูรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก >
 - ในดูแผนที่เดินเรือที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก <

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **นำทาง หรือ เส้นทางไปยัง**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > สร้างจุดหักเหี้ยว**

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
 - ในการป้อนชื่อของเรือ ให้เลือก **ชื่อ**
 - ในการเลือกสัญลักษณ์ใหม่ ให้เลือก **สัญลักษณ์** หากมี
 - ในการป้อนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**
 - ในการแสดงเส้นทางเดินสำหรับเรือ หากวิทยุของคุณกำลังติดตามตำแหน่งของเรืออยู่ ให้เลือก **การทดลอง**
 - ในการเลือกสีสำหรับเส้นทางเดิน ให้เลือก **เส้นรอยทาง**

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทางของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่รายงาน

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > ติดตาม DSC**
- 2 เลือกจำนวนชั่วโมงที่จะแสดงเรือที่ติดตามบนแผนที่เดินเรือ
ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือก 4 ชั่วโมง จดรอยทางทั้งหมดที่เกิดขึ้นมาน้อยกว่าสี่ชั่วโมงจะปรากฏขึ้นสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมด

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งคำขออนุญาตพร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือกช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อๆ มาจนกว่าคุณจะเรียกโดยใช้อีกช่องหนึ่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ > ช่องแคบ**
- 4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่สามารถรับข้อมูลการเรียก

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องแคบ** และเลือกช่องใหม่
- 5 เลือก **ส่ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
- 6 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่เดินเรือหรือแผนที่เดินเรือ 3 มิติ ให้เลือกเป้าหมาย AIS
- 2 เลือก **เรือ AIS > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องแคบ** และเลือกช่องใหม่
- 4 เลือก **ส่ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
- 5 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

ตัววัดและกราฟ

ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูตัววัด

- 1 เลือก เรือ
- 2 เลือกตัววัด เช่น เรือ



- 3 เลือก < หรือ > เพื่อดูหน้าตัววัดอื่น หากมี

ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

หากไอคอนสว่างขึ้นบนหน้าตัววัด แสดงว่ามอเตอร์มีปัญหา

	การแจ้งเตือนระดับน้ำมันหรือแรงดันน้ำมันต่ำ
	การแจ้งเตือนอุณหภูมิ
	การแจ้งเตือนแรงดันไฟแบตเตอรี่
	การแจ้งเตือนการเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือกตัววัดค้างไว้
- 2 เลือกตัววัดที่จะแก้ไข
- 3 เลือก แทนที่ข้อมูล
- 4 เลือกประเภทข้อมูล
- 5 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การปรับแต่งตัววัด

คุณสามารถเพิ่มหน้าตัววัด เปลี่ยนแผนผังของหน้าตัววัด เปลี่ยนวิธีการแสดงผลของตัววัด และเปลี่ยนข้อมูลในตัววัดแต่ละตัวได้

- 1 เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก **ตัวเลือก > แก้ไขหน้าตัววัด**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือกมุมมองตัววัดหรือตัววัดเพื่อแก้ไข
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด ให้เลือกตัววัดและเลือก **แทนที่ข้อมูล**
 - ในการเปลี่ยนแผนผังตัววัดในหน้า ให้เลือก **เปลี่ยนเค้าโครง**
 - ในการเพิ่มหน้าลงในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **เพิ่มหน้า**
 - ในการลบหน้าออกจากหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **ลบหน้า**
 - ในการเปลี่ยนลำดับของหน้าในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **ย้ายหน้าไปทางซ้าย** หรือ **ย้ายหน้าไปทางขวา**
 - ในการเรียกคืนหน้านี้กลับเป็นมุมมองแบบเดิม ให้เลือก **เรียกคืนมุมมองเริ่มต้น**

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด

หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

- 1 จากหน้าจอตัววัดที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งค่าขีดจำกัดเกจวัด**
- 2 เลือกตัววัดที่ต้องการปรับแต่ง
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าต่ำสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก **ค่าต่ำสุด**
 - ในการตั้งค่าสูงสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก **ค่าสูงสุด**
 - ในการตั้งค่าขีดจำกัดล่างของตัววัดที่ต่ำกว่าค่าพิกัดต่ำสุด ให้เลือก **สเกลต่ำสุด**
 - ในการตั้งค่าขีดจำกัดบนของตัววัดที่สูงกว่าค่าพิกัดสูงสุด ให้เลือก **สเกลสูงสุด**
- 4 เลือกค่าขีดจำกัด
- 5 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 4 และ 5 เพื่อตั้งค่าขีดจำกัดตัววัดเพิ่มเติม

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนูการติดตั้งโซนาร์การเลือกเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์เครื่องยนต์**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกจำนวนเครื่องยนต์
 - เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ** เพื่อตรวจหาจำนวนเครื่องยนต์โดยอัตโนมัติ

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในตัววัดได้ ([การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด, หน้า 119](#))

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > การเลือกเครื่องยนต์ > จำนวนเครื่องยนต์**
- 2 เลือก **เครื่องยนต์แรก**
- 3 เลือกเครื่องยนต์ที่จะแสดงในตัววัดแรก
- 4 ทำซ้ำสำหรับแถบเครื่องยนต์ที่เหลือ

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > เปิด**

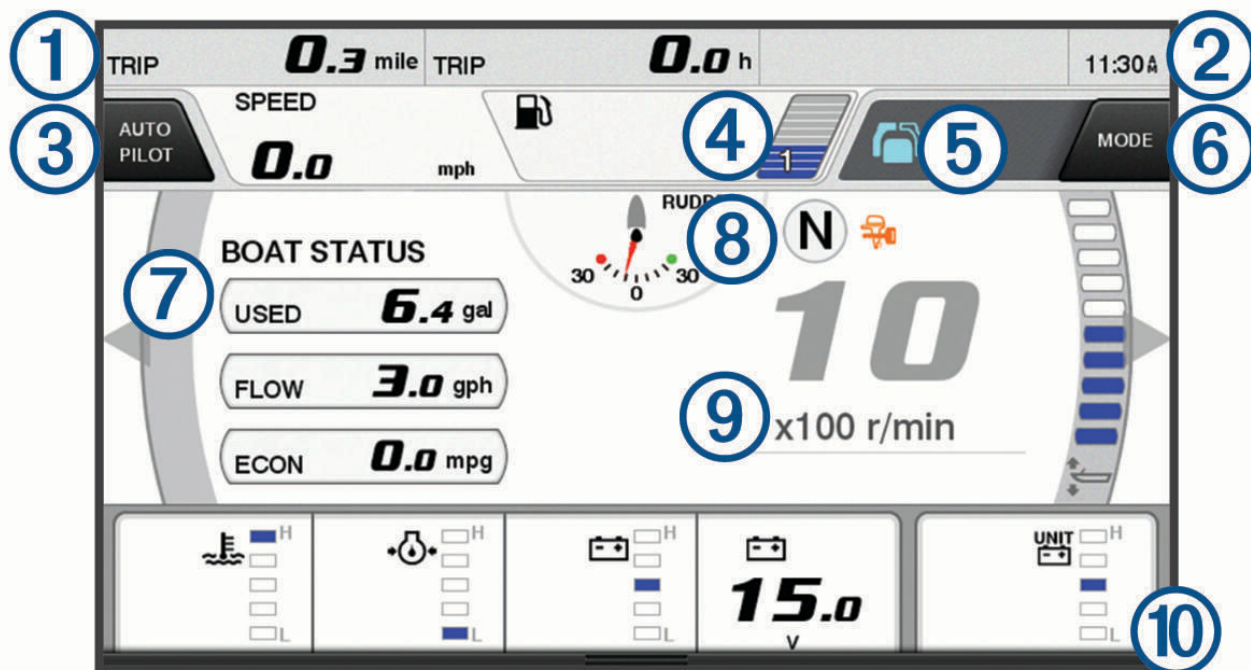
เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของตัววัดจะปรากฏขึ้น และตัววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > กำหนดเอง**
- 2 เลือกการเตือนตัววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

ตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha

เลือก **เรือ > YAMAHA** เพื่อดูตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha หน้าจอนี้จะแตกต่างกันไปตามเครือข่ายเครื่องยนต์และตัวควบคุมล้นปีกผีเสื้อ



①	ช่องข้อมูล แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล
②	เวลาปัจจุบัน แตะค้างไว้เพื่อดูข้อมูลการเดินทาง
③	เลือกเพื่อเปิดและปิดแถบอัตโนมัติ (Helm Master® EX) เลือกเพื่อตั้งค่าฟังก์ชันตั้งค่าจุดของปุ่มคันบังคับ (Helm Master)
④	ข้อมูลระดับถัง แตะที่ถังค้างไว้เพื่อดูข้อมูลเซนเซอร์ระดับถังอย่างละเอียด
⑤	ไอคอนสถานะ ความแรงของสัญญาณ GPS (Helm Master)
⑥	เลือกเพื่อตั้งค่าจุดตกปลา (Helm Master/Helm Master EX) เลือกเพื่อตั้งค่าความเร็วทรอลิ่ง (Helm Master/Helm Master EX/Mechanical RC/Digital Electronic RC (6X6/6X7))
⑦	ช่องข้อมูล แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล
⑧	ตำแหน่งเกียร์
⑨	เครื่องวัดความเร็วและมุมทริม แตะค้างไว้เพื่อเปลี่ยนพื้นหลัง
⑩	ข้อมูลเครื่องยนต์ แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูลและเปลี่ยนลักษณะของตัววัด

ไอคอนสภาพเครื่องยนต์

ไอคอนสีส้มระบุสภาพเครื่องยนต์

	ระบบความปลอดภัย Yamaha เปิดอยู่
	เครื่องยนต์อยู่ภายใต้การควบคุมการชิงโครโนซ์
	เครื่องยนต์กำลังอุ่นเครื่อง

ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

ไอคอนสีแดงระบุความผิดปกติของเครื่องยนต์

ประกาศ	
ปรึกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณหากไม่สามารถระบุและแก้ปัญหาได้	
	แรงดันน้ำหล่อเย็นต่ำ
	แรงดันน้ำมันต่ำ ดับเครื่องยนต์ ตรวจสอบระดับน้ำมันเครื่อง และเพิ่มน้ำมันหากจำเป็น ประกาศ ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง
	เครื่องยนต์ความร้อนสูงเกินไป ดับเครื่องยนต์ทันที ตรวจสอบทางเข้าน้ำหล่อเย็น และแก้ไขหากอุดตัน ประกาศ ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง
	แรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ต่ำ ตรวจสอบแบตเตอรี่และการเชื่อมต่อเชื่อมต่อ และขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ที่หลวมทั้งหมดให้แน่น กลับไปยังท่าเรือโดยเร็วหากการขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ให้แน่นไม่เพิ่มแรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ ปรึกษาตัวแทน- จำหน่าย Yamaha ของคุณทันที หมายเหตุ: ห้ามดับเครื่องยนต์เมื่อการเตือนนี้เปิดอยู่ หากคุณทำเช่นนั้น คุณอาจไม่สามารถสตาร์ทเครื่องยนต์อีกครั้ง- ได้
	น้ำในเชื้อเพลิง น้ำถูกเก็บรวบรวมไว้ในกรองเชื้อเพลิง (อุปกรณ์แยกเชื้อเพลิง) ดับเครื่องยนต์ทันทีและปรึกษาคู่่มือเครื่องยนต์ในการระบายน้ำออกจากกรองเชื้อเพลิง หมายเหตุ: น้ำมันเบนซินที่ผสมกับน้ำอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายได้
	การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์/การซ่อมบำรุง ปรึกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณทันที การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์ยังปรากฏขึ้นเมื่อผ่านไปมากกว่า 100 ชั่วโมงทำงานนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้า
	การแจ้งการเตือนของเครื่องยนต์ (Helm Master)
	ปัญหาไอเสียของเครื่องยนต์

การตั้งค่าตัววัด

การกำหนดค่าจำนวนเครื่องยนต์

- จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก **ตัวเลือก > จำนวนเครื่องยนต์**
- เลือกจำนวนเครื่องยนต์

การกำหนดค่าเซนเซอร์ระดับถัง

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก **ตัวเลือก > ค่าที่ตั้งล่วงหน้าของถัง**
- 2 เลือกเซนเซอร์ระดับถังที่จะกำหนดค่า
- 3 เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อ และเลือก **เสร็จสิ้น**.
- 4 เลือก **ประเภท** และเลือกประเภทของเซนเซอร์
- 5 เลือก **รูปแบบ** และเลือกสไลด์ของเซนเซอร์
- 6 เลือก **ความจุถัง** ป้อนความจุของถัง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 7 เลือก **การปรับตั้งค่า** และทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อปรับระดับถัง
หากคุณไม่ปรับระดับถัง ระบบจะใช้การตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับระดับถัง

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดง

- 1 จากหน้าจอข้อมูล ให้แตะรายการที่ปรับแต่งได้ค้างไว้
- 2 เลือกประเภทข้อมูล
- 3 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การตั้งค่าข้อมูลเครื่องยนต์ Yamaha

ประกาศ

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าอย่างถูกต้อง หากไม่ หน้าจอเครื่องยนต์จะไม่แสดงข้อมูลที่ถูกต้อง

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก **ตัวเลือก**

การเดินทาง: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับการเดินทางของคุณ เช่น ระยะทางและชั่วโมง และให้คุณสามารถรีเซ็ตค่าเหล่านี้ได้

ค่าเตือนการบำรุงรักษา: แสดงข้อมูลการซ่อมบำรุง ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าช่วงเวลาการซ่อมบำรุง และทำให้คุณสามารถรีเซ็ตเวลาที่ผ่านไปนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้านี้

ค่าที่ตั้งล่วงหน้าของถัง: ตั้งค่าชื่อถัง ประเภทของเหลว สไลด์เซนเซอร์ และความจุถัง และปรับเซนเซอร์

ระบบช่วยทริม: เปิดหรือปิดคุณสมบัติสนับสนุนการทริม ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

แรงเสียดทานบังคับเลี้ยว: ตั้งค่าแรงเสียดทานบนพวงมาลัย แรงเสียดทานจะปรับโดยอัตโนมัติตามความเร็วเครื่องยนต์ ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

ลือก-ทุ-ลือก: ตั้งค่าจำนวนครั้งที่สามารถหมุนพวงมาลัยระหว่างลือก กราบซ้ายสุด และกราบขวาสุดได้

ควบคุม ความเร็ว: ตั้งค่าที่มาความเร็วเป็น GPS หรือ RPM การใช้ GPS เป็น ที่มาความเร็ว จะใช้ได้เฉพาะกับระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งอโตไพลอตหรือคันบังคับเท่านั้น GPS ไม่พร้อมใช้งานในระบบ Helm Master

การตั้งค่าอโตไพลอต: กำหนดค่าการตั้งค่าอโตไพลอต Yamaha มีในระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งอโตไพลอต สำหรับข้อมูลอโตไพลอต Garmin ให้ดูที่ ([อโตไพลอต, หน้า 103](#))

คันบังคับและตั้งค่าจุด: ตั้งแรงผลักของคันบังคับ มุมทริมและค่าที่ตั้งล่วงหน้า การปรับระยะทาง และการตั้งค่าจุดปลา ใช้ได้ในระบบ Helm Master และระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งคันบังคับ

ค่าระบบช่วยทริมตั้งล่วงหน้า: ตั้งค่าค่าระบบช่วยทริมที่ตั้งล่วงหน้า ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

ค่าชดเชยการไหลของเชื้อเพลิง: ตั้งค่าชดเชยสำหรับข้อมูลการไหลของเชื้อเพลิง

ตัวตั้งเวลาปิด: ปิดระบบหนึ่งชั่วโมงหลังจากดับเครื่องยนต์

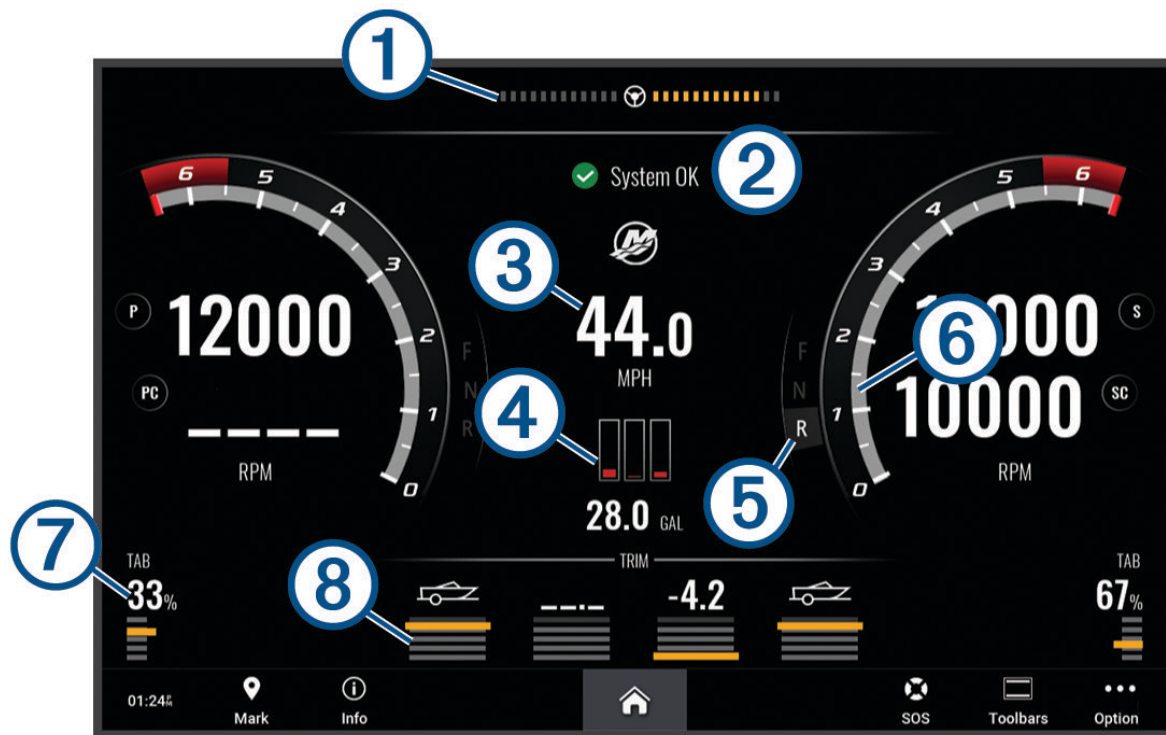
การจัดการแบตเตอรี่: กำหนดค่าระบบจัดการแบตเตอรี่ เช่น การตั้งค่าชนิดและความจุของแบตเตอรี่ และแสดงสถานะแบตเตอรี่ด้วย ใช้ได้ในระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งระบบจัดการแบตเตอรี่ (BMS)

การปรับตั้งค่า: ปรับเทียบคุณสมบัติต่างๆ เช่น การตั้งค่าศูนย์ทริม และเข็มทิศ

รีเซ็ต: รีเซ็ตข้อมูลเครื่องยนต์และเกตเวย์

ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury³

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้จะพร้อมใช้งานเมื่อเชื่อมต่อเกตเวย์ Mercury SmartCraft Connect เท่านั้น
เลือก เรือ > Mercury เพื่อดูตัววัดเครื่องยนต์ Mercury หน้าจอนี้จะแตกต่างกันไปตามเรือขายเครื่องยนต์



①	แรงดันไฟฟ้าเครื่องยนต์หรือมุมการบังคับเลี้ยว Mercury ³
②	สถานะเรือ
③	ความเร็วเรือ
④	เชื้อเพลิง
⑤	เกียร์
⑥	ความเร็วเครื่องยนต์
⑦	ทริมแท็บ
⑧	ทริมเครื่องยนต์

³ อาจแสดงมุมการบังคับเลี้ยว Mercury บนหน้าจอขึ้นอยู่กับการตั้งค่าและตำแหน่งบนหน้าจออาจแตกต่างกันไป

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก เสร็จสิ้น

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์การไหลของน้ำมัน คุณต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์ถังน้ำมัน ระดับน้ำมันจะถูกปรับโดยอัตโนมัติตามข้อมูลเซนเซอร์ระดับถัง และไม่จำเป็นต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงด้วยตนเอง (*การตั้งค่าน้ำมัน, หน้า 169*)

- 1 เลือก เรือ
- 2 เลือก เครื่องยนต์ หรือ น้ำมันเชื้อเพลิง
- 3 เลือก ตัวเลือก
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมทุกถังให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็นความจุสูงสุด
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันใน□เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก เรือ > ลม

การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ

คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก ตัวเลือก > ตัววัดลมเล่นเรือ
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงมุมการพัดของลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก เข้ม และเลือกตัวเลือก
 - ในการแสดงความเร็วลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก ความเร็วลม และเลือกตัวเลือก

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุว่าจะใช้ข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือความเร็ว GPS

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก ตัวเลือก > มาตราวัดจากเข็มทิศ > การแสดงความเร็ว
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก ความเร็วน้ำ
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก ความเร็ว GPS

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **ตัวเลือก > มาตรการวัดจากเข็มทิศ > ที่มาทิศมุ่งหน้า**
- 2 เลือก **GPS** หรือ **แม่เหล็ก**

หมายเหตุ: เมื่อเล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่สำหรับทั้งสเกลด้านลมและสเกลตามทิศทางลม

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **ตัวเลือก > มาตรการวัดจากเข็มทิศ > ชนิดเกจ์วัด > ตัววัดทวนลม**
- 2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ในทิศด้านลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลสูงขึ้น** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ตามทิศทางลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลต่ำลง** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

- 1 เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**
- 2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตการเดินทาง**
- ในการตั้งค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุด**
- ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตมาตรวัดระยะ**
- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตทั้งหมด**

การดูกราฟ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูกราฟการเปลี่ยนแปลงสภาพแวดล้อมต่างๆ เช่น อุณหภูมิ ความลึก และลม คุณต้องมีหัวโซนาร์หรือเซ็นเซอร์ที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > กราฟ**

คำแนะนำ: คุณสามารถกราฟอื่นที่มีได้โดยเลือก **เปลี่ยนกราฟ** และเลือกกราฟใหม่

การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา

คุณสามารถระบุจำนวนเวลาและช่วงความลึกที่ปรากฏในกราฟความลึกและอุณหภูมิน้ำ

- 1 จากกราฟ ให้เลือก **ตั้งค่ากราฟ**
- 2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสเกลเวลาที่ใช้ เลือก **ช่วงเวลา** การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 นาที การเพิ่มสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมามากขึ้น การลดสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมามากขึ้น
- ในการตั้งค่าสเกลของกราฟ เลือก **ขนาด** การเพิ่มสเกลช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลในค่าที่อ่านได้มากขึ้น การลดสเกลช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมในรูปแบบข้อมูลได้มากขึ้น

การจัดการแบตเตอรี่

คุณสามารถดูแบตเตอรี่และที่มาจ่ายไฟอื่นๆ รวมถึงอุปกรณ์ที่ใช้แหล่งจ่ายไฟเหล่านั้น

แบตเตอรี่จะแสดงรายการอยู่ที่ด้านบนของหน้าจอ แหล่งจ่ายไฟอื่นๆ เช่น โซลาร์เซลล์ เครื่องกำเนิดไฟฟ้าสลับ เครื่องแปลงไฟฟ้า และกังหันลมจะแสดงรายการอยู่ทางด้านซ้าย ส่วนรายการที่แสดงทางด้านขวาของหน้าจอจะเป็นอุปกรณ์ที่ใช้แบตเตอรี่และแหล่งจ่ายไฟอื่นๆ

การตั้งค่าหน้าการจัดการแบตเตอรี่

- 1 เลือก **เรือ** > **การจัดการแบตเตอรี่** > **ตัวเลือก** > **แก้ไขอุปกรณ์**
- 2 เลือกรายการ
- 3 เลือก **อุปกรณ์** และเลือกหนึ่งข้อมูลจากรายการ
- 4 หากจำเป็น ให้เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับอุปกรณ์เครื่องนี้ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 หากจำเป็น ให้เลือก **เปลี่ยนไอคอน** เลือกสัญลักษณ์ใหม่ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 ถึง 5 สำหรับอุปกรณ์แต่ละเครื่อง

ข้อความ inReach®

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ inReach Mini กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดู ตอบ หรือส่งข้อความที่ตั้งล่วงหน้าจากชาร์ตพล็อตเตอร์

หมายเหตุ: อุปกรณ์ inReach Mini ต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์และรับสัญญาณดาวเทียมเพื่อส่งและรับข้อความโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

ในการเปิดหน้า InReach® ให้เลือก **เรือ** > **InReach®**

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ inReach กับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ inReach ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อจัดการข้อความ

- 1 ให้อุปกรณ์ inReach อยู่ในระยะ 3 ม. (10 ฟุต) ของชาร์ตพล็อตเตอร์
- 2 จากเมนูหลักของอุปกรณ์ inReach ให้เลือก **ตั้งค่าอื่น ๆ** > **ANT+** > **สถานะ** > **เปิด**
- 3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **เรือ** > **InReach®** > **เริ่มการจับคู่**
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มค้นหาค้นหาและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ inReach การดำเนินการนี้อาจใช้เวลาถึง 60 วินาที
- 4 หากจำเป็น ให้เปรียบเทียบรหัสบนอุปกรณ์ inReach กับชาร์ตพล็อตเตอร์และเลือก**ตกลง**หากตรงกัน
inReach และชาร์ตพล็อตเตอร์จะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติเมื่ออยู่ภายในระยะ

การรับข้อความ inReach

เมื่ออุปกรณ์ inReach ได้รับความเสียหาย ปิ้อปอัฟการแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ GPSMAP ชั่วขณะ

- ในการดูข้อความทั้งหมด ให้เลือก **ตรวจสอบ**
- ในการปิดปิ้อปอัฟการแจ้งเตือน ให้เลือก **ตกลง** หรือรอให้การแจ้งเตือนปิดโดยอัตโนมัติ

การส่งข้อความ inReach ที่ตั้งล่วงหน้า

ข้อความที่ตั้งล่วงหน้าคือข้อความที่คุณสร้างที่ explore.garmin.com ข้อความที่ตั้งล่วงหน้ามีข้อความตัวอักษรที่กำหนดไว้ล่วงหน้าและผู้รับ

- 1 จากหน้า **InReach®** ให้เลือก **ข้อความ** > **ส่ง inReach ที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกข้อความที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือก **ส่ง**

การตอบกลับข้อความ inReach

คุณสามารถตอบกลับข้อความ inReach ด้วยข้อความที่เขียนไว้แล้ว

- 1 จากหน้า **InReach®** เลือก **ข้อความ**
รายการข้อความที่ส่งและข้อความที่ได้รับปรากฏขึ้น
- 2 เลือกข้อความที่ได้รับ
- 3 เลือก **ตอบกลับ**
- 4 เลือกข้อความ
- 5 เลือก **ส่ง**

การสลับสายแบบดิจิทัล

คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตรวจสอบและควบคุมวงจรเมื่อเชื่อมต่อกับระบบสวิตช์ดิจิทัล

ตัวอย่างเช่น คุณสามารถควบคุมแสงภายในและแสงนำทางของเรือได้ คุณยังสามารถตรวจสอบวงจรของบ่อพักปลาได้ด้วย ในการเข้าถึงการควบคุมการสลับสายแบบดิจิทัล ให้เลือก **เรือ > การสลับ** สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการซื้อและการกำหนดค่าระบบการสลับสายแบบดิจิทัล โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณ

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตช์ดิจิทัล

คุณสามารถเพิ่มและปรับแต่งหน้าสวิตช์ดิจิทัลบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 เลือก **เรือ > การสลับ > ตัวเลือก > ตั้งค่าอื่น ๆ**
- 2 เลือก **เพิ่มหน้า** หรือ **แก้ไขหน้า**
- 3 ตั้งค่านำตามต้องการ:
 - ในการป้อนชื่อของหน้า ให้เลือก **ชื่อ**
 - ในการตั้งค่าสวิตช์ ให้เลือก **แก้ไขสวิตช์**
 - ในการเพิ่มภาพของเรือ ให้เลือก **เพิ่มภาพ BoatView**

หมายเหตุ: คุณสามารถใช้ภาพเรือเริ่มต้นหรือใช้ภาพเรือของคุณแบบกำหนดเองได้ คุณควรบันทึกภาพที่กำหนดเองลงในโน้ตบุ๊ก /Garmin ในการลดหน่วยความจำ คุณยังสามารถปรับมุมมองและตำแหน่งการวางของภาพได้ด้วย

Garmin Boat Switch™

⚠ คำเตือน

Garmin ขอแนะนำอย่างยิ่งให้ใช้ผู้ติดตั้งมืออาชีพที่มีความรู้เกี่ยวกับระบบอิเล็กทรอนิกส์เป็นอย่างดีในการติดตั้งอุปกรณ์ การติดตั้งอุปกรณ์อย่างไม่ถูกต้องอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บสาหัส และความเสี่ยงต่อเรือหรือแบตเตอรี่ได้

การกำหนดค่าอุปกรณ์ Garmin Boat Switch

สวิตช์ดิจิทัลบางตัวที่ควบคุมโดยอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ต้องได้รับการกำหนดค่าก่อนใช้งาน

การกำหนดค่าสวิตช์เป็นแบบกดติดปล่อยดับ

ข้อสังเกต: แบบต้องกดปิดและกดติดปล่อยดับทั้งหมดในอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ต้องได้รับการกำหนดค่าในซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสวิตช์แบบกดติดปล่อยดับสำหรับการทำงานที่ถูกต้อง

- 1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > การสลับ > มาตรฐาน NMEA**
- 2 เลือกหมายเลขสวิตช์
- 3 เลือก **การกำหนดค่า > ชั่วครู่**

การตั้งชื่อสวิตช์

คุณสามารถระบุชื่อที่กำหนดเองเพื่อใช้แทนชื่อเริ่มต้นสำหรับแต่ละสวิตช์ได้

- 1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > การสลับ > มาตรฐาน NMEA**
- 2 เลือกหมายเลขสวิตช์
- 3 เลือก **ชื่อ > เปลี่ยนชื่อ**
- 4 ป้อนชื่อใหม่
- 5 เลือก **เสร็จสิ้น**

การติดป้ายกำกับสวิตช์

คุณสามารถระบุป้ายกำกับที่กำหนดเองสำหรับแต่ละสวิตช์ได้ ป้ายกำกับสวิตช์จะแยกจากชื่อสวิตช์

- 1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > การสลับ > มาตรฐาน NMEA**
- 2 เลือกหมายเลขสวิตช์
- 3 เลือก **แบ่งประเภท > แก้วไขเลเบล**
- 4 ป้อนป้ายกำกับใหม่
- 5 เลือก **เสร็จสิ้น**

การแสดงผลและซ่อนสวิตช์

คุณสามารถเลือกสวิตช์ที่จะซ่อนหรือแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ได้

- 1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > การสลับ > มาตรฐาน NMEA**
- 2 เลือกหมายเลขสวิตช์
- 3 เลือก **ทัศนวิสัย** เพื่อแสดงหรือซ่อนสวิตช์

การกำหนดค่าตัวเลือกไฟนำทาง

คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการปฏิบัติตามกฎหมาย ข้อบังคับ และมาตรฐานที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานและ/หรือการใช้งานไฟนำทางทางทะเล Garmin ไม่รับผิดชอบต่อการปรับ การลงโทษ การอ้างสิทธิ์ หรือความเสียหายใดๆ ที่อาจเกิดขึ้นเนื่องจากการไม่ปฏิบัติตามดังกล่าว

ตามค่าเริ่มต้น ช่องสัญญาณ 1 และ 2 จะอยู่ในสถานะอินเตอร์ล็อกสำหรับไฟเดินเรือเพื่อให้เป็นไปตามกฎข้อบังคับระหว่างประเทศเพื่อป้องกันเรือโดนกันในทะเล คุณอาจต้องกำหนดค่าอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้ใช้ตัวเลือกการเดินสายที่คุณใช้กับประเภทการติดตั้งของคุณทั้งนี้ขึ้นอยู่กับไฟส่องสว่างของเรือของคุณ

หากคุณไม่ต้องการเชื่อมต่อไฟเดินเรือและจอดเรือกับอุปกรณ์ คุณสามารถกำหนดค่าช่องสัญญาณ 1 และ 2 ให้ทำงานแยกจากกันเป็นสวิตช์แบบต้องกดปิดตามปกติได้

- 1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **เรือ > การสลับ**
- 2 กดสวิตช์ 1 ค้างไว้ 5 วินาที
สวิตช์ 1 จะเริ่มกะพริบ
- 3 กดสวิตช์ 2 ค้างไว้ 5 วินาที
สวิตช์จะหยุดกะพริบ และจะมีข้อความยืนยันตัวเลือกการเดินสายที่เลือกใหม่
- 4 ทำซ้ำสองขั้นตอนก่อนหน้าจนกว่าอุปกรณ์จะได้รับการกำหนดค่าสำหรับตัวเลือกการเดินสายที่ใช้กับประเภทการติดตั้งของคุณ

หมายเหตุ: หลังจากเลือกตัวเลือก C ตัวเลือกการกำหนดค่าถัดไปในรอบจะปิดใช้งานอินเตอร์ล็อกเพื่อให้ช่องสัญญาณ 1, 2 และ 3 ทำงานแยกจากกันเป็นสวิตช์แบบต้องกดปิดตามปกติ

การใช้สวิตช์ปั๊มน้ำห้องเรือ

คุณสามารถใช้งานปั๊มน้ำห้องเรือที่เชื่อมต่อด้วยตนเองได้โดยใช้สวิตช์ 12 และ 13 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **เรือ > การสลับ**

2 เลือกตัวเลือก:

- กดสวิตช์ปั๊มน้ำห้องเรือค้างไว้หนึ่งวินาทีเพื่อให้ปั๊มน้ำห้องเรือทำงานเป็นเวลา 2 นาที
- กดสวิตช์ปั๊มน้ำห้องเรือค้างไว้สามวินาทีเพื่อให้ปั๊มน้ำห้องเรือทำงานอย่างต่อเนื่อง

หมายเหตุ: ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin จะแจ้งเตือนคุณทุก 5 นาทีขณะเปิดใช้งานโหมดต่อเนื่อง

การใช้ไฟที่ลดแสงได้

คุณสามารถใช้งานไฟที่ลดแสงได้ที่เชื่อมต่อได้โดยใช้สวิตช์ 17 ถึง 21 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับอุปกรณ์ Garmin Boat Switch ให้เลือก **เรือ > การสลับ**

2 เลือกตัวเลือก:

- กดสวิตช์ไฟที่ลดแสงได้เพื่อเปิดหรือปิดไฟ

หมายเหตุ: ไฟจะเปิดที่ระดับการลดแสงที่ตั้งค่าไว้เมื่อปิดไฟครั้งสุดท้าย

- เมื่อไฟเปิดอยู่ ให้กดสวิตช์ไฟที่ลดแสงได้ค้างไว้เพื่อลดแสงและปล่อยเพื่อหยุดการลดแสง
- เมื่อไฟปิดอยู่ ให้กดสวิตช์ไฟที่ลดแสงได้ค้างไว้เพื่อเปิดไฟที่ความสว่าง 100%

การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติดตั้งบนเรือของคุณ

ระบบสมอ Power-Pole®



คำเตือน

ห้ามใช้ระบบสมอ Power-Pole ขณะอยู่ระหว่างการใช้งาน การทำเช่นนี้อาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หากมีระบบสมอ Power-Pole ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่าย NMEA 2000 คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ควบคุมสมอ Power-Pole ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจบบระบบสมอ Power-Pole ของเกตเวย์ C-Monster® บนเครือข่าย NMEA 2000 โดยอัตโนมัติ

การเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์สมอ Power-Pole

คุณต้องเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Power-Pole บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมสมอ Power-Pole

1 จากหน้าที่คุณเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซโอเวอร์เลย์**

คำแนะนำ: ในการเลือกโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็วให้เลือก **Toolbars > สมอ**

2 เลือกตัวเลือก

3 เลือก **สมอ Power-Pole®**

หลังจากที่คุณเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Power-Pole บนชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole ให้ตรงกับ การติดตั้งสมอ Power-Pole บนเรือ (*การติดตั้งสมอ Power-Pole*, หน้า 131)

การติดตั้งสมอ Power-Pole

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมสมอ Power-Pole คุณต้องเลือกโหมดการติดตั้งที่ต้องการ ค่าเริ่มต้นของโหมดการติดตั้งคือ คู่ ในขณะที่โหมดการติดตั้งถูกตั้งค่าเป็น คู่ การควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ของสมอ Power-Pole จะไม่ทำงาน

- 1 จากแถบเครื่องมือ Power-Pole ให้เลือก  > การติดตั้งโซนาร์
- 2 เลือกโหมดการติดตั้งที่ตรงกับการติดตั้งสมอบนเรือ
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole เดียวของกราบซ้าย ให้เลือก **กราบซ้าย**
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole เดียวของกราบขวา ให้เลือก **กราบขวา**
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole คู่ ให้เลือก **คู่**
- 3 ใช้ตัวเลื่อนเพื่อตั้งค่าความเร็วที่ต้องการสำหรับสมอเพื่อใช้งานและดึงกลับ

โอเวอร์เลย์ Power-Pole

ก่อนที่คุณจะสามารถควบคุมสมอ Power-Pole ด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องเปิดใช้โอเวอร์เลย์ ([การเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์สมอ Power-Pole, หน้า 130](#)) และตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole ([การติดตั้งสมอ Power-Pole, หน้า 131](#))

รูปแบบของโอเวอร์เลย์จะแตกต่างกันไปตามโหมดการติดตั้ง ดูเอกสาร Power-Pole ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม



	เลือกเพื่อควบคุมสมอทั้งสองพร้อมกัน ยกเลิกการเลือกเพื่อควบคุมสมอแยกต่างหาก
	เลือกเพื่อดึงสมอกลับจนสุด
	เลือกเพื่อยึดสมอจนสุด
	กดค้างไว้เพื่อดึงสมอกลับด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อหยุดสมอ
	กดค้างไว้เพื่อยึดสมอด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อหยุดสมอ
	กดเพื่อเปิดเมนู
ท่าเรือ	กดค้างไว้เพื่อยึดสมอกลับด้วยตนเอง
STBD	ปุ่มควบคุมสมอกราบขวา

เปิดใช้งานพวงมาลัย Mercury

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ พวงมาลัย Mercury จะไม่ควบคุมเรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเครื่องยนต์ Mercury ถูกกำหนดค่าให้ทำงานด้วยคุณสมบัติการควบคุมเครื่องยนต์พวงมาลัย Mercury บนชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถเปิดใช้งานหนึ่งพวงมาลัยให้เป็นพวงมาลัย Mercury ที่ใช้งาน พวงมาลัย Mercury ที่ใช้งานจะควบคุมเครื่องยนต์ Mercury และโอเวอร์เลย์การควบคุมเครื่องยนต์ชาร์ตพล็อตเตอร์ Mercury (ตัวอย่างเช่น การส่องเรือ Mercury) โอเวอร์เลย์พวงมาลัยที่ไม่ได้ใช้งานจะยังคงปรากฏแต่ไม่สามารถใช้งานได้ ดังนั้นผู้ใช้ที่อยู่ตรงพวงมาลัยที่ไม่ได้ใช้งานจะไม่สามารถควบคุมเครื่องยนต์ได้

เมื่อคุณเคลื่อนที่รอบๆ เรือ คุณสามารถเปลี่ยนพวงมาลัย Mercury ที่ใช้งานจากสถานีสู่สถานี ได้สูงสุดสี่จุด

- 1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี > Mercury Helm**
- 2 ทำการเลือก

คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll จะไม่ควบคุมเรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll เพื่อตั้งค่าและปรับความเร็วทรอลิ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุม Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถตั้งค่าและปรับความเร็วเป้าหมายโดยใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊วโอเวอร์เลย์**
คำแนะนำ: คุณยังสามารถเลือก Toolbars จากแถบเมนูเพื่อเปลี่ยนโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว
- 2 เลือก **ทรอล**
- 3 เลือก **เพิ่ม**

โอเวอร์เลย์ Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อตั้งค่าความเร็วเป้าหมาย

1

2

  Troll

-

Target1500RPM

+

Current RPM1000

Enable

	เลือกเพื่อลดความเร็วเป้าหมาย
①	ความเร็วเป้าหมาย
	เลือกเพื่อเพิ่มความเร็วเป้าหมาย
②	ความเร็วจริง
เปิดใช้งาน	เลือกเพื่อใช้คุณสมบัติ Mercury Troll
ไม่ใช้งาน	เลือกเพื่อเลิกใช้คุณสมบัติ Mercury Troll

การควบคุมการล่องเรือ Mercury

⚠ คำเตือน

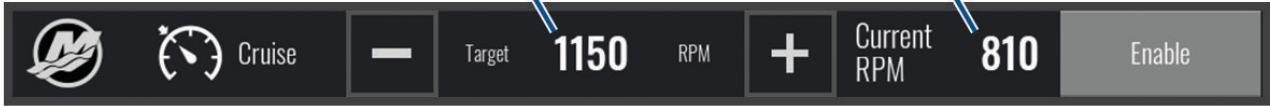
คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ระบบควบคุมเรือ Mercury จะไม่ควบคุมเรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถตั้งค่าและปรับฟังก์ชันการควบคุมการล่องเรือโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์การควบคุมเรือ Mercury

- จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **ตัวเลือก > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
คำแนะนำ: คุณยังสามารถเลือก Toolbars จากแถบเมนูเพื่อเปลี่ยนโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว
- หากจำเป็น ให้เลือก **ล่องเรือ**
- เลือก **เมอร์คิวรี ครูซ**
- หากจำเป็น ให้เลือก **เพิ่ม**

โอเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ Mercury



The interface shows a 'Cruise' mode with a target RPM of 1150 and a current RPM of 810. It includes minus and plus buttons to adjust the target, and an 'Enable' button. Callouts 1 and 2 point to the target and current RPM values respectively.

—	เลือกเพื่อลดความเร็วเป้าหมาย
①	ความเร็วเป้าหมาย
+	เลือกเพื่อเพิ่มความเร็วเป้าหมาย
②	ความเร็วจริง
เปิดใช้งาน	เลือกเพื่อใช้การควบคุมเรือ
ไม่ใช้งาน	เลือกเพื่อเลิกใช้การควบคุมเรือ

คุณสมบัติ Dometic® Optimus®

เมื่อเชื่อมต่อกับระบบ Optimus ที่ใช้ร่วมกันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะช่วยให้คุณเข้าถึงและควบคุมระบบได้ คุณสามารถเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Optimus เพื่อควบคุมระบบ Optimus (*กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus*, หน้า 134)

เมื่อจำเป็น ระบบ Optimus จะแสดงข้อความพร้อมข้อมูล คำแนะนำ และการแจ้งเตือนเกี่ยวกับความผิดปกติและอันตราย

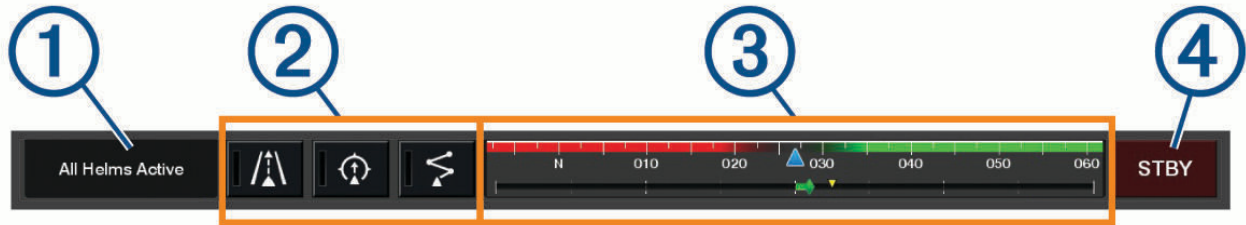
ไอคอนห้ามว่ายน้ำ  ระบุว่า你不ควรว่ายน้ำเมื่อมีการใช้งานโหมด Optimus บางโหมด ในโหมดเหล่านี้ การควบคุมใบพัดจะทำงานโดยอัตโนมัติและอาจทำให้บุคคลในน้ำได้รับบาดเจ็บ

กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ตัวเลือก > แก๊ซโอเวอร์เลย์
- 2 เลือกแถบบนสุดหรือแถบล่างสุด
- 3 เลือกแถบ Optimus

ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

ในการใช้แถบโอเวอร์เลย์ คุณต้องเชื่อมต่อระบบ Optimus ของคุณกับชาร์ตพล็อตเตอร์และเพิ่มแถบโอเวอร์เลย์ในหน้าจอที่จำเป็น (*กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus, หน้า 134*)



①	โหมดการควบคุม
②	ปุ่มควบคุม Optimus
③	หางเสือ
④	ปุ่มสแตนด์บาย

คุณต้องกดปุ่มโหมดบนแถบโอเวอร์เลย์เพื่อใช้งานหรือเลิกใช้งานโหมด เมื่อใช้งานโหมด ปุ่มจะสว่างขึ้น

การกำหนดค่าแถบโอเวอร์เลย์และปุ่มจะแตกต่างกันไปตามระบบ โหมด และอุปกรณ์ ดูเอกสาร Optimus ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

สัญลักษณ์โอเวอร์เลย์

	การรักษาทิศทางหน้าอัตโนมัติ
	โหมดติดตามอัตโนมัติ
	โหมดเส้นทางอัตโนมัติ
	การรักษาตำแหน่ง SeaStation®
	รักษาทิศทางหน้า SeaStation

โหมด Optimus Limp Home

⚠ คำเตือน

ในกรณีที่การบังคับเลี้ยวล้มเหลว โหมด Optimus Limp Home จะใช้งานได้ โหมด Limp Home เป็นระบบควบคุมที่อาจจำกัดการควบคุมเรืออย่างมาก ซึ่งควรใช้ในกรณีฉุกเฉินเท่านั้น หากคุณไม่สามารถติดต่อขอความช่วยเหลือได้ ดำเนินการด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษ อ่านคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus และสวมใส่อุปกรณ์การลอยตัวส่วนบุคคล (PFD) เสมอ

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ การใช้โหมด Limp Home ไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เมื่อพร้อมใช้งาน ปุ่ม Limp Home จะปรากฏบนแถบโอเวอร์เลย์ Optimus โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus ก่อนใช้โหมด Limp Home

ในการใช้งานโหมด Limp Home จากหน้าจอใดๆ ให้เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > การบังคับเลี้ยว Limp Home**

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด รมัตระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ วันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่ดูล่าสุด

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > น้ำขึ้นน้ำลง**

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด รมัตระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่คุณดูครั้งสุดท้าย และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > กระแสน้ำ**

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > ท้องฟ้า**

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

1 เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง, กระแสน้ำ หรือ ท้องฟ้า**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่ > ทำเอง** และใส่วันเดือนปี
- ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่ > กระแสไฟฟ้า**
- หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันถัดไป**
- หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันก่อนหน้า**

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

1 เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ**

3 เลือก **สถานีใกล้ๆ**

4 เลือกสถานี

การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือนำทาง

1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3D ให้เลือกตำแหน่ง

2 เลือก **ข้อมูล**

3 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง, กระแสน้ำ หรือ ท้องฟ้า**

ตัวจัดการค่าเตือน

ระหว่างการเตือนที่เปิดใช้งาน ตัวบ่งชี้จะปรากฏขึ้นบนปุ่มเมนู ตัวจัดการค่าเตือน จะแสดงไอคอนการเตือนแบบรหัสสีและจัดลำดับความสำคัญของข้อความการเตือนตามความรุนแรง

ในการเปิด ตัวจัดการค่าเตือน ให้เลือกไอคอน  บนแถบเมนูหรือเลือก ข้อมูล และเลือก ตัวจัดการค่าเตือน

สี	ความรุนแรง
แดง	อันตรายที่จำเป็นต้องมีการดำเนินการทันทีเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บทางร่างกายที่รุนแรงหรือการเสียชีวิต
เหลือง	อันตรายหรือการปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บเล็กน้อยต่อร่างกาย หรือความเสียหายต่อผลิตภัณฑ์หรือทรัพย์สินได้

การดูข้อความ

- 1 จากแถบเมนู ให้เลือก ข้อมูล หรือ 
- 2 เลือก ตัวจัดการค่าเตือน
- 3 เลือกข้อความ
- 4 เลือก ตรวจสอบ

การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ

- 1 เลือก ข้อมูล > ตัวจัดการค่าเตือน > เรียง/กรอง
- 2 เลือกตัวเลือกเพื่อจัดเรียงหรือคัดกรองรายการข้อความ

การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก ข้อมูล > ตัวจัดการค่าเตือน > บันทึกไปที่การ์ด

การล้างข้อความทั้งหมด

เลือก ข้อมูล > ตัวจัดการค่าเตือน > ล้างตัวจัดการค่าเตือน

Media Player

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถควบคุมเสียงนั้นด้วยเครื่องเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้:

- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกัน Fusion-Link™ เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network คุณสามารถควบคุมสเตอริโอของคุณด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอได้โดยอัตโนมัติ
- ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion® หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus™ คุณจะควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ ตรวจสอบดูว่าคุณมีหนึ่งในสเตอริโอ Fusion ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอโดยอัตโนมัติ
- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้ของบุคคลที่สามเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณอาจจะสามารถควบคุมสเตอริโอของคุณด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

หมายเหตุ: สเตอริโอที่เชื่อมต่อบางรุ่นอาจมีคุณสมบัติบางอย่างจะใช้ไม่ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้จากที่มาจากที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

การเปิด Media Player

ก่อนที่คุณจะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์

เลือก เรือ > สื่อ

คำแนะนำ: ในการเพิ่มโอเวอร์เลย์สื่อบนหน้าจออย่างรวดเร็ว ให้เลือก Toolbars > สื่อ > เพิ่ม

ไอคอนตัวเล่นสื่อ

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

ไอคอน	คำอธิบาย
★	บันทึกหรือลบช่องเป็นการตั้งค่าล่วงหน้า
↺↻	เล่นซ้ำทุกเพลง
↺↻¹	เล่นซ้ำเพลงเดียว
⏮⏭	สแกนสถานีวิทยุ AM/FM ข้ามไปยังแทร็คถัดไปหรือก่อนหน้า (แตะ) ไปข้างหน้าหรือไปข้างหลังอย่างรวดเร็ว (กดค้าง)
↻↺	สลับเปลี่ยน
🔊+	เพิ่มระดับเสียง
🔊-	ลดระดับเสียง
🔊×	ปิดเสียง
◀▶	ขยายเครื่องเล่นสื่อให้เต็มหน้าจอ

การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา

คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอ เมื่อคุณมีสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายหลายตัว คุณสามารถเลือกอุปกรณ์จากอุปกรณ์ที่คุณต้องการเล่นเพลงได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้งานบนอุปกรณ์และที่มาของสื่อทั้งหมด

- 1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **อุปกรณ์** และเลือกสเตอริโอ
- 2 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **แหล่ง** และเลือกที่มาของสื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม อุปกรณ์ จะปรากฏเมื่อมีอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์

หมายเหตุ: ปุ่ม แหล่ง จะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

การปรับโวลุ่มและระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อของเรือของคุณตั้งค่าเป็นโซน การควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอสื่อจะปรับระดับเสียงสำหรับ โซนพื้นฐาน ([การเลือกโซนพื้นฐาน, หน้า 139](#))

จากหน้าจอสื่อ ให้ใช้แถบเลื่อนหรือ 🔊- และ 🔊+ เพื่อปรับระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

คุณสามารถใช้ฮาร์ดแวร์เพื่อปรับระดับเสียงบนอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อ

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อมีหลายโซน การปรับการควบคุมโทนเสียงจะมีผลกับโซนพื้นฐานเท่านั้น คุณสามารถเปลี่ยนโซนพื้นฐานเพื่อปรับระดับเสียงในโซนอื่นๆ ได้ ([การเลือกโซนพื้นฐาน, หน้า 139](#))

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก **ตัวเลือก > ระดับเสียง**
- 2 เลือก 🔊- หรือ 🔊+ เพื่อปรับระดับเสียงที่คุณต้องการเปลี่ยน

การปิดเสียงสื่อ

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก  ×
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **เลือก**

โซนสเตอริโอและกลุ่ม

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

หมายเหตุ: จะแสดงตัวเลือก กลุ่ม เมื่อคุณมีหลายสเตอริโอ Fusion เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus เท่านั้น

หากตั้งค่าให้สเตอริโอหนึ่งที่ตั้งเชื่อมต่อนับสนับสนุนโซนลำโพงหลายโซน คุณสามารถควบคุมเสียงของแต่ละโซนได้จากหน้าจอสลับบนชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถกำหนดให้เสียงเจียบลงในส่วนห้องโดยสารและให้เสียงดังขึ้นที่ส่วนดาดฟ้าเรือได้ (*การปรับระดับเสียงโซน, หน้า 139*)

ถ้าคุณมีหลาย Fusion สเตอริโอเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณสามารถสร้างกลุ่มสเตอริโอแล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณอาจจะสามารถควบคุมโซนเสียงได้หลายวิธี ขึ้นอยู่กับความสามารถของสเตอริโอที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์:

- สำหรับสเตอริโอของบุคคลที่สามที่ใช้เทคโนโลยี Fusion-Link แท็บโซนในเครื่องจะช่วยให้คุณปรับระดับเสียงของโซนลำโพงทั้งหมดที่เปิดใช้งานบนสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- สำหรับสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องที่เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus แท็บ โซนกลุ่ม จะช่วยให้คุณปรับระดับเสียงของโซนใดๆ บนสเตอริโอในกลุ่มเดียวกันเป็น โซนพื้นฐาน
- สำหรับสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องที่เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus แท็บ เครือข่าย จะช่วยให้คุณปรับระดับเสียงของโซนต่างๆ บนสเตอริโอที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย Fusion PartyBus

การเลือกโซนพื้นฐาน

ถ้าคุณมีสเตอริโอหลายเครื่องที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ หรือมีสเตอริโอที่มีหลายโซนลำโพงเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องกำหนดหนึ่งโซนลำโพงบนสเตอริโอหนึ่งเป็นโซนพื้นฐาน การเล่นและการควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอสื่อจะปรับเฉพาะสเตอริโอหรือโซนที่ตั้งเป็นโซนพื้นฐาน ข้อมูลการเล่นบนหน้าจอสื่อจะแสดงแหล่งที่มาที่เล่นอยู่บนสเตอริโอ โซนพื้นฐานแนะนำให้ตั้งโซนพื้นฐานเป็นโซนที่ใกล้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่สุด

หมายเหตุ: สเตอริโอบางรุ่นอาจมีโซนสากล การตั้งให้โซนสากลเป็นโซนพื้นฐานจะช่วยให้การควบคุมบนหน้าจอมีผลต่อโซนทั้งหมดบนสเตอริโอ หรืออุปกรณ์สื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม โซน จะปรากฏขึ้นสำหรับสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่รองรับที่มาของสื่อหลายโซนเท่านั้น

- 1 จากหน้าจอการเล่น ให้เลือก **ตัวเลือก > โซนพื้นฐาน**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือกสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- 3 เลือกโซนที่คุณต้องการตั้งให้เป็น **โซนพื้นฐาน**
ชื่อของโซนพื้นฐานที่เลือกจะปรากฏบนหน้าจอของเครื่อง

การปรับระดับเสียงโซน

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **โซน**
จะแสดงรายชื่อโซนที่ใช้ได้
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เปลี่ยนกลุ่มโซนเพื่อดูโซนที่คุณต้องการปรับ (*โซนสเตอริโอและกลุ่ม, หน้า 139*)
- 3 เลือก  - และ  + เพื่อปรับระดับเสียงสำหรับโซน

การปิดใช้งานโชนลำโพง

ถ้าอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อของคุณมีโชนลำโพง คุณสามารถปิดใช้งานโชนที่ไม่ได้ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโชนาร์**
- 2 เลือกสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- 3 เลือก **โชน**
- 4 เลือกโชนที่คุณต้องการปิดใช้งาน
- 5 เลือก **เปิดใช้งาน**

แถบสีเขียวบนปุ่มจะเปลี่ยนเป็นสีเทาเพื่อแสดงว่าโชนถูกปิดใช้งาน คุณสามารถเลือก **เปิดใช้งาน** เพื่อเปิดใช้งานโชนที่ถูกปิดใช้งาน

การสร้างกลุ่ม

ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณสามารถสร้างกลุ่มสเตอริโอ แล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ สเตอริโอหนึ่งเครื่องต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

ดูคำแนะนำในการติดตั้งและคู่มือสำหรับเจ้าของที่ให้มาพร้อมกับสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้สำหรับข้อมูลที่ครบถ้วนเกี่ยวกับวิธีติดตั้งและกำหนดค่าเครือข่าย Fusion PartyBus

หมายเหตุ: มีข้อจำกัดบางอย่างเมื่อสตรีมแหล่งที่มาจากเครือข่าย Fusion PartyBus ดูคู่มือผู้ใช้ของสเตอริโอ Fusion ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

- 1 จากหน้าจอการเล่น ให้เลือก **ตัวเลือก > กลุ่ม**
- 2 เลือกชื่อของสเตอริโอที่คุณต้องการให้เป็นสเตอริโอหลักในกลุ่ม แล้วเลือก **ตั้งค่าเป็นแหล่งที่มา**
- 3 เลือกสเตอริโอที่คุณต้องการรวมไว้ในกลุ่ม
- 4 เลือก **เสร็จสิ้น**

แก้ไขกลุ่ม

- 1 จากหน้าจอการเล่น ให้เลือก **ตัวเลือก > กลุ่ม**
- 2 เลือกชื่อของกลุ่มที่มีอยู่
- 3 เลือกสเตอริโอที่คุณต้องการเพิ่มหรือลบออกจากกลุ่ม
- 4 เลือก **เสร็จสิ้น**

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

คุณสามารถเรียกดูเพลงในที่มาสื่อบางแหล่งได้

- 1 จากหน้าจอสื่อและแหล่งที่มาที่เกี่ยวข้อง ให้เลือกปุ่มที่มีชื่อที่มาที่มีชื่อที่มา เช่น **USB**
- 2 เรียกดู แล้วเลือกรายการที่จะเล่น

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโชนาร์**
- 2 เลือกอุปกรณ์
- 3 เลือก **ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข**
- 4 เลือกจำนวนสูงสุดของแทร็คที่ปรากฏในผลการค้นหา

หากต้องการปิดใช้งานคุณสมบัติการค้นหาด้วยตัวอักษร ให้เลือก **ปิดการค้นหา Alpha**

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

1 ขณะเล่นเพลง ให้เลือกตัวเลือกหนึ่งจากหน้าจอสื่อ

- เลือก **ตัวเลือก > ซ้ำ**
- เลือก **ตัวเลือก > เรียกดู > ซ้ำ**

2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เดียว**

หมายเหตุ: อุปกรณ์และแหล่งที่มาของ สื่อ ที่สนับสนุนตัวเลือกเดียว สำหรับควบคุม ซ้ำ

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

หมายเหตุ: อุปกรณ์ สื่อ และแหล่งที่มาบางตัวไม่สนับสนุนตัวเลือกทั้งหมดสำหรับการควบคุม ซ้ำ

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก **ตัวเลือก > ซ้ำ > ทั้งหมด**
- เลือก **ตัวเลือก > เรียกดู > ซ้ำ > ทั้งหมด**

การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก **ตัวเลือก > สลับ**
- เลือก **ตัวเลือก > เรียกดู > สลับ**

วิทยุ

ในการฟังวิทยุ AM หรือ FM คุณต้องมีเสาอากาศ AM/FM ทางทะเลที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับสเตอริโออย่างถูกต้องและอยู่ในระยะของสถานีกระจายเสียง สำหรับวิธีเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังวิทยุ SiriusXM® คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM*, หน้า 143) สำหรับวิธีเชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเล่น DAB*, หน้า 142) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

1 จากหน้าจอเครื่องเล่น ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ**

2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกที่มาที่เกี่ยวข้อง เช่น **FM**

2 เลือก  หรือ  เพื่อปรับหาสถานี

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

กดปุ่มระหว่างปุ่ม  และ  เพื่อวนไปในโหมดการปรับ:

- เลือก **MANUAL** เพื่อเลือกสถานีด้วยตัวเอง
- เพื่อสแกนหรือหยุดที่สถานีถัดไปที่มี ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- เพื่อเลือกสถานีที่บันทึกไว้ล่วงหน้า ให้เลือก **รายการโปรด**
- เพื่อเลือกหมวดหมู่ในบางแหล่งสื่อ ให้เลือก **CATEGORY**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี AM และ FM ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้เพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี SiriusXM ที่คุณชื่นชอบหากสเตอริโอเชื่อมต่อกับเครื่องรับ SiriusXM เสริมและเสาอากาศ

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่ชื่นชอบได้ หากสเตอริโอเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ DAB ที่เหมาะสมและตั้งค่าเป็นพื้นที่เครื่องรับที่ต้องการ (*การเล่น DAB*, หน้า 142)

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก สถานีที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน

การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก สถานีที่บันทึก
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก ปรับหาช่อง

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก สถานีที่บันทึก
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก ลบช่องปัจจุบัน

การเล่น DAB

เมื่อคุณเชื่อมต่อโมดูลและเสาอากาศ Digital Audio Broadcasting (DAB) ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น Fusion MS-DAB100A เข้ากับสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้คุณก็สามารถค้นหาและเล่นสถานี DAB ได้

ในการใช้ที่มา DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ ([การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB](#), หน้า 142)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ
- 2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

หมายเหตุ: เนื่องจากการออกอากาศสัญญาณ DAB ในประเทศที่เลือกเท่านั้น คุณจึงต้องตั้งพื้นที่เครื่องรับเป็นตำแหน่งที่มีการออกอากาศสัญญาณ DAB

- 1 เลือกที่มา DAB
- 2 เลือก สแกน เพื่อสแกนสถานี DAB ที่มีอยู่

เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

หมายเหตุ: หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จแล้ว ระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มา DAB
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก สแกน เพื่อสแกนสถานี DAB ท่อถื่น
- 3 เลือก ◀ หรือ ▶ เพื่อเปลี่ยนสถานี

เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ

คำแนะนำ: คุณสามารถกด ◀ หรือ ▶ เพื่อเปลี่ยนชุดสถานี

การเลือกสถานี DAB จากรายการ

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก เรียกดู > สถานี
- 2 เลือกสถานีจากรายการ

การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก เรียกดู > หมวดหมู่
- 2 เลือกหมวดหมู่จากรายการ
- 3 เลือกสถานีจากรายการ

ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าเพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้ถึง 15 สถานี

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > บันทึกปัจจุบัน**

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

- 1 จากหน้าจอชื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าออกหนึ่งค่า ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่ต้องการ
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด**

วิทยุดาวเทียม SiriusXM

เมื่อคุณติดตั้งและเชื่อมต่อเสตอร์ริโอ FUSION-Link™ และ SiriusXM Connect Tuner เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจใช้วิทยุดาวเทียม SiriusXM ได้โดยขึ้นอยู่กับการสมัครสมาชิกของคุณ

การหา ID วิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้การสมัครสมาชิก SiriusXM ของคุณได้ คุณต้องมี ID วิทยุของ SiriusXM Connect Tuner ก่อน

คุณสามารถหา ID วิทยุ SiriusXM ได้ที่ด้านหลังของ SiriusXM Connect Tuner, ด้านหลังของบรรจุภัณฑ์ หรือเปลี่ยนช่องชาร์ตพล็อตเตอร์ไปที่ช่อง 0

- 1 เลือก **สื่ > แหล่ง > SiriusXM**
- 2 เปลี่ยนไปช่อง 0

ID วิทยุ SiriusXM ไม่มีตัวอักษร I, O, S, หรือ F

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

- 1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1
คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาสายอากาศ และการเชื่อมต่อแล้วจึงลองอีกครั้ง
- 2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทยุ
- 3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัครสมาชิกในสหรัฐอเมริกา ติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (877) 438-9677 หรือไปที่ siriusxm.ca/activatexm เพื่อสมัครสมาชิกในแคนาดา
- 4 แจ้ง ID วิทยุ
โดยปกติแล้วขั้นตอนการเปิดใช้งานจะใช้เวลา 10 ถึง 15 นาที แต่ก็อาจใช้เวลาถึงชั่วโมงได้ ในการให้ SiriusXM Connect Tuner รับข้อความเปิดใช้งาน ต้องเปิดเครื่องและรับสัญญาณ SiriusXM
- 5 หากไม่เปิดใช้งานบริการภายในหนึ่งชั่วโมง ให้ไปที่ <http://care.siriusxm.com/refresh> หรือติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ที่ 1-866-635-2349

การปรับแต่งแนะนำช่อง

ช่องวิทยุ SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้

เลือกตัวเลือก:

- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสตอร์ริโอ FUSION-Link ให้เลือก **สื่ > เรียกดู > ช่องแคบ**
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาสายอากาศ GXM™ ให้เลือก **สื่ > ประเภท**

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

1 เลือก สื่อ

2 เลือกช่องรายการเพื่อบันทึกเป็นรายการที่ตั้งล่วงหน้า

3 เลือกตัวเลือก:

- หากอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก**
- หากถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **ตัวเลือก > สถานีที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การควบคุมโดยผู้ปกครอง

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครอง คุณต้องใส่รหัสผ่านเพื่อเปลี่ยนเป็นช่องที่ล็อกไว้ คุณสามารถเปลี่ยนรหัสผ่าน 4 หลักได้ด้วย

การปลดล็อกการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ปลดล็อก**

2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

รหัสผ่านเริ่มต้นคือ 0000

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อกการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับไปที่ช่องที่ล็อกไว้

เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล็อก/ปลดล็อก**

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อกอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:

-  ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อกอยู่
-  ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อก

การล้างช่องที่ล็อกทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะล้างช่องที่ล็อกทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อกการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล้างการล็อกทั้งหมด**

2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่มต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

1 จากเมนูสื่อ ให้เลือก **การติดตั้งโซนาร์ > ค่าเริ่มต้นจากโรงงาน**

2 เลือก **ใช่**

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อกการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > เปลี่ยนรหัส PIN**

2 ป้อนรหัสผ่านของคุณแล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

3 ป้อนรหัสผ่านใหม่

4 ยืนยันรหัสผ่านใหม่

การตั้งชื่ออุปกรณ์

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **ตัวเลือก > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งชื่ออุปกรณ์**

2 ป้อนชื่ออุปกรณ์

3 เลือก **เลือก** หรือ **เสร็จสิ้น**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสตอรีโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้

โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอรีโอ ที่ support.garmin.com สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์

สภาพอากาศ SiriusXM

คำเตือน

ข้อมูลสภาพอากาศที่มีให้ผ่านผลิตภัณฑ์นี้อาจมีการหยุดชะงักในการให้บริการ และอาจมีข้อผิดพลาด ความไม่ถูกต้อง หรือข้อมูลล้าสมัย ดังนั้นจึงไม่ควรอาศัยเฉพาะข้อมูลเหล่านี้เพียงอย่างเดียว ใช้สามัญสำนึกขณะนำทาง และตรวจสอบที่มาข้อมูลสภาพอากาศอื่นก่อนทำการตัดสินใจที่เกี่ยวข้องกับความปลอดภัยทุกครั้ง คุณรับทราบและยินยอมว่าคุณเป็นผู้รับผิดชอบต่อการใช้ข้อมูลสภาพอากาศและการตัดสินใจทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับการนำทางในสภาพอากาศแต่เพียงผู้เดียว Garmin จะไม่รับผิดชอบต่อผลจากการใช้ข้อมูลสภาพอากาศ SiriusXM

หมายเหตุ: ข้อมูล SiriusXM อาจไม่สามารถให้บริการได้ในบางภูมิภาค

เครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียม Garmin SiriusXM และเสาอากาศจะรับข้อมูลสภาพอากาศทางดาวเทียม และแสดงข้อมูลขึ้นบนอุปกรณ์ Garmin รวมถึงแผนที่เดินเรือนำทางบนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ทำงานร่วมกันได้ ข้อมูลสภาพอากาศสำหรับแต่ละคุณลักษณะจะมาจากศูนย์ข้อมูลสภาพอากาศที่มีชื่อเสียงเช่น สำนักงานบริการด้านภูมิอากาศแห่งชาติ (National Weather Service) และศูนย์พยากรณ์ภัยพิบัติที่เกิดจากสภาพอากาศหรือน้ำ (Hydrometeorological Prediction Center) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.siriusxm.com/sxmmarine

ข้อกำหนดของอุปกรณ์ SiriusXM และการสมัครสมาชิก

ในการใช้สภาพอากาศทางดาวเทียม คุณต้องมีเครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียมที่ทำงานร่วมกันได้ ในการใช้วิทยุทางดาวเทียม SiriusXM คุณต้องมีเครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียมที่ทำงานร่วมกันได้ ไปที่ www.garmin.com สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม คุณยังต้องมีการสมัครสมาชิกที่ถูกต้องในการรับสภาพอากาศและวิทยุทางดาวเทียม สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูวิธีใช้สำหรับอุปกรณ์รับสภาพอากาศและวิทยุทางดาวเทียมของคุณ

การแพร่สัญญาณข้อมูลสภาพอากาศ

ข้อมูลสภาพอากาศจะได้รับการแพร่สัญญาณ ณ ช่วงเวลาที่ต่างกันไปสำหรับคุณลักษณะสภาพอากาศแต่ละคุณลักษณะ ตัวอย่างเช่น เรดาร์จะได้รับการแพร่สัญญาณที่ช่วงเวลาทุก 5 นาที เมื่อเปิดเครื่องรับ Garmin ไว้หรือเมื่อเลือกคุณลักษณะสภาพอากาศที่ต่างกันไป เครื่องรับต้องได้รับข้อมูลใหม่ก่อนที่จะแสดงขึ้นมา คุณอาจพบความล่าช้าก่อนที่จะข้อมูลสภาพอากาศหรือคุณลักษณะที่ต่างกันจะแสดงขึ้นบนแผนที่

หมายเหตุ: คุณลักษณะสภาพอากาศสามารถเปลี่ยนแปลงทางภาพลักษณ์ได้หากแหล่งข้อมูลมีการเปลี่ยนแปลง

การแจ้งเตือนสภาพอากาศและรายงานสภาพอากาศ

เมื่อมีการประกาศแจ้งเตือนสภาพอากาศทางทะเล, การเฝ้าระวังสภาพอากาศ, คำแนะนำสภาพอากาศ, รายงานสภาพอากาศหรือแถลงการณ์สภาพอากาศอื่นๆ การแจ้งเตือนจะระบุถึงพื้นที่ที่ใช้ข้อมูลนั้น เส้นลื่น้ำทะเลบนแผนที่จะระบุถึงขอบเขตของการพยากรณ์อากาศทางทะเล, การพยากรณ์อากาศชายฝั่ง และการพยากรณ์นอกชายฝั่ง รายงานสภาพอากาศอาจประกอบด้วย การเฝ้าระวังสภาพอากาศหรือคำแนะนำสภาพอากาศอย่างใดอย่างหนึ่ง

ในการดูข้อมูลเกี่ยวกับการแจ้งเตือนหรือการรายงาน ให้เลือกพื้นที่ที่แรงงา

สี	กลุ่มสภาพอากาศทางทะเล
ฟ้าอมเขียว	น้ำท่วมฉับพลัน
น้ำเงิน	น้ำท่วม
แดง	ทะเล
เหลือง	พายุฟ้าคะนอง
แดง	พายุทอร์นาโด

การดูข้อมูลหยาดน้ำฟ้า

หยาดน้ำฟ้าที่เป็นตั้งแต่ฝนตกและหิมะตกเบาๆ ไปจนถึงพายุฝนฟ้าคะนองจะถูกแสดงในสีและเงาสีที่ต่างกันไป หยาดน้ำฟ้าจะถูกแสดงทั้งแบบแยกต่างหากหรือแสดงร่วมกับข้อมูลสภาพอากาศอื่นๆ

เลือก **แผนที่เดินเรือ > หยาดน้ำฟ้า**

เวลาที่แสดงในมุมมองซ้ายของหน้าจอจะระบุถึงเวลาล่วงหน้าสำหรับผู้ให้บริการข้อมูลสภาพอากาศได้อัปเดตข้อมูลล่าสุด

ข้อมูลเซลล์พายุฝนฟ้าคะนองและฟ้าผ่า

เซลล์พายุฝนฟ้าคะนองจะถูกแสดงโดยไอคอน  บนแผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศ โดยจะระบุทั้งตำแหน่งปัจจุบันของพายุและเส้นทางของพายุที่คาดในอนาคตก้อนใกล้

กรวยสีแดงจะปรากฏขึ้นพร้อมไอคอนเซลล์พายุ และส่วนที่กว้างที่สุดของแต่ละกรวยจะชี้ไปทิศทางของเส้นทางของเซลล์พายุที่คาด เส้นสีแดงในแต่ละกรวยจะระบุที่ที่พายุจะเดินทางไปในอนาคตอันใกล้ เส้นแต่ละเส้นจะแสดงแทน 15 นาที

ฟ้าผ่าจะถูกแสดงโดยไอคอน  ฟ้าผ่าจะปรากฏบนแผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศหากตรวจพบฟ้าผ่าภายในเจ็ดนาทีก่อนที่ฟ้าผ่าจะมาถึงพื้นดินจะตรวจจับฟ้าผ่าจากท้องฟ้าสู่พื้นดินเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะนี้ไม่พร้อมใช้งานในทุกอุปกรณ์และทุกการสมัครสมาชิก

ข้อมูลพายุเฮอริเคน

แผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศสามารถแสดงตำแหน่งปัจจุบันของพายุเฮอริเคน , พายุโซนร้อน หรือดีเปรสชันโซนร้อน เส้นสีแดงที่ออกมาจากไอคอนพายุเฮอริเคนจะระบุถึงเส้นทางของพายุเฮอริเคนที่คาด จุดสีเข้มบนเส้นสีแดงจะระบุถึงตำแหน่งที่คาดว่าพายุเฮอริเคนจะเดินทางผ่าน ตามที่ได้รับข้อมูลจากผู้ให้บริการข้อมูลสภาพอากาศ

ข้อมูลการพยากรณ์อากาศ

แผนที่การพยากรณ์อากาศจะแสดงการพยากรณ์อากาศในเมือง, การพยากรณ์อากาศทางทะเล, METARS, การแจ้งเตือนระดับจังหวัด, ศูนย์ความกดอากาศและแนวปะทะของสภาพอากาศ, ความกดอากาศของพื้นผิว และทุนตรวจสอบสภาพอากาศ

การดูพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือพยากรณ์อากาศนอกชายฝั่ง

1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > พยากรณ์อากาศ**

2 เลื่อนแผนที่ไปที่ตำแหน่งนอกชายฝั่ง

ตัวเลือกพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือพยากรณ์อากาศนอกชายฝั่งจะปรากฏขึ้นเมื่อข้อมูลการพยากรณ์อากาศพร้อมใช้

3 เลือก **พยากรณ์ทางทะเล** หรือ **พยากรณ์นอกชายฝั่ง**

การดูข้อมูลการพยากรณ์อากาศสำหรับช่วงเวลาอื่นๆ

1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > พยากรณ์อากาศ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูการพยากรณ์อากาศสำหรับ 48 ชั่วโมงถัดไป ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง
- ในการดูการพยากรณ์อากาศสำหรับ 48 ชั่วโมงก่อนหน้า ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง

ศูนย์กลางความกดอากาศและแนวปะทะของสภาพอากาศ

แนวปะทะของสภาพอากาศจะปรากฏเป็นเส้นที่ระบุถึงขอบนำของมวลอากาศ

สัญลักษณ์แนวปะทะ	คำอธิบาย
	แนวปะทะอากาศเย็น
	แนวปะทะอากาศร้อน
	แนวปะทะคงที่
	แนวปะทะปิด
	ร่องความกดอากาศต่ำ

สัญลักษณ์ศูนย์กลางความกดอากาศมักปรากฏใกล้กับแนวปะทะของสภาพอากาศ

สัญลักษณ์-ศูนย์กลางความกดอากาศ	คำอธิบาย
L	ระบุถึงศูนย์กลางความกดอากาศต่ำซึ่งเป็นภูมิภาคที่ความกดอากาศต่ำกว่าค่อนข้างมาก การขยับออกจากศูนย์กลางความกดอากาศต่ำจะทำให้ความกดอากาศเพิ่มสูงขึ้น ลมจะพัดวนเขีมนาฬิกาการรอบๆ ศูนย์กลางความกดอากาศต่ำในซีกโลกทางเหนือ
H	ระบุถึงศูนย์กลางความกดอากาศสูงซึ่งเป็นภูมิภาคที่ความกดอากาศสูงกว่าค่อนข้างมาก การขยับออกจากศูนย์กลางความกดอากาศสูงจะทำให้ความกดอากาศลดลง ลมจะพัดตามเขีมนาฬิกาการรอบๆ ศูนย์กลางความกดอากาศสูงในซีกโลกทางเหนือ

พยากรณ์อากาศในเมือง

พยากรณ์อากาศในเมืองจะแสดงเป็นสัญลักษณ์สภาพอากาศ จะดูพยากรณ์อากาศ ในช่วงละ 12 ชั่วโมง

สัญลักษณ์	สภาพอากาศ
	แจ่มใส (มีแดด, ร้อน, ปลอดภัย)
	มีเมฆบางส่วน
	เมฆมาก
	ฝนตก (ฝนละออง, ฝนลูกเห็บ, ฝนไล่ช้าง)
	พายุฝนฟ้าคะนอง
	ลมแรง
	ควัน (ฝุ่น, หมอก)
	มีหมอก
	หิมะ (หิมะตกหนัก, หิมะปรอย, พายุหิมะ, หิมะฟุ้ง, ลูกเห็บ, ฝนเยือกแข็ง, ฝนละอองเยือกแข็ง)

การดูข้อมูลแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ต้องใช้เสาอากาศ GXM 54 และการสมัครใช้บริการ SiriusXM Fish Mapping™

แผนที่สภาพอากาศ แผนที่ตกปลา จะแสดงข้อมูลที่สามารถช่วยให้คุณค้นหาสายพันธุ์ปลาได้

- 1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่ตกปลา**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือก > ชั้นแผนที่** จากนั้นเปิดและปิดข้อมูล

การดูสภาพทะเล

คุณลักษณะ สภาพทะเล จะแสดงข้อมูลเกี่ยวกับสภาพผิวน้ำรวมถึงกระแสน้ำ, ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และทิศทางของคลื่น

เลือก **แผนที่เดินเรือ > สภาพทะเล**

ลมที่ผิวน้ำ

เวกเตอร์ของลมที่ผิวน้ำที่ปรากฏขึ้นบนแผนที่สภาพทะเลด้วยเครื่องหมายวัดลมที่ระบุทิศทางจากทางที่ลมพัด เครื่องหมายวัดลมจะเป็นวงกลมที่มีหาง เส้นหรือเครื่องหมายที่ติดกับหางของเครื่องหมายวัดลมจะระบุความเร็วลม เส้นสั้นจะแทน 5 นอต เส้นยาวจะแทน 10 นอต และสี่เหลี่ยมจะแทน 50 นอต

เครื่องหมายวัดลม	ความเร็วลม
	สงบนิ่ง
	5 นอต
	10 นอต
	15 นอต
	20 นอต
	50 นอต
	65 นอต

ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และทิศทางของคลื่น

ความสูงของคลื่นสำหรับพื้นที่จะปรากฏเป็นสีต่างๆ ที่แปรผันไป สีที่ต่างกันจะระบุความสูงของคลื่นที่ต่างกันดังที่แสดงอยู่ในสัญลักษณ์

ช่วงเวลาของคลื่นจะระบุเวลา (เป็นวินาที) ระหว่างคลื่นที่ตามมา เส้นช่วงเวลาของคลื่นจะระบุพื้นที่ที่มีช่วงเวลาของคลื่นเดียวกัน

ทิศทางของคลื่นจะปรากฏในแผนที่โดยใช้ลูกศรสีแดง ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวจะระบุทิศทางที่คลื่นกำลังเคลื่อนที่

การดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับช่วงเวลาอื่นๆ

1 เลือก แผนที่เดินเรือ > สภาพทะเล

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับ 36 ชั่วโมงถัดไปในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง
- ในการดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับ 36 ชั่วโมงก่อนหน้านี้ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง

การดูข้อมูลอุณหภูมิทะเล

แผนที่สภาพอากาศ อุณหภูมิทะเล แสดงอุณหภูมิของน้ำปัจจุบันและสภาพแรงดันผิวน้ำปัจจุบัน

เลือก แผนที่เดินเรือ > อุณหภูมิทะเล

ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวและอุณหภูมิน้ำ

ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวจะแสดงเป็นไอโซบาร์ความกดอากาศและศูนย์กลางความกดอากาศ ไอโซบาร์จะเชื่อมจุดความกดอากาศที่เท่ากัน การอ่านค่าความกดอากาศสามารถช่วยกำหนดสภาพอากาศและลมได้ โดยปกติแล้วพื้นที่ที่มีความกดอากาศสูงจะมีสภาพอากาศแจ่มใส โดยปกติแล้วพื้นที่ที่มีความกดอากาศต่ำจะมีเมฆปกคลุมและมีโอกาสเกิดหยาดน้ำฟ้า ไอโซบาร์ที่อยู่ใกล้ชิดกันแสดงถึงความชันของความกดอากาศที่มาก ความชันของความกดอากาศที่มากจะเกี่ยวเนื่องกับพื้นที่ที่มีลมแรง

หน่วยของความกดอากาศจะแสดงในมิลลิบาร์ (mb), นิ้วปรอท (inHg) หรือเฮกโตปาสกาล (hPa)

เนตลีสจะระบุอุณหภูมิผิวน้ำ ดังที่ปรากฏในสัญลักษณ์ที่มุมจอแสดงผล

การเปลี่ยนช่วงสีของอุณหภูมิผิวทะเล

คุณสามารถเปลี่ยนช่วงสีได้ตลอดเพื่อดูการอ่านค่าอุณหภูมิผิวทะเลที่มีความละเอียดสูงขึ้น

1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > อุณหภูมิทะเล > ตัวเลือก > อุณหภูมิทะเล**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ Chartplotter ปรับช่วงอุณหภูมิอัตโนมัติ ให้เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ**
Chartplotter จะค้นหาขีดจำกัดล่างและบนสำหรับหน้าจอปัจจุบันโดยอัตโนมัติ และอัปเดตมาตราส่วนอุณหภูมิต่อสี
- ในการใส่ขีดจำกัดล่างและบนสำหรับช่วงอุณหภูมิ ให้เลือก **ขีดจำกัดช่วงล่าง** หรือ **ขีดจำกัดช่วงบน** และใส่ขีดจำกัดล่างหรือบน

ข้อมูลทัศนวิสัย

ทัศนวิสัยคือการพยากรณ์ระยะแนวราบสูงสุดที่สามารถมองเห็นได้ที่พื้นผิว ดังที่ปรากฏในสัญลักษณ์ทางด้านซ้ายของหน้าจอ ความแปรผันของเจดสีของทัศนวิสัยจะแสดงความเปลี่ยนแปลงที่พยากรณ์ไว้ในทัศนวิสัยที่พื้นผิว

หมายเหตุ: คุณลักษณะนี้ไม่พร้อมใช้งานในทุกอุปกรณ์และทุกการสมัครสมาชิก

เลือก **แผนที่เดินเรือ > ทัศนวิสัย**

การดูข้อมูลทัศนวิสัยที่พยากรณ์ไว้สำหรับช่วงเวลาอื่น

1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > ทัศนวิสัย**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูการพยากรณ์ทัศนวิสัยสำหรับ 36 ชั่วโมงถัดไป ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง
- ในการดูการพยากรณ์ทัศนวิสัยสำหรับ 36 ชั่วโมงก่อนหน้า ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก  หลายครั้ง

การดูรายงานเรื่องทุน

คำรายงานที่อ่านจะรับจากทุนและสถานีสังเกตการณ์ชายฝั่ง ค่าที่อ่านได้นี้จะถูกใช้เพื่อกำหนดอุณหภูมิอากาศ, จุดน้ำค้าง, อุณหภูมิน้ำ, ระดับน้ำ, ความสูงและช่วงคลื่น, ทิศทางและความเร็วลม, ทัศนวิสัย และความกดของอากาศ

1 จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือกไอคอนทุน 

2 เลือก **ทุน**

การดูข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่นใกล้ทุน

คุณสามารถเลือกพื้นที่ใกล้ทุนเพื่อดูข้อมูลพยากรณ์อากาศได้

1 จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือกตำแหน่งบนแผนที่

2 เลือก **อากาศท้องถิ่น**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูสภาพอากาศในปัจจุบันจากบริการข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่น ให้เลือก **เงื่อนไขปัจจุบัน**
- ในการดูพยากรณ์อากาศท้องถิ่น ให้เลือก **พยากรณ์อากาศ**
- ในการดูลมพื้นผิวและข้อมูลความกดของอากาศ ให้เลือก **ผิวน้ำทะเล**
- ในการดูข้อมูลลมและคลื่น ให้เลือก **รายงานข่าวการเรือเดินทะเล**

โอเวอร์เลย์สภาพอากาศ

โอเวอร์เลย์สภาพอากาศจะซ้อนทับสภาพอากาศและข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับสภาพอากาศบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง, แผนที่ตกปลา และมุมมองแผนที่ Perspective 3D แผนที่เดินเรื่อนำทางและแผนที่ตกปลาสามารถแสดงเรดาร์สภาพอากาศ, ความสูงของยอดเมฆ, ฟ้าผ่า, ทุนสภาพอากาศ, การแจ้งเตือนระดับจังหวัด และการแจ้งเตือนพายุเฮอริเคน มุมมองแผนที่ Perspective 3D สามารถแสดงเรดาร์สภาพอากาศได้

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศที่กำหนดค่าไว้สำหรับแผนที่หนึ่งจะไม่สามารถปรับใช้กับแผนที่อื่นได้ การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศสำหรับแต่ละแผนที่ต้องได้รับการตั้งค่าต่างหาก

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

การดูข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพอากาศ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับบริการสภาพอากาศที่คุณได้สมัครสมาชิกไว้ และเวลาผ่านไปกี่นาที่นับตั้งแต่มีการอัปเดตข้อมูลของแต่ละบริการ

จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก **ตัวเลือก > การสมัครสมาชิก**

การดูวิดีโอ

คำเตือน

ห้ามดูวิดีโอหรือภาพถ่ายขณะควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บหรือการเสียชีวิต

ก่อนที่จะดูวิดีโอได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับแหล่งข้อมูลที่ทำงานร่วมกันได้ก่อน

อุปกรณ์ที่ทำงานร่วมกันได้มีอุปกรณ์วิดีโอที่เชื่อมต่อกับพอร์ตบนชาร์ตพล็อตเตอร์หรือต่อกับ Garmin Marine Network เช่นเดียวกับกล้องวิดีโอเครือข่ายที่รองรับ (แบบ IP), เครื่องเข้ารหัส และกล้องถ่ายภาพความร้อน

เลือก **เรือ > วิดีโอ**

การเลือกที่มาของวิดีโอ

- 1 จากหน้าวิดีโอให้เลือก **ตัวเลือก > แหล่ง**
- 2 เลือกที่มาของวิดีโอที่

สลับไปมาระหว่างที่มาของวิดีโอหลายแหล่ง

ถ้าคุณมีที่มาของวิดีโอสองแห่งขึ้นไป คุณสามารถสลับไปด้วยช่วงเวลาที่กำหนดได้

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้เลือก **ตัวเลือก > แหล่ง > สลับ**
- 2 เลือก **เวลา** และเลือกระยะเวลาที่วิดีโอแต่ละวิดีโอจะปรากฏ
- 3 เลือก **แหล่ง** และเลือกที่มาของวิดีโอเพื่อเพิ่มไปที่ลำดับการสลับ

อุปกรณ์วิดีโอแบบเครือข่าย

ประกาศ

ต้องใช้ Garmin Power over Ethernet (PoE) Isolation Coupler (P/N 010-10580-10) เมื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์อีเทอร์เน็ต เช่น กล้อง FLIR® กับ Garmin Marine Network การเชื่อมต่ออุปกรณ์อีเทอร์เน็ตโดยตรงเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin Marine Network จะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin เสียหาย และอาจทำให้อุปกรณ์อีเทอร์เน็ตเสียหาย

ก่อนที่จะดูและควบคุมอุปกรณ์วิดีโอเช่น กล้อง IP, เครื่องถอดรหัส และกล้องถ่ายภาพความร้อนด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้ คุณต้องมีอุปกรณ์วิดีโอที่ทำงานร่วมกันได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณก่อนและคุณต้องมีสายเคเบิลเครือข่ายทางทะเลแบบ Power over Ethernet (PoE) Isolation Coupler ไปที่ garmin.com สำหรับรายชื่ออุปกรณ์ที่ทำงานร่วมกันได้หรือเพื่อซื้อ PoE Isolation Coupler

คุณสามารถเชื่อมต่อกล้องวิดีโอที่รองรับได้หลายตัว และต่อเครื่องเข้ารหัสได้สูงสุด 2 เครื่องเข้ากับ Garmin Marine Network คุณสามารถเลือกและดูที่มาของวิดีโอได้ถึงสี่แหล่งในครั้งเดียว ชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีอินพุตวิดีโอในตัวหลายส่วนสามารถแสดงอินพุตวิดีโอในตัวได้อินพุตเดียวเท่านั้น เมื่อเชื่อมต่อกล้องแล้ว เครือข่ายจะตรวจหาโดยอัตโนมัติและแสดงกล้องในรายการที่มา

การใช้การค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

คุณสามารถบันทึก ตั้งชื่อ และเปิดใช้วิดีโอสำหรับที่มาของวิดีโอแบบเครือข่ายแต่ละแหล่ง

การบันทึกค่าวิดีโอที่ตั้งไว้ล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
ตัวควบคุมวิดีโอจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ
- 2 กดปุ่มค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าค้างไว้
ไฟล์เขียนระบุว่าได้บันทึกการตั้งค่าแล้ว

การตั้งชื่อค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าวิดีโอ > สถานที่บันทึก**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ**
- 4 ป้อนชื่อค่าที่ตั้งล่วงหน้า

การเปิดใช้งานค่าที่ตั้งล่วงหน้าของวิดีโอบนกล้องวิดีโอเครือข่าย

คุณสามารถคืนค่ากล้องเครือข่ายกลับไปเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
การควบคุมวิดีโอจะปรากฏบนหน้าจอ
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าของวิดีโอ
กล้องจะเรียกคืนการตั้งค่าวิดีโอที่บันทึกไว้สำหรับค่าที่ตั้งล่วงหน้า
คำแนะนำ: คุณยังสามารถบันทึกและเปิดใช้งานค่าที่ตั้งล่วงหน้าโดยใช้เมนูวิดีโอ

การตั้งค่ากล้อง

กล้องบางรุ่นมีตัวเลือกเพิ่มเติมในการควบคุมมุมมองกล้อง

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล้องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น โปรดดูรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือกล้อง คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

จากหน้าจอกล้องวิดีโออินฟราเรด ให้เลือก **ตัวเลือก**

IR Blend: เลือกเอฟเฟกต์อินฟราเรดให้เป็นโหมด MSX® (Multi-Spectral Dynamic Imaging) หรือโหมด CTV (Color Thermal Vision™) และให้คุณสามารถผสมเอฟเฟกต์ได้

IR/มองเห็นได้: แสดงภาพอินฟราเรดหรือแสงที่มองเห็นได้

สแกน: ส่องพื้นที่โดยรอบ

เยื้องแข็ง: หยดภาพจากกล้องชั่วคราว

เปลี่ยนสี: เลือกรูปแบบสีของภาพอินฟราเรด

เปลี่ยนฉาก: เลือกโหมดภาพอินฟราเรด เช่น กลางวัน กลางคืน, MOB หรือด็อกกิ้ง

การตั้งค่าวิดีโอ: เปิดตัวเลือกวิดีโอเพิ่มเติม

การตั้งค่าวิดีโอ

กล้องบางรุ่นมีตัวเลือกการตั้งค่าเพิ่มเติม

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล้องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าวิดีโอ**

กำหนดอินพุต: เชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

กระจก: กลับภาพเหมือนดูจากกระจกมองหลัง

Standby: กำหนดให้กล้องอยู่ในโหมดสแตนด์บายเพื่อประหยัดพลังงานและปกป้องเลนส์เมื่อไม่ใช้งาน

ตำแหน่งหน้าหลัก: ตั้งค่าตำแหน่งหลักของกล้อง

ความเร็วในการสแกน: ตั้งค่าความเร็วในการเคลื่อนกล้องระหว่างการสแกน

ความกว้างของการสแกน: ตั้งค่าความกว้างของภาพที่จับโดยกล้องระหว่างการสแกน

ระบบป้องกันภาพสั่นไหว: ปรับภาพให้มั่นคงโดยใช้วิธีการทางกล

แสงน้อย: ปรับวิดีโอให้เหมาะสมสำหรับสภาพแวดล้อมที่มีแสงน้อย

กว้างยาว: ตั้งค่าอัตราส่วนกว้างยาว

จัดหมอก: ปรับวิดีโอให้เหมาะสมสำหรับสภาพแวดล้อมที่มีหมอก

ช่วงไดนามิก: ตั้งค่าระยะแบบกว้างหรือมาตรฐาน

E. Stabilization: ปรับภาพให้มั่นคงโดยใช้การประมวลผลภาพซอฟต์แวร์

ไฟ: ควบคุมแหล่งกำเนิดแสงในตัวกล้องเพื่อช่วยให้สภาพแวดล้อมส่องสว่าง

ชื่อ: ทำให้คุณสามารถป้อนชื่อใหม่สำหรับกล้องตัวนี้

เมนู FLIR™: ให้การเข้าถึงการตั้งค่ากล้อง

การเชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

คุณอาจต้องการเชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **ตัวเลือก > แหล่ง**
- 2 เลือกกล้อง
- 3 เลือก **การตั้งค่าวิดีโอ > กำหนดอินพุต**
- 4 เลือกอินพุตวิดีโอ

การควบคุมการเคลื่อนไหวของกล้องวิดีโอ

ประกาศ

อย่าเล็งกล้องไปทางดวงอาทิตย์หรือวัตถุที่มีแสงจ้ามาก เพราะอาจทำให้เลนส์เกิดความเสียหาย

ใช้การควบคุมหรือปุ่มของชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแพนและเอียงกล้องทุกครั้ง อย่าขยับอุปกรณ์กล้องด้วยตนเอง การขยับกล้องด้วยตนเองอาจทำให้กล้องเสียหายได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้พร้อมใช้งานก็ต่อเมื่อมีการเชื่อมต่อกล้องที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

คุณสามารถควบคุมการเคลื่อนไหวของกล้องวิดีโอที่เชื่อมต่อซึ่งรองรับการแพน การเอียง และการซูม

การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้การควบคุมบนหน้าจอ

การควบคุมบนหน้าจอช่วยให้คุณแพน-เอียง-ซูม (PTZ) กล้อง โปรดดูรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือกล้อง

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ

ตัวควบคุมวิดีโอจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ

- 2 เลือกตัวเลือก:

- ในการซูมเข้าและซูมออก ให้ใช้ปุ่มซูม
- ในการแพนหรือเอียงกล้อง ให้ใช้วงกลมแสดงทิศบนแผนที่

คำแนะนำ: กดในวงกลมแสดงทิศบนแผนที่ค้างไว้เพื่อเลื่อนกล้องไปยังทิศทางที่ต้องการ

การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้ท่าทาง

เมื่อกำลังวิดีโอหรือถ่ายภาพหรือรับการตอบสนองด้วยท่าทาง คุณสามารถควบคุมการแพน-เอียง-ซูมกล้องได้โดยใช้ท่าทางบนหน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์โดยตรง ตรวจสอบรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือผู้ใช้งานกล้องของคุณ

คำแนะนำ: การใช้ท่าทางช่วยให้สามารถควบคุมวิดีโอได้โดยไม่ต้องแสดงการควบคุมวิดีโอ

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการซูมเข้าและซูมออกด้วยกล้อง ให้ใช้ท่าเลื่อนนิ้วเข้าหากันและท่าซูม
 - ในการแพนหรือเอียงกล้อง ให้ปัดหน้าจอในทิศทางที่ต้องการ

การกำหนดค่าลักษณะของวิดีโอ

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล้องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **ตัวเลือก > การตั้งค่าวิดีโอ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงวิดีโอโดยใช้อัตราส่วนกว้างยาวที่ยืดขยาย ให้เลือก **กว้างยาว > ยืด** วิดีโอไม่สามารถยืดขยายเกินกว่าขนาดที่ระบุโดยอุปกรณ์วิดีโอที่เชื่อมต่อ และอาจจะขยายได้ไม่เต็มทั้งหน้าจอ
 - ในการแสดงวิดีโอโดยใช้อัตราส่วนกว้างยาวมาตรฐาน ให้เลือก **กว้างยาว > มาตรฐาน**
 - ในการปรับแสงสว่าง ให้เลือก **ความสว่าง** และเลือก **ขึ้น** **ล่าง** หรือ **อัตโนมัติ**
 - ในการปรับความเข้มของสี ให้เลือก **ความอิ่มตัว** และเลือก **ขึ้น** **ล่าง** หรือ **อัตโนมัติ**
 - ในการปรับความคมชัด ให้เลือก **คอนทราสต์** และเลือก **ขึ้น** **ล่าง** หรือ **อัตโนมัติ**
 - ในการให้ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถเลือกรูปแบบที่มาได้โดยอัตโนมัติ ให้เลือก **มาตรฐาน > อัตโนมัติ**

กล้องแอคชั่น Garmin VIRB®

⚠ คำเตือน

ห้ามดูวิดีโอหรือภาพถ่ายขณะควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บหรือการเสียชีวิต

กล้องแอคชั่น VIRB ส่วนใหญ่เชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จากเมนูกล้อง ([การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB](#), หน้า 155)

กล้อง VIRB 360 เชื่อมต่อโดยใช้ WPS ([การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB 360](#), หน้า 154)

ในคู่มือนี้ คำว่า "กล้องแอคชั่น VIRB" หมายถึงทุกรุ่น ยกเว้นในคำแนะนำเกี่ยวกับวิธีการเชื่อมต่อ ในกรณีดังกล่าว ตามทางด้านบน คำว่า "กล้อง VIRB 360" หมายถึงรุ่น 360 เท่านั้น

การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB 360

คุณสามารถเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB 360 กับชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้ WPS หากคุณกำลังเชื่อมต่อกล้อง VIRB ให้เชื่อมต่อผ่านการตั้งค่ากล้อง ([การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB](#), หน้า 155)

- 1 ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพล็อตเตอร์ ([การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi](#), หน้า 26)
- 2 นำกล้องไปใกล้ชาร์ตพล็อตเตอร์
- 3 บนเมนูหลักกล้อง VIRB 360 ให้เลือก **ไร้สาย > Wi-Fi**
- 4 หากจำเป็น ให้เปิด **Wi-Fi** เพื่อเปิดใช้งานเทคโนโลยี Wi-Fi
- 5 กด ► เพื่อเลือก **WPS** และกด **OK**
- 6 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ เลือก **เรือ > VIRB® > **
กล้องค้นหาเครือข่าย Wi-Fi และเชื่อมต่อ

คุณสามารถควบคุมกล้องโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB

คุณสามารถเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์ได้โดยใช้การตั้งค่ากล่อง หากคุณกำลังเชื่อมต่อกล่อง VIRB 360 ให้เชื่อมต่อผ่านแอปพลิเคชัน VIRB (*การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB 360*, หน้า 154)

- 1 ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพลิตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 26)
 - 2 จากเมนูหลักกล่อง VIRB ให้เลือก **ไร้สาย > Wi-Fi > สถานะ** เพื่อเปิดเทคโนโลยีไร้สาย Wi-Fi
 - 3 เลือก **ใหม่ > เชื่อมต่อ**
 - 4 เลือก **เพิ่ม**
กล่องจะค้นหาเครือข่าย Wi-Fi ใกล้เคียง
 - 5 เลือกเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพลิตเตอร์และป้อนรหัสผ่านเครือข่าย
แอปพลิเคชันและกล่องจะเชื่อมต่อกับเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพลิตเตอร์
- คุณสามารถควบคุมกล่องโดยใช้ชาร์ตพลิตเตอร์

การควบคุมกล่องแอ็คชัน VIRB ด้วยชาร์ตพลิตเตอร์

ในการควบคุมกล่องแอ็คชัน VIRB ด้วยชาร์ตพลิตเตอร์นั้น คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้การเชื่อมต่อไร้สายก่อน

คุณสามารถเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์ได้สูงสุด 5 ตัว

หลังจากที่คุณเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์แล้ว ตัวเลือกใหม่ก็จะเพิ่มไปยัง เรือ คุณสามารถเริ่มหรือหยุดการบันทึกในกล่องแอ็คชัน VIRB ได้โดยใช้ชาร์ตพลิตเตอร์

หมายเหตุ: ภาพ VIRB ที่แสดงในชาร์ตพลิตเตอร์จะมีความละเอียดต่ำกว่าที่กล่องแอ็คชัน VIRB บันทึกไว้ ในการดูวิดีโอที่ความละเอียดสูง ให้ดูวิดีโอบนคอมพิวเตอร์หรือโทรศัพท์

- 1 เลือก **เรือ > VIRB®**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายภาพนิ่ง ให้เลือก 
 - ในการเริ่มการบันทึก ให้เลือก 
ขณะที่บันทึกจะมีหน่วยความจำในการบันทึกที่เหลืออยู่ปรากฏขึ้นมา
 - ในการหยุดการบันทึก ให้เลือก  อีกครั้ง
 - หากเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB มากกว่าหนึ่งกล่อง ให้ใช้ลูกศรในการเลือกกล่องแอ็คชันเครื่องอื่นที่ต้องการควบคุม
 - ในการดูวิดีโอหรือภาพที่จัดเก็บไว้ ให้เลือก 
 - ในการแพนและเอียง VIRB 360 ให้ลากนิ้วบนหน้าจอ
 - ในการนำมุมมอง VIRB 360 กลับไปยังตำแหน่งหลัก ให้เลือก 

การควบคุมการเล่นวิดีโอของกล่องแอ็คชัน VIRB

คุณสามารถดูวิดีโอและภาพจากกล่องแอ็คชัน VIRB ได้โดยใช้ชาร์ตพลิตเตอร์

หมายเหตุ: การเล่น VIRB บนชาร์ตพลิตเตอร์จะแสดงด้วยคุณภาพเท่ากับมุมมองจริงของชาร์ตพลิตเตอร์ ในการดูวิดีโอที่ความละเอียดสูง ให้ดูวิดีโอบนคอมพิวเตอร์หรือโทรศัพท์

- 1 จากหน้าจอ **VIRB®** ให้เลือก 
- 2 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที
- 3 เลือกวิดีโอหรือภาพ
- 4 ควบคุมการเล่นโดยใช้ปุ่มบนหน้าจอหรือตัวเลือกเมนูดังนี้
 - ในการหยุดเล่นวิดีโอ ให้เลือก 
 - ในการหยุดเล่นวิดีโอชั่วคราว ให้เลือก 
 - ในการเล่นวิดีโอซ้ำ ให้เลือก 
 - ในการเล่นวิดีโอ ให้เลือก 
 - ในการข้ามวิดีโอไปยังหน้าหรือย้อนกลับ ให้ลากแถบเลื่อน

การลบวิดีโอ VIRB VIRB

คุณสามารถลบวิดีโอหรือภาพจากกล้องแอคชั่น VIRB

1 เปิดวิดีโอหรือภาพ VIRB ที่ต้องการลบ

2 เลือก **ตัวเลือก > ลบไฟล์**

การเริ่มเล่นภาพสไลด์วิดีโอ VIRB

คุณสามารถดูภาพสไลด์ของวิดีโอและภาพได้ในกล้องแอคชั่น VIRB

1 จากหน้าจอ **VIRB®** ให้เลือก 

2 รอสักครู่เพื่อโหลดภาพขนาดเล็ก

3 เลือกวิดีโอหรือภาพ

4 เลือก **ตัวเลือก > เริ่มเล่นภาพสไลด์**

ในการหยุดเล่นภาพสไลด์ ให้เลือก **ตัวเลือก > หยุดภาพสไลด์**

การตั้งค่ากล้องแอคชั่น VIRB

หมายเหตุ: กล้องแต่ละรุ่นมีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

เลือก **เรือ > VIRB® > ตัวเลือก**

ชื่อ: ทำให้คุณสามารถป้อนชื่อใหม่สำหรับกล้องแอคชั่น VIRB ได้

กำลังบันทึก: เริ่มและหยุดการบันทึก

ถ่ายภาพ: ถ่ายภาพนิ่ง

การเล่น: ทำให้คุณสามารถดูการบันทึกวิดีโอและภาพถ่ายได้

เยือกแข็ง: หยุดภาพจากกล้องชั่วคราว

ประหยัดพลังงาน: ตั้งค่ากล้องแอคชั่น VIRB เป็นโหมดพลังงานต่ำเพื่อประหยัดพลังงานแบตเตอรี่ ใช้ไม่ได้ในกล้อง VIRB 360

การตั้งค่าวิดีโอ: ตั้งค่าวิดีโอ (*การตั้งค่าวิดีโอของกล้องแอคชั่น VIRB*, หน้า 156)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 17)

การตั้งค่าวิดีโอของกล้องแอคชั่น VIRB

หมายเหตุ: กล้องแต่ละรุ่นมีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

เลือก **เรือ > VIRB® > ตัวเลือก > การตั้งค่าวิดีโอ**

กว้างยาว: ตั้งค่าอัตราส่วนกว้างยาวของวิดีโอ

โหมดวิดีโอ: ตั้งค่าโหมดวิดีโอ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถเลือกตัวเลือก Slow-Mo เพื่อถ่ายวิดีโอแบบสโลว์โมชั่น

ขนาดวิดีโอ: ตั้งค่าขนาดหรือขนาดพิกเซลของวิดีโอ

FPS วิดีโอ: ตั้งค่าเฟรมต่อวินาที

เวลาวิดีโอ: เพิ่มวันและเวลาที่บันทึกวิดีโอ

เวลาภาพถ่าย: เพิ่มวันและเวลาที่ถ่ายภาพ

ขนาดภาพ: ตั้งค่าขนาดหรือขนาดพิกเซลของภาพ

ขอบเขตภาพ: ตั้งค่าระดับการซูม

โหมดเลนส์: ตั้งค่าเลนส์ที่กล้องจะใช้ขณะถ่ายวิดีโอ

กระจก: อนุญาตให้คุณกลับด้านหรือจำลองวิดีโอ

การหมุน: อนุญาตให้คุณหมุนมุมมองกล้อง

การเพิ่มการควบคุมกล้องแอคชั่น VIRB ในหน้าจออื่นๆ

ก่อนที่คุณจะสามารถควบคุมกล้องแอคชั่น VIRB ด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้การเชื่อมต่อแบบไร้สาย (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์*, หน้า 26)

คุณสามารถเพิ่มแถบควบคุมของกล้องแอคชั่น VIRB ในหน้าจออื่นๆ ได้ วิธีนี้ทำให้คุณสามารถเริ่มและหยุดการบันทึกจากฟังก์ชันอื่นๆ ในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการเพิ่มแถบควบคุมของกล้องแอคชั่น VIRB

2 เลือก **ตัวเลือก > แก้ไขโอเวอร์เลย์ > แถบล่างสุด > แถบ VIRB**

เมื่อดูหน้าจอที่มีการควบคุมของกล้องแอคชั่น VIRB คุณสามารถเลือก  เพื่อเปิดมุมมองของกล้องแอคชั่น VIRB แบบเต็มหน้าจอได้

การพิจารณาวิดีโอ HDMI Out

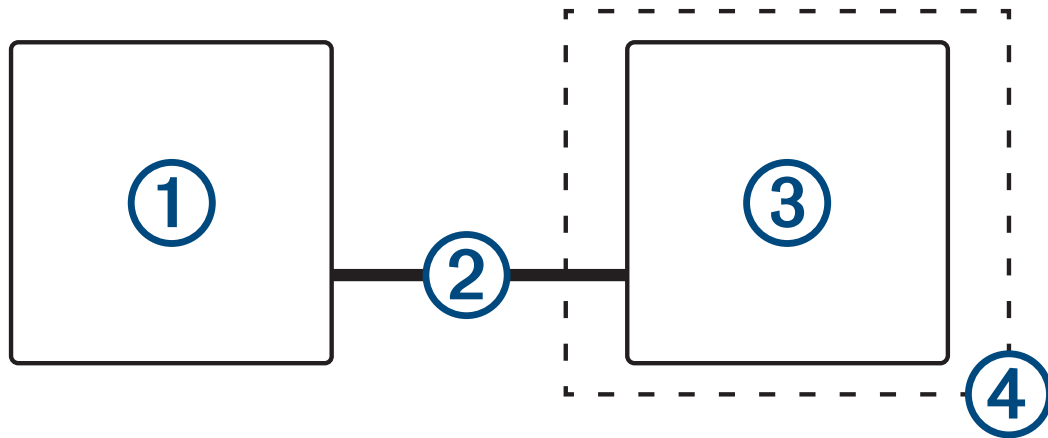
ประกาศ

เพื่อป้องกันการกัดกร่อนเนื่องจากความชื้น คุณต้องใช้สายอุปกรณ์เสริม Garmin GPSMAP เมื่อเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับจอแสดงผลวิดีโอ การใช้สายอื่นจะทำให้การรับประกันของคุณเป็นโมฆะ

ชาร์ตพล็อตเตอร์รุ่น GPSMAP 12x3 มีความสามารถในการทำหน้าจอสายชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าบนอุปกรณ์อื่นเช่นโทรทัศน์หรือจอภาพ

สายอุปกรณ์เสริม Garmin GPSMAP HDMI มีความยาว 4.5 ม. (15 ฟุต) หากต้องการสายยาวกว่านี้ คุณควรใช้สาย HDMI ที่ใช้งานเท่านั้น คุณต้องใช้ตัวคูต่อ HDMI เพื่อเชื่อมต่อสาย HDMI สองสาย

คุณต้องทำการเชื่อมต่อสายทั้งหมดในสภาพแวดล้อมที่แห้ง



รายการ	คำอธิบาย
①	GPSMAP 12x3ชาร์ตพล็อตเตอร์ GPSMAP 12x3
②	สาย GPSMAP HDMI (HDMI OUT)
③	จอแสดงผลที่มีพอร์ต HDMI In เช่น คอมพิวเตอร์หรือโทรทัศน์
④	สภาพแวดล้อมที่แห้ง ป้องกันความชื้น

การจับคู่กล่อง GC™ 100 กับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 26)

- 1 เมื่อกล่องอยู่ภายในระยะ 76 ม. (250 ฟุต) จากชาร์ตพล็อตเตอร์โดยไม่มีสิ่งกีดขวาง ให้กด  อย่างรวดเร็วสามครั้ง
- 2 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > กล่อง Garmin > เริ่ม
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

ระบบกล้องมุมมองรอบทิศทาง

⚠ คำเตือน

ห้ามใช้ระบบนี้เพียงอย่างเดียวเพื่อวัตถุประสงค์ในการเทียบท่าและใช้งานเรือ

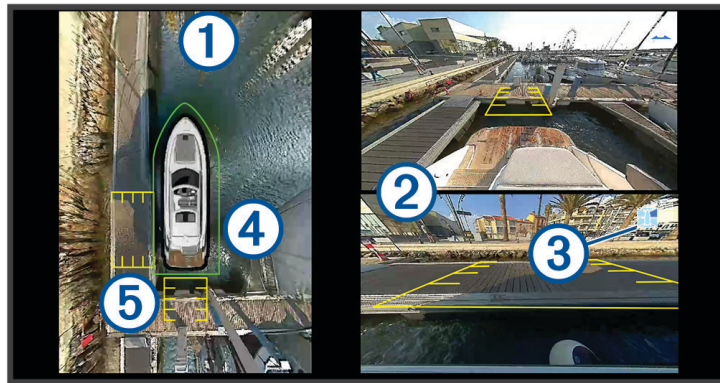
วัตถุที่แสดงโดยกล้องอาจอยู่ใกล้กว่าที่ปรากฏ

ระบบนี้มีวัตถุประสงค์เพื่อเพิ่มการรับรู้สถานการณ์เมื่อใช้งานอย่างเหมาะสมเท่านั้น หากนำไปใช้อย่างไม่เหมาะสม คุณอาจถูกเบี่ยงเบนความสนใจโดยจอแสดงผลได้ การไม่ใส่ใจกับสิ่งรอบตัวระหว่างการเทียบท่าหรือใช้งานเรืออาจทำให้คุณพลัดลิ่ง กีดขวางหรืออันตรายในน้ำหรือบริเวณรอบๆ ซึ่งอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุ ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

ระบบกล้องมุมมองรอบทิศทางเป็นชุดของกล้องเฉพาะที่ติดตั้งและกำหนดค่าเพื่อให้ได้มุมมอง Bird's-eye ของเรือของคุณทั้งหมด เพื่อการมองเห็นสภาพแวดล้อมโดยรอบของคุณทันทีได้อย่างง่ายดาย นอกจากนี้คุณยังสามารถดูฟีดวิดีโอจากกล้องเฉพาะในระบบเพื่อช่วยในการควบคุมและเทียบท่า

ระบบกล้องมุมมองรอบทิศทางมีเฉพาะในเรือบางลำและติดตั้งมาจากโรงงานแล้ว

ในการดูหน้าจอกำลังมุมมองรอบทิศทางจากหน้าจอหลัก ให้เลือก **เรือ > มุมมองรอบทิศทาง**



รายการ	คำอธิบาย	ข้อมูล
①	มุมมอง Bird's-eye	มุมมอง Bird's-eye จะแสดงบนหน้าจอกำลังมุมมองรอบทิศทางเสมอ คุณสามารถรวมมุมมอง Bird's-eye เป็นส่วนหนึ่งของคอมโบกับหน้าจออื่นได้ เช่นแผนที่
②	ฟีดกล้องแต่ละตัว	โดยพื้นฐาน ฟีดของกล้องสองตัวจะปรากฏบนหน้าจอมุมมองรอบทิศทาง คุณสามารถกำหนดค่านี้เองเพื่อให้แสดงกล้องเพียงตัวเดียวแทนได้ คุณสามารถเปลี่ยนกล้องที่จะแสดงในฟีดเหล่านี้ได้อย่างรวดเร็ว
③	ตัวบ่งชี้กล้องที่เลือก	ตัวบ่งชี้นี้จะแสดงว่ากล้องตัวใดที่แสดงในฟีดของกล้องแต่ละตัว
④	กันชนจำลอง	คุณสามารถเปิดใช้งานและกำหนดค่าแผงกันชนกันชนจำลองเพื่อให้เห็นเส้นบนมุมมอง Bird's-eye ที่ช่วยให้คุณตัดสินใจได้ว่าวัตถุอยู่ใกล้เรือของคุณมากน้อยเพียงใด
⑤	เครื่องหมายระยะทาง	คุณสามารถเปิดใช้งานคุณสมบัตินี้เพื่อช่วยตัดสินใจระยะห่างเมื่อใช้งานหรือเทียบท่า

การเปลี่ยนกล้อง

คุณสามารถเปลี่ยนกล้องที่จะแสดงฟีดภาพแบบสดบนหน้าจอกำลังมุมมองรอบทิศทางได้

1 จากหน้าจอกำลังมุมมองรอบทิศทาง ให้แตะที่ฟีดกล้องที่คุณต้องการเปลี่ยน

2 แตะ  แล้วแตะกล้องที่คุณต้องการดู

การดูฟีดกล้องแบบเต็มหน้าจอ

คุณสามารถสลับไปยังมุมมองเต็มหน้าจอได้ทุกฟีดสดของกล้อง

หมายเหตุ: คุณยังสามารถดูกล้องแต่ละตัวในระบบกล้องมุมมองรอบทิศทางใน หน้าจอ วิดีโอ ได้อีกด้วย

1 จากหน้าจอกล้องมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือกกล้องที่คุณต้องการดูแบบเต็มหน้าจอ

2 เลือก 

กล้องจะสลับไปยังมุมมองแบบเต็มหน้าจอ และคุณสามารถซูมและแพนได้โดยใช้การควบคุมในการกลับไปยังหน้าจอมุมมองรอบทิศทางให้เลือก 

การเปลี่ยนรูปแบบกล้องมุมมองรอบทิศทาง

คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบของหน้าจอกล้องมุมมองรอบทิศทางเพื่อแสดงฟีดกล้องแยกจากกันหนึ่งหรือสองตัวนอกเหนือจากมุมมอง Bird's-eye ได้

1 จากหน้าจอกล้องมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > แผนผัง**

2 เลือกรูปแบบ

การแสดงและซ่อนแผงกันกระแทกจำลอง

แผงกันกระแทกจำลองคือเส้นขอบรอบด้านที่ปรับได้ซึ่งคุณสามารถตั้งค่ารอบเรือของคุณได้ แผงกันกระแทกจำลองจะปรากฏเฉพาะในมุมมอง Bird's-eye เท่านั้น และช่วยให้คุณตัดสินใจได้ว่าวัตถุอยู่ใกล้เรือของคุณมากน้อยเพียงใด

จากหน้าจอกล้องที่มีมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > แผงกันกระแทกเสมือน**

การปรับกันชนจำลอง

คุณต้องทำให้กันชนกระแทกจำลองแสดงอยู่บนมุมมอง Bird's-eye ก่อนจึงจะสามารถปรับได้

1 จากหน้าจอกล้องมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > แผงกันกระแทกเสมือน > ...**

2 เพิ่มหรือลดระยะของเส้นกันชนจำลอง

3 เลือก **ย้อนกลับ**

แสดงเครื่องหมายระยะทาง

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายระยะห่างเพื่อให้ทราบระยะห่างที่ดีขึ้นขณะใช้งานหรือเทียบท่า

เครื่องหมายบอกระยะทางที่แสดงบนมุมมอง Bird's-eye จะถูกกำหนดโดยกล้องที่เลือกในฟีดกล้องแต่ละตัว

จากหน้าจอกล้องที่มีมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > เครื่องหมายระยะทาง**

การเปลี่ยนชื่อกล้อง

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของกล้องใดๆ ก็ได้ในระบบกล้องมุมมองรอบทิศทาง

1 จากหน้าจอกล้องที่มีมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > เปลี่ยนชื่อกล้อง**

2 เลือกกล้องที่คุณต้องการเปลี่ยนชื่อ

3 ป้อนชื่อใหม่สำหรับกล้อง

4 เลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่ากล้องให้แสดงมุมมองท้ายเรือกลับด้าน

คุณสามารถตั้งให้กล้องแสดงมุมมองท้ายเรือกลับด้าน ซึ่งจะแสดงภาพจากกล้องเหมือนว่าดูจากกระจก เช่น กระจกมองหลัง มุมมองท้ายเรือกลับด้านนั้นมีประโยชน์ในการนำเรือเข้าเทียบท่า

จากหน้าจอกล้องของมุมมองรอบทิศทาง ให้เลือก **ตัวเลือก > สะท้อนกล้องท้ายเรือ**

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและการตั้งค่าเสียง (หากมี)

GPS: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

ข้อมูลสถานี: ปรับการตั้งค่าสถานี

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณปรับตั้งเวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ตั้งสำหรับการเตือนและการเลือก

การตั้งค่าเสียง: ตั้งค่าเอาต์พุตเสียง

Backlight: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อปรับความสว่างของไฟหน้าจอโดยอัตโนมัติตามแสงภายนอกได้

ซิงค์แบ็คไลท์: ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นในสถานี

ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของ MFD ในสถานีและจอแสดงผลเครื่องยนต์ในเครือข่ายเครื่องยนต์

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือกลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

แผนผังเปิดเครื่อง: ตั้งค่าเลย์เอาต์ที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

ล็อคหน้าจอล: ตั้งค่าคุณสมบัติป้องกันขโมยที่ต้องใช้ PIN รักษาความปลอดภัย (Personal Identification Number) เพื่อป้องกันการใช้อุปกรณ์โดยไม่ได้รับอนุญาต (*การเปิดใช้การล็อคหน้าจอ, หน้า 14*)

การตั้งค่าเสียง

คุณสามารถปรับเสียงปลุก เสียงเตือน และเสียงคำเตือนต่างๆ ที่ส่งออกมาจากอุปกรณ์เสียงที่เชื่อมต่อ เช่น สเตอริโอ Fusion อุปกรณ์เสียงสามารถเชื่อมต่อโดยใช้ HDMI หรือ สายอุปกรณ์เสียง 0183 NMEA

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > การตั้งค่าเสียง

เอาต์พุตเสียง: เปิดเอาต์พุตเสียงสำหรับการเตือนด้วยเสียง

การเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าเสียงปลุกและเสียงเตือนของระบบที่ต้องการให้เล่นผ่านทางอุปกรณ์เสียงที่ใช้ร่วมกันได้ การเตือนจะระบุสถานการณ์ที่อาจเป็นอันตรายต่อผู้โดยสารและต้องมีการดำเนินการในทันที คำเตือนจะระบุสถานการณ์ที่อาจเป็นอันตรายต่ออุปกรณ์บนเรือหรือเป็นอันตรายต่อเรือ และต้องมีการดำเนินการในทันที ข้อความและข้อมูลอื่นๆ ทั้งหมดจัดว่าเป็นการเตือน

ภาษาของการเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าภาษาที่ใช้สำหรับการเตือน

อุปกรณ์การเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ควบคุมเวลาเล่นเสียงเตือน

แหล่งการเตือนด้วยเสียง: สลับอุปกรณ์เสียงเป็นทีมาที่เลือกเมื่อมีการเล่นเสียงเตือน

ระดับเสียงการเตือน: ควบคุมระดับเสียงการเตือน

การตั้งค่า GPS

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > GPS

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

GLONASS: เปิดหรือปิดข้อมูล GLONASS (ระบบดาวเทียมของรัสเซีย) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

WAAS/EGNOS: เปิดหรือปิดข้อมูล WAAS (ในอเมริกาเหนือ) หรือข้อมูล EGNOS (ในยุโรป) สามารถทำให้ข้อมูลตำแหน่ง GPS ที่แม่นยำมากกว่า เมื่อใช้ข้อมูล WAAS หรือ EGNOS อุปกรณ์อาจใช้เวลาในการรับสัญญาณดาวเทียมนานขึ้น

Galileo: เปิดหรือปิดข้อมูล Galileo (ระบบดาวเทียมสหภาพยุโรป) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล Galileo ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเร็วของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

แหล่ง: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับข้อมูล GPS

การตั้งค่าสถานี

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี

เปลี่ยนสถานี: ตั้งค่าทั้งสถานีเป็นชุดค่าเริ่มต้นใหม่โดยยึดตามตำแหน่งของสถานีนี้ คุณยังสามารถเลือกใช้น้ำจ่อนี้เป็นสแตนด์อโลน น้ำจ่อเดียว แทนที่จะจัดกลุ่มน้ำจ่อกับน้ำจ่ออื่นๆ เพื่อสร้างเป็นสถานีได้

การจับคู่ GRID™: ทำให้คุณสามารถจับคู่อุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID กับสถานีนี้ได้

ลำดับน้ำจ่อ: กำหนดลำดับของน้ำจ่อ ซึ่งมีความสำคัญเมื่อใช้งานอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID

เปิดใช้งานออโตโฟลตออยู่: ช่วยให้คุณควบคุมออโตโฟลตจากอุปกรณ์นี้

รีเซ็ตแผนผัง: รีเซ็ตแผนผังในสถานีนี้เป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

รีเซ็ตการตั้งค่าสถานี: รีเซ็ตการตั้งค่าสถานีทั้งหมดบนอุปกรณ์ทั้งหมดที่เชื่อมต่อในสถานีเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน และจะต้องมีการตั้งค่าสถานีครั้งแรก

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์ เวอร์ชันแผนที่ฐาน ข้อมูลแผนที่เพิ่มเติมทั้งหมด (หากมี) เวอร์ชันซอฟต์แวร์สำหรับเรดาร์ Garmin เสริม (หากมี) และหมายเลข ID เครื่อง คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือซื้อข้อมูลแผนที่เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

1 เลือก ...

2 เลือก ระบบ

3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า

หน่วยวัด: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

การนำทาง: ตั้งค่าการกำหนดลักษณะการนำทาง

ตัวกรอง: ทำให้ค่าที่แสดงในฟิลต์ข้อมูลเรียงลง ซึ่งสามารถลดสัญญาณรบกวนหรือแสดงแนวโน้มในระยะยาวได้ การเพิ่มการตั้งค่าตัวกรองจะเพิ่มการทำให้เรียบขึ้น และการลดจะทำให้การทำให้เรียบลดลง การตั้งค่าตัวกรองเป็น 0 จะปิดใช้งานตัวกรองและค่าที่แสดงจะเป็นค่าดิบจากแหล่งที่มา คุณยังสามารถซิงค์การตั้งค่าเหล่านี้ระหว่างอุปกรณ์ทั้งหมดที่เปิดการตั้งค่าซิงค์ตัวกรอง

แผนผังแป้นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนแป้นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การแสดงผลเมนู: แสดงหรือซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเมื่อไม่จำเป็นต้องใช้แถบเมนู

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัด

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมป่ายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศมุ่งหน้า จริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ Grid ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000°) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เปลี่ยนการเลี้ยว: ปรับวิธีที่ซาร์ดพล็อตเตอร์เปลี่ยนการเลี้ยว เที้ยว หรือเส้นทาง คุณสามารถตั้งค่าการเปลี่ยนให้ยึดตามเวลาหรือระยะทางก่อนการเลี้ยวได้ คุณสามารถเพิ่มค่าของเวลาหรือระยะทางเพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบอัตโนมัติพล็อตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้นการแนะนำอัตโนมัติที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบอัตโนมัติพล็อตได้

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งข้อมูลสำหรับการอ่านความเร็ว

นำทางอัตโนมัติ: ตั้งค่าการวัดสำหรับ ความลึกที่ต้องการ ระยะห่างแนวตั้ง และระยะห่างแนวชายฝั่ง เมื่อคุณใช้งานแผนที่ระดับพรีเมียมบางแผนที่

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเหลืองและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 48)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ**

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้ หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 57)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางแผน นำทางอัตโนมัติใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถ ประเมินการวางตำแหน่งของเส้น นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว
- 4 เลือก นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ
- 5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผน นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางแผนเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ตัวเลือก > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้
- 7 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ หรือ ใกล้ ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผน นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางแผนเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ตัวเลือก > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
- 9 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ที่สุด หรือ ใกล้ที่สุดในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผน นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

การตั้งค่า NMEA 0183

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183

ประเภทพอร์ต: โปรดดู การตั้งค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับแต่ละพอร์ต NMEA 0183, หน้า 165

ประโยคเอาต์พุต: โปรดดู การกำหนดค่าประโยคเอาต์พุต NMEA 0183, หน้า 165

ความแม่นยำของตำแหน่ง: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับการส่งเอาต์พุต NMEA

XTE Precision: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับเอาต์พุตข้อผิดพลาด NMEA Crosstalk

จุดเดินทาง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ส่งชื่อหรือหมายเลขเวย์พอยท์โดยใช้ NMEA 0183 ขณะนำทาง การใช้หมายเลขอาจแก้ไข ปัญหาการใช้งานร่วมกันกับระบบอัตโนมัติ NMEA 0183 ที่เก่ากว่า

ใช้ค่าเริ่มต้น: เรียกคืนการตั้งค่า NMEA 0183 เป็นค่าเริ่มต้นเดิมจากโรงงาน

การวินิจฉัย: แสดงข้อมูลการวินิจฉัย NMEA 0183

การกำหนดค่าประโยคเอาต์พุต NMEA 0183

คุณสามารถเปิดใช้งานและปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 ได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183 > ประโยคเอาต์พุต
- 2 เลือกตัวเลือก
- 3 เลือกประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 อย่างน้อยหนึ่งประโยค และเลือก ย้อนกลับ
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 และ 3 เพื่อเปิดใช้งานหรือปิดใช้งานประโยคเอาต์พุตเพิ่มเติม

การตั้งค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับแต่ละพอร์ต NMEA 0183

คุณสามารถกำหนดค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับพอร์ต NMEA 0183 ภายในแต่ละพอร์ตเมื่อเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณกับอุปกรณ์ NMEA 0183 ภายนอก คอมพิวเตอร์ หรืออุปกรณ์ Garmin อื่นๆ

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183 > ประเภทพอร์ต
- 2 เลือกพอร์ตอินพุตหรือเอาต์พุต
- 3 เลือกรูปแบบ:
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูล NMEA 0183 มาตรฐาน, DSC และอินพุต NMEA ของโซนาร์ที่สนับสนุนสำหรับประโยค DPT, MTW และ VHW ให้เลือก **มาตรฐาน NMEA**
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูล NMEA 0183 มาตรฐานสำหรับตัวรับสัญญาณ AIS ส่วนใหญ่ ให้เลือก **ความเร็วสูงของ NMEA**
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูลกรรมสิทธิ์ Garmin สำหรับการอินเทอร์เฟซกับซอฟต์แวร์ Garmin ให้เลือก **Garmin**
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 และ 3 เพื่อกำหนดค่าพอร์ตอินพุตหรือเอาต์พุตเพิ่มเติม

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายและให้คุณตั้งค่าตัวเลือกสำหรับหัวโซนาร์บางตัวที่เชื่อมต่อโดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร
- 2 เลือก เครือข่ายทางทะเล หรือ การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์
- 3 เลือกอุปกรณ์จากรายการทางด้านซ้าย
- 4 เลือก เปลี่ยนชื่อ
- 5 ป้อนชื่อ และเลือก เสร็จสิ้น

Garmin Marine Network

Garmin Marine Network ช่วยให้คุณสามารถใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์ต่อพ่วง Garmin กับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อย่างรวดเร็วและง่ายดาย คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์กับ Garmin Marine Network เพื่อรับข้อมูลและแบ่งปันข้อมูลกับอุปกรณ์และชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่ใช้ร่วมกันได้กับ Garmin Marine Network

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่ายทางทะเล

การตั้งค่าการเตือน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก การตั้งค่า > เตือน > การนำทาง

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการล่อยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนขอบเขต: ปิดใช้งานและเปิดใช้งานการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ

คุณสามารถตั้งการเตือนให้ส่งเสียงหากคุณเคลื่อนที่ไปไกลกว่าระยะทางที่อนุญาต วิธีนี้มีประโยชน์มากเมื่อทอดสมอข้ามคืน

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > การนำทาง > การลากสมอ
- 2 เลือก เตือน เพื่อเปิดการเตือน
- 3 เลือก กำหนดครั้งมี และเลือกระยะทางบนแผนที่เดินเรือ
- 4 เลือก ย้อนกลับ

การเตือนระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เตือน

แรงดันไฟฟ้า: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้งานกำหนด

เสียงเตือนโซนาร์

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก ตัวเลือก > การตั้งค่าโซนาร์ > เตือน

คุณยังสามารถเปิดการเตือนโซนาร์ได้ โดยเลือก การตั้งค่า > เตือน > โซนาร์

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรื่อน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü, หน้า 87*) การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

อุณหภูมิน้ำ: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์แจ้งอุณหภูมิที่ 2°F (1.1°C) ที่สูงหรือต่ำกว่าอุณหภูมิที่ระบุ

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศ

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศได้ คุณต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ซึ่งเชื่อมต่อกับอุปกรณ์วัดสภาพอากาศ เช่น อุปกรณ์ GXM และมีการสมัครรับข้อมูลสภาพอากาศที่ต้องการ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > สภาพอากาศ
- 2 เปิดใช้งานการเตือนสำหรับเหตุการณ์สภาพอากาศเฉพาะ

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก เสร็จสิ้น

การตั้งค่าเรือของคุณ

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > เรือของคุณ

หัวโซนาร์: แสดงหัวโซนาร์ทั้งหมดบนเครือข่าย อนุญาตให้คุณเปลี่ยนหัวโซนาร์ และให้คุณดูข้อมูลการวินิจฉัย (*การเลือกชนิดของหัวโซนาร์, หน้า 77*)

ความลึกและการทอดสมอ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนข้อมูลเกี่ยวกับท้องเรือ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ, หน้า 64*) และสมอ

ค่า ความสูงของสมอ คือความสูงของสมอเหนือเส้นน้ำ ค่า ความยาวเชือกสมอ คืออัตราส่วนของความยาวเชือกสมอที่กำลังใช้งานกับระยะห่างแนวตั้งจากหัวเรือไปจนถึงพื้นใต้น้ำ การตั้งค่าสมอเหล่านี้ใช้เพื่อคำนวณหาฟิลต์วันที่ เชือกสมอเป่าหมาย

ค่าชดเชยอุณหภูมิ: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าชดเชย เพื่อชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิน้ำจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิน้ำ NMEA 0183 หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ, หน้า 168*)

สอบเทียบความเร็วของน้ำ: ปรับตั้งค่าหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์วัดความเร็ว (*การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็ว, หน้า 169*)

น้ำมันเชื้อเพลิง: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมและเชื้อเพลิงที่เหลือในถังเชื้อเพลิงบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าน้ำมัน, หน้า 169*)

ประเภทเรือ: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ

การสลับ: ตั้งค่าวงจรสลับแบบดิจิทัล เช่นอุปกรณ์ SeaStar® และ CZone™

Polar Table: เปิดใช้งานข้อมูล Polar Table เมื่อประเภทเรือไม่ใช่เรือยนต์

โปรไฟล์ระบบ: ช่วยให้คุณสามารถบันทึกโปรไฟล์ระบบลงในการ์ดหน่วยความจำและอิมพอร์ตการตั้งค่าโปรไฟล์ระบบจากหน่วยความจำได้ ซึ่งสามารถเป็นประโยชน์สำหรับสัญญาเช่าเรือหรือกลุ่มเรือ และสำหรับการใช้ข้อมูลการตั้งค่าของคุณร่วมกับเพื่อน

หมายเลข ID ตัวเรือ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนหมายเลขประจำตัวเรือ (HIN) โดย HIN จะติดอยู่กับด้านกราบขวาของท้ายเรือส่วนบนหรือได้ส่วนปลายอาจติดไว้ถาวรที่ด้านบนของท้ายเรือหรือท้ายเรือด้านนอก

การบังคับเลี้ยวของ Optimus: ช่วยให้คุณสามารถปรับพารามิเตอร์พวงมาลัย Optimus

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

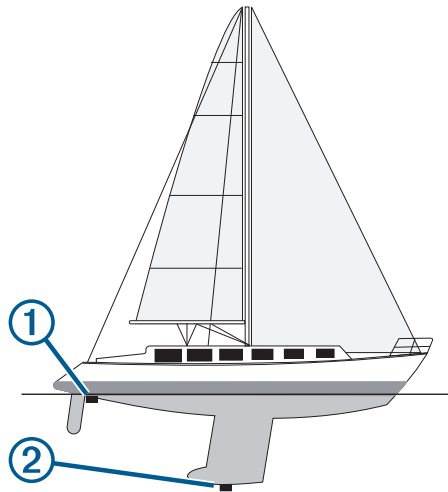
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซนาร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งอยู่ด้านล่างของคิล ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซนาร์ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

3 เลือก **+** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก **-** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ

ค่าชดเชยอุณหภูมิจะชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิ หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้

1 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย

2 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ

3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2

ค่านี้คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง

4 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากเซนเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าชดเชยอุณหภูมิ
- หากเซนเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยอุณหภูมิ

5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณได้ในขั้นตอนที่ 3

การตั้งค่าน้ำมัน

เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > น้ำมันเชื้อเพลิง.

ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ: ทำให้คุณสามารถใช้เซ็นเซอร์การไหลของน้ำมันหรือเซ็นเซอร์ระดับถังน้ำมันเพื่อตรวจสอบน้ำมันที่เหลืออยู่บนเรือได้ ตัวเลือก Fuel Flow ใช้เซ็นเซอร์การไหลของน้ำมัน ตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ใช้เซ็นเซอร์ระดับถังน้ำมัน

ความจุถังน้ำมัน: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุถังน้ำมันของถังน้ำมันแต่ละถังที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการตั้งค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ข้อมูลจากเซ็นเซอร์ระดับถัง คุณจึงไม่จำเป็นต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วยตนเองหลังจากที่คุณเติมถังแล้ว

ความจุเชื้อเพลิง: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุถังน้ำมันรวมของถังน้ำมันทั้งหมดที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการตั้งค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก Fuel Flow หลังจากเติมน้ำมันในถังแล้ว คุณต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วยตนเองโดยใช้ตัวเลือกใดตัวเลือกหนึ่งด้านล่างนี้

- หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมทุกถังให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็นความจุสูงสุด
- หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันใส่□เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
- ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ

หากคุณมีเซ็นเซอร์ความเร็วหรือหัวโซนาร์ตรวจจับความเร็วที่เชื่อมต่ออยู่ คุณสามารถปรับตั้งค่าอุปกรณ์ตรวจจับความเร็วดังกล่าวเพื่อปรับปรุงความแม่นยำของข้อมูลความเร็วน้ำที่แสดงโดยชาร์ตพล็อตเตอร์

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากเซ็นเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > สอบเทียบความเร็วของน้ำ
- หากเซ็นเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > สอบเทียบความเร็วของน้ำ

2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

หากเรือแล่นไม่เร็วพอหรือเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ลงทะเบียนความเร็ว ข้อความจะปรากฏขึ้น

3 เลือก ตกลง และเพิ่มความเร็วของเรืออย่างปลอดภัย

4 หากข้อความปรากฏขึ้นอีกครั้ง ให้หยุดเรือ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ติดกับอะไร

5 หากพวงมาลัยหมุนได้อย่างอิสระ ให้ตรวจสอบการเชื่อมต่อสายเคเบิล

6 หากคุณยังได้รับข้อความอยู่ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

การตั้งค่าเรือลำอื่น

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 160*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เลือก การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC)

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน, หน้า 36*)

การทดสอบ AIS-EPIRB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากเครื่องส่งสัญญาณวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (EPIRB).

การทดสอบ AIS-MOB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากอุปกรณ์ Man Overboard (MOB)

ทดสอบ AIS-SART: เปิดใช้งานการส่งสัญญาณทดสอบจากช่องรับส่งผ่านสัญญาณการค้นหาและช่วยเหลือ (SART)

การตั้งค่าที่ซิงค์ใน Garmin Marine Network

ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ECHOMAP™ และ GPSMAP ซิงค์การตั้งค่าบางอย่างเมื่อเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network

การตั้งค่าต่อไปนี้จะถูกซิงค์กับอุปกรณ์ หากเกี่ยวข้อง

การตั้งค่าการเตือน (ซิงค์การรับทราบการเตือนด้วย):

- เวลาถึง
- การลากสมอ
- ออกนอกเส้นทาง
- ความแม่นยำ GPS
- น้ำตื้น
- น้ำลึก (ไม่มีใน GPSMAP 8400/8600 Series)
- อุณหภูมิน้ำ
- เส้นชั้นความสูง (ไม่มีใน echoMAP 70s และ GPSMAP 507/701 Series)
- ปลา
- การเตือนการชน

การตั้งค่าทั่วไป:

- นำทางอัตโนมัติ ความลึกที่ต้องการ
- นำทางอัตโนมัติ ระยะห่างแนวตั้ง
- สัญญาณเตือน
- โหมดสี
- แผนผังแป้นพิมพ์
- ภาษา
- ตัวเลขสถิติบนแผนที่
- ทิศมุ่งหน้า
- รูปแบบตำแหน่ง
- หน่วยระบบ
- สอบเทียบความเร็วของน้ำ
- ขนาดเสาอากาศเรดาร์

การตั้งค่าแผนที่:

- ขอบเขตแผนที่เดินเรือ
- ลีอันตราย
- เส้นทิศมุ่งหน้า
- POI พื้นดิน
- กลุ่มแสงไฟ
- ขนาดทูน
- ประเภทของตัวช่วย
- จุดถ่ายภาพ
- ความลึกที่ต้องการ
- ระยะเจดความตื้น
- จุดให้บริการ
- ไอคอนรูปเรือ (ไม่สามารถซิงค์ระหว่างบางรุ่นได้)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ส่งผลกับอุปกรณ์บนเครือข่ายทั้งหมด

1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > รีเซ็ต

2 เลือกตัวเลือก:

- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่าเริ่มต้น** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมดในอุปกรณ์ทั้งหมดในสถานี่เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่าสถานี** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อล้างข้อมูลที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง ให้เลือก **ลบข้อมูลผู้ใช้** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- ในการล้างข้อมูลที่บันทึกและรีเซ็ตการตั้งค่าอุปกรณ์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้ยกเลิกการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จาก Garmin Marine Network และเลือก **ลบข้อมูลและรีเซ็ตการตั้งค่า** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมพอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าวถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ แทร็คที่บันทึกไว้ เส้นทาง และขอบเขต

- คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลภายใน Garmin Marine Network
- คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ด้วยการกำหนดหน่วยความจำ คุณต้องติดตั้งการ์ดหน่วยความจำไว้ในอุปกรณ์ อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอแมตเป็น FAT32

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเว็พพอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมพอร์ตและเอ็กซ์พอร์ตเว็พพอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ประเภทไฟล์

3 เลือก GPX

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล

3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **รวมข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**
- ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**

5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายไปยังอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยความจำและ Garmin Express

คุณสามารถอัปเดตแผนที่ในตัวโดยใช้แอปพลิเคชันคอมพิวเตอร์ Garmin Express และการ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของคอมพิวเตอร์ (*การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 9)
- 2 เปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express
หากคุณไม่มีแอปพลิเคชัน Garmin Express ติดตั้งอยู่ในคอมพิวเตอร์ของคุณ คุณสามารถดาวน์โหลดได้จาก garmin.com/express
- 3 หากจำเป็น ให้ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ (*การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป/ Garmin Express*, หน้า 174)
- 4 คลิก **เรือ > ดูรายละเอียด**
- 5 คลิก **ดาวน์โหลด** ใกล้กับแผนที่เพื่ออัปเดต
- 6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลดให้เสร็จสมบูรณ์
- 7 รอขณะที่ดาวน์โหลดการอัปเดต
อัปเดตอาจใช้ระยะเวลานาน
- 8 หลังจากดาวน์โหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้ถอดการ์ดออกจากคอมพิวเตอร์
- 9 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 9)
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อัปเดตแผนที่ที่ติดตั้งในตัว**
แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะปรากฏขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกชื่อไฟล์จากรายการ หรือเลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่**
- 4 เลือก **บันทึกไปที่การ์ด**
- 5 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 6 เปิดโฟลเดอร์ Garmin\UserData บนการ์ดหน่วยความจำ
- 7 คัดลอกไฟล์สำรองบนการ์ด และวางลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโฟลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
- 3 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 4 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการกำหนดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการกำหนดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อบันทึกข้อมูลเกี่ยวกับเรือเข้า

- 1 ใส่การกำหนดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อุปกรณ์ Garmin > บันทึกไปที่การ์ด
- 3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการกำหนดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 ถอดการกำหนดหน่วยความจำออก

ภาคผนวก

ActiveCaptain และ Garmin Express

แอป ActiveCaptain และ Garmin Express ช่วยคุณจัดการชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin และอุปกรณ์อื่นๆ ของคุณ

ActiveCaptain: แอปมือถือ ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อที่ใช้งานง่ายระหว่างอุปกรณ์มือถือที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin, แผนภูมิ และชุมชน Garmin QuickdrawContours ([แอป/ActiveCaptain, หน้า 21](#)) แอปช่วยให้คุณตรวจสอบและติดตามเรือของคุณด้วยระบบ OnDeck™ แอปให้การเข้าถึงไปยังแผนที่ของคุณแบบไม่มีจำกัด และให้วิธีการดาวน์โหลดแผนที่ใหม่อย่างรวดเร็วโดยใช้คุณสมบัติ OneChart™ ให้ลิงค์เพื่อรับการแจ้งเตือนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และให้การเข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ คุณยังสามารถใช้แอปเพื่อวางแผนการเดินทางของคุณและซิงค์ข้อมูลผู้ใช้ แอปจะตรวจสอบอุปกรณ์ของคุณเพื่อหาการอัปเดตที่มี และแจ้งให้ทราบเมื่อมีการอัปเดต คุณยังสามารถควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้คุณสมบัติ Garmin Helm ได้อีกด้วย

Garmin Express: แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์และแผนที่ Garmin ([แอป/ผลิตภัณฑ์ Garmin Express, หน้า 173](#)) คุณควรใช้แอป Garmin Express สำหรับการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นของการดาวน์โหลดและการอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ และเพื่อหลีกเลี่ยงค่าบริการข้อมูลที่อาจเกิดขึ้นกับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

ฟังก์ชัน	แอปมือถือ ActiveCaptain	แอปเดสก์ท็อป Garmin Express
ลงทะเบียนอุปกรณ์ Garmin Marine ใหม่ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตแผนที่ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
ดาวน์โหลดแผนที่ Garmin ใหม่	ใช่	ใช่
เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw Contours เพื่อดาวน์โหลดและแบ่งปัน- เส้นความลึกให้กับผู้ใช้คนอื่น	ใช่	ไม่
ตรวจสอบและติดตามเรือของคุณด้วยระบบ OnDeck	ใช่	ไม่
ซิงค์อุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ไม่
เข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุด- สนใจอื่นๆ	ใช่	ไม่
รับการแจ้งเตือนอัจฉริยะบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ	ใช่	ไม่
ควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ด้วย Garmin Helm	ใช่	ไม่

แอปพลิเคชัน Garmin Express

แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์และแผนที่ Garmin และลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ เราขอแนะนำสำหรับการดาวน์โหลดและอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ เพื่อการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นและเพื่อหลีกเลี่ยงค่าใช้จ่ายด้านข้อมูลสำหรับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์

คุณสามารถติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ Windows® หรือ Mac® ได้

- 1 ไปที่ garmin.com/express
- 2 เลือก **ดาวน์โหลดสำหรับ Windows** หรือ **ดาวน์โหลดสำหรับ Mac**
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

หมายเหตุ: คุณควรใช้แอป ActiveCaptain และอุปกรณ์มือถือเพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอป/พลีเคชั่น ActiveCaptain*, หน้า 22)

คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป/ Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 174)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด (*การติดตั้งหน่วยความจำ*, หน้า 9)
- 3 รอสักครู่
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโฟลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วยความจำ
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
- 5 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **เริ่มต้น ใช้งาน**
- 8 หากจำเป็น ขณะที่แอปทำการค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้ด้านล่างของหน้าจอ
- 9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
- 10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
- 11 เลือก **+** > **เพิ่ม**
แอปพลีเคชั่น Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
- 12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์
เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลีเคชั่น Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่ที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่โดยใช้แอป Garmin Express

การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำขนาดสูงสุด 32 GB ฟอ์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x3/9x3/12x3

การดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่อาจใช้เวลาสูงสุดสองถึงสามชั่วโมง

คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตแผนที่ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอ์แมตการ์ดใหม่

1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 174)

2 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ

3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ

4 หากมีการอัปเดตแผนที่ ให้เลือก **การอัปเดตแผนที่ > ดำเนินการต่อ**

5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข

6 ใส่การ์ดหน่วยความจำชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณลงในคอมพิวเตอร์

7 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ

8 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอ์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ตกลง**

9 รอขณะคัดลอกการอัปเดตแผนที่ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

10 ปิดแอป Garmin Express

11 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

12 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์

13 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด

หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป

14 เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**

15 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตเสร็จสมบูรณ์

16 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ห้การ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตฟลิตเตอร์อีกครั้ง

17 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตจะไม่สมบูรณ์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เมื่อคุณติดตั้งอุปกรณ์ใหม่ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริม

คุณสามารถใช้แอปมือถือ ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 24)

คุณยังสามารถใช้แอปเดสก์ท็อป Garmin Express เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 176)

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำขนาดสูงสุด 32 GB ฟอ์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x3/9x3/12x3

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณควรตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ*, หน้า 161) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณเก่ากว่าเวอร์ชันที่แสดงในเว็บไซต์ คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 24) หรือ แอปเดสก์ท็อป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 176)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express

คุณสามารถคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่มีแอป Garmin Express

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำขนาดสูงสุด 32 GB ฟอรัมเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10 การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB มาพร้อมกับ GPSMAP รุ่น 7x3/9x3/12x3

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตซอฟต์แวร์ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอรัมการ์ดใหม่

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ติดตั้งแอป Garmin Express ([การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์](#), หน้า 174)
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 เลือก การอัปเดตซอฟต์แวร์ > ดำเนินการต่อ
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ
- 7 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก ดำเนินการต่อ
- 8 รอขณะคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง
- 9 ปิดแอป Garmin Express
- 10 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

หลังจากโหลดการอัปเดตไปยังการ์ดหน่วยความจำ ให้ติดตั้งซอฟต์แวร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ([การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ](#), หน้า 176)

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ

ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป Garmin Express ([การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express](#), หน้า 176)

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- 2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 3 เลือก **ติดตั้งตอนนี้ > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
- 4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
- 5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ดึงการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง
- 6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์จะไม่สมบูรณ์

การทำความสะอาดหน้าจอ

ประกาศ

สารทำความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

- 1 ใช้สารทำความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าเป็นปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถดูภาพที่บันทึกไว้บนการ์ดหน่วยความจำได้ คุณสามารถดูไฟล์ .jpg, .png และ .bmp

- 1 เลียบการ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ภาพลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > โปรแกรมดูภาพ**
- 3 เลือกโฟลเดอร์ที่มีภาพ
- 4 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที
- 5 เลือกภาพ
- 6 ใช้ลูกศรเพื่อเลื่อนไปตามภาพต่างๆ
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือก > เริ่มเล่นภาพสไลด์**

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ .png คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ของคุณได้ คุณยังสามารถดูภาพหน้าจอได้ในโปรแกรมดูภาพ (*การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 177)

การจับภาพหน้าจอ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > จับภาพหน้าจอ > เปิด**
- 3 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 4 กด   ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 จาก Windows Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
- 3 คัดลอกไฟล์ภาพจากการ์ดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์*, หน้า 175)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจจะบ่งชี้ปัญหาที่เกิดขึ้นกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจ่ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า
คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ
ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม
- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc
ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบของค่าและนาที่ โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาที่และวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

- 1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น
หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัด
- 3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ต้องการ
- 4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

ข้อมูลจำเพาะ

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 7x2 Plus

ขนาด (W × H × D)	224.7 × 142.2 × 54.0 มม. ($8\frac{7}{8} \times 5\frac{5}{8} \times 2\frac{1}{8}$ นิ้ว)
ขนาดของขาจับที่มีฝา (กว้าง × สูง × ลึก)	257.1 × 162.0 × 83.1 มม. ($10\frac{1}{8} \times 6\frac{3}{8} \times 3\frac{1}{4}$)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	84.3 มม. ($3\frac{5}{16}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	155.1 × 86.9 มม. ($6\frac{1}{8} \times 3\frac{7}{16}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 177.8 มม. (7 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WVGA 800 × 480 พิกเซล
น้ำหนัก	0.86 กก. (1.9 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	71 ซม. (28 นิ้ว)
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁴
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	24 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	1.5 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	2.0 A
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
ใช้กระแส NMEA 2000	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทรกที่ใช้จำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทรคที่บันทึก
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.6 dBm สูงสุด
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด SD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB
การทำงานร่วมกับ HTML	ใช้ร่วมกันได้กับการทำงานร่วมกับ OneHelm™ (รุ่น Plus เท่านั้น)

⁴ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 9x2 Plus

ขนาด (W × H × D)	256.4 × 16.2 × 5.2 มม. (10 ¹ / ₈ × 6.4 × 2.1 นิ้ว)
ขนาดของขาจับที่มีฝา (กว้าง × สูง × ลึก)	289.4 × 181.1 × 73.8 มม. (11 ³ / ₈ × 7 ¹ / ₈ × 2 ¹⁵ / ₁₆)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	82.9 มม. (3 ¹ / ₄ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	19.6 × 11.4 ซม. (7.7 × 4.5 นิ้ว) แนวทแยงมุม 228.7 มม. (9 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WSVGA 1024 × 600 พิกเซล
น้ำหนัก	9x2: 1.14 กก. (2.5 ปอนด์) 9x2 Plus: 1.27 กก. (2.8 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	76 ซม. (30 นิ้ว)
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁵
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	27 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	1.3 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	2.3 A
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
ใช้กระแส NMEA 2000	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทร็คที่ใช้จำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.6 dBm สูงสุด
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด SD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB
การทำงานร่วมกับ HTML	ใช้ร่วมกันได้กับการทำงานร่วมกับ OneHelm (รุ่น Plus เท่านั้น)

⁵ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP I2x2 Plus

ขนาด (W × H × D)	329.7 × 227.3 × 77.2 มม. ($13 \times 8^{15}/_{16} \times 3^{1}/_{16}$ นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	125 มม. ($4^{15}/_{16}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	262.1 × 164.2 มม. ($10^{5}/_{16} \times 6^{7}/_{16}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 12 นิ้ว
ความละเอียดหน้าจอ	WXGA, 1280 × 800 พิกเซล
น้ำหนัก	2.72 กก. (6.0 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	65 ซม. (25.6 นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางใกล้สุด	9.5 ซม. ($3^{3}/_{4}$ นิ้ว)
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁶
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	36 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	2.5 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	3.0 A
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
NMEA 2000 Draw	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทร็คที่ใช้จำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด SD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 19.5 dBm สูงสุด
การทำงานร่วมกับ HTML	ใช้ร่วมกันได้กับการทำงานร่วมกับ OneHelm (รุ่น Plus เท่านั้น)

⁶ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 7x3

ขนาด (W × H × D)	192.3 × 140.3 × 74.1 มม. (7 ⁹ / ₁₆ × 5 ¹ / ₂ × 2 ¹⁵ / ₁₆ นิ้ว)
ขนาดของขาจับที่มีฝา (กว้าง × สูง × ลึก)	200.2 × 156.3 × 101.2 มม. (7 ⁷ / ₈ × 6 ¹ / ₈ × 4 นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	27.8 มม. (2 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	154.6 × 91.0 มม. (6 ¹ / ₁₆ × 3 ⁹ / ₁₆ นิ้ว) แนวทแยงมุม 17.8 ซม. (7.0 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WSVGA 1024 × 600 พิกเซล
น้ำหนัก	1.3 กก. (2.8 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	35 ซม. (13.78 นิ้ว)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 17.6 W รุ่นโซนาร์: 35.9 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 1.08 A รุ่นโซนาร์: 1.18 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 1.45 A รุ่นโซนาร์: 2.96 A
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁷
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
ใช้กระแส NMEA 2000	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทร็คที่ใช้จำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.6 dBm สูงสุด
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

⁷ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP 9x3

ขนาด (W × H × D)	233.0 × 162.3 × 75.8 มม. ($9\frac{3}{16} \times 6\frac{3}{8} \times 3$ นิ้ว)
ขนาดของขาจับที่มีฝา (กว้าง × สูง × ลึก)	256.2 × 178.1 × 104.7 มม. ($10\frac{1}{16} \times 7 \times 4\frac{1}{8}$ นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	33.2 มม. ($1\frac{5}{8}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	198.7 × 111.8 มม. ($7\frac{13}{16} \times 4\frac{3}{8}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 22.9 ซม. (9.0 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WXGA, 1280 × 720 พิกเซล
น้ำหนัก	1.6 กก. (3.6 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	30 ซม. (11.81 นิ้ว)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 22.0 W รุ่นโซนาร์: 40.2 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 1.34 A รุ่นโซนาร์: 1.37 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 1.78 A รุ่นโซนาร์: 3.20 A
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁸
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
ใช้กระแส NMEA 2000	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทรกซ์ที่ใช้งานจำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.6 dBm สูงสุด
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

⁸ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะ GPSMAP I2x3

ขนาด (W × H × D)	308.3 × 227.6 × 81.8 มม. (12 1/8 × 8 15/16 × 3 1/4 นิ้ว)
ขนาดของขาจับที่มีฝา (กว้าง × สูง × ลึก)	327.2 × 246.3 × 113.8 มม. (12 7/8 × 9 11/16 × 4 1/2 นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางถัดไปหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	93.6 มม. (3 11/16 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W × H)	262.1 × 164.2 มม. (10 15/16 × 6 7/16 นิ้ว) แนวทแยงมุม 30.7 ซม. (12.1 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WXGA, 1280 × 800 พิกเซล
น้ำหนัก	3.0 กก. (6.6 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	45 ซม. (17.72 นิ้ว)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 26.5 W รุ่นโซนาร์: 43.0 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 1.67 A รุ่นโซนาร์: 1.68 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	รุ่นที่ไม่ใช่โซนาร์: 2.15 A รุ่นโซนาร์: 3.56 A
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนตและอะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูป
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁹
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 10 ถึง 32 Vdc
ฟิวส์	6 A, 125 V fast-acting
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
ใช้กระแส NMEA 2000	75 mA สูง
เวย์พอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดแทร็คที่ใช้งานจำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.6 dBm สูงสุด
การ์ดหน่วยความจำ	2 ช่องการ์ด microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB

⁹ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

ข้อมูลจำเพาะรุ่นโซนาร์

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ความถี่โซนาร์ ¹⁰	ทั่วไป: 50/200, 77/200, 83/200 kHz Single Channel CHIRP: จาก 40 ถึง 250 kHz Garmin ClearVü CHIRP: 260/455/800 kHz ความละเอียดสูงพิเศษ Garmin ClearVü : 0.8 Mhz (800 kHz), ช่วงระยะ CHIRP: 760 ถึง 880 kHz ความละเอียดสูงพิเศษ SideVü : 1.2 MHz (1,200 kHz), ช่วงระยะ CHIRP: 1,060 ถึง 1,170 kHz
กำลังส่งโซนาร์ (RMS) ¹¹	CHIRP: 1000 W Garmin ClearVü และ SideVü CHIRP: 500 W
ความลึกโซนาร์ ¹²	5,000 ฟุตที่ 1 kW

¹⁰ ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์

¹¹ ขึ้นอยู่กับระดับของหัวโซนาร์และความลึก

¹² ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ ความเค็มของน้ำ ชนิดของพื้นใต้น้ำ และสภาพอื่นๆ ของน้ำ

ข้อมูล NMEA 2000 PGN

ส่งและรับสัญญาณ

PGN	คำอธิบาย
059392	การรับรอง ISO
059904	คำขอ ISO
060160	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO: การถ่ายโอนข้อมูล
060416	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO: การจัดการการเชื่อมต่อ
060928	การอ้างสิทธิ์เลขที่อยู่ ISO
065240	ที่อยู่คำสั่ง
126208	ฟังก์ชันกลุ่มคำขอ
126996	ข้อมูลผลิตภัณฑ์
126998	ข้อมูลการกำหนดค่า
127237	ควบคุมทิศมุ่งหน้า/แทร็ค
127245	หางเสือ
127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
127258	ความแปรปรวนทางแม่เหล็ก
127488	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
127489	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: ไดนามิก
127493	พารามิเตอร์การส่ง: ไดนามิก
127505	ระดับของเหลว
127508	สถานะแบตเตอรี่
128259	ความเร็ว: น่านน้ำอ้างอิง
128267	ความลึกของน้ำ
129025	ตำแหน่ง: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129026	COG และ SOG: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129029	ข้อมูลตำแหน่ง GNSS
129283	ข้อผิดพลาดครอสแทร็ค
129284	ข้อมูลนำทาง
129539	GNSS DOPs
129540	สัญญาณดาวเทียม GNSS ในมุมมอง
130060	เลเบล
130306	ข้อมูลลม
130310	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ลำสมัย)
130311	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ลำสมัย)

PGN	คำอธิบาย
130312	อุณหภูมิ (ลำสมัย)

ส่ง

PGN	คำอธิบาย
126464	ส่งและรับฟังก์ชันกลุ่มรายการ PGN
126984	การตอบสนองการเตือน
127497	พารามิเตอร์การเดินทาง: เครื่องยนต์

รับ

PGN	คำอธิบาย
065030	Generator Average Basic AC Quantities (GAAC)
126983	เตือน
126985	ข้อความเตือน
126987	เกณฑ์การเตือน
126988	ค่าการเตือน
126992	เวลาระบบ
127251	อัตราการใช้
127252	ขึ้น-ลง
127257	ท่าทาง
127498	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: สเตตัส
127503	สถานะอินพุต AC (ลำสมัย)
127504	สถานะเอาต์พุต AC (ลำสมัย)
127506	สถานะรายละเอียด DC
127507	สถานะเครื่องชาร์จ
127509	สถานะอินเวอร์เตอร์
128000	องศา Leeway ทางทะเล
128275	บันทึกกระยะทาง
129038	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส A
129039	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส B
129040	รายงานตำแหน่งที่ขยาย AIS คลาส B
129044	Datum
129285	การนำทาง: ข้อมูลเส้นทาง, เว็พพอยท์
129794	ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการอยู่กับที่และการเดินทาง AIS คลาส A
129798	รายงานตำแหน่งเครื่องบิน AIS SAR

PGN	คำอธิบาย
129799	ความถี่วิทยุ/โหมด/กำลัง
129802	ข้อความออกอากาศเกี่ยวกับความปลอดภัย AIS
129808	ข้อมูลการโทร DSC
129809	รายงานข้อมูลคงที่ "CS" AIS คลาส B, ส่วน A
129810	รายงานข้อมูลคงที่ "CS" AIS คลาส B, ส่วน B
130313	ความชื้น
130314	ความดันจริง
130316	อุณหภูมิ: ช่วงขยาย
130576	สถานะทริมแท็บ
130577	ข้อมูลทิศทาง

ข้อมูล NMEA 0183

ส่ง

ประโยค	คำอธิบาย
GPAPB	APB: ทิศมุ่งหน้าหรือตัวควบคุมแทร็ค (ออโตไพลอต) ประโยค "B"
GPBOD	BOD: ทิศทาง (จุดเริ่มต้นไปยังที่หมาย)
GPBWC	BWC: ทิศทางและระยะทางถึงเวย์พอยท์
GPGBA	GGA: ข้อมูลคงที่ของ Global Positioning System
GPGLL	GLL: ตำแหน่งทางภูมิศาสตร์ (ละติจูดและลองจิจูด)
GPGSA	GSA: GNSS DOP และดาวเทียมที่ใช้งาน
GPGSV	GSV: สัญญาณดาวเทียม GNSS ที่มองเห็น
GPRMB	RMB: ข้อมูลนำทางขั้นต่ำที่แนะนำ
GPRMC	RMC: ข้อมูลเฉพาะ GNSS ขั้นต่ำที่แนะนำ
GP RTE	RTE: เส้นทาง
GPVTG	VTG: เส้นทางบนพื้นและความเร็วภาคพื้น
GPWPL	WPL: ตำแหน่งเวย์พอยท์
GPXTE	XTE: ข้อผิดพลาดครอสแทร็ค
PGRME	E: ข้อผิดพลาดโดยประมาณ
PGRMM	ดาดมของแผนที่
PGRMZ	Z: ระดับความสูง
SDBBT	DBT: ความลึกใต้หัวโซนาร์
SDDPT	DPT: ความลึก
SDMTW	MTW: อุณหภูมิน้ำ
SDVHW	VHW: ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ

รับ

ประโยค	คำอธิบาย
DPT	ความลึก
DBT	ความลึกใต้หัวโชนาร์
MTW	อุณหภูมิน้ำ
VHW	ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ
WPL	ตำแหน่งเวย์พอยท์
DSC	ข้อมูลระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล
DSE	ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัลที่ขยายเพิ่ม
HDG	ทิศมุ่งหน้า ความคลาดเคลื่อน ค่าแปรผัน
HDM	ทิศมุ่งหน้า, แม่เหล็ก
MWD	ทิศทางและความเร็วลม
MDA	องค์ประกอบทางอุตุนิยมวิทยา
MWV	ความเร็วและมุมของลม
VDM	ข้อความลิ้งค์ข้อมูล AIS VHF

คุณสามารถซื้อข้อมูลทั้งหมดเกี่ยวกับรูปแบบและประโยคของ Marine Electronics Association (NMEA) จาก www.nmea.org

ข้อมูล J1939

ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับประโยค J1939 ชาร์ตพล็อตเตอร์ไม่สามารถส่งผ่านเครือข่าย J1939

คำอธิบาย	PGN	SPN
โพลเดอร์เซ็นต์เครื่องยนต์ที่ความเร็วปัจจุบัน	61443	92
ความเร็วเครื่องยนต์	61444	190
อุณหภูมิแก๊สท่อร่วมไอเสียเครื่อง - ท่อขวา	65031	2433
อุณหภูมิแก๊สท่อร่วมไอเสียเครื่อง - ท่อซ้าย	65031	2434
น้ำหล่อเย็นเสริมของเครื่องยนต์	65172	
รหัสปัญหาการวินิจฉัยที่ใช้งาน	65226	
ระยะทางของยานพาหนะ	65248	
ตัวระบุว่ามิ้น้ำมันอยู่ในน้ำมันเชื้อเพลิง	65279	
ไฟรองจนกว่าจะเริ่มของเครื่อง	65252	1081
การทดสอบความเร็วเกินของเครื่อง	65252	2812
สถานะคำสั่งวาล์วปิดกั้นอากาศของเครื่อง	65252	2813
สถานะคำสั่งเอาต์พุตการเตือนของเครื่อง	65252	2814
ชั่วโมงรวมในการทำงานของเครื่อง	65253	247
ความเร็วของเรือจากข้อมูล GPS	65256	517
อุณหภูมิเชื้อเพลิงเครื่องยนต์ 1	65262	174
อุณหภูมิน้ำมันเครื่องยนต์ 1	65262	175
แรงดันการส่งเชื้อเพลิงเครื่องยนต์	65263	94
แรงดันน้ำมันเครื่อง	65263	100
แรงดันน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์	65263	109
อุณหภูมิน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์	65263	110
ระดับน้ำหล่อเย็นเครื่องยนต์	65263	111
อัตราเชื้อเพลิงของเครื่องยนต์	65266	183
อัตราการกินน้ำมันเฉลี่ยของเครื่องยนต์	65266	185
แรงดันท่อเข้า #1 ของเครื่อง	65270	102
ศักยภาพ / กระแสไฟเข้าของแบตเตอรี่ 1	65271	168
อุณหภูมิน้ำมันเกียร์	65272	177
แรงดันน้ำมันเกียร์	65272	127
ระดับน้ำมัน	65276	96
อุณหภูมิความต่างตัวกรองน้ำมันของเครื่อง	65276	969

