

**GARMIN®**

**GHC™ 20**



Användarhandbok

© 2013 Garmin Ltd. eller dess dotterbolag

Med ensamrätt. I enlighet med upphovsrättslagarna får den här handboken inte kopieras, helt eller delvis, utan ett skriftligt godkännande från Garmin. Garmin förbehåller sig rätten att ändra eller förbättra sina produkter och att förändra innehållet i den här handboken utan skyldighet att meddela någon person eller organisation om sådana ändringar eller förbättringar. Gå till [www.garmin.com](http://www.garmin.com) om du vill ha aktuella uppdateringar och tilläggsinformation gällande användningen av den här produkten.

Garmin® och Garmins logotyp är varumärken som tillhör Garmin Ltd. eller dess dotterbolag och är registrerade i USA och i andra länder. GHC™ och Shadow Drive™ är varumärken som tillhör Garmin Ltd. eller dess dotterbolag. De här varumärkena får inte användas utan skriftligt tillstånd av Garmin.

NMEA®, NMEA 2000®, och NMEA 2000® logotypen är registrerade varumärken som tillhör National Marine Electronics Association.

# Innehållsförteckning

|                                                   |          |
|---------------------------------------------------|----------|
| <b>Introduktion</b>                               | <b>1</b> |
| Översikt över enheten                             | 1        |
| <b>Kursskärm</b>                                  | <b>1</b> |
| Viloläge                                          | 1        |
| <b>Använda autopiloten på motorbåt</b>            | <b>1</b> |
| Kurshållning                                      | 1        |
| Aktivera autopiloten                              | 1        |
| Ställa in kurs                                    | 1        |
| Aktiverar Shadow Drive                            | 1        |
| Justera Shadow Drive-enhetens känslighet          | 1        |
| Justera kursen med rodret                         | 2        |
| Välja styrningsläge                               | 2        |
| Justera kursen med knapparna                      | 2        |
| Ställa in ökning av stegstyrningsstorlek          | 2        |
| Riktningsskontroll                                | 2        |
| Aktivera riktningsskontroll                       | 2        |
| Välj riktningsskontroll                           | 2        |
| Styrmönster                                       | 2        |
| Sicksackmönster                                   | 2        |
| Ställa in sicksackmönster                         | 2        |
| Följa ett sicksackmönster                         | 2        |
| Cirkelmönster                                     | 2        |
| Ställa in cirkelmönster                           | 2        |
| Följa cirkelmönstret                              | 2        |
| U-svängmönster                                    | 2        |
| Följa U-svängmönstret                             | 2        |
| Williamson-gir                                    | 2        |
| Följa Williamson-girmönstret                      | 2        |
| Avbryta ett styrmönster                           | 3        |
| GPS-styrmönster                                   | 3        |
| Följa en GPS-styrningsrutt                        | 3        |
| Varvmönster                                       | 3        |
| Klöverbladsmönster                                | 3        |
| Sökmönster                                        | 3        |
| <b>Använda autopiloten på segelbåt</b>            | <b>3</b> |
| Fast vindvinkel                                   | 3        |
| Ställa in typ av fast vindvinkel                  | 3        |
| Aktivera fast vindvinkel                          | 3        |
| Aktivera Fast vindvinkel från Kurshållning        | 3        |
| Ändra fast vindvinkel med autopiloten             | 3        |
| Kryssa och gippa                                  | 4        |
| Kryssning och gippning från kurshållningen        | 4        |
| Kryssning och gippning från den fasta vindvinkeln | 4        |
| Ställa in kryssnings- och gippningsfördröjning    | 4        |
| Aktivera gippningsbegränsare                      | 4        |
| Justera autopilotens gensvar                      | 4        |
| <b>Enhetskonfiguration</b>                        | <b>4</b> |
| Användarens autopilotinställningar                | 4        |
| Konfigurera fjärrkontrollen                       | 4        |
| Söka efter fjärrkontroll                          | 4        |
| Para ihop fjärrkontroll                           | 4        |
| Tilldela fjärrkontrollknapparna funktioner        | 4        |
| Koppla bort fjärrkontrollen                       | 4        |
| Bildskärmsinställningar                           | 4        |
| Systeminställningar                               | 4        |
| Välja standardkurskälla                           | 5        |
| <b>Index</b>                                      | <b>6</b> |



## Introduktion

### ⚠ VARNING

I guiden *Viktig säkerhets- och produktinformation*, som medföljer i produktförpackningen, finns viktig information och produktvarningar.

Du ansvarar för att båten framförs på ett säkert och förnuftigt sätt. Autopiloten är ett verktyg som hjälper dig att hantera båten. Den befriar dig inte från ansvaret för att framföra din båt säkert. Undvik farlig navigering och lämna aldrig styrplatsen utan uppsikt.

Du ansvarar för att båten framförs på ett säkert och förnuftigt sätt. Ekolod är ett verktyg som ger dig ytterligare kunskap om vattnet under båten. Det befriar dig inte från ansvaret att observera vattnet runt båten när du navigerar.

Lär dig att använda autopiloten i stilla och riskfria vatten utan några faror.

Var försiktig när du använder autopiloten nära hinder i vattnet, till exempel hamnar, pålverk och andra båtar.

Autopilotsystemet anpassar kontinuerligt styrningen av din båt för att hålla en fast kurs. Förutom den grundläggande funktionen att hålla kursen möjliggör systemet manuell styrning samt olika automatiska styrningsfunktioner och -mönster.

Du kan manövrera autopilotsystemet med rodet. Med rodet kan du aktivera och styra, ställa in och anpassa autopilotsystemet.

För information om installation, se installationsinstruktionerna till varje enhet.

## Översikt över enheten



- 1 Välj om du vill försätta autopiloten i viloläge och gå tillbaka till kurs-skärmen.
- 2 Välj om du vill öppna en meny eller utföra den funktion som listas ovanför knappen.
- 3 Välj om du vill öppna menyn för bildskärmsinställningar. Tryck två gånger om du vill justera belysningen. Håll nedtryckt om du vill stänga av enheten.

## Kursskärm

På kursskärmen visas autopilotens status.



- |   |                                                                                                                                                                                                                                                          |
|---|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1 | Autopilotens status/autopilotens statusindikator. "Standby" och autopilotens statusindikator visas i gult när enheten är i standbyläge. "Kurshållning" visas i grönt och autopilotens statusindikator visas i grönt när enheten är i läget kurshållning. |
| 2 | Kurstrendindikator.                                                                                                                                                                                                                                      |
| 3 | Faktisk kurs (i standbyläge)<br>Inställd kurs (när autopiloten är inkopplad)                                                                                                                                                                             |
| 4 | Roderpositionsindikator (Den här funktionen är endast tillgänglig när en rodersensor är ansluten.)                                                                                                                                                       |

## Viloläge

### ⚠ OBSERVERA

Autopiloten styr inte båten i viloläge. Du ansvarar för rodet när det är i viloläge.

I viloläget kan du aktivera autopiloten och justera inställningarna.

"Viloläge" visas i gult och den gula LED-indikatorn visas längst upp till höger på skärmen när enheten är i viloläge.

## Använda autopiloten på motorbåt

### Kurshållning

Du kan aktivera autopilotens kurshållningsfunktion för att hålla den nuvarande kursen utan att styra rodet.

#### Aktivera autopiloten

När du aktiverar autopiloten tar den över styrningen av rodet och styr båten med bibehållen kurs.

På kursskärbilden väljer du **Aktivera**.

"Kurshållning" visas i grönt längst upp på kursskärbilden och en grön ikon visas längst upp till höger på skärmen när enheten är i läget kurshållning. Din inställda kurs visas mitt på skärmen.

### Ställa in kurs

När autopiloten är aktiverad kan du justera kursen med hjälp av knapparna på kontrollenheten eller med hjälp av rodet om autopiloten är utrustad med Shadow Drive™ teknik.

#### Aktiverar Shadow Drive

**Obs!** Funktionen Shadow Drive kan endast användas på båtar med motordrivet skrov eller motordrivet förskjutningsskrov.

Välj **Meny > Inställning > Användarens autopilotinställn. > Shadow Drive**.

#### Justera Shadow Drive-enhetens känslighet

Välj **Meny > Inställning > Användarens autopilotinställn. > Shadow Drives känslighet**.

## Justera kursen med rodret

**Obs!** Du måste aktivera funktionen Shadow Drive innan du kan justera kursen med hjälp av rodret ([Aktivera Shadow Drive](#), sidan 1).

Styr båten manuellt med autopiloten aktiverad.

Autopiloten aktiverar läget Shadow Drive.

När du släpper rodret och håller en fast kurs manuellt under några sekunder återtar autopiloten styrningen av den nya kursen. Kurstrendindikatorn visas och autopilotens statusindikator blir grön för att visa att autopiloten styr båten.

## Välja styrningsläge

Rodrets styrningsläge girar båten med en ökning på 1° i taget när du trycker på en knapp.

Stegstyrningsläget girar båten med en ökning på 10° i taget. Du kan anpassa ökningarna av stegstörningsstorlek ([Ställa in ökningarna av stegstyrningsstorlek](#), sidan 2).

- 1 Välj **Meny**.
- 2 Välj **Styrningsläge** för att växla mellan rodrets styrningsläge och stegstyrningsläge.  
**Obs!** Rodrets styrningsläge kan endast användas på båtar med motordrivet planat skrov eller motordrivet deplacementskrov.

## Justera kursen med knapparna

Innan du kan styra båten med hjälp av knapparna längst ner på kontrollenheten måste autopiloten vara aktiverad.

- Välj **←** eller **→** för att använda rodrets styrningsläge.  
**Obs!** Rodret styrningsläge kan endast användas på båtar med motordrivet planat skrov eller motordrivet förskjutningsskrov.
- Tryck ner **1° > 10° >>** eller **<< 10° < 1°** för att använda stegstyrningsläget.

## Ställa in ökningarna av stegstyrningsstorlek

- 1 Välj **Meny > Styrningsläge > Stegstörningsstorlek**.
- 2 Välj **↑** eller **↓**.
- 3 Välj **Klar**.

## Riktningskontroll

Riktningskontrollen meddelar autopiloten om i vilken riktning båten rör sig (framåt eller bakåt) med hjälp av kontrollenheten.

## Aktivera riktningskontroll

- 1 Välj **Meny > Inställning > Användarens autopilotinställn. > Riktningskontroll**.
- 2 Välj **Aktiverad**.

## Välj riktningskontroll

Innan du kan använda riktningskontrollen måste du aktivera riktningskontrollens funktioner ([Aktivera riktningskontroll](#), sidan 2).

När du kör i viloläge väljer du **Riktning**.

 visas längst upp till höger.

## Styrmönster

### **WARNING**

Du ansvarar själv för att båten framförs på ett säkert sätt. Aktivera bara mönsterstyrning när du är säker på att vattnet är fritt från hinder.

Autopiloten kan styra båten enligt förinställda mönster för fiske och dessutom utföra andra specialmanövrer som U-svängar och Williamson-girar.

Mönsterstyrning bygger inte på GPS-data och kan användas utan att en GPS-enhet är ansluten till autopiloten.

## Sicksackmönster

Med sicksackmönstret styrs båten från babord till styrbord och tillbaka, under angiven tid och med angiven vinkel, längs den aktuella kursen.

## Ställa in sicksackmönster

Det går att ändra amplituden och sicksackmönstrets period. Standardvärdena är 30° och 1,5 minuter.

- 1 Välj **Meny > Mönsterstyrning > Sicksack > Inställning > Sicksacksamplitud**.
- 2 Tryck på **↑** eller **↓** för att ställa in amplituden i steg om 5°.
- 3 Välj **Klar**.
- 4 Välj **Inställning > Sicksacksperiod**.
- 5 Välj **↑** eller **↓** för att ställa in period.
- 6 Välj **Klar**.

## Följa ett sicksackmönster

Välj **Meny > Mönsterstyrning > Sicksack > Aktivera**.

## Cirkelmönster

Med cirkelmönstret styrs båten i en oavbruten cirkel, i angiven riktning och med angivet tidsintervall.

## Ställa in cirkelmönster

- 1 Välj **Meny > Mönsterstyrning > Cirklar > Tid**.
- 2 Tryck på **↑** eller **↓** för att ställa in tiden.
- 3 Välj **Klar**.

## Följa cirkelmönstret

- 1 Välj **Meny > Mönsterstyrning > Cirklar > Aktivera**.
- 2 Välj ett alternativ:
  - Välj **→** för att påbörja en gir medurs.
  - Välj **←** för att påbörja en gir moturs.

## U-svängmönster

Med U-svängsmönstret girar båten 180° och bibehåller den nya kursen. Det går inte att göra några inställningar för U-svängsmönstret.

## Följa U-svängsmönstret

- 1 Välj **Meny > Mönsterstyrning > U-sväng > Aktivera**.
- 2 Välj ett alternativ:
  - Välj **→** för att påbörja en styrbordsgir.
  - Välj **←** för att påbörja en babordsgir.

## Williamson-gir

Med Williamson-giren girar båten tillbaka så att den färdas längs med den plats där Williamson-girmönstret aktiverades. Det går inte att göra några inställningar för Williamson-girmönstret.

Williamson-girmönstret kan användas i man överbord-situationer.

## Följa Williamson-girmönstret

### **WARNING**

Williamson-girmönstret är inte kopplat till GPS-data och påverkas av vind, strömmar och hastighet. Var beredd att sänka farten och ändra kursen för att undvika att personer i vattnet skadas.

### **OBSERVERA**

Båten måste hålla en hastighet lägre än planingsfart för att mönstret ska kunna användas.

- 1 Välj **Meny > Mönsterstyrning > Williamson-gir > Aktivera**.
- 2 Välj ett alternativ:
  - Välj **→** för att påbörja en styrbordsgir.
  - Välj **←** för att påbörja en babordsgir.

## Avbryta ett styrmönster

- Styra båten manuellt.  
**Obs!** Shadow Drive måste vara aktiverad för att du ska kunna avbryta ett styrmönster genom att styra båten manuellt.
- Välj  eller  för att avbryta ett mönster med hjälp av rodrets styrningsläge.
- Välj  $\ll 10^\circ < 1^\circ$  eller  $1^\circ > 10^\circ$  för att avbryta ett mönster med hjälp av stegstyrningsläget.
- Välj (STBY) Viloläge.

## GPS-styrmönster

### VARNING

Du ansvarar själv för att båten framförs på ett säkert sätt. Aktivera bara ett GPS-mönster om du är säker på att vattnet är fritt från hinder.

### OBSERVERA

Garmin® rekommenderar att "Följ rutt" endast används med en motor igång. Om "Följ rutt" används vid segling kan oväntad gippning uppkomma och riskera att skada segelbåten. Obevakade segel och riggar kan skadas eller orsaka skada på besättning eller passagerare vid en oväntad gippmanöver.

**Obs!** Autopiloten måste vara ansluten till en NMEA 2000® eller NMEA® 0183-kompatibel plotter för att följa ett GPS-styrmönster.

Autopiloten kan styra båten längs en rutt som definieras i en GPS-enhet eller enligt förinställda mönster som bygger på en GPS-position (waypoint). För att du ska kunna använda GPS-styrning måste det finnas en kompatibel GPS-enhet ansluten till autopiloten via NMEA 2000 eller NMEA 0183. GPS-styrmönstren utgår från en GPS-waypoint som du navigerar aktivt till med hjälp av en GPS-enhet. Denna waypoint kallas "aktiv waypoint".

### Följa en GPS-styrningsrutt

Autopiloten kan styra båten enligt en rutt som angetts i en kompatibel GPS-enhet.

- 1 Skapa och navigera en rutt i din GPS-enhet.
- 2 Välj **Meny > GPS-styrning > Följ rutt**.

### Varvmönster

Med varvmönstret styrs båten i en oavbruten cirkel runt den aktiva waypointen. Cirkelns storlek bestäms av avståndet från den aktiva waypointen när du aktiverar varvmönstret.

### Följa ett varvmönster

- 1 Välj **Meny > GPS-styrning > Omlopps- > Aktivera**.
- 2 Välj ett alternativ:
  - Välj  för att påbörja en gir medurs.
  - Välj  för att påbörja en gir moturs.

### Klöverbladsmönster

Med klöverbladsmönstret styrs båten så att den gång på gång passerar förbi en aktiv waypoint. När du aktiverar klöverbladsmönstret styr autopiloten båten till den aktiva waypointen för att därefter påbörja klöverbladsmönstret.

### Inställning av klöverbladsmönster

Det går att ställa in avståndet från waypointen där autopiloten girar båten för att köra tillbaka genom waypointen. Standardinställningen girar båten vid ett avstånd på 300 m (1 000 fot) från den aktiva waypointen.

- mellan waypointen och den plats där autopiloten girar båten
- 1 Välj **Meny > GPS-styrning > Klöverblad > Längd**.
  - 2 Välj  eller  för att ställa in avstånd.
  - 3 Välj **Klar**.

### Följ klöverbladsmönstret

- 1 Välj **Meny > GPS-styrning > Klöverblad > Aktivera**.

- 2 Välj ett alternativ:

- Välj  för att påbörja en styrbordsgir.
- Välj  för att påbörja en babordsgir.

### Sökmönster

Sökmönstret styr båten i allt större cirklar ut från den aktiva waypointen och formar ett spiralmönster. När du aktiverar sökmönstret styr autopiloten båten till den aktiva waypointen och styr sedan enligt mönstret.

### Ställa in sökmönster

Det går att ställa in avståndet mellan varje cirkel i spiralen. Standardavståndet mellan cirklar är 20 m (50 fot).

- 1 Välj **Meny > GPS-styrning > Sök > Blanksteg**.

- 2 Välj  eller  för att ställa in avstånd.

- 3 Välj **Klar**.

### Följa sökmönstret

- 1 Välj **Meny > GPS-styrning > Sök > Aktivera**.

- 2 Välj ett alternativ:

- Välj  för att påbörja en styrbordsgir.
- Välj  för att påbörja en babordsgir.

## Använda autopiloten på segelbåt

### OBSERVERA

När autopiloten är aktiverad styr den enbart rodret. Du och din besättning är fortsatt ansvariga för seglen när autopiloten är aktiverad.

Autopiloten kan förutom att hålla kursen även bibehålla en fast vindvinkel. Autopiloten kan även användas för att styra rodret under kryssning och gippning.

### Fast vindvinkel

Det går att ställa in autopiloten för att bibehålla en särskild bäring i förhållande till den aktuella vindvinkeln. Enheten måste vara ansluten till en vindsensor som är kompatibel med NMEA 2000 eller NMEA 0183 för att en vindvinkel eller en vindbaserad kryssning/gippning ska kunna utföras.

### Ställa in typ av fast vindvinkel

Innan du kan aktivera typ av fast vindvinkel måste du ansluta en NMEA 2000 eller NMEA 0183 vindsensor till autopiloten.

För avancerade autopilotinställningar, se installationsinstruktionerna som medföljer autopiloten.

- 1 Välj **Meny > Inställning > Användarens autopilotinställn. > Typ av fast vindvinkel**.
- 2 Välj **Skenbar** eller **Geografiskt**.

### Aktivera fast vindvinkel

Innan du kan aktivera typ av fast vindvinkel måste du ansluta en NMEA 2000 eller NMEA 0183-vindsensor till autopiloten.

När autopiloten är i standbyläge väljer du **Fast vindv..**

### Aktivera Fast vindvinkel från Kurshållning

Innan du kan aktivera typ av fast vindvinkel måste du ansluta en NMEA 2000 eller NMEA 0183-vindsensor till autopiloten.

Med kurshållningen aktiverad väljer du **Meny > Fast vindv..**

### Ändra fast vindvinkel med autopiloten

Den fasta vindvinkeln kan ändras på autopiloten när fast vindvinkel är aktiverad.

- För att justera den fasta vindvinkeln med  $1^\circ$  i taget väljer du  $\ll 10^\circ < 1^\circ$  eller  $1^\circ > 10^\circ$ .
- För att justera den fasta vindvinkeln med  $10^\circ$  i taget väljer du  $\ll 10^\circ < 1^\circ$  eller  $1^\circ > 10^\circ$ .

## Kryssa och gippa

Det går att ställa in så att autopiloten utför en kryssning eller gippning när kurshållning eller fast vindvinkel är aktiverad.

### Kryssning och gippning från kurshållningen

1 Aktivera kurshållning (*Aktivera autopiloten*, sidan 1).

2 Välj **Meny** > **Kryssa/gippa**.

3 Välj **←** eller **→** för att välja riktning.

Autopiloten styr båten genom kryssning eller gippning och kursskärmen visar "Kryssning" tills manövern avslutats.

### Kryssning och gippning från den fasta vindvinkeln

Innan du kan aktivera den fasta vindvinkeln måste du ha en vindsensor installerad.

1 Aktivera fast vindvinkel (*Aktivera fast vindvinkel*, sidan 3).

2 Välj **Meny** > **Kryssa/gippa**.

3 Välj **Kryss** eller **Gippa**.

Autopiloten styr din båt genom kryssning eller gippning. Information om hur det går med kryssningen eller gippningen visas på skärmen.

### Ställa in kryssnings- och gippningsfördröjning

Med kryssnings- och gippningsfördröjningen kan du aktivera en fördröjning av kryssnings-/gippningsstyrningen efter att manövern initierats.

1 Välj **Meny** > **Inställning** > **Användarens autopilotinställn.** > **Seglingskonfiguration** > **Kryssn.-/gippn.-fördröjning**.

2 Välj längden på fördröjningen.

3 Vid behov väljer du **Klar**.

### Aktivera gippningsbegränsare

**Obs!** Gippningsbegränsaren hindrar dig inte från att utföra en gipp för hand med rodret eller stegstyrningen.

Gippningsbegränsaren förhindrar att autopiloten utför en gippning.

1 Välj **Meny** > **Inställning** > **Användarens autopilotinställn.** > **Seglingskonfiguration** > **Gippningsbegränsare**.

2 Välj **Aktiverad**.

## Justera autopilotens gensvar

Med inställningen Respons kan du snabbt anpassa roderökningsen för att vara beredd på växlande vindförhållanden vid segelbåtsläge.

1 På autopilotskärmen väljer du **Meny** > **Respons**.

2 Justera rodrets gensvar.

Om du vill att rodret ska svara snabbare och röra sig snabbare ökar du värdet. Om rodret rör sig för mycket minskar du värdet.

## Enhetskonfiguration

### Användarens autopilotinställningar

Tryck på **Meny** > **Inställning** > **Användarens autopilotinställn.**

**Strömläge:** Ställer in enhetens strömläge till läget normal eller ekonomiläge. Med ekonomistromläget kan du ställa in hur stor procentandel av strömmen som används för att köra autopiloten.

**Energisparfunktion:** Styr aggressiviteten för autopiloten. Autopiloten gör färre justeringar i energisparläget.

**Vindbegränsare:** Saktar ner girhastigheten i takt med att vindriktningen närmar sig aktern vid segelbåtsläge under en gippning. Om girhastigheten är för långsam, minska värdet. Om girhastigheten är för snabb, öka värdet.

## Konfigurera fjärrkontrollen

**Obs!** Garmin quatix® klockan kan konfigureras till att fungera som fjärrkontroll för kontrollenheten. Mer information finns i anvisningarna som medföljer klockan.

Du kan ansluta en valfri fjärrkontroll till kontrollenheten.

Välj **Meny** > **Inställning** > **Fjärrkontroll**.

### Söka efter fjärrkontroll

Tryck på **Meny** > **Inställning** > **Fjärrkontroll** > **Sök fjärrkontroll**.

### Para ihop fjärrkontroll

1 Söka efter fjärrkontroll (*Söka efter fjärrkontroll*, sidan 4).

2 Börja para ihop fjärrkontrollen enligt de instruktioner som medföljer tillbehören.

Ett meddelande visas på kontrollenheten när fjärrkontrollen har parats ihop.

3 Tryck på **Anslut**.

### Tilldela fjärrkontrollknapparna funktioner

#### OBSERVERA

När du tilldelar ett mönster till en fjärrkontrollknapp får du inte glömma att du ansvarar för båtens säkra framförande. Aktivera bara mönsterstyrning när du är säker på att vattnet är fritt från hinder.

**Obs!** Om du tilldelar riktningsskontrollsfunktioner till en knapp på fjärrkontrollen måste autopiloten vara i viloläge för att riktningen ska kunna ändras (framåt eller bakåt).

1 Välj **Meny** > **Inställning** > **Fjärrkontroll**.

2 Tryck på en fjärrkontrollknapp för att tilldela en åtgärd.

3 Välj en knappåtgärd.

4 Om det behövs upprepar du steg 2 och 3 för de återstående knapparna.

### Koppla bort fjärrkontrollen

1 Välj **Meny** > **Inställning** > **Fjärrkontroll**.

2 Välj **Koppla bort fjärrkontroll**.

## Bildskärmsinställningar

Välj **Meny** > **Inställning** > **Skärm**.

**Färgläge:** Ställer in enheten så att den visar dagsljus- eller nattljusfärger.

**Konfigurera färger:** Anger färgkonfiguration för varje färgläge.

För dagsljusfärg kan du välja färgkonfiguration för fyrfärg eller färg med hög kontrast. För nattljusfärg kan du välja färgkonfiguration för fyrfärg, rött och svart eller grönt och svart.

**Bakgrundsbelysning:** Ställer in belysningsnivån.

**Nätverksdelning:** Här kan du dela inställningarna för färgläge, färgkonfiguration och bakgrundsbelysning med andra enheter via NMEA 2000 nätverket.

## Systeminställningar

Välj **Meny** > **Inställning** > **System**.

**Enheter:** Ställer in måttenheter.

**Riktning:** Ställer in den referens som används vid beräkning av kursinformation.

**Variation:** Justerar missvisningen från den geografiska nordpolen. Denna inställning kan bara användas när kursen är inställd på Faktisk.

**Summer:** Anger om och när ljudsignaler används.

**Autostart:** Enheten slås på automatiskt när NMEA 2000 nätverket slås på.

**GHC larm om låg spänning:** Larmar när spänningen i strömförsörjningen som är ansluten till enheten sjunker under angiven nivå.

**Språk:** Anger språk på skärmen.

**Driftläge:** Här kan du ange driftläget till normal eller demoläge.

**Systeminformation:** Här kan du visa information om programvara.

**Fabriksinställningar:** Återställer enheten till fabriksinställningarna.

## Välja standardkurskälla

Om du har mer än en kurskälla i nätverket kan du välja din standardkälla. Källan kan vara en kompatibel GPS-kompass eller en magnetisk kurssensor.

### **OBS!**

För bästa resultat, använd en Garmin sensor för riktningskällan. Om en GPS-kompass från tredje part används kan det hända att data skickas oregelbundet vilket kan resultera i många fler förseningar. Autopiloten kräver aktuell information och kan därför ofta inte använda data från en GPS-kompass från tredje part för GPS-positionering eller -hastighet. Om en GPS-kompass från tredje part används är det sannolikt att autopiloten periodvis rapporterar förlorad navigationsdata och hastighetskälla.

**1** Välj **Meny > Inställning > Standardkällor > Riktningskälla**

**2** Välj en källa.

Om den valda kurskällan är otillgänglig visar autopilotskärmen inte några data. Du bör välja en annan kurskälla, om möjligt.

# Index

## A

autopilot 1, 4

## B

bildskärmsinställningar 4

## F

fast vindvinkel 3, 4

justera 3

fjärrkontroll 4

ihopparning 4

koppla bort 4

fjärrkontrollsök efter 4

## G

gippa. 4 . Se kryssa och gippa Se även kryssa  
och gippa

GPS-styrning 3

## I

inställningar 4

## K

klöverblad 3

klöverbladsmönster 3

kryssa och gippa 4

fast vindvinkel 3

kurshållning 4

kurs 1, 2

justera 2

kurshållning 1, 3

Shadow Drive 2

## M

mönsterstyrning 2, 3

cirkelmönster 2

sicksackmönster 2

U-svängmönster 2

Williamson-gir 2

Williamson-girmönster 2

## R

riktningskontroll 2, 4

## S

segla 4

Shadow Drive

aktivera 1

känslighet 1

standarddatakälla 5

stegstyrningsläge, stegsstorlek 2

strömlägeenergiparfunktion 4

styrningsläge, välja 2

system, systeminformation 4

sökmönster 3

## V

varvmönster 3

viloläge 1



