

GARMIN®

GHC™ 20



Návod k obsluze

© 2021 Garmin Ltd. nebo její dceřiné společnosti

Všechna práva vyhrazena. Na základě autorských zákonů není povoleno tento návod kopírovat (jako celek ani žádnou jeho část) bez písemného souhlasu společnosti Garmin. Společnost Garmin si vyhrazuje právo změnit nebo vylepšit svoje produkty a provést změny v obsahu tohoto návodu bez závazku vyrozumět o takových změnách nebo vylepšeních jakoukoli osobu nebo organizaci. Aktuální aktualizace a doplňkové informace o použití tohoto produktu naleznete na webu na adrese www.garmin.com.

Garmin® and the Garmin logo are trademarks of Garmin Ltd. or its subsidiaries, registered in the USA and other countries. GHC™ and Shadow Drive™ are trademarks of Garmin Ltd. or its subsidiaries. These trademarks may not be used without the express permission of Garmin.

NMEA®, NMEA 2000®, and the NMEA 2000® logo are registered trademarks of the National Marine Electronics Association.

Obsah

Úvod	1
Přehled zařízení.....	1
Obrazovka směru pohybu	2
Pohotovostní režim.....	2
Provoz motorového člunu na autopilota	2
Udržování směru.....	2
Zapnutí autopilota.....	3
Úprava směru pohybu.....	3
Zapnutí funkce Shadow Drive.....	3
Nastavení citlivosti Shadow Drive.....	3
Úprava směru pohybu pomocí kormidla.....	3
Výběr režimu řízení.....	3
Úprava směru pohybu pomocí kláves.....	3
Úprava přírůstku stupňovitého řízení.....	3
Ovládání směru.....	4
Zapnutí ovládání směru.....	4
Použití ovládání směru.....	4
Vzory pro řízení.....	4
Klikatý vzor.....	4
Nastavení klikatého vzoru.....	4
Dodržování klikatého vzoru.....	4
Vzor kruhů.....	4
Nastavení vzoru kruhů.....	4
Dodržení vzoru kruhů.....	4
Vzor otočení do protisměru.....	5
Dodržování vzoru otočení do protisměru.....	5
Otočení Williamson.....	5
Dodržování vzoru otočení Williamson.....	5
Zrušení vzoru pro řízení.....	5
Vzory řízení podle GPS.....	6
Řízení podle trasy nastavené zařízením GPS.....	6
Vzor kroužení.....	6
Vzor ve tvaru čtyřlístku.....	6
Vyhledávací vzor.....	7

Používání autopilota na plachetnici	7
Podržení větru.....	7
Nastavení typu podržení větru.....	7
Zapnutí podržení větru.....	7
Zapnutí podržení větru z udržování směru pohybu.....	7
Nastavení úhlu podržení větru pomocí autopilota.....	7
Křížování a přehození plachty.....	8
Křížování a přehazování plachty v režimu udržování směru pohybu.....	8
Křížování a přehazování plachty v režimu podržení větru.....	8
Nastavení zpoždění křížování a přehození plachty.....	8
Zapnutí zpomalovače přehození plachty.....	8
Úprava reakce autopilota.....	8
Konfigurace zařízení	9
Nastavení uživatelského autopilota.....	9
Konfigurace dálkového ovladače.....	9
Vyhledání dálkového ovladače.....	9
Spárování dálkového ovladače.....	9
Přiřazení akcí tlačítka dálkového ovladače.....	9
Odpojení dálkového ovladače.....	9
Nastavení displeje.....	10
Nastavení systému.....	10
Výběr preferovaného zdroje dat určení směru.....	10

Rejstřík	11
-----------------------	-----------

Úvod

⚠ VAROVÁNÍ

Přečtěte si leták *Důležité bezpečnostní informace a informace o produktu* vložený v obalu s výrobkem. Obsahuje varování a další důležité informace.

Za bezpečný a rozumný provoz svého plavidla jste odpovědní vy. Autopilot je nástroj, který zlepšuje vaše možnosti obsluhy lodi. Nezabývá vás však odpovědností za bezpečný provoz lodi. Vyhněte se navigačním rizikům a nikdy nenechávejte kormidlo bez dozoru.

Za bezpečný a rozumný provoz svého plavidla jste odpovědní vy. Sonar je nástroj, který zlepšuje vaše povědomí o vodě, kterou máte pod lodí. Nezabývá vás však odpovědností za sledování vody kolem lodi během plavby.

Naučte se používat autopilota na klidné a bezpečné vodě.

Při používání autopilota blízko nebezpečných míst ve vodě, jako jsou například doky, pilíře a jiné lodi, buďte opatrní.

Systém autopilota neustále upravuje řízení lodi, aby udržovala stálý směr pohybu. Kromě základní funkce udržování směru umožňuje systém ruční řízení a několik režimů funkcí automatického řízení a vzorů.

Systém autopilota můžete ovládat pomocí zařízení pro ovládání kormidla. Pomocí ovladače kormidla můžete zapínat a řídit, nastavovat a přizpůsobovat systém autopilota.

Informace o instalaci naleznete v pokynech pro instalaci pro dané zařízení.

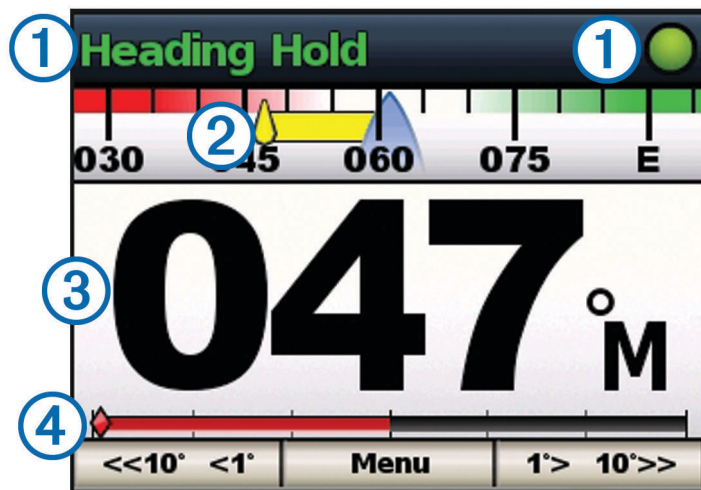
Přehled zařízení



- ① Vyberte tuto možnost k přepnutí autopilota do pohotovostního režimu a návrat zpět na obrazovku se směrem plavby.
- ② Vyberte tuto možnost k otevření menu nebo aktivaci jedné z funkcí uvedených v seznamu nad klíčem.
- ③ Vyberte tuto možnost k otevření menu nastavení displeje.
Dvojitým stisknutím upravíte podsvícení.
Podržením tlačítka zařízení vypnete.

Obrazovka směru pohybu

Obrazovka směru pohybu zobrazuje stav autopilota.



Stav autopilota / indikátor stavu autopilota.

- ① Když je zařízení v pohotovostním režimu, objeví se žlutý nápis „Pohotovostní režim“ a indikátor stavu bude svítit žlutě.
Když je zařízení v režimu udržování směru, objeví se zelený nápis „Udržování směru“ a indikátor stavu bude svítit zeleně.

- ② Indikátor trendu směru pohybu.

- ③ Aktuální směr pohybu (v pohotovostním režimu)
Zamýšlený směr (když je autopilot zapnutý)

- ④ Indikátor pozice kormidla (Tato funkce je dostupná pouze v případě, že je připojen snímač kormidla.)

Pohotovostní režim

⚠ UPOZORNĚNÍ

V pohotovostním režimu autopilot nezasahuje do řízení plavidla. V pohotovostním režimu máte plnou odpovědnost za ovládání kormidla.

V pohotovostním režimu můžete autopilota spustit a měnit jeho nastavení.

Když je autopilot v pohotovostním režimu, zobrazí se žlutý nápis „Pohotovostní režim“ a v pravém horním rohu zařízení se rozsvítí žlutá kontrolka LED.

Provoz motorového člunu na autopilota

Udržování směru

Chcete-li udržovat současný směr pohybu bez ovládání kormidla, můžete použít funkci udržování směru autopilotem.

Zapnutí autopilota

Pokud autopilota zapnete, převezme kontrolu nad kormidlem, které řídí loď, a udržuje stanovený směr.

Na obrazovce směru pohybu vyberte možnost **Zapnout**.

Když je zařízení v režimu udržování směru, v horní části obrazovky se objeví zelený nápis „Udržování směru“ a v pravém horním rohu zelená ikona. Předpokládaný směr se zobrazí ve středu obrazovky směru pohybu.

Úprava směru pohybu

Pokud je zapnutý autopilot, můžete upravovat směr pohybu pomocí kláves na ovladači kormidla nebo, pokud je autopilot vybaven technologií Shadow Drive™, přímo pomocí kormidla.

Zapnutí funkce Shadow Drive

POZNÁMKA: Funkci Shadow Drive je možné použít pro zapnutí klouzavého trupu nebo zapnutí výtlačového trupu lodí.

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota > Shadow Drive**.

Nastavení citlivosti Shadow Drive

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota > Citlivost Shadow Drive**.

Úprava směru pohybu pomocí kormidla

POZNÁMKA: Než budete moci upravit směr pohybu pomocí kormidla, musíte povolit funkci Shadow Drive ([Zapnutí funkce Shadow Drive, strana 3](#)).

Zapněte autopilota a ovládejte loď ručně.

Autopilot aktivuje režim Shadow Drive.

Pokud uvolníte kormidlo a budete konkrétní směr pohybu udržovat ručně po dobu několika sekund, autopilot obnoví udržování směru při novém směru pohybu. Zobrazí se kontrolka trendu směřování a indikátor stavu autopilota se rozsvítí zeleně, čímž označuje, že loď plně ovládá autopilot.

Výběr režimu řízení

Režim řízení kormidla otáčí loď v krocích po 1°, pokud vyberete příslušné tlačítko.

Režim stupňovitého řízení řídí loď v krocích po 10°. Přírůstky v jednotlivých krocích otáčení lze nastavit ([Úprava přírůstku stupňovitého řízení, strana 3](#)).

- 1 Vyberte možnost **Menu**.
- 2 Výběrem možnosti **Režim řízení** můžete přepnout mezi režimem řízení kormidla a režimem stupňovitého řízení.

POZNÁMKA: Režim stupňovitého řízení je možné použít pro zapnutí klouzavého trupu nebo zapnutí výtlačového trupu lodí.

Úprava směru pohybu pomocí kláves

Autopilot musí být v režimu spuštění, abyste mohli loď navigovat pomocí kláves na spodní části ovládání kormidla.

- Výběrem možnosti  nebo  spustíte režim řízení kormidla.

POZNÁMKA: Režim stupňovitého řízení je možné použít pro zapnutí klouzavého trupu nebo zapnutí výtlačového trupu lodí.

- Stisknutím tlačítek **1° > 10° >>** nebo **<< 10° < 1°** spustíte režim stupňovitého řízení.

Úprava přírůstku stupňovitého řízení

- 1 Vyberte možnost **Menu > Režim řízení > Velikost odšlápnutí**.
- 2 Vyberte možnost  nebo .
- 3 Vyberte možnost **Hotovo**.

Ovládání směru

Ovládání směru informuje autopilota o směru, kterým se loď pohybuje (dopředu nebo dozadu) pomocí ovládání kormidla.

Zapnutí ovládání směru

- 1 Vyberte možnost **Menu** > **Nastavení** > **Nastavení už. autopilota** > **Ovládání směru**.
- 2 Vyberte možnost **Zapnuto**.

Použití ovládání směru

Než budete moci použít ovládání směru, je nutné povolit funkci ovládání směru ([Zapnutí ovládání směru, strana 4](#)).

Při cestování v pohotovostním režimu vyberte možnost **Směr**.

 se zobrazí v pravém horním rohu.

Vzory pro řízení

VAROVÁNÍ

Jste zodpovědní za bezpečný provoz lodi. Nezahajujte vzor, dokud si nebudete jisti, že nejsou ve vodě žádné překážky.

Autopilot může řídit loď v přednastavených vzorech pro rybaření a může rovněž provádět další speciální manévry, například obraty do protisměru a otočení Williamson.

Řízení vzoru není založeno na systému GPS a lze je používat bez zařízení GPS připojeného k autopilotovi.

Klikatý vzor

Klikatý vzor vede loď vpřed a vzad pod určeným úhlem a po určenou dobu napříč vaším současným směrem pohybu.

Nastavení klikatého vzoru

Amplitudu a dobu pro klikatý vzor můžete upravovat. Výchozí hodnoty jsou 30° a 1,5 minuty.

- 1 Vyberte možnost **Menu** > **Řízení vzoru** > **Klikaté** > **Nastavení** > **Klikatá amplituda**.
- 2 Výběrem možnosti  nebo  nastavte amplitudu po 5°.
- 3 Vyberte možnost **Hotovo**.
- 4 Vyberte možnost **Nastavení** > **Klikatý interval**.
- 5 Výběrem možnosti  nebo  nastavte dobu.
- 6 Vyberte možnost **Hotovo**.

Dodržování klikatého vzoru

Vyberte možnost **Menu** > **Řízení vzoru** > **Klikaté** > **Zapnout**.

Vzor kruhů

Vzor kruhů slouží k řízení lodi v souvislém kruhu, v určeném směru a v konkrétním časovém intervalu.

Nastavení vzoru kruhů

- 1 Vyberte možnost **Menu** > **Řízení vzoru** > **Kroužení** > **Doba**.
- 2 Výběrem možnosti  nebo  nastavte čas.
- 3 Vyberte možnost **Hotovo**.

Dodržení vzoru kruhů

- 1 Vyberte možnost **Menu** > **Řízení vzoru** > **Kroužení** > **Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Vyberte možnost  pro kroužení po směru hodinových ručiček.
 - Vyberte možnost  pro kroužení proti směru hodinových ručiček.

Vzor otočení do protisměru

Vzor otočení do protisměru loď otočí o 180° a poté bude udržovat nový směr plavby. Pro úpravu vzoru otočení do protisměru nejsou k dispozici žádná nastavení.

Dodržování vzoru otočení do protisměru

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení vzoru > Otočení do protisměru > Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Výběrem možnosti ➡ začnete manévrovat vpravo.
 - Vyberte možnost ⬅ pro otočení doleva.

Otočení Williamson

Otočení Williamson slouží k vedení lodi za účelem jízdy podél místa, ve kterém bylo otočení Williamson spuštěno. Pro úpravu vzoru otočení Williamson nejsou k dispozici žádná nastavení.

Otočení Williamson je možné použít v situacích „muž přes palubu“.

Dodržování vzoru otočení Williamson

⚠ VAROVÁNÍ

Vzor otočení Williamson se neřídí údaji GPS a závisí na větru, mořském proudu a rychlosti plavidla. Buďte vždy připraveni převzít kormidlo a upravit rychlost, aby nedošlo k ohrožení osob ve vodě.

⚠ UPOZORNĚNÍ

Pro tento vzor se loď musí pohybovat pod rychlostí klouzání.

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení vzoru > Otočení Williamson > Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Výběrem možnosti ➡ začnete manévrovat vpravo.
 - Výběrem možnosti ⬅ začnete manévrovat vlevo.

Zrušení vzoru pro řízení

- Řídí loď fyzicky.
POZNÁMKA: Shadow Drive musí být povoleno, abyste mohli zrušit vzor pro řízení fyzickým ovládním lodi.
- Výběrem možnosti ⬅ nebo ➡ zrušíte vzor využívající režim řízení kormidla.
- Výběrem možnosti <<10° <1° nebo 1°> 10°>> zrušíte vzor využívající režim stupňovitého řízení.
- Vyberte možnost **Pohotovostní režim**.

Vzory řízení podle GPS

VAROVÁNÍ

Jste zodpovědní za bezpečný provoz lodi. Nezahajujte vzor řízení podle GPS, dokud si nebudete jisti, že nejsou ve vodě žádné překážky.

UPOZORNĚNÍ

Společnost Garmin® doporučuje používat funkci sledování trasy pouze při motorovém pohonu. Použití funkce sledování trasy při plachtění může způsobit nečekané přehození plachty a tedy riziko poškození plachetnice. Při nečekaném přehození plachty mohou být neobsluhované plachty a lanová poškozeny nebo mohou způsobit poranění posádky či cestujících.

POZNÁMKA: Aby mohl autopilot navigovat podle trasy nastavené zařízením GPS, musí být připojen k chartplotteru kompatibilnímu se zařízením NMEA 2000® nebo NMEA® 0183.

Autopilot může loď navigovat podle trasy nastavené ve vašem zařízení GPS nebo podle vzorů nastavených na základě polohy GPS (trasového bodu). K použití funkce řízení podle GPS musíte mít kompatibilní zařízení GPS připojené k autopilotu pomocí zařízení NMEA 2000 nebo NMEA 0183. Vzory řízení podle GPS jsou založeny na trasovém bodu GPS, podle něž aktuálně navigujete pomocí vašeho volitelného zařízení GPS. Tento trasový se nazývá „aktivní trasový bod“.

Řízení podle trasy nastavené zařízením GPS

Autopilot může loď řídit podle trasy nastavené na kompatibilním zařízení GPS.

- 1 Nastavte trasu na svém zařízení GPS a navigujte podle ní.
- 2 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Sledování trasy**.

Vzor kroužení

Vzor kroužení vede loď neustále v kruhu se středem v aktivním trasovém bodě. Velikost kruhu je určena vaší vzdáleností od aktivního trasového bodu při zahájení vzoru kroužení.

Dodržování vzoru kroužení

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Kroužení > Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Vyberte možnost  pro kroužení po směru hodinových ručiček.
 - Vyberte možnost  pro kroužení proti směru hodinových ručiček.

Vzor ve tvaru čtyřlístku

Vzor čtyřlístku vede loď tak, aby opakovaně proplouvala aktivním trasovým bodem. Jakmile zahájíte vzor ve tvaru čtyřlístku, bude autopilot řídit loď směrem k aktivnímu trasovému bodu a zahájí vzor ve tvaru čtyřlístku.

Nastavení vzoru ve tvaru čtyřlístku

Můžete nastavit vzdálenost od trasového bodu, ve kterém autopilot otočí loď pro další přejíždění přes trasový bod. Výchozí nastavení otáčí loď v rozsahu 300 m (1 000 stop) od aktivního trasového bodu.

mezi trasovým bodem a místem, ve kterém autopilot otočí loď

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Man čtyřl > Délka**.
- 2 Výběrem možnosti  nebo  nastavte vzdálenost.
- 3 Vyberte možnost **Hotovo**.

Dodržování vzoru ve tvaru čtyřlístku

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Man čtyřl > Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Pokud chcete zatočit doprava, vyberte možnost .
 - Pokud chcete zatočit doleva, vyberte možnost .

Vyhledávací vzor

Vyhledávací vzor loď naviguje po spirále směrem od aktivního trasového bodu. Jakmile zahájíte vyhledávací vzor, bude autopilot řídit loď směrem k aktivnímu trasovému bodu a zahájí vyhledávací vzor.

Nastavení vyhledávacího vzoru

Můžete nastavit vzdálenost mezi každým kruhem ve spirále. Výchozí vzdálenost mezi kruhy je 20 m (50 stop).

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Vyhledat > Rozestup**.
- 2 Výběrem možnosti  nebo  nastavte vzdálenost.
- 3 Vyberte možnost **Hotovo**.

Dodržování vyhledávacího vzoru

- 1 Vyberte možnost **Menu > Řízení GPS > Vyhledat > Zapnout**.
- 2 Vyberte možnost:
 - Pokud chcete zatočit doprava, vyberte možnost .
 - Pokud chcete zatočit doleva, vyberte možnost .

Používání autopilota na plachetnici

UPOZORNĚNÍ

Je-li autopilot zapnutý, ovládá pouze kormidlo. I když je zapnutý autopilot, za plachty jste stále odpovědní vy a posádka.

Kromě udržování směru pohybu lze autopilota použít k podržení větru. Autopilota lze použít také k ovládání kormidla při křížování a přehazování plachty.

Podržení větru

Můžete nastavit autopilota tak, aby udržoval specifický směr ve vztahu k aktuálnímu úhlu větru. Aby bylo možné provést podržení větru či křížování nebo přehazování plachty podle větru, musí být zařízení připojeno ke kompatibilnímu snímači větru NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

Nastavení typu podržení větru

Než budete moci zapnout typ podržení větru, je nutné připojit k autopilotovi snímač větru NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

Informace o pokročilé konfiguraci autopilota naleznete v pokynech k instalaci dodaných spolu s autopilotem.

- 1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota > Typ podržení větru**.
- 2 Vyberte možnost **Zdánlivý** nebo **Skutečný**.

Zapnutí podržení větru

Než budete moci zapnout typ podržení větru, je nutné připojit k autopilotovi snímač větru NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

Je-li autopilot v pohotovostním režimu, vyberte možnost **Podrž větru**.

Zapnutí podržení větru z udržování směru pohybu

Než budete moci zapnout typ podržení větru, je nutné připojit k autopilotovi snímač větru NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

Při zapnutí funkce udržování směru pohybu vyberte možnost **Menu > Podrž větru**.

Nastavení úhlu podržení větru pomocí autopilota

Je-li zapnuto podržení větru, můžete upravit úhel podržení větru autopilotem.

- Chcete-li nastavit úhel podržení větru v krocích po 1°, vyberte možnost **<<10° <1° nebo 1°> 10°>>**.
- Chcete-li nastavit úhel podržení větru v krocích po 10°, vyberte možnost **<<10° <1° nebo 1°> 10°>>**.

Křižování a přehození plachty

Můžete nastavit autopilota tak, aby provedl křižování nebo přehození plachty, když je zapnuté udržování směru pohybu nebo podržení větru.

Křižování a přehazování plachty v režimu udržování směru pohybu

- 1 Spusťte režim udržování směru plavby (*Zapnutí autopilota, strana 3*).
- 2 Vyberte možnost **Menu > Křižování/přehození plachty**.
- 3 Výběrem možnosti  nebo  změňte směr plavby.
Křižování a přehazování plachty bude řídit autopilot a na displeji se zobrazí slovo „Křižování“, dokud nebude manévr ukončen.

Křižování a přehazování plachty v režimu podržení větru

Než budete moci zapnout podržení větru, je nutné nainstalovat snímač větru.

- 1 Zapněte režim podržení větru (*Zapnutí podržení větru, strana 7*).
- 2 Vyberte možnost **Menu > Křižování/přehození plachty**.
- 3 Vyberte možnost **Směr** nebo **Přeh plach.**
Autopilot bude řídit loď při křižování nebo přehazování plachty a na obrazovce se zobrazí informace o postupu křižování nebo přehození plachty.

Nastavení zpoždění křižování a přehození plachty

Zpoždění křižování a přehození plachty umožňuje zpozdit řízení křižování a přehození plachty poté, co zahájíte manévr.

- 1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota > Konfigurace plachtění > Zpož křiž/přeh pl.**
- 2 Vyberte délku zpoždění.
- 3 V případě potřeby vyberte možnost **Hotovo**.

Zapnutí zpomalovače přehození plachty

POZNÁMKA: Zpomalovač přehození plachty vám nezabrání v ručním přehození plachty pomocí kormidla nebo stupňovitého řízení.

Zpomalovač přehození plachty zabrání autopilotovi v provedení přehození plachty.

- 1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota > Konfigurace plachtění > Zp. přeh. plachty**.
- 2 Vyberte možnost **Zapnuto**.

Úprava reakce autopilota

V režimu plachtění vám nastavení Odpověď umožňuje rychle upravit zisk kormidla v reakci na změnu větru.

- 1 Na obrazovce autopilota vyberte možnost **Menu > Odpověď**.
- 2 Upravte reakci kormidla.
Pokud potřebujete, aby kormidlo reagovalo citlivěji a rychleji, zvýšte tuto hodnotu. Pokud se kormidlo pohybuje příliš rychle, snižte tuto hodnotu.

Konfigurace zařízení

Nastavení uživatelského autopilota

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Nastavení už. autopilota**.

Režim výkonu: Nastaví režim napájení zařízení na běžný nebo ekonomický. Ekonomický režim napájení vám umožní nastavit procento napájení pro provoz autopilota.

Spořič energie: Ovládá sílu autopilota. V úsporném režimu napájení autopilot provádí méně úprav.

Omezovač větru: Při přehazování plachty v režimu plachtění zpomaluje otáčení lodi, jakmile se směr větru blíží zádi. Pokud je otáčení příliš pomalé, snižte tuto hodnotu. Pokud je otáčení příliš rychlé, zvýšte tuto hodnotu.

Konfigurace dálkového ovladače

POZNÁMKA: Hodinky Garmin quatix® je možné nakonfigurovat tak, aby sloužily jako dálkový ovladač pro ovládání kormidla. Více informací naleznete v pokynech dodaných s hodinkami.

K ovládání kormidla můžete připojit jeden volitelný dálkový ovladač.

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Dálkové ovládání**.

Vyhledání dálkového ovladače

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Dálkové ovládání > Vyhledat dál. ovládání**.

Spárování dálkového ovladače

- 1 Vyhledejte dálkový ovladač ([Vyhledání dálkového ovladače, strana 9](#)).
- 2 Spustíte párování dálkového ovladače podle pokynů dodaných s příslušenstvím.
Jakmile je dálkový ovladač úspěšně spárován, na ovladači kormidla se objeví zpráva.
- 3 Vyberte možnost **Připojit**.

Přiřazení akcí tlačítka dálkového ovladače

UPOZORNĚNÍ

Mějte na paměti, že jakmile přiřadíte tlačítku dálkového ovladače vzorec, jste plně odpovědní za bezpečné ovládání svého plavidla. Nezahajujte vzor, dokud si nebudete jisti, že nejsou ve vodě žádné překážky.

POZNÁMKA: Pokud tlačítku dálkového ovladače přiřadíte funkci ovládání chodu, musí být v okamžiku změny chodu (vpřed nebo vzad) autopilot v pohotovostním režimu.

- 1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Dálkové ovládání**.
- 2 Vyberte tlačítko dálkového ovladače, ke kterému chcete akci přiřadit.
- 3 Vyberte akci pro tlačítko.
- 4 V případě potřeby opakujte kroky 2 a 3 pro další tlačítka.

Odpojení dálkového ovladače

- 1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Dálkové ovládání**.
- 2 Vyberte možnost **Odpojit dálkové ovládání**.

Nastavení displeje

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Displej**.

Režim barev: Nastaví zařízení na zobrazení denních nebo nočních barev.

Konfigurovat barvy: Nastaví konfiguraci barev pro každý režim barev. Pro denní režim barev můžete vybrat konfiguraci barev s plnými barvami nebo s vysokým kontrastem. Pro noční režim barev můžete vybrat konfiguraci barev s plnými barvami, červenou a černou, nebo zelenou a červenou barvou.

Podsvícení: Nastavuje úroveň intenzity podsvícení.

Sdílení sítě: Umožňuje sdílet režim barev, konfiguraci barev a nastavení podsvícení se zařízeními v rámci sítě NMEA 2000.

Nastavení systému

Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Systém**.

Jednotky: Nastavuje měrné jednotky.

Směr jízdy: Slouží k nastavení reference používané při výpočtu směru pohybu.

Odchylka: Nastavuje odchylku od skutečného severu. Tato možnost je k dispozici pouze pokud je směr pohybu nastaven na hodnotu Skutečný.

Signalizační zařízení: Nastaví, zda a kdy jsou použity zvuky.

Automatické napájení: Umožňuje zařízení, aby se zapnulo automaticky, pokud je zapnuta síť NMEA 2000.

GHC Nízké napětí Alarm: Spustí alarm, pokud napětí zdroje napájení připojeného k zařízení klesne pod určenou hodnotu.

Jazyk: Nastaví jazyk na obrazovce.

Provozní režim: Umožňuje nastavení provozního režimu na běžný nebo ukázkový režim.

Informace o systému: Umožňuje zobrazení informací o softwaru.

Výchozí nastavení z výroby: Obnoví v zařízení nastavení z výroby.

Výběr preferovaného zdroje dat určení směru

Pokud máte v síti více než jeden zdroj dat určení směru, můžete si vybrat ten, který bude preferován. Zdrojem může být kompatibilní kompas GPS nebo snímač magnetického pole Země.

OZNÁMENÍ

Nejlepších výsledků dosáhnete používáním snímače Garmin jako zdroje určení směru. Při použití kompasu GPS od jiného výrobce mohou být data doručována nepravidelně a může docházet k velmi dlouhým prodlevám. Autopilot vyžaduje ke správnému chodu včasné informace. Proto často nemůže k určení pozice GPS nebo rychlosti využívat data z kompasu GPS jiných výrobců. Při použití kompasu GPS od jiného výrobce bude autopilot pravděpodobně často hlásit ztrátu dat o navigaci a rychlosti.

1 Vyberte možnost **Menu > Nastavení > Preferované zdroje > Zdroj směru pohybu**

2 Vyberte zdroj.

Pokud není zvolený zdroj dat k dispozici, obrazovka autopilota nebude zobrazovat žádná data. Pokud je to možné, zvolte jiný zdroj směru pohybu.

Rejstřík

A

autopilot **3, 8, 9**

D

dálkový ovladač **9**

odpojení **9**

párování **9**

dálkový ovladačvyhledávání **9**

K

křížování a přehazování plachty **8**

podržení větru **7**

křížování a přehazování plachty **8**

udržování směru pohybu **8**

N

nastavení **9, 10**

nastavení displeje **10**

O

ovládání směru **4, 9**

P

plavba **8**

podržení větru **7, 8**

úprava **7**

pohotovostní režim **2**

preferovaný zdroj dat **10**

přehazování plachty. Viz křížování a

přehazování plachty

přehazování plachty podle větru. **8**. Viz

křížování a přehazování plachty Viz také

křížování a přehazování plachty

R

režim napájeníúsporný režim **9**

režim řízení, výběr **3**

režim stupňovitého řízení, velikost

odšlápnutí **3**

Ř

řízení podle GPS **6**

řízení vzoru **4, 5**

klikatý vzor **4**

Otočení Williamson **5**

vzor kruhů **4**

vzor otočení do protisměru **5**

vzor otočení Williamson **5**

vzory kruhů **4**

S

Shadow Drive

citlivost **3**

zapnutí **3**

směr pohybu **2, 3**

přizpůsobit **3**

Shadow Drive **3**

udržování směru pohybu **2, 3, 7**

systém, systémové informace **10**

V

vyhledávací vzor **7**

vzor kroužení **6**

vzor ve tvaru čtyřlístku **6**

