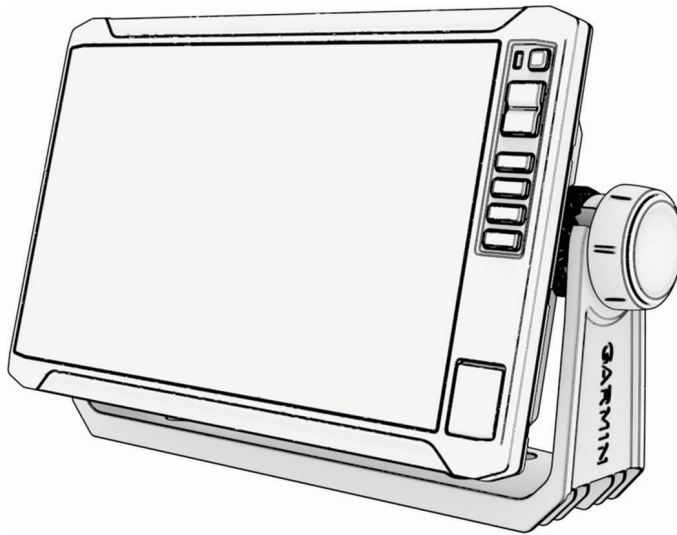


GARMIN®



ECHOMAP™ UHD2 6/7/9 SV

คู่มือการใช้งาน

© 2022 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาข้อมูลนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาข้อมูลนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือนายงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin®, โลโก้ Garmin, ActiveCaptain®, และ BlueChart® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ECHOMAP™, Garmin ClearVu™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin LakeVu™, Garmin Quickdraw™, Garmin Navionics Vision+™, Panoptix™ และ OneChart™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Mac® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Apple Inc. ที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ microSD® และโลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC Standard Mapping® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Standard Mapping Service, LLC Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ.....	1
มุมมองด้านหน้า.....	1
ปุ่มอุปกรณ์.....	1
การกำหนดปุ่มทางลัด.....	2
มุมมองข้างต่อ.....	2
คำแนะนำและปุ่มลัด.....	3
การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์.....	3
การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์.....	3
ศูนย์สนับสนุน Garmin.....	3
การใส่การ์ดหน่วยความจำ.....	4
กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS.....	4
การเลือกที่มาของ GPS.....	4
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....	5
แถบเมนู.....	5
การซ่อนและการแสดงแถบเมนู.....	5
หน้าจอหลัก.....	6
จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่.....	7
การกำหนดปุ่มทางลัด.....	7
การตั้งค่าประเภทของเรือ.....	7
การปรับไฟหน้าจอ.....	7
การปรับโหมดสี.....	7
การเปิดใช้การล็อกหน้าจอ.....	7
การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ.....	8
การปิดระบบโดยอัตโนมัติ.....	8
การปรับแต่งหน้า.....	8
การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น.....	8
การปรับแต่งแผนผังของหน้ารวม.....	8
การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่.....	9
การลบหน้าการรวม.....	9
การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล.....	9
แอป ActiveCaptain®.....	10
บทบาท ActiveCaptain.....	10
เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain.....	11
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain.....	11
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	12
การสมัครใช้งานแผนที่.....	12
การแบ่งปันแบบไร้สาย.....	12
การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi.....	12

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกัน ได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์.....	13
การแบ่งปันโซนาร์.....	13
การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย.....	13
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	13
การจัดการเครือข่าย Wi-Fi.....	14
การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์.....	14
การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย.....	14
เซนเซอร์ลมไร้สาย.....	14
การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	14
การปรับแนวของเซนเซอร์ลม.....	14
การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin.....	15
การจับคู่นาฬิกา Garmin เพื่อควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin.....	15

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ.....	16
แผนที่อย่างละเอียด.....	16
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล.....	16
การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	17
การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ.....	17
แผนที่เดินเรื่อนำทางและแผนที่ตกปลา.....	17
สัญลักษณ์บนแผนที่.....	18
การซูมเข้าและซูมออกโดยใช้หน้าจอสัมผัส.....	18
การวัดระยะทางบนแผนที่.....	18
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่.....	18
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่.....	18
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids.....	19
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่.....	19
คุณสมบัติแผนที่ฟรีเมียม.....	20
มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D.....	20
การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ.....	21
เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว.....	21
การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ.....	21
การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง.....	22
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ.....	22
ระบบการระบุอัตโนมัติ.....	22
สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS.....	23
ทิศทางหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS.....	23

การดูรายการภัยคุกคาม AIS.....	23
การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	24
การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย....	24
การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	24
การแสดงเรือ AIS บนแผนที่หรือมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ.....	24
การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน.....	24
AIS Aids to Navigation.....	25
สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS.....	25
การปิดการรับสัญญาณ AIS.....	26
การปิดข้อความเตือนการออกอากาศ AIS.....	26
เมนูแผนที่.....	27
ชั้นแผนที่.....	27
การตั้งค่าชั้นแผนที่.....	27
การตั้งค่าชั้นความลึก.....	28
การตั้งค่าชั้นของเรือของฉันทัน.....	28
การตั้งค่า Layline.....	28
การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้.....	29
การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น.....	29
การตั้งค่าชั้นน้ำ.....	29
สีของระยะความลึก.....	30
การตั้งค่าแผนที่.....	31
การตั้งค่า Fish Eye 3D.....	31
แผนที่ที่รองรับ.....	31

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours.. 32

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours.....	32
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours.....	32
ชุมชน Garmin Quickdraw.....	33
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain.....	33
การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain... 33	33
การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain... 33	33
การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours..	34

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์..... 34

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง.....	35
รหัสสีของเส้นทาง.....	35
จุดหมาย.....	35
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ.....	36

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง... 36	36
การค้นหาจุดบริการทางทะเล.....	36
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่.....	36
การหยุดการนำทาง.....	36
เวย์พอยท์.....	37
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์.....	37
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น.....	37
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB.....	37
การฉายเวย์พอยท์.....	37
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	37
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	37
การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	38
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	38
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB.....	38
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	38
เส้นทาง.....	38
การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ.....	39
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง.....	39
การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ.....	39
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก.....	39
การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้.....	40
การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้.....	40
เริ่มรูปแบบการค้นหา.....	41
การลบเส้นทางที่บันทึก.....	41
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด.....	41
การแนะนำอัตโนมัติ.....	41
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ.....	41
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ.....	42
การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้.....	42
ยกเลิกการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่.....	42
การตั้งค่าถึงตามเวลา.....	42
การกำหนดค่าเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ.....	43
การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง.....	43
แทร็ค.....	44
การแสดงผลแทร็ค.....	44
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน.....	44

การบันทึกเทร็คที่ใช้งาน.....	44
การเรียกดูรายการเทร็คที่บันทึกไว้.....	44
การแก้ไขเทร็คที่บันทึกไว้.....	44
การบันทึกเทร็คเป็นเส้นทาง.....	44
การเรียกดูและการนำทางไปยังเทร็คที่บันทึกไว้.....	45
การลบเทร็คที่บันทึกไว้.....	45
ลบเทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	45
การย้อนรอยเทร็คที่ใช้งาน.....	45
การลบเทร็คที่ใช้งาน.....	45
การจัดการหน่วยความจำบันทึกเทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก.....	45
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกเทร็ค.....	45
ขอบเขต.....	46
การสร้างขอบเขต.....	46
การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต.....	46
การแปลงเทร็คเป็นขอบเขต.....	46
การแก้ไขขอบเขต.....	46
การตั้งค่าการเตือนขอบเขต.....	46
ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด.....	47
การลบขอบเขต.....	47
การลบเวย์พอยท์ เทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	47

คุณลักษณะการเล่นเรือ..... 47

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ.....	47
การแข่งขันเรือใบ.....	47
การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	47
การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น.....	47
การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	48
การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน.....	48
การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน.....	48
การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS.....	48
การตั้งค่า Layline.....	49
Polar Table.....	50
การเลือก Polar Table ที่โหลดไว้ล่วงหน้า.....	50
กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง.....	50
การดูรายละเอียด Polar Table.....	51
การแสดงข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล.....	51
การปรับขนาด Polar Table.....	51
การปิดข้อมูล Polar Table.....	51
การตั้งค่าขีดเขตความลึกท้องเรือ.....	52
การดำเนินการระบบอัตโนมัติของเรือใบ.....	52

รักษาทิศทางลม.....	53
การเปลี่ยนชนิดของการรักษาทิศทางลม.....	53
การใช้การรักษาทิศทางลม.....	53
การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศทางหน้า.....	53
การปรับมุมการรักษาทิศทางลม.....	54
Tack และ Gybe.....	54
การ Tack และ Gybe จากการคงทิศทางเรือ.....	54
การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม.....	54
การตั้งค่าหน่วงการปรับใบเรือ.....	54
การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe.....	54
การปรับความเร็ว Tack และ Gybe.....	54
เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	54
การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	55
การดูข้อมูลเรือสำหรับเล่น.....	55

Fishfinder โซนาร์..... 55

การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์.....	55
มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม.....	56
มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่.....	56
มุมมองโซนาร์.....	57
มุมมองโซนาร์ Garmin SideVü™.....	58
เทคโนโลยีการสแกน SideVü.....	59
การวัดระยะทางบนจอโซนาร์.....	59
มุมมองโซนาร์ Panoptix.....	59
มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü.....	60
มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü.....	61
RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D... ..	62
มุมมองโซนาร์ RealVü ล่าง 3D.....	63
RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D.....	64
LiveVü Layer.....	65
ทรูโมชั่น.....	66
มุมมองของโซนาร์ Garmin FrontVü™	66
มุมมองโซนาร์แบบสามลำแสง.....	67
มุมมองโซนาร์.....	67
ชมเข้ามุมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope™.....	68
มุมมอง Perspective.....	68
มุมมอง Flasher.....	69
มุมมองโซนาร์ในหน้าจอคอมพิวเตอร์.....	69
การเลือกชนิดของหัวโซนาร์.....	70
การเลือกที่มาของโซนาร์.....	70
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์.....	70

การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ.....	70	การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	82
การพิจารณาโซนาร์ที่หยุดชั่วคราว.....	71	ออตโตไฟลोट.....	83
การดูประวัติของโซนาร์.....	71	การกำหนดค่าออตโตไฟลोट.....	83
การสร้างเวปพอยท์บนหน้าจอโซนาร์.....	71	การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ.....	83
การปรับระดับของรายละเอียด.....	72	การเปิดหน้าจอออตโตไฟลोट.....	83
การปรับความเข้มของสี.....	72	หน้าจอออตโตไฟลोट.....	84
การตั้งค่าโซนาร์.....	72	การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยที่ละขั้น.....	84
การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์.....	73	การตั้งค่าประหยัดพลังงาน.....	84
การเปิดใช้งานมุมมองโซนาร์แบบแยกซูม.....	73	การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™.....	85
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน.....	73	แถบโอเวอร์เลย์ออตโตไฟลोट.....	85
การปรับช่วง.....	73	การใช้ออตโตไฟลोट.....	85
การตั้งค่าการตัดการบกพร่องโซนาร์.....	74	การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ.....	86
การตั้งค่าลักษณะโซนาร์.....	74	การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออตโตไฟลोटในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น.....	86
เสียงเตือนโซนาร์.....	75	รูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	86
การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง.....	75	การขับตามรูปแบบยูเทิร์น.....	86
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์.....	76	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม.....	86
ความถี่โซนาร์.....	76	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก.....	86
การเลือกความถี่ของหัวโซนาร์.....	76	การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน.....	86
การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า.....	77	การขับตามรูปแบบวงโคจร.....	87
การเปิดใช้ A-Scope.....	77	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคลเวอร์.....	87
การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix.....	77	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา.....	87
การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม.....	77	การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	87
การปรับความเร็วในการกวาด RealVü.....	77	การปรับการตอบสนองของออตโตไฟลोट.....	87
การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ Garmin FrontVü.....	78	การเปิดใช้งานการตอบสนองอัตโนมัติ.....	87
การตั้งค่ามุมมองสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ Garmin FrontVü.....	78	โหมดออตโตไฟลोटความเร็วต่ำ.....	88
การตั้งค่าการเตือนความลึก Garmin FrontVü.....	78	การเปิดใช้งานและปิดใช้งานโหมดออตโตไฟลोटความเร็วต่ำ.....	88
การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ Garmin FrontVü.....	79	การเปิดและปิดการใช้งานโหมดออตโตไฟลोटความเร็วต่ำ.....	88
การตั้งค่าแผนผัง LiveVü และ Garmin FrontVü.....	79	การเปิดใช้งานการควบคุมออตโตไฟลोटบนนาฬิกา Garmin.....	88
การตั้งค่าลักษณะ RealVü.....	79	การปรับแต่งการดำเนินการของปั๊มออตโตไฟลोट.....	88
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix.....	79	รีโมทคอนโทรลออตโตไฟลोट Reactor™.....	89
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	80	การจับคู่รีโมทคอนโทรลออตโตไฟลोट Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	89
การปรับเข็มทิศ.....	80	การเปลี่ยนคุณสมบัติของปั๊มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลออตโตไฟลोट Reactor.....	89
การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	81	การอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลออตโตไฟลोट Reactor.....	89
การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective.....	81		
การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective.....	82		
การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective.....	82		

ปุ่มกดออโตไพลอต.....	89
การทำงานเริ่มต้นของปุ่มฟังก์ชัน.....	90
การกำหนดค่าปุ่มฟังก์ชัน.....	90
โหมดพวงมาลัยพาวเวอร์.....	90
การเปิดใช้งานโหมดพวงมาลัยพาวเวอร์.....	90
ออโตไพลอต Yamaha.....	91
หน้าจอออโตไพลอต Yamaha.....	91
ตั้งค่าออโตไพลอต Yamaha.....	92
แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต Yamaha.....	92

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force® 93

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์.....	93
การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ.....	93
แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์.....	94
แรงขับถอยหลัง.....	94
การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์.....	95
การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์.....	95
การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์.....	95
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	96
การปรับเทียบการจัดตำแหน่งพวงมาลัย.....	96

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล.... 96

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ VHF ในเรือขาย.....	96
เปิดใช้งาน DSC.....	96
รายการ DSC.....	97
การดูรายการ DSC.....	97
การเพิ่มที่ติดต่อ DSC.....	97
สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า.....	97
การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย.....	97
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่เริ่มต้นจากวิทยุ VHF.....	97
การติดตามตำแหน่ง.....	97
การดูรายงานตำแหน่ง.....	97
การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม.....	98
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม.....	98
การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง.....	98
การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง.....	98
การดูรอยทางของเรือบนแผนที่.....	98
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง.....	98
การเลือกช่อง DSC.....	98
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง.....	99

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS.....	99
--	----

ตัววัดและกราฟ..... 99

การดูตัววัด.....	99
ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์.....	100
การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด.....	100
การปรับแต่งตัววัด.....	100
การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง.....	100
การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด.....	101
การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด.....	101
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์.....	101
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ.....	101
ตัววัดเครื่องยนต์และมอเตอร์ Yamaha.....	102
ไอคอนฟังก์ชันเครื่องยนต์และมอเตอร์.....	103
ไอคอนสถานะเครื่องยนต์และมอเตอร์.....	104
ไอคอนค่าเตือนของเครื่องยนต์และมอเตอร์.....	104
การตั้งค่าตัววัด.....	105
การกำหนดค่าจำนวนเครื่องยนต์.....	105
การกำหนดค่าเซนเซอร์ระดับถัง.....	105
การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดง.....	106
การตั้งค่าข้อมูลเครื่องยนต์ Yamaha.....	106
ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury®.....	107
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	108
การชิงโครโนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง.....	108
การดูตัววัดลม.....	108
การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ.....	108
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว.....	108
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม.....	109
การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่.....	109
การดูตัววัดการเดินทาง.....	109
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง.....	109
การดูกราฟ.....	109
การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา.....	110
การปิดการใช้งานตัวกรองกราฟ.....	110

การสลับสายแบบดิจิทัล..... 110

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตช์ดิจิทัล.....	110
---	-----

การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติดตั้งบน เรือของคุณ..... 110

ระบบสมอ Power-Pole®.....	110
การเปิดใช้งานสมอ Power-Pole หรือโอเวอร์ เลย์ CHARGE™.....	111
การติดตั้งสมอ Power-Pole.....	111
โอเวอร์เลย์ Power-Pole.....	111
การควบคุมเรือขึ้นสูง Power-Pole.....	112
โอเวอร์เลย์ CHARGE.....	112
คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll.....	113
การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุม Mercury Troll.....	113
โอเวอร์เลย์ Mercury Troll.....	113
การควบคุมการล่องเรือ Mercury.....	113
เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์การควบคุมเรือ Mercury.....	114
โอเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ Mercury.....	114
รายละเอียดเครื่องยนต์ Mercury.....	114
การเพิ่ม Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์.....	114
โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์ Mercury.....	115
การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อไอเสีย แบบสปอร์ต ของเครื่องยนต์.....	115
การควบคุม Mercury Active Trim.....	115
การเพิ่มโอเวอร์เลย์ Mercury Active Trim.....	115
โอเวอร์เลย์ Mercury Active Trim.....	116
การควบคุมสมอแบบดิจิตอล Skyhook®....	116
การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุมสมอดิจิตอล Skyhook.....	116
โอเวอร์เลย์สมอดิจิตอล Skyhook.....	117
โอเวอร์เลย์ Drifthook.....	117
คุณสมบัติ Dometic® Optimus®.....	117
กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus.....	117
ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus.....	118
สัญลักษณ์โอเวอร์เลย์.....	118
โหมด Optimus Limp Home.....	118

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับ ท้องฟ้า..... 119

โอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ.....	119
การเพิ่มโอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ.....	119
ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	120
ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ.....	120
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	120
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูล ท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน.....	120

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานี กระแสน้ำ.....	120
การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือทาง.....	120

ข้อความและคำเตือน..... 121

การดูข้อความและคำเตือน.....	121
การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ.....	121
การบันทึกข้อความไปที่การแจ้งเตือนความจำ..	121
การล้างข้อความและคำเตือนทั้งหมด.....	121

Media Player..... 122

การเปิด Media Player.....	122
ไอคอนตัวเล่นสื่อ.....	122
การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา.....	123
การปรับโวลุ่มและระดับเสียง.....	123
การปรับระดับเสียง.....	123
การปรับระดับเสียง.....	123
การปิดเสียงสื่อ.....	123
การปรับระดับเสียงอัตโนมัติตามความเร็ว ตามความเร็ว.....	123
การตั้งค่าการควบคุมระดับเสียง อัตโนมัติ.....	124
ข้อมูลแหล่งที่มาความเร็ว.....	124
โซนสเตอริโอและกลุ่ม.....	124
การเลือกโซนพื้นฐาน.....	125
การปรับระดับเสียงโซน.....	125
การปิดใช้งานโซนลำโพง.....	125
การสร้างกลุ่ม.....	125
แก้ไขกลุ่ม.....	125
การซิงโครไนซ์กลุ่ม.....	126
การเล่นเพลง.....	126
เรียกดูเพลง.....	126
การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและ ตัวเลข.....	126
การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ.....	126
การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง.....	127
การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง.....	127
วิทยุ.....	127
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ.....	127
การเปลี่ยนสถานีวิทยุ.....	127
การเปลี่ยนโหมดการรับ.....	127
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	127
การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	127
การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	127
การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	128
การเล่น DAB.....	128

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB.....	128
การสแกนสถานี DAB.....	128
การเปลี่ยนสถานี DAB.....	128
การเลือกสถานี DAB จากรายการ.....	128
การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่.....	128
ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	128
การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	128
การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ.....	128
การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	129
วิทยุดาวเทียม SiriusXM.....	129
การหา ID วิทยุ SiriusXM.....	129
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM.....	129
การปรับแต่งแนะนำช่อง.....	129
การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	129
การควบคุมโดยผู้ปกครอง.....	129
การปลดล็อกการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM.....	130
การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM.....	130
การล้างช่องที่ล็อกทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM.....	130
การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง.....	130
การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM.....	130
การตั้งชื่ออุปกรณ์.....	130
การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player.....	130

การกำหนดค่าสเตอริโอจากชาร์ตพล็อตเตอร์..... 130

การควบคุมไฟ LED..... 131

การกำหนดค่าตัวควบคุมไฟ LED.....	131
การเตรียมใช้งานไฟ LED ที่เชื่อมต่อ.....	131
การเปลี่ยนชื่อไฟ LED.....	132
การเชื่อมโยงไฟ LED กับโซนเสียง.....	132
การเปลี่ยนชื่อตัวควบคุมไฟ LED.....	132
การลบตัวควบคุมไฟ LED.....	132
หน้าจอควบคุมไฟ LED.....	133
การเปิดและปิดไฟ LED.....	133
การปรับความสว่างของไฟ LED.....	133
การเปลี่ยนสีไฟ LED.....	134
การเปลี่ยนแอปเฟดไฟ LED.....	134

การตั้งค่าไฟ LED เพื่อตอบสนองต่อเสียงเพลง.....	134
ฉากไฟ LED.....	135
การสร้างฉากไฟ LED ใหม่.....	135
การแก้ไขฉากไฟ LED.....	135
การเริ่มฉากไฟ LED.....	135
การลบฉากไฟ LED.....	135
กลุ่มไฟ LED.....	136
การสร้างและการเพิ่มไฟให้กับกลุ่มไฟ LED.....	136
การแก้ไขกลุ่มไฟ LED.....	136
การเปลี่ยนชื่อกลุ่มไฟ LED.....	136

การกำหนดค่าอุปกรณ์..... 137

การตั้งค่าระบบ.....	137
การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล.....	137
การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS).....	137
การตั้งค่าสถานี.....	138
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	138
การดูล็อกกิจกรรม.....	138
การจัดเรียงและคัดกรองกิจกรรม.....	138
การบันทึกกิจกรรมไปที่การ์ดหน่วยความจำ.....	138
การล้างกิจกรรมทั้งหมดจากบันทึกกิจกรรม.....	138
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	138
การตั้งค่าการกำหนดค่า.....	138
การตั้งค่าหน่วยวัด.....	139
การตั้งค่าการนำทาง.....	139
การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ.....	139
การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง.....	140
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	140
การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ.....	140
การตั้งค่า NMEA 2000.....	141
การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย.....	141
การตั้งค่าการเตือน.....	141
การเตือนการนำทาง.....	141
การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ.....	141
การเตือนระบบ.....	142
เสียงเตือนโซนาร์.....	142
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	142
การตั้งค่าเรือของฉันทัน.....	143
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ.....	144
การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ.....	144

การตั้งค่าน้ำมัน.....	145
การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ.....	145
การตั้งค่าเรือลำอื่น.....	146
การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจาก โรงงาน.....	146

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้..... 146

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้น ทางของบุคคลที่สาม.....	146
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความ จำ.....	147
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการ์ดหน่วย ความจำ.....	147
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการ์ด หน่วยความจำ.....	147
การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยความจำ และ Garmin Express.....	148
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์.....	148
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อต เตอร์.....	148
การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความ จำ.....	148

ภาคผนวก..... 149

การดูแลรักษาอุปกรณ์.....	149
การทำความสะอาดหน้าจอ.....	149
ActiveCaptain และ Garmin Express....	149
แอปพลิเคชัน Garmin Express.....	149
การติดตั้งแอป Garmin Express บน คอมพิวเตอร์.....	150
การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	150
การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	151
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	151
การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วย ความจำโดยใช้ Garmin Express.....	152
การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ด หน่วยความจำ.....	152
การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ.....	152
ภาพหน้าจอ.....	152
การจับภาพหน้าจอ.....	153
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์	153
การแก้ไขปัญหา.....	153
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS.....	153
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ ตลอดเวลา.....	153

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ ถูกต้อง.....	153
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และ ข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	154
ข้อมูลจำเพาะ.....	155
ข้อมูลจำเพาะ.....	155
ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ.....	156
ข้อมูล NMEA 2000 PGN.....	157

บทนำ

⚠ คำเตือน

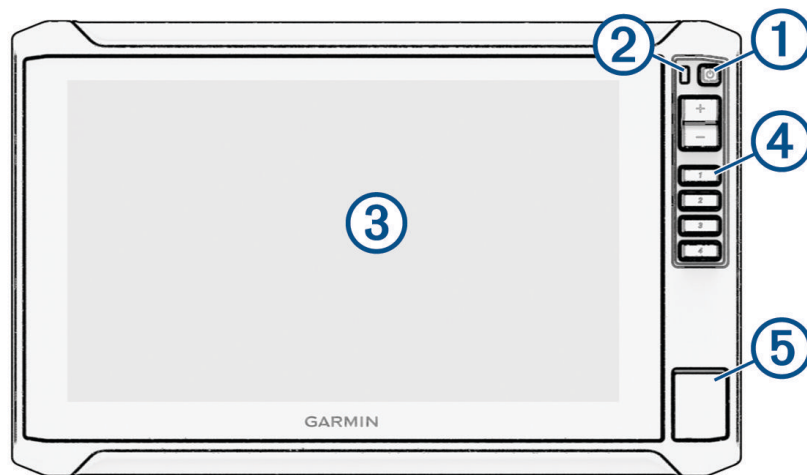
โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่น ๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อการแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางอย่างอาจไม่มีในบางรุ่น

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

มุมมองด้านหน้า



①	ปุ่ม Power
②	เซนเซอร์ไฟหน้าจอตโนมิติ
③	หน้าจอสัมผัส
④	ปุ่มทางลัด
⑤	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD®

ปุ่มอุปกรณ์

	เปิดและปิดอุปกรณ์ขณะจับเครื่องไว้
	เปิดเมนูทางลัดสู่เบ็ดไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซนาร์เมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว เมนูทางลัดยังแสดงการควบคุม-ออโตไพลอตด้วย หากชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอตที่ใช้ร่วมกันได้
	เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
1 2 3 4	กำหนดปุ่มทางลัดไปยังหน้าจอที่ใช้งานอยู่เมื่อกดค้าง เปิดหน้าจอที่กำหนดเมื่อกด

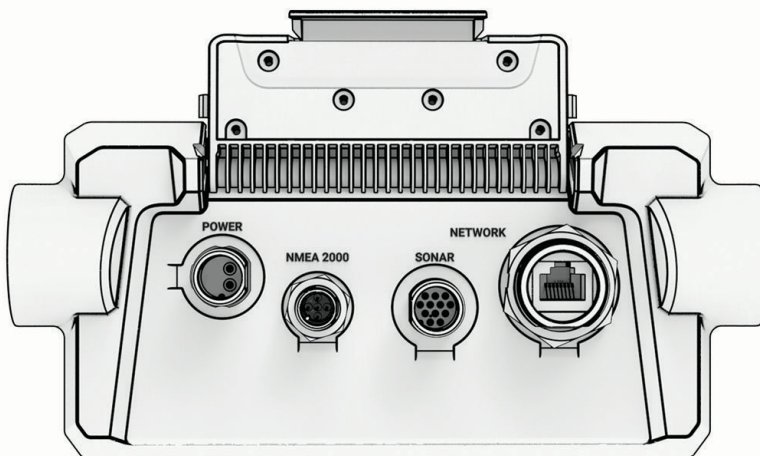
การกำหนดปุ่มทางลัด

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

1 เปิดหน้าจอ

2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก **ตกลง**

มุมมองชั่วคราว



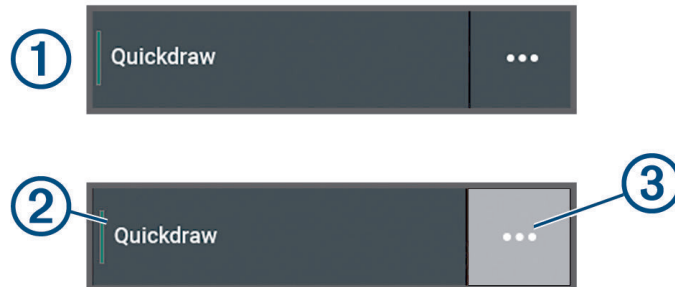
POWER	พอร์ตสายไฟ
NMEA 2000	พอร์ตสายไฟ NMEA 2000®
SONAR	พอร์ตสายไฟหัวโซนาร์
NETWORK	Garmin พอร์ตสายไฟ Marine Network สำหรับการเชื่อมต่ออุปกรณ์ Panoptix™, GCV™ และ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ หมายเหตุ: อุปกรณ์นี้ไม่สามารถใช้ร่วมกันได้กับ Garmin อุปกรณ์ Marine Network เช่น GPSMAP®, GSD™, อุปกรณ์เรดาร์ และสเตรโอ Fusion® เครื่องขยาย

ข้อสังเกต

ในการป้องกันการกัดกร่อนของหน้าสัมผัสโลหะ ให้ปิดชั่วคราวที่ไม่ได้ใช้ด้วยฝาครอบ

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กดปุ่ม  เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ
- จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่างหากมี ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้
- เลือก **หน้าหลัก** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเปิดหน้าหลัก
- เลือก **...** เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอ
- เลือก  เพื่อปิดเมนูเมื่อเสร็จสิ้น
- กด  เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่นการปรับไฟหน้าจอ
- กด  และเลือก **เปิด ปิด > ปิดระบบ** หรือกด  ค้างไว้จนแถบ **ปิดระบบ** เต็มเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อสามารถใช้ได้
- กด  และเลือก **เปิด ปิด > สถานีเข้าสู่โหมดสลีป** เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บายเมื่อสามารถใช้ได้ในการออกจากโหมดสแตนด์บาย ให้เลือก 
- ขึ้นอยู่กับคุณสมบัติของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ปุ่มคุณสมบัติบางปุ่มอาจไม่ปรากฏบนหน้าจอหลัก ปิดไปทางขวาหรือซ้ายเพื่อดูปุ่มคุณสมบัติเพิ่มเติม
- ในบางปุ่มเมนู ให้เลือกปุ่ม ① เพื่อเปิดใช้งานตัวเลือก



ไฟสีเขียวที่ตัวเลือกระบุว่าตัวเลือกเปิดใช้งาน ②

- เมื่อใช้ได้ ให้เลือก **...** ③ เพื่อเปิดเมนู

การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์

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

การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมคำแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin คู่มือสำหรับเจ้าของมีคำแนะนำสำหรับการใช้คุณสมบัติของคุณอุปกรณ์และการเข้าถึงข้อมูลกฎระเบียบ

- 1 ไปที่ garmin.com/manuals/ECHOMAP_UHD2_579Xsv/

- 2 เลือก *คู่มือสำหรับเจ้าของ*

คู่มือเว็บเปิดขึ้น คุณสามารถดาวน์โหลดคู่มือทั้งหมดได้โดยเลือก ดาวน์โหลด PDF

ศูนย์สนับสนุน Garmin

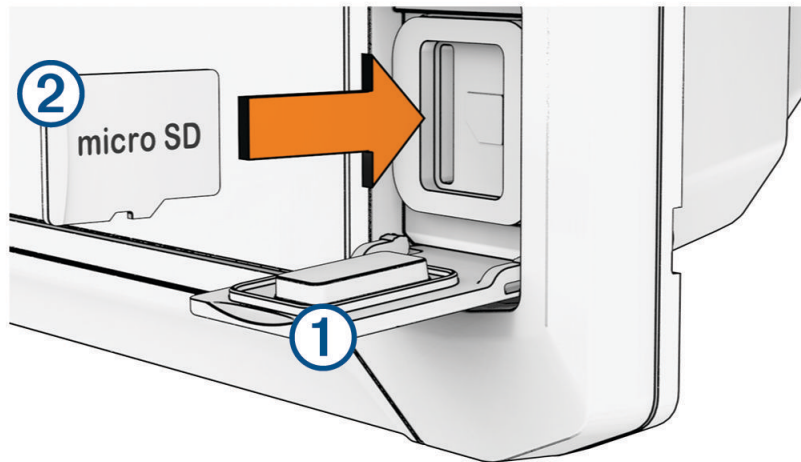
ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดตซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการใส่การ์ดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

หมายเหตุ: เมื่อคุณใส่การ์ดหน่วยความจำใหม่เข้าไปในชาร์ตฟลิตเตอร์ ชาร์ตฟลิตเตอร์จะเริ่มเขียนข้อมูลส่วนตัวลงบนการ์ดที่เพิ่มเข้ามาใหม่

- 1 เปิดฝาช่องเสียบการ์ด ① ที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตฟลิตเตอร์



- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ ②
- 3 ทำความสะอาดและเช็ดปะเก็นและฝาให้แห้ง

ข้อสังเกต

ในการป้องกันการกัดกร่อน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าการ์ดความจำ ปะเก็น และฝาแห้งสนิทแล้ว ก่อนปิดฝา

- 4 ปิดฝา

กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

- 1 เปิดอุปกรณ์
- 2 ไปรตรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม
อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

ในการดูความแรงของสัญญาณดาวเทียม GPS ให้เลือก **⚙️ > ระบบ > การตั้งค่าตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียม จะเครื่องหมายคำถามกะพริบจะปรากฏขึ้นเหนือตัวบ่งชี้ตำแหน่งเรือ (🚤) บนแผนที่สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู **อุปกรณ์ของฉัน ไม่รับสัญญาณ GPS, หน้า 153**

การเลือกที่มาของ GPS

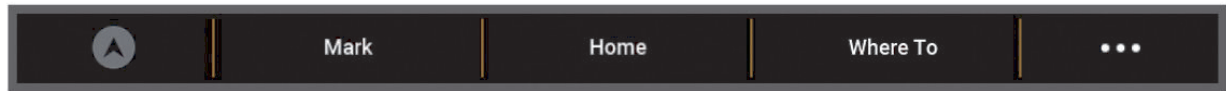
คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

- 1 เลือก **⚙️ > ระบบ > การตั้งค่าตำแหน่งด้วยดาวเทียม > แหล่ง**
- 2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

แถบเมนู

แถบเมนูทางด้านล่างของหน้าจอช่วยให้สามารถเข้าถึงฟังก์ชันต่างๆ ของชาร์ตพล็อตเตอร์ เมนูตัวเลือก และหน้าจอหลัก



	ใช้และเลิกใช้ฮอตไฟลด์ (เมื่อเชื่อมต่อกับระบบฮอตไฟลด์ที่ใช้ร่วมกันได้)
เครื่องหมาย	สร้างเวปพอยท์ที่ตำแหน่งของคุณ
หน้าหลัก	เปิดหน้าจอหลัก คำแนะนำ: แตะและลากเพื่อเลื่อนผ่านรายการของหน้าจอหลัก
เลือกจุดหมาย	เปิดเมนูเพื่อเข้าถึงคุณสมบัติการนำทาง

การซ่อนและการแสดงแถบเมนู

คุณสามารถซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเพื่อเพิ่มพื้นที่หน้าจอได้

1 เลือก > การกำหนดค่า > การแสดงแถบเมนู > Auto

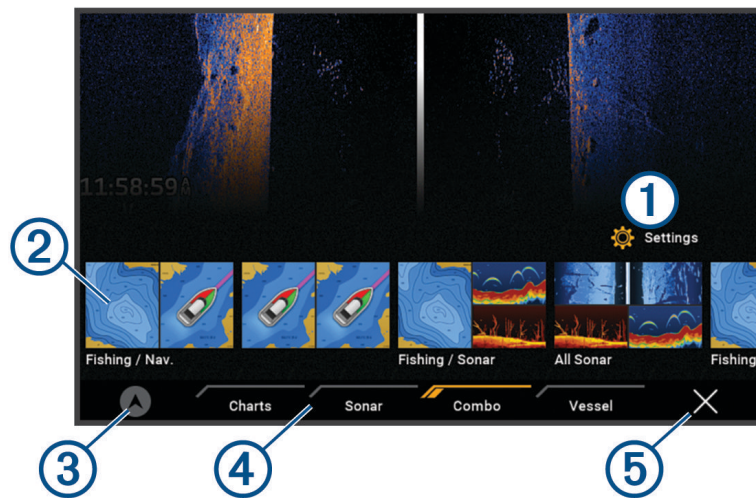
หลังจากช่วงเวลาสั้นๆ บนหน้าจอหลัก เช่น แผนที่ แถบเมนูจะยุบลง

2 ปิดหน้าจอจากด้านล่างขึ้นเพื่อแสดงแถบเมนูอีกครั้ง

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักเป็นโอเวอร์เลย์ที่สามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้ด้วย คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้

เมื่อดูหน้าจอใดก็ตาม คุณสามารถกลับไปยังหน้าจอหลักได้โดยเลือก หน้าหลัก



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

แท็บหมวดหมู่จะช่วยให้สามารถเข้าถึงคุณสมบัติหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้อย่างรวดเร็ว ตัวอย่างเช่น แท็บ โซนาร์ จะแสดงมุมมองและหน้าจอที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานโซนาร์

คำแนะนำ: หากต้องการดูแท็บหมวดหมู่ที่มีอยู่ คุณอาจต้องกดแท็บค้างไว้แล้วลากเพื่อเลื่อน

เมื่อมีการติดตั้งจอแสดงผลหลายตัวลงบนเครือข่าย Garmin BlueNet™ หรือ Garmin Marine Network คุณสามารถรวมกลุ่มเข้าไว้ในสถานีเดียวกันได้ สถานีจะทำให้จอแสดงผลต่างๆ ทำงานร่วมกัน แทนที่จะแสดงผลแยกกัน คุณสามารถปรับแต่งแผนผังของหน้าจอแสดงผลแต่ละตัวได้ ซึ่งจะ使得แต่ละหน้าจอแตกต่างกันบนจอแสดงผลแต่ละตัว เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าจอในหน้าจอแสดงผลตัวหนึ่ง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏที่จอแสดงผลตัวนั้นเท่านั้น เมื่อคุณเปลี่ยนชื่อและสัญลักษณ์ของแผนผัง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏในจอแสดงผลทั้งหมดในสถานี เพื่อให้ได้การแสดงลักษณะที่เหมือนกัน

จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่

คุณสามารถปรับแต่งหน้าจอด้วยการจัดเรียงรายการในหมวดหมู่ใหม่

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

การกำหนดปุ่มทางลัด

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

- 1 เปิดหน้าจอ
- 2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก **ตกลง**

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

- 1 เลือก  > **เรือของฉัน** > **ประเภทเรือ**
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับไฟหน้าจอ

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

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

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

การเปิดใช้การล็อกหน้าจอ

เพื่อป้องกันขโมยและป้องกันการใช้อุปกรณ์ของคุณโดยไม่ได้รับอนุญาต คุณสามารถเปิดใช้งานคุณสมบัติล็อกหน้าจอซึ่งต้องใช้ PIN (Personal Identification Number) เมื่อเปิดใช้งาน คุณต้องป้อน PIN เพื่อปลดล็อกหน้าจอทุกครั้งที่เปิดอุปกรณ์ คุณสามารถตั้งคำถามและคำตอบการกู้คืนเป็นการแจ้งเตือนในกรณีที่คุณลืม PIN

ข้อสังเกต

หากคุณเปิดใช้งานคุณสมบัติ ล็อกหน้าจอ ฝ่ายสนับสนุน Garmin จะไม่สามารถรับ PIN หรือเข้าถึงอุปกรณ์ของคุณได้ เป็นหน้าที่ของคุณที่จะต้องให้ PIN แก่บุคคลที่อนุญาตให้ใช้เรือ

- 1 เลือก  > **ระบบ** > **เสียงและการแสดงผล** > **ล็อกหน้าจอ** > **ตั้งค่า**
 - 2 ป้อน PIN ตัวเลขที่จำได้ 6 หลัก
 - 3 ป้อน PIN อีกครั้งเพื่อตรวจสอบ
 - 4 เมื่อได้รับการแจ้งเตือน ให้เลือกและตอบคำถามการกู้คืน PIN สามคำถาม
- คุณสามารถไม่ใช้งานหรือรีเซ็ต PIN และคำถามกู้คืนได้ตามต้องการ

การเปิดชาร์ตฟลิตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตฟลิตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตฟลิตเตอร์โดยการกด 

เลือก  > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตฟลิตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้  และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออกและมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที่ คุณอาจต้องกด  เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตฟลิตเตอร์อีกครั้ง

การปิดระบบโดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตฟลิตเตอร์และทั้งระบบให้ปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก หรือคุณต้องกด  ค้างไว้เพื่อปิดระบบด้วยตัวเอง

1 เลือก  > ระบบ > ปิดอัตโนมัติ

2 เลือกตัวเลือก

การปรับแต่งหน้า

การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น

คุณสามารถปรับแต่งภาพที่แสดงเมื่อเปิดชาร์ตฟลิตเตอร์ เพื่อให้ได้ขนาดที่พอดีที่สุด ภาพควรมีขนาดไม่เกิน 50 MB และเป็นไปตามขนาดที่แนะนำ (*ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ*, หน้า 156)

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีภาพที่คุณต้องการใช้

2 เลือก  > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ภาพเปิดเครื่อง > เลือกภาพ

3 เลือกช่องการ์ดหน่วยความจำ

4 เลือกภาพ

5 เลือก ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง

ภาพใหม่จะปรากฏขึ้นแล้วเมื่อเปิดชาร์ตฟลิตเตอร์

การปรับแต่งแผนผังของหน้ารวม

คุณสามารถปรับแต่งแผนผังและข้อมูลที่แสดงในหน้ารวม

1 เปิดหน้ารวมขึ้นมาเพื่อปรับแต่ง

2 เลือก  > แก้ไขคอมโบ

3 เลือกตัวเลือก:

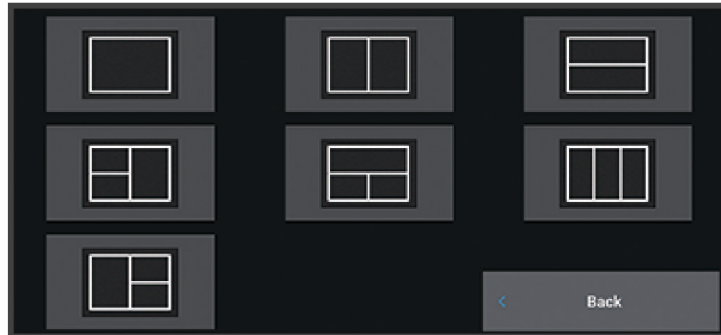
- ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** และป้อนชื่อใหม่ จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น**
- ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
- ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชันจากรายการทางด้านขวา
- ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
- ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกตัวเลือก

คำแนะนำ: ขณะที่ดูหน้าจอด้วยข้อมูลโอเวอร์เลย์ กดที่กล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้เพื่อเปลี่ยนข้อมูลในกล่องอย่างรวดเร็ว

การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่

คุณสามารถสร้างหน้าจอแบบผสมที่กำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 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

การลบหน้าการรวม

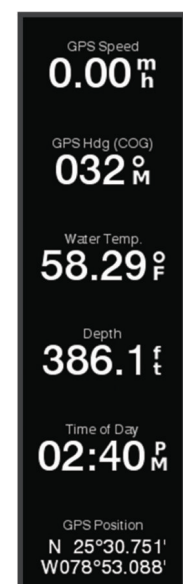
- 1 เลือก **คอมโบ**
- 2 กดหน้าการรวมค้างไว้เพื่อลบ
- 3 เลือก **ลบคอมโบ > ใช่**

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลในโอเวอร์เลย์ข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้

- 1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:
 - จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **... > แก้ไขโอเวอร์เลย์**
 - จากหน้าจอรวม ให้เลือก **... > แก้ไขคอมโบ > โอเวอร์เลย์**

คำแนะนำ: ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว ให้กดกล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้
- 2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:
 - ในการแสดงโอเวอร์เลย์ข้อมูล ให้เลือก **ข้อมูล** เลือกตำแหน่ง และเลือก **ย้อนกลับ**
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ต้องการแสดง แล้วเลือก **ย้อนกลับ**
 - ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - หากต้องการเปิดแถบข้อมูลอื่น ให้เลือก **แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา** และเลือกตัวเลือกที่จำเป็น
- 3 เลือก **เสร็จสิ้น**



แอป ActiveCaptain®



คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้อาจถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

แอป ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ แผนที่และแผนภูมิ ECHOMAP UHD2 ของคุณ และชุมชน ActiveCaptain สำหรับประสบการณ์การเล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ชื่อ และอัปเดตแผนที่ได้ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw™ Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ

คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการดัดแปลงแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	ไม่
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	ไม่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง	ใช่	ไม่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเวย์พอยท์หรือเส้นทางดังกล่าวไปยังอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปดังกล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์

- 1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือก **เรือ > ActiveCaptain**
- 2 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด**
- 3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 4*)
- 5 เลือก **ตั้งค่าการ์ด ActiveCaptain**

ข้อสังเกต

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์ที่เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึกข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงบนหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 147*) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 147*)

หมายเหตุ: การฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตฟลิตเตอร์จะคงประเภทรูปแบบไว้และไม่สามารถเปลี่ยนแปลงได้ หากคุณต้องการเปลี่ยนรูปแบบการตจจาก FAT32 เป็น exFAT คุณต้องทำการเปลี่ยนแปลงโดยใช้คอมพิวเตอร์หรืออุปกรณ์อื่นๆ ก่อนที่จะใช้การ์ดในชาร์ตฟลิตเตอร์

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

- 6 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain
- คำแนะนำ:** คุณสามารถสแกนรหัส QR นี้โดยใช้อุปกรณ์มือถือที่เพื่อดาวน์โหลดแอป
- 7 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2
 - 8 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi® และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในขั้นตอนที่ 3



การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ข้อสังเกต

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain, หน้า 11*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ดาวน์โหลด** แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
- 3 เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ติดตั้งตอนนี้**

หมายเหตุ: เพื่อประสบการณ์ที่ดีที่สุด คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์บนอุปกรณ์ของคุณให้เป็นปัจจุบัน การอัปเดตซอฟต์แวร์จะทำให้มีการเปลี่ยนแปลงและปรับปรุงความเป็นส่วนตัว ความปลอดภัย และคุณสมบัติต่างๆ

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องลงทะเบียนก่อนที่จะอัปเดตแผนที่ของคุณ (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain, หน้า 11*)

คุณสามารถใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวนโหลดและอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ เพื่อลดระยะเวลาการดาวนโหลดและประหยัดพื้นที่จัดเก็บ คุณสามารถดาวนโหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หลังจากที่คุณดาวนโหลดแผนที่หรือพื้นที่เป็นครั้งแรก ทุกครั้งที่คุณเปิดจะมีการอัปเดตอัตโนมัติ ActiveCaptain

หากคุณกำลังดาวนโหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวนโหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ (*การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป/Garmin Express, หน้า 151*) แอป Garmin Express จะดาวนโหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอป ActiveCaptain

ข้อสังเกต

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวนโหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

1 เมื่อคุณเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **แผนที่** > **แผนที่** > **ดาวนโหลดแผนที่**

2 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวนโหลด

3 เลือก **ดาวนโหลด**

4 หากจำเป็น ให้เลือกแผนที่ที่จะอัปเดต

แอป ActiveCaptain จะดาวนโหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์นั้น หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การสมัครใช้งานแผนที่

การสมัครสมาชิกแผนที่ช่วยให้คุณเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมโดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain คุณสามารถดาวนโหลดแผนที่และเนื้อหาที่อัปเดตในแต่ละวันได้

คุณสามารถซื้อ เปิดใช้งาน และต่ออายุการสมัครสมาชิกแผนที่โดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain (*แผนที่อย่างละเอียด, หน้า 16*)

การแบ่งปันแบบไร้สาย

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 เครื่องอื่นหรือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Ultra 2 แบบไร้สายเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์ (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกัน ได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์, หน้า 13*) ในครั้งแรกที่คุณเปิดการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับความให้ตั้งค่าเครือข่ายไร้สายบนอุปกรณ์โฮสต์ หลังจากที่คุณตั้งค่าเครือข่ายแล้ว คุณยังสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์กับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์ของคุณ เพื่อใช้แอป ActiveCaptain (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain, หน้า 11*)

หมายเหตุ: หากอุปกรณ์ ECHOMAP ที่เชื่อมต่อและใช้ร่วมกันได้ของคุณทั้งคู่ซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 41.00 ขึ้นไป การดำเนินการอัปเดตซอฟต์แวร์บนอุปกรณ์หนึ่งจะอัปเดตอุปกรณ์ที่เชื่อมต่ออีกเครื่องโดยอัตโนมัติ คุณไม่จำเป็นต้องอัปเดตแต่ละอุปกรณ์แยกกัน

การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi

อุปกรณ์นี้สามารถโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สาย อย่างเช่น ชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นหรือโทรศัพท์ของคุณ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับความให้ตั้งค่าเครือข่าย

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

2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น

3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย เช่น โทรศัพท์ของคุณ รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อื่นหรือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Ultra 2 เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์แบบไร้สาย

ข้อมูลผู้ใช้จะแบ่งปันโดยอัตโนมัติระหว่างอุปกรณ์ทั้งสองขณะที่เชื่อมต่อกันอยู่ คุณอาจต้องเลือกที่มาโซนาร์เพื่อแบ่งปันโซนาร์ (*การแบ่งปันโซนาร์*, หน้า 13)

ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสอง คุณต้องกำหนดให้อุปกรณ์เครื่องหนึ่งเป็นโฮสต์ และอีกเครื่องเป็นไคลเอนต์ คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งสองเครื่องเท่านั้น อุปกรณ์โฮสต์สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์หรือแท็บเล็ตของคุณได้ในขณะที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไคลเอนต์

หมายเหตุ: อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv ไม่สามารถเชื่อมต่อกับ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่ตั้งค่าเป็นอุปกรณ์โฮสต์ได้ คุณต้องตั้งค่าอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv เป็นโฮสต์ในสถานการณ์นี้

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งสองอยู่ในระยะ 32 ม. (105 ฟุต) และเปิดอุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง
- 2 บนอุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ที่จะโฮสต์เครือข่ายให้ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 12)
- 3 บนอุปกรณ์โฮสต์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > โฮสต์ > จับคู่ชาร์ตพล็อตเตอร์ > เริ่ม
- 4 บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ไคลเอนต์ > จับคู่โฮสต์ > เริ่ม
- 5 เลือก **ตกลง** หลังจากเชื่อมต่ออุปกรณ์สำเร็จแล้ว

ในการยกเลิกการจับคู่อุปกรณ์และลบข้อมูลประจำตัวไร้สาย เพื่อให้ไม่ทำการเชื่อมต่อในอนาคต บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ให้เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > เลิกจับคู่

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสองได้ ให้แก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อและลองอีกครั้ง (*การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย*, หน้า 13)

การแบ่งปันโซนาร์

อุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย Wi-Fi สามารถแบ่งปันโซนาร์ได้ (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซนาร์*, หน้า 13)

หากอุปกรณ์ ECHOMAP ทั้งสองเครื่องมีหัวโซนาร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์แต่ละเครื่องจะใช้ที่มาโซนาร์ของตัวเองโดยอัตโนมัติ คุณสามารถสลับที่มาโซนาร์ไปยังอุปกรณ์อื่นได้ด้วยตนเอง (*การเลือกที่มาของโซนาร์*, หน้า 70)

หากมีอุปกรณ์ ECHOMAP เพียงเครื่องเดียวที่มีหัวโซนาร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์นั้นจะเป็นที่มาโซนาร์สำหรับอุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง

การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องแบบไร้สายได้ โปรดตรวจสอบรายการต่อไปนี้และลองอีกครั้ง

- หากคุณกำลังเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv และอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv คุณต้องตั้งค่า ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv เป็นโฮสต์ของเครือข่าย อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv ไม่สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่ตั้งค่าเป็นโฮสต์ได้
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ทั้งสองอยู่ภายในระยะ (32 ม. (105 ฟุต))
- ตรวจสอบว่ามีสิ่งกีดขวางสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ โดยเฉพาะโลหะ
- ปิดและเปิดอุปกรณ์อีกครั้ง และลองเชื่อมต่ออีกครั้ง

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 12)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

- 1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
- 2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 12)
- 3 ป้อนรหัสผ่านชาร์ตพล็อตเตอร์

การจัดการเครือข่าย Wi-Fi

การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์

หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi บน Garmin Marine Network คุณสามารถเปลี่ยนชาร์ตพล็อตเตอร์ตัวใดตัวหนึ่งให้เป็นโฮสต์ Wi-Fi ได้ ซึ่งเป็นประโยชน์หากคุณกำลังมีปัญหากับการติดต่อสื่อสารผ่าน Wi-Fi การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi ช่วยให้คุณสามารถเลือกชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อยู่ใกล้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณมากกว่าในทางกายภาพได้

- 1 เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > โฮสต์ Wi-Fi
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีการรบกวน

- 1 เลือก  > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่องแถบ
- 2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

เซนเซอร์ลมไร้สาย

การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถดูข้อมูลได้จากเซนเซอร์ไร้สายที่ใช้ร่วมกันได้ในชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก  > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย
- 2 เลือกเซนเซอร์ลม
- 3 เลือก เปิดใช้

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มการค้นหาและการเชื่อมต่อกับเซนเซอร์ไร้สาย

ในการดูข้อมูลจากเซนเซอร์ ให้เพิ่มข้อมูลลงในฟิลด์และตัววัดข้อมูล

การปรับแนวของเซนเซอร์ลม

คุณควรปรับการตั้งค่านี้น หากเซนเซอร์ไม่ได้หันไปทางด้านหน้าเรือและขนานกับแนวกึ่งกลางพอดี้

หมายเหตุ: ช่องที่สายเคเบิลเชื่อมต่อกับเสาจะแสดงตำแหน่งด้านหน้าของเซนเซอร์

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

การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin

คุณสามารถเชื่อมต่อนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เพื่อดูข้อมูลจากชาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณ

คำแนะนำ: นอกจากการดูข้อมูลเรือแล้ว คุณยังสามารถใช้นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เพื่อควบคุมหรือดูคุณสมบัติอื่น ๆ บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อีกด้วย:

- คุณสามารถใช้หน้าจอและปุ่มเป็นรีโมทคอนโทรลเพื่อนำทางอินเทอร์เน็ตเฟสผู้ใช้ (*การจับคู่นาฬิกา Garmin เพื่อควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin, หน้า 15*)
 - คุณสามารถควบคุมระบบอัตโนมัติที่เชื่อมต่อที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเปิดใช้งานการควบคุมอัตโนมัติบนนาฬิกา Garmin, หน้า 88*)
- 1 ให้นาฬิกา Garmin อยู่ในระยะ (3 ม.) ของชาร์ตพล็อตเตอร์

- 2 จากหน้าปัดนาฬิกา ให้เลือก  > **Boat Data** > 

หมายเหตุ: หากคุณเชื่อมต่อนาฬิกาชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้แล้ว และต้องการเชื่อมต่อนาฬิกาชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่น ให้เปิดหน้าจอ Boat Data กดปุ่ม UP ค้างไว้ และเลือก Pair New

- 3 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก  > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > อุปกรณ์สวมใส่ > ข้อมูลเรือ > เปิดใช้งานการเชื่อมต่อ > การเชื่อมต่อใหม่

ชาร์ตพล็อตเตอร์เริ่มค้นหาและเชื่อมต่อนาฬิกา

หลังจากอุปกรณ์จับคู่แล้ว จะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่องและอยู่ในระยะ

การจับคู่นาฬิกา Garmin เพื่อควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin

คุณสามารถจับคู่นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณและใช้นาฬิกาเป็นรีโมทคอนโทรลเพื่อนำทางอินเทอร์เน็ตเฟสผู้ใช้สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณ

คำแนะนำ: นอกจากคุณสมบัติรีโมทคอนโทรลนี้ คุณยังสามารถใช้นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เพื่อควบคุมหรือดูคุณสมบัติอื่น ๆ บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อีกด้วย:

- คุณสามารถควบคุมระบบอัตโนมัติที่เชื่อมต่อที่ใช้ร่วมกันได้ (*การเปิดใช้งานการควบคุมอัตโนมัติบนนาฬิกา Garmin, หน้า 88*)
- คุณสามารถดูข้อมูลสำคัญเกี่ยวกับเรือของคุณ เช่น ความลึกและความเร็ว (*การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin, หน้า 15*)

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก  > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมท GPSMAP®

- 2 เลือก การเชื่อมต่อใหม่

- 3 บนนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้  และเลือกแอป **MFD Remote**

นาฬิกาควรเชื่อมต่อนาฬิกาชาร์ตพล็อตเตอร์ และหน้าปัดนาฬิกาจะแสดงปุ่มรีโมทคอนโทรลที่คุณสามารถใช้ควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรือ: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุน ใผ่สัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ท่าจอดเรือ และสถานียาการณระดับน้ำในแบบภาพมุมมอง

แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

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

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

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

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: ให้การไล่ระดับสีระดับความสูงแม่น้ำและแหล่งน้ำริมชายฝั่งที่มีความละเอียดมากขึ้น แผนที่นี้มีประโยชน์สำหรับการตกปลาและดำน้ำ

หมายเหตุ: แผนที่การแสดงความสูงด้วยเจดสีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่อย่างละเอียด

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้ร่วมกัน ได้กับแผนที่ Garmin Navionics+™ ล่าสุดและคุณลักษณะแผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม คุณสามารถรับแผนที่เหล่านี้ได้สามวิธี:

- คุณสามารถซื้อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีแผนที่แบบละเอียดที่โหลดไว้ล่วงหน้าได้
- คุณสามารถซื้อภูมิภาคแผนที่ในการ์ดหน่วยความจำได้จากตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณหรือจาก garmin.com
- คุณสามารถซื้อภูมิภาคแผนที่ในแอป ActiveCaptain และดาวน์โหลดไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าและแผนที่ที่ซื้อในการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป ActiveCaptain ก่อนที่คุณจะสามารถเข้าถึงคุณสมบัติแผนที่เต็มรูปแบบในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติเต็มรูปแบบของแผนที่ Garmin Navionics+ ที่โหลดไว้ล่วงหน้าบนอุปกรณ์ของคุณหรือซื้อในการ์ดหน่วยความจำ คุณต้องเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกของคุณโดยใช้แอป ActiveCaptain

การสมัครสมาชิกของคุณช่วยให้คุณเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมที่รวมอยู่ในการ์ดของคุณได้

- 1 หากคุณซื้อแผนที่ในการ์ดหน่วยความจำ ให้ใส่การ์ดลงในช่องเสียบการ์ดหน่วยความจำบนชาร์ตพล็อตเตอร์หรือเครื่องอ่านการ์ดหน่วยความจำ Garmin
 - 2 เปิดแอป ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ และเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain, หน้า 11*)
 - 3 หลังจากเปิดแอป ActiveCaptain เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์แล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มือถือของคุณเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต
 - 4 ในแอป ActiveCaptain ให้เลือก **แผนที่ >  > My Charts** และตรวจสอบว่าการสมัครสมาชิกที่ใช้งานอยู่สำหรับแผนที่แสดงอยู่ในรายการ
 - 5 หากจำเป็น ให้เชื่อมต่อแอป ActiveCaptain กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดำเนินขั้นตอนการเปิดใช้งานให้เสร็จสิ้น
- แอป ActiveCaptain จะเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกโดยอัตโนมัติหลังจากที่เชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต และจากนั้นกับชาร์ตพล็อตเตอร์ แอป ActiveCaptain จะแสดงสถานะการสมัครสมาชิกในรายการ My Charts

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการยืนยันการสมัครสมาชิกใหม่

การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก แผนที่ >  > My Charts > เพิ่มการสมัครสมาชิกแผนที่
- 3 เลือกแผนที่
- 4 เลือก สมัครสมาชิกทันที

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่

การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ

การสมัครสมาชิกแผนที่ของคุณจะหมดอายุหลังจากหนึ่งปี หลังจากการสมัครสมาชิกหมดอายุ คุณสามารถใช้แผนที่ที่ดาวน์โหลดมาต่อไปได้ แต่คุณจะสามารถดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่ล่าสุดหรือเนื้อหาเพิ่มเติมได้

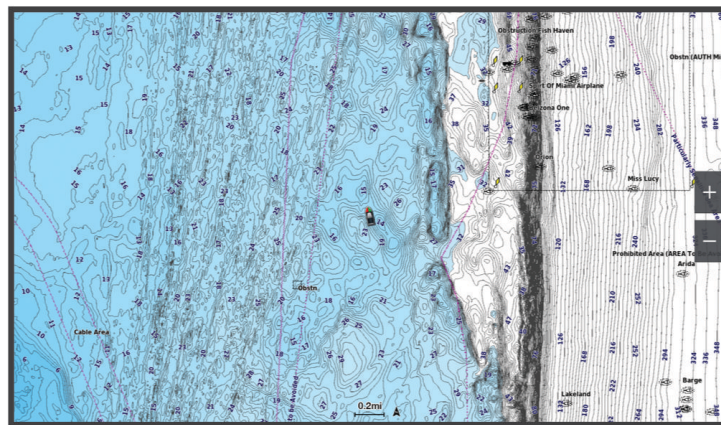
- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก แผนที่ >  > My Charts
- 3 เลือกแผนที่เพื่อต่อระยะเวลาการใช้งาน
- 4 เลือก ต่ออายุทันที

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกที่ต่อระยะเวลาการใช้งาน

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยในการนำทางในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่เดินเรือ**



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

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่ละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	เพื่อน
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานียากระดับน้ำ
	สถานีวัดกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมมองสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

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

การซูมเข้าและซูมออกโดยการใช้น้ำจอสัมผัส

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 บริการในพื้นที่เกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

- 1 จากแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้น ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก
- 3 เลือก ข้อมูล

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaid

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

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับปริมาตรในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับปริมาตรในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid
- 2 เลือกชื่อของ Navaid

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaid และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับปริมาตรในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับปริมาตรในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรง ให้เลือก **นำทาง** หรือ 
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่ง ซึ่งรวมถึงการเลี้ยว ให้เลือก **เส้นทางไปยัง** หรือ 
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ** หรือ 
- 4 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู (**รหัสสีของเส้นทาง**, หน้า 35)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าคำแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

- 5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

คุณสมบัติแผนที่ฟรีเมียม

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางน้ำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อการแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่น ไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบฟรีเมียมเพิ่มเติม เช่น Garmin Navionics Vision+™ จะช่วยให้คุณใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบฟรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้บางส่วนที่

หมายเหตุ: คุณสมบัติแผนที่ฟรีเมียมบางรายการอาจไม่สามารถใช้งานได้ทันทีหลังจากซื้อ ก่อนที่คุณจะสามารถเข้าถึงคุณสมบัติพิเศษฟรีเมียมได้ คุณต้องเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่และเลือกดาวน์โหลดคุณสมบัติเฉพาะโดยใช้แอป ActiveCaptain (*การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกแผนที่ทางทะเล, หน้า 16*)

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรือนำทาง (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง, หน้า 22*)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ, หน้า 22*)

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

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

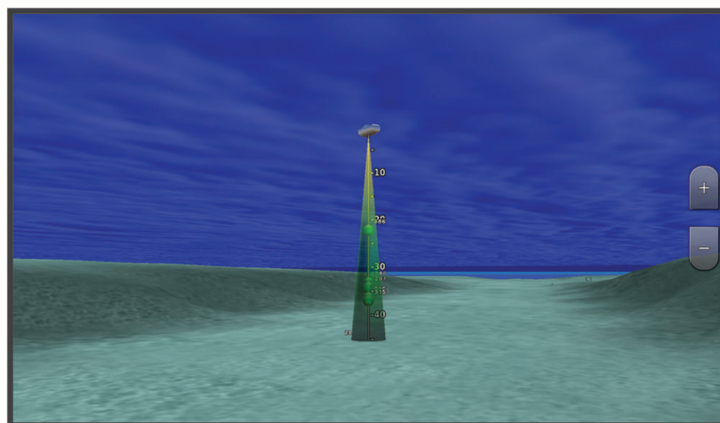
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเจดสี

มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D

การใช้เส้นชั้นความลึกของแผนที่ระดับฟรีเมียม เช่น Garmin Navionics Vision+ มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D ให้มุมมองใต้น้ำของพื้นทะเลและก้นทะเลราบ

เป้าหมายที่ลอยอยู่ เช่น ปลา จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด



การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ไอคอน  บนแผนที่แสดงถึงสถานีวัดระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีวัดระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีวัดระดับน้ำ

ข้อมูลทิศทางของน้ำขึ้น-ลงและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ 

2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งาน ไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 21)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายทิศทาง

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

การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

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

2 เลือกตัวเลือก:

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

การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือนำทาง

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

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก... > **ชั้นแผนที่** > **แผนที่เดินเรือ** > **ภาพถ่ายดาวเทียม**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับซ้อนพื้นดิน

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping®

- เลือก **แผนที่ภาพ** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความถี่ที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความถี่ของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไร ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือนำทางได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า จุดถ่ายภาพในการตั้งค่าแผนที่ก่อน (**ชั้นแผนที่**, หน้า 27)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ท่าจอดเรือ และท่าเรือเพื่อช่วยให้คุณค้นพบกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือ ให้เลือกไอคอนกล้อง

- ในการดูภาพมุมมอง ให้เลือก 
- ในการดูภาพถ่ายเปอร์สเปกทีฟ ให้เลือก  ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก ถ่ายรูป

ระบบการระบุอัตโนมัติ

⚠ คำเตือน

AIS และข้อความออกอากาศอื่นๆ มีจุดประสงค์เพื่อการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการชนในทุกกรณี คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนพื้นน้ำตลอดเวลา

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, เวลารับจากการส่งสัญญาณตำแหน่งของเรือครั้งสุดท้าย, จุดเจียดใกล้ที่สุด และเวลาที่ต้องใช้ในการไปจุดเจียดใกล้ที่สุด

ชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

นอกจากการรับข้อมูล AIS จากเรือแล้ว คุณยังสามารถรับข้อความออกอากาศที่สำคัญ เช่น ข้อความที่ส่งเพื่อปกป้องสัตว์เลี้ยงลูกด้วยนมในทะเล

⚠ ข้อควรระวัง

ข้อความออกอากาศ AIS สร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม และ Garmin ไม่สามารถรับประกันความพร้อมใช้งานของข้อความเหล่านี้ได้ในทุกพื้นที่ นอกจากนี้ Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ได้จากข้อความออกอากาศ AIS คุณต้องตระหนักถึงสภาพแวดล้อมของคุณตลอดเวลา และการใช้หรือการเชื่อถือข้อมูลที่ได้จากข้อความที่ออกอากาศของ AIS ถือเป็นการเสี่ยงของคุณเอง

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

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

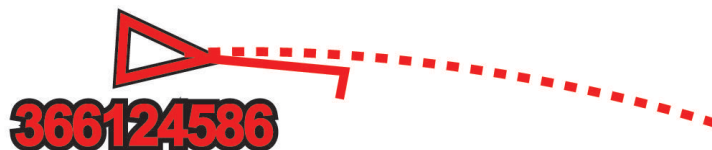
หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใดก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบนแผนที่เป็นเส้นที่ติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย 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 ซึ่งขึ้นอยู่กับข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขอที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขอจะไม่เปลี่ยนแปลง



เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การดูรายการภัยคุกคาม AIS

- จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS > รายการ AIS**
- หากจำเป็นให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล** เพื่อจัดเรียงหรือกรองรายการ

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS > รายการ AIS**
- 2 เลือกเรือจากรายการ
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** และตรวจสอบข้อมูลเป้าหมาย
- 4 เลือก **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**

การแสดงเรือ AIS บนแผนที่หรือมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้ AIS คุณต้องเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ AIS และรับสัญญาณจากเครื่องรับส่งที่ทำงานอยู่จากเรือลำอื่นๆ คุณสามารถตั้งค่าได้ว่าจะให้แสดงเรือลำอื่นบนแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติในรูปแบบไหน ระยะเวลาแสดงเฉพาะสำหรับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอื่นใดอันหนึ่งจะใช้ได้เฉพาะกับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันนั้นเท่านั้น การตั้งค่ารายละเอียด ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ และรอยทางที่กำหนดค่าสำหรับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอื่นใดอันหนึ่งจะใช้ได้กับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติทุกอัน

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงเส้นทางของเรือ AIS ให้เลือก **รอยทาง AIS** และปรับความยาวของเส้นทางหากจำเป็น.
 - ในการแสดงระยะทางจากตำแหน่งของคุณไปยังสถานที่ที่เรือ AIS ปรากฏขึ้น ให้เลือก **ช่วงแสดงผล** แล้วเลือกระยะเวลา
 - ในการแสดงรายการเรือที่เปิดใช้งาน AIS ให้เลือก **รายการ AIS**

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

⚠ คำเตือน

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนเป็นเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่ป้องกันการชนในทุกสถานการณ์ คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนผืนน้ำตลอดเวลา

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (**การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 137**) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการเตือนการชน คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ AIS กับเครือข่ายเดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะใช้สำหรับเรือ AIS ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการได้

- 1 เลือก **⚙ > การเตือน > การเตือนการชน > เปิด**

ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นและการเตือนจะส่งเสียงเมื่อเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ เรือนั้นจะยังถูกติดตามโดยอัตโนมัติจนกว่าจะจางหายไป เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป แต่เรือนั้นจะยังคงถูกติดตามโดยสถานะอันตรายบนหน้าจออยู่

- 2 เลือก **ช่วงระยะ** และเลือกระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ

- 3 เลือก **เวลาถึง** และเลือกเวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่จะเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้วสัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่จะเรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

AIS Aids to Navigation

AIS Aid to Navigation (ATON) เป็นตัวช่วยการนำทางใดๆ ก็ได้ที่ส่งผ่านวิทยุ AIS ATON จะแสดงบนแผนที่และมีข้อมูลการระบุเช่น ตำแหน่งและประเภท

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

คุณสามารถดู AIS ATON บนแผนที่เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับวิทยุ AIS ที่เข้ากันได้ ในการแสดง AIS ATON จากแผนที่ให้เลือก

••• > **ชั้นแผนที่** > **แผนที่เดินเรือ** > **Navaid** > **ATON** คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ ATON หากคุณเลือก ATON บนแผนที่

สัญลักษณ์	ความหมาย
	ATON แท้หรือสังเคราะห์
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศเหนือ
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศใต้
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศตะวันออก
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศตะวันตก
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศพิเศษ
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศปลดภัย
	ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอติศอันตราย
	ATON เสมือน
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศเหนือ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศใต้
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศตะวันออก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศตะวันตก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศพิเศษ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศปลดภัย
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอติศอันตราย

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

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

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  > **การเตือน > 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  > **เรือลำอื่นๆ > AIS > ปิด**

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

การปิดข้อความเตือนการออกอากาศ AIS

การรับข้อความเตือนการออกอากาศ AIS จะเปิดอยู่ตามค่าเริ่มต้น ซึ่งรวมถึงข้อความที่มุ่งหมายเพื่อการปกป้องสัตว์เสี่ยงลูกด้วยนมทางทะเล

ข้อควรระวัง

คุณจะต้องเปิดข้อความออกอากาศ AIS จึงจะสามารถรับข้อความเหล่านั้นได้ หากปิดคุณสมบัตินี้ คุณจะไม่ได้รับข้อความเหล่านี้ รวมถึงข้อความที่เกี่ยวข้องกับการปกป้องสัตว์เสี่ยงลูกด้วยนมทางทะเลด้วย การไม่แสดงข้อความเหล่านี้อาจนำไปสู่การบาดเจ็บหรือความเสียหายต่อทรัพย์สินได้

เลือก  > **เรือลำอื่นๆ > ข้อความความปลอดภัยการออกอากาศ AIS**

คุณจะไม่ได้รับข้อความออกอากาศ AIS อีกต่อไป คุณจะยังคงได้รับข้อความที่ระบุชื่อ AIS เนื่องจากไม่สามารถปิดการใช้งานการกำหนดข้อความเหล่านี้ได้

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม เช่น เรดาร์

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก •••

ชั้นแผนที่: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ (*ชั้นแผนที่*, หน้า 27)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ (*แผนที่ Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 32)

การตั้งค่า: ปรับการตั้งค่าแผนที่ (*การตั้งค่าแผนที่*, หน้า 31)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 9)

ชั้นแผนที่

คุณสามารถเปิดหรือปิดชั้นแผนที่และคุณสมบัติที่ปรับแต่งได้ของแผนที่ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นฮาร์ดแวร์ตลอดทั้งหมดยกเว้นได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ (*การตั้งค่าชั้นแผนที่*, หน้า 27)

เรือของฉัน: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ (*การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน*, หน้า 28)

จัดการข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ ขอบเขต และเทร็ค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ (*การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 29)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือลำอื่น (*การตั้งค่าแผนที่เรือลำอื่น*, หน้า 29)

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก (*การตั้งค่าชั้นน้ำ*, หน้า 29)

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw Contours (*การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 34)

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรื่อนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบพรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงผลภาพถ่ายดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง*, หน้า 22)

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานะกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานะพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ (*การแสดงผลระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 21) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

Navaid: แสดงเครื่องหมายนำทางเช่น ATON หรือไฟกะพริบบนแผนที่ให้คุณเลือกประเภท navaid NOAA หรือ IALA

จุดให้บริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

ความลึก: ปรับรายการบนชั้นความลึก (*การตั้งค่าชั้นความลึก*, หน้า 28)

เขตที่จำกัด: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับเขตที่จำกัดบนแผนที่

จุดถ่ายภาพ: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 22)

การตั้งค่าชั้นความลึก

จากแผนที่ ให้เลือก *** > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ความลึก

ระยะเจดความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเจดสี

ระยะเจดความตื้น: ตั้งระดับตั้งแต่แนวชายฝั่ง ไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยังความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยังความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตราย จะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการชมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยังความลึก และทำให้การแสดงผลแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมตกปลา

การตั้งค่าชั้นของเรือของฉันท

จากแผนที่ ให้เลือก *** > ชั้นแผนที่ > เรือของฉันท

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทิศมุ่งหน้า ซึ่งก็คือเส้นที่ลากบนแผนที่จากจุดหัวเรือไปในทิศทางที่กำลังเดินทางไป (*การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม*, หน้า 55)

เส้นทิศมุ่งหน้า > เส้นท้ายเรือ: แสดงส่วนขยายจากท้ายเรือไปในทิศทางตรงข้ามกับการเดินทาง

แท่งที่ใช้งานอยู่: แสดงแท่งที่ใช้งานบนแผนที่ และเปิดเมนู ตัวเลือกแท่งที่ใช้งานอยู่

ผังลม: แสดงภาพของของมมหรือทิศทางลมที่ได้จากเซนเซอร์ลมที่เชื่อมต่อและตั้งค่าที่มลม

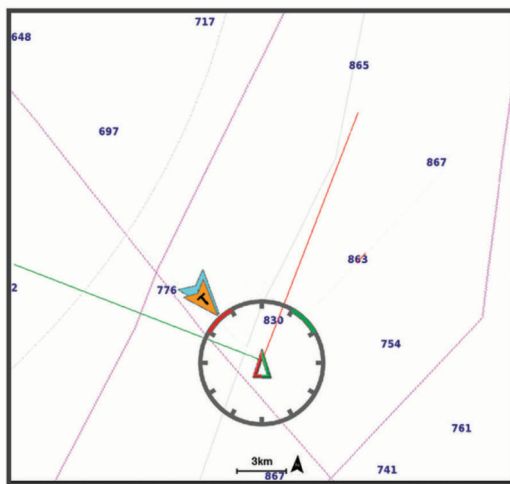
วงกลมแสดงทิศ: แสดงวงกลมแสดงทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก การเปิดใช้งาน ตัวเลือกนี้จะปิดใช้งานตัวเลือก ผังลม

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการเล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ*, หน้า 47) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือ นำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก *** > ชั้นแผนที่ > เรือของฉันท > Layline > ตั้งค่า

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต้ลมด้วยตัวเอง ตัวเลือก Polar Table จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่อิมพอร์ต (*กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง*, หน้า 50)

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต้ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมมลมจริงออก ให้ย้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมมลมจริงสูงขึ้น ให้ย้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ ขอบเขต และแทริคบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้**

Waypoints: แสดงเว็พพอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเว็พพอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

แทริค (ชี้นำ): แสดงแทริคบนแผนที่

การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น

หมายเหตุ: ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**

DSC: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ DSC และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ DSC

AIS: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ AIS และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ AIS

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเรือลำอื่นบนแผนที่

ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้ที่คมมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้ที่คมมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้: ตั้งค่าเวลาที่คมมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 24)

การตั้งค่าชั้นน้ำ

จากแผนที่ ให้เลือก **••• > ชั้นแผนที่ > น้ำ**

หมายเหตุ: เมนูอาจมีการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่าง ไม่สามารถใช้กับแผนที่ มุมมอง และรุ่นชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

การแสดงความลึกด้วยเจดสี: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเจดสี (*สีของระยะความลึก*, หน้า 30)

ระยะเจดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่ง ไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตราย จะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการข่มสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การแสดงความสูงด้วยเจดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเจดสี การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

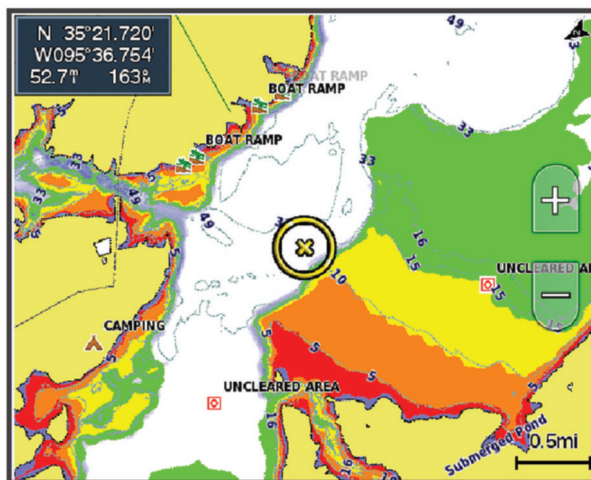
ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ฟรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจสอบว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาแบบฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ

บาง Garmin LakeVü™ และแผนที่ฟรีเมียมเสริมมีช่วงความลึกด้วยเจดตามปกติ



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 6.1 ม. (จาก 15 ถึง 20 ฟุต)

หากต้องการเปิดและปรับจากเมนูให้เลือก *** > ชั้นแผนที่ > น้ำ > ระยะเจดความลึก

การตั้งค่าแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่พรีเมียมที่รองรับ

จากแผนที่ ให้เลือก **••• > การตั้งค่าแผนที่**

ทิศทางแผนที่: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่

มองไปข้างหน้า: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านล่างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว บ่อนความเร็วสูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

ทิศทางของเรือ: ตั้งค่าการจัดตำแหน่งของไอคอนเรือบนแผนที่ ตัวเลือก Auto จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG ที่ความเร็วสูง และทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ความเร็วต่ำเพื่อปรับตำแหน่งไอคอนเรือให้ตรงกับเส้นแตรกที่ใช้งาน ตัวเลือก ทิศมุ่งหน้า จะจัดตำแหน่งไอคอนของเรือให้ตรงกับทิศมุ่งหน้าแม่เหล็ก ตัวเลือก ทิศหัวเรือจีพีเอส จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG หากแหล่งข้อมูลที่เลือกไม่พร้อมใช้งาน แหล่งข้อมูลที่พร้อมใช้งานจะถูกใช้แทน

คำเตือน

การตั้งค่าทิศทางของเรือมีวัตถุประสงค์เพื่อเป็นข้อมูลและไม่ได้มีวัตถุประสงค์เพื่อการปฏิบัติตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณสามารถตั้งค่าการตั้ง ทิศทางแผนที่ และ ทิศทางของเรือ แยกกันสำหรับแผนที่เดินเรือสองแบบที่ใช้ในหน้ารวมกัน

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการซูม

ขนาดตาราง: ตั้งค่าขนาดของตารางที่จะแสดง

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเจดสีบนแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่างเหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อซูมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

เส้นเริ่มต้น: ตั้งค่าเส้นเริ่มต้นสำหรับการแข่งขันเรือ (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 47)

แผนที่แทรก: แสดงแผนที่ขนาดเล็กโดยจับจุดศูนย์กลางที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก **•••**

ดู: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

แตรก (ซีน้ำ): แสดงแตรก

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 ให้ผู้ใช้สามารถสร้างแผนที่ได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของตนเอง

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 ที่มาของเรือของคุณ และความเร็วของเรือของคุณในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซนาร์แบบลำคลื่นเดียว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมง ได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปบนแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูลเดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

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

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

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

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้อื่นได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain เพื่อเข้าชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain, หน้า 33](#))

หมายเหตุ: อุปกรณ์ Garmin ต้องมีช่องเสียบการ์ดหน่วยความจำหรือเทคโนโลยี Wi-Fi เพื่อเข้าร่วมในชุมชน Garmin Quickdraw

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ([เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain, หน้า 11](#))
- 2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw**
คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน ([การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 33](#)) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ ([การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 33](#))

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 ECHOMAP UHD2 เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปเพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์ > มีส่วนร่วมกับชุมชน**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > Quickdraw Contours > การตั้งค่า

ค่าชดเชยการบันทึก: 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

ค่าชดเชยการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเอง เพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

การสื่อสารค่าชดเชยการแสดงผลจากชุมชนค่าชดเชยการแสดงผล: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

สีของการสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

สีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วยุ่ต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) สีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วยุ่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) สีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วยุ่สูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

การแสดงความลึกด้วยเฉดสี: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อการแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปทางอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

⚠ ข้อควรระวัง

หากเรือของคุณมีระบบอัตโนมัติ โพลอต หน้าจอการควบคุมระบบอัตโนมัติ โพลอตโดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือเพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติ โพลอต

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

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

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทาง ไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: นำทาง, เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นทางนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 41)

ในกรณีที่คุณใช้ข้ออัตโนมัติ ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000 ข้ออัตโนมัติจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

สีของเส้นทางจะเปลี่ยนไปตามปัจจัยหลายอย่าง (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 35)

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือก ไปที่</i> , หน้า 36)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 39)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 39)
ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบบอโตไพลอตของฉันได้อย่างไร?	นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 39)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คุณมีแผนที่ฟรีเทียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ</i> , หน้า 41)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู <i>การกำหนดค่าเส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ</i> , หน้า 43

รหัสสีของเส้นทาง

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids 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 **เลือกจุดหมาย > บริการ > ค้นหาตามรายชื่อ**
- 2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**
จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้เคียงที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา
- 4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > บริการ**
- 2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง หรือบริการภายในประเทศ**
- 3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้เคียงที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกปลายทางเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับปลายทาง หากมี
คุณสามารถแตะและลากขึ้นลงเพื่อเลื่อนผ่านรายการจุดหมายปลายทางใกล้เคียง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

⚠ คำเตือน

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 35*)
- 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

ตรวจสอบเส้นทางสำหรับสิ่งกีดขวางก่อนแล่น หากเส้นทางไม่ปลอดภัย ให้ลดความเร็วของเรือของคุณและกำหนดเส้นทางที่ปลอดภัยกลับไปหาเส้นทาง

การหยุดการนำทาง

ในขณะที่กำลังทำการนำทาง จากแผนที่เดินเรือนำทางที่มี เลือกตัวเลือก

- เลือก **••• > หยุดการนำทาง**
- ในขณะที่กำลังทำการนำทางด้วยการแนะนำอัตโนมัติ เลือก **••• > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง**
- เลือก 

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปที่ไหน และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **เครื่องหมาย**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints > จุดเดินทางใหม่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือกปุ่ม **สร้างจุดหักเหียว**
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB

เลือก **เครื่องหมาย > คนตกน้ำ**

เครื่องหมาย Man Overboard (MOB) สากลจะทำเครื่องหมายจุด MOB ที่ดำเนินอยู่ และชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมาย

การฉายเวย์พอยท์

คุณสามารถสร้างเวย์พอยท์ใหม่โดยการฉายระยะทางและทิศทางจากตำแหน่งอื่นได้ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อสร้างเส้นเริ่มต้นและสิ้นสุดการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints > จุดเดินทางใหม่ > ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุดอ้างอิงบนแผนที่
- 3 เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 4 ป้อนระยะ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 ป้อนทิศทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 เลือก **สร้างจุดหักเหียว**

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือกตัวเลือก:

- เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints**
- จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก ***** > Waypoints**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints**
- 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 **เลือกจุดหมาย > Waypoints**
- 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 NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่ ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **นำทางไปยัง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ**
- 5 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าคำแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด
- 6 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > Waypoints > All**

เส้นทาง

เส้นทางคือเส้นทางจากตำแหน่งหนึ่งไปยังจุดหมายอย่างน้อยหนึ่งจุด

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา วิธีการนี้จะไม่บันทึกเส้นทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก **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 **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันหรือตำแหน่งอื่นก็ได้
- 3 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 4 เลือกตำแหน่งจุดเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว
- 7 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวกรอง** เพื่อดูเส้นทางอย่างเดียว หรือเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติอย่างเดียว
- 3 เลือก **เรียงลำดับ** เพื่อเรียงลำดับรายการเส้นทางที่มีอยู่ตาม ช่วง ความยาว หรือชื่อ

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**
- 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 39)

1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- ในการนำทางขนานไปกับเส้นทาง ให้เลือก **ออฟเซต** (*การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้*, หน้า 40)
- ในการนำทางเส้นทางจากเวย์พอยท์แรกของเส้นทาง ให้เลือก **จากจุดเริ่มต้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 39)

1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือก **ออฟเซต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง

5 เลือก **ออฟเซต** เพื่อป้อนระยะทางที่จะขดเขยจากเส้นทาง

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 ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

8 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

9 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

10 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

เริ่มรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถเริ่มรูปแบบการค้นหาในบริเวณค้นหาได้ รูปแบบที่ต่างกันเหมาะกว่ากับสถานการณ์การค้นหาที่ต่างกัน

1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง > 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 **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทาง**

การแนะนำอัตโนมัติ

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบอร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่ว่าจะไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 35*)

2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ**

3 ตรวจสอบเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

4 เลือก **เริ่มต้นการนำทาง**

5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ (*รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 35*)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

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

การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ปรับเส้นทาง**
คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ นำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินร่อนำทาง แล้วเลือก **ปรับเส้นทาง**
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 ลากจุดไปยังตำแหน่งใหม่
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบ**
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**

ยกเลิกการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินร่อนำทาง ให้เลือก **••• > ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก ย้อนกลับ เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ เพื่อผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่ คุณจะไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

- 1 จากแผนที่เดินร่อนำทาง ให้เลือก **•••**
- 2 เลือก **ตัวเลือกการนำทาง > เวลาที่มาถึง**
คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือตื้นกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเหลืองและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา ([รหัสสีของเส้นทาง](#), หน้า 35)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก  > 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 เส้นทางอาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะป้อนค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ ([การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง](#), หน้า 43)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ

2 เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ

3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านั้นแล้ว

4 เลือก **นำทางไปยัง** > นำทางอัตโนมัติ

5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

6 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ******* > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางเส้นทางแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้**
- หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้**

7 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้** หรือ **ใกล้** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในแนวนอนให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

8 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นทางเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ******* > **ตัวเลือกการนำทาง** > **หยุดการนำทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางเส้นทางอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้ที่สุด**
- หากเลี้ยวของเส้นทางกว้างเกินไป ให้เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > **ใกล้ที่สุด**

- 9 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ไกลที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- เส้นทาง **นำทางอัตโนมัติ** จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ไกลที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะ ไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น **นำทางอัตโนมัติ** ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า **ระยะห่างแนวชายฝั่ง**

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แแทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงผลแทร็ค

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ***** > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้นน้ำ)**
 - 2 เลือกแทร็คที่จะแสดง
- เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > สีแทร็ค**
- 2 เลือกสีแทร็ค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

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

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก **เลือกจุดหมาย > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

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

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเส้นทาง**

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ติดตามแทร็ค**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
 - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- 5 ตรวจสอบจุดเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

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

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม**

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

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

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก **เลือกจุดหมาย > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ลบแทร็คที่ใช้งานอยู่**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

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

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็ทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

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

ขอบเขต

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้เป็นเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือของคุณเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 137) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยใช้แผนที่ที่คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเวย์พอยท์แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > ขอบเขต > ใหม่**
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

- 1 เลือก **เลือกจุดหมาย > เส้นทาง**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง > บันทึกเป็นขอบเขต**

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

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

การแก้ไขขอบเขต

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

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะเวลาที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้ ซึ่งเป็นประโยชน์ในการหลีกเลี่ยงบริเวณเฉพาะหรือเมื่อคุณควรได้นับการแจ้งเตือนอย่างมากในบางบริเวณ

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

ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

เลือก เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > การเตือน

การลบขอบเขต

- 1 เลือก เลือกจุดหมาย > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขเขตแดน > ลบ

การลบเวย์พอยท์ แทริค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมด > ตกลง

คุณลักษณะการเล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ

คุณต้องเลือกประเภทเรือสำหรับเล่นเพื่อใช้คุณสมบัติการเล่นเรือ

- 1 เลือก  > เรือของฉัน > ประเภทเรือ
- 2 เลือก เรือใบ หรือ เล่นเรือคาตามาราน

การแข่งขันเรือใบ

คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณชิงโครโนซ์ตัวนับเวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับเวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่คุณต้องการ

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการเล่นเรือเป็นรูปแบบของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่เหมาะสม หลังจากที่คุณตั้งหมดเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวา และความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ขยายออกจากแต่ละหมุดจุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบันของคุณ เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้นเริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือ ให้เลือก ... > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เส้นเริ่มต้น
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาในขณะที่คุณเดินเรือผ่าน ให้เลือก **Ping** เครื่องหมาย
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาโดยใส่พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด**
 - ในการสลับตำแหน่งของเครื่องหมายด้านซ้ายและขวาหลังจากที่คุณตั้งแล้ว ให้เลือก **สลับกราบซ้ายและขวา**

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ด้วยความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขันเล่นเรือ

- 1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 47)
- 2 จากหน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือ ให้เลือก ***** > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > ความเร็วเป้าหมาย** และเลือกความเร็วเป้าหมายเมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
- 3 เลือก **เวลาเป้าหมาย** และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
- 4 เลือก **ย้อนกลับ**
- 5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน*, หน้า 48)

การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน

ตัวนับเวลาการแข่งขันจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือ ให้เลือก **เริ่ม**
- 2 เมื่อจำเป็น ให้เลือก **ซิงค์** เพื่อซิงโครไนซ์กับตัวนับเวลาการแข่งขันของกรรมการ

การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน

จากหน้าจอรวมการแข่งขันเล่นเรือ ให้เลือก **หยุด**

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

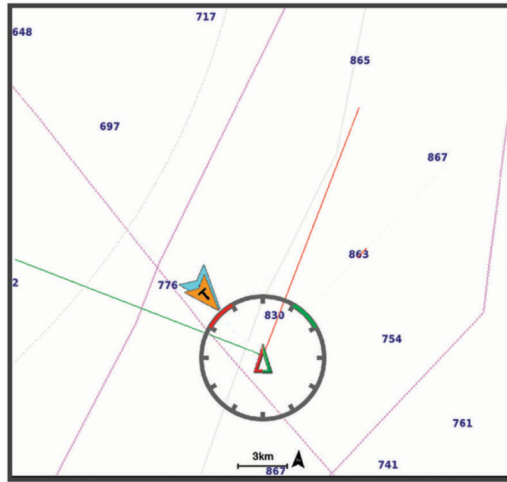
คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี่จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

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

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการเล่นเรือ ([การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ, หน้า 47](#)) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรื่อนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือของฉัน** > **Layline** > **ตั้งค่า**

มุมเล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก **จริง** จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก **ทำเอง** จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต่ลมด้วยตัวเอง ตัวเลือก **Polar Table** จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่อิมพอร์ต ([กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง, หน้า 50](#))

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต่ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ย้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ย้อนจำนวนที่ต่ำลง

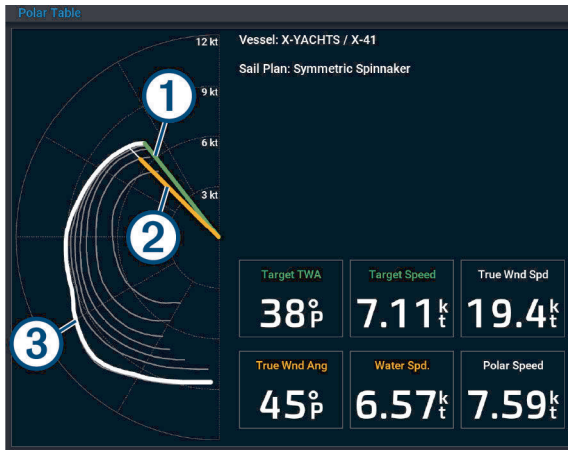
Polar Table

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้คุณสามารถโหลดและใช้ข้อมูลจากบุคคลที่สามได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

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

ชาร์ตพล็อตเตอร์โหลดชุดข้อมูล Polar Table ไว้ล่วงหน้าที่คุณสามารถใช้ได้ คุณสามารถอัปโหลดไฟล์ข้อมูล Polar Table ที่กำหนดเองได้



①	ความเร็วลมและมุมเป้าหมาย โดยความยาวของเส้นจะบ่งบอกถึงความเร็ว
②	วัดความเร็วและมุม ความยาวของเส้นบอกความเร็ว
③	เส้นโค้งจากตารางชั่วโลกที่ตรงกับความเร็วลมที่วัดได้

การเลือก Polar Table ที่โหลดไว้ล่วงหน้า

คุณสามารถเลือกจาก Polar Table จำนวนหนึ่งทีโหลดไว้ล่วงหน้าบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 เลือก > **เรือของฉัน** > **Polar Table** > เลือก Polar Table
- 2 เลือก Polar Table จากรายการ

กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง

หากคุณบันทึกไฟล์ Polar Table เป็น polar.plr และวางลงในโฟลเดอร์ Garmin/polars/ ในการกำหนดหน่วยความจำ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะอิมพอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติหลังจากคุณเสียบการ์ดหน่วยความจำ หากชาร์ตพล็อตเตอร์ไม่อิมพอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติ หรือหากคุณต้องการโหลดชุดข้อมูลชุดอื่น คุณสามารถเริ่มต้นการอิมพอร์ตด้วยตนเองได้

- 1 บันทึก Polar Table เป็นไฟล์ .plr ในโฟลเดอร์ Garmin/polars/ ในการกำหนดหน่วยความจำ
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ข้อมูล Polar เข้าไปในชาร์ตพล็อตเตอร์ ([การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 4](#))
- 3 เลือก > **เรือของฉัน** > **Polar Table** > เลือก Polar Table > อิมพอร์ตจากการ์ด
- 4 หากจำเป็น ให้เลือกช่องเสียบการ์ดและไฟล์ Polar Table

หลังจากนำเข้า Polar Table แล้ว คุณสามารถถอดการ์ดหน่วยความจำออกได้

หากคุณต้องการนำเข้า Polar Table ชุดอื่นตามแผนการเดินทางเรือหรือเงื่อนไข คุณต้องนำเข้าข้อมูลโพลาร์ตารางใหม่ด้วยตนเอง ชาร์ตพล็อตเตอร์รองรับชุดข้อมูลหนึ่งชุดต่อครั้ง

การดูรายละเอียด Polar Table

หลังจากที่คุณเลือกหรือโหลด Polar Table แล้ว คุณสามารถดูข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับความเร็วลมเป้าหมายและมุมในข้อมูล Polar ได้

- 1 เลือก  > **เรือของฉัน** > **Polar Table** > **ดูรายละเอียด**
- 2 เลือกข้อมูลที่คุณต้องการดูที่จุดต่าง ๆ ใน Polar Table

การแสดงผลข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล

ก่อนที่คุณจะดูข้อมูล Polar คุณต้องอิมพอร์ต Polar Table จากการกำหนดหน่วยความจำ (*กำลังอิมพอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง*, หน้า 50)

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการเพิ่มข้อมูล Polar
- 2 เลือก **...** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 3 เลือกฟิลด์ข้อมูลที่จะเปลี่ยน
- 4 เลือก **การเล่นไบ**
- 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 ความเร็วเป้าหมาย**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือเป้าหมายที่แสดงเป็นเปอร์เซ็นต์ ให้เลือก **Δ เปอร์เซ็นต์ความเร็วเป้าหมาย**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมจริงและมุมลมจริงเป้าหมาย ให้เลือก **Δ เป้าหมายมุมลมจริง**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมสัมพัทธ์กับมุมลมสัมพัทธ์เป้าหมายและมุมลมที่แท้จริง ให้เลือก **Δ เป้าหมายมุมลมสัมพัทธ์**

คำแนะนำ: นอกจากนี้คุณยังสามารถใช้ข้อมูล Polar Table เมื่อคำนวณการแนะนำ Layline และเส้นเริ่มต้น

การปรับขนาด Polar Table

คุณสามารถปรับขนาด Polar Table เพื่อปรับความแม่นยำให้เหมาะกับเรือของคุณหรือเพื่อรองรับการเปลี่ยนแปลง เช่น การแทนที่หรือเปลี่ยนไบเรือ การตั้งค่ามาตราส่วนจะสะท้อนไปยังทั้งระบบ ดังนั้นจึงปรับข้อมูล Polar Table ทั้งหมดในช่องข้อมูลและอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

- 1 เลือก  > **เรือของฉัน** > **Polar Table**
- 2 เลือก **ตัวคูณมาตราส่วน**
- 3 เลือก **...** และปรับมาตราส่วนขึ้นหรือลงตามต้องการ

การปิดข้อมูล Polar Table

หลังจากที่คุณเลือกหรือโหลดข้อมูล Polar Table แล้ว คุณอาจต้องการปิดเพื่อไม่ให้สามารถใช้ได้ในระบบ

- 1 เลือก  > **เรือของฉัน** > **Polar Table**
 - 2 เลือก **Polar Table** เพื่อปิดคุณสมบัตินี้
- คุณสามารถเลือก Polar Table เพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติอีกครั้ง

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

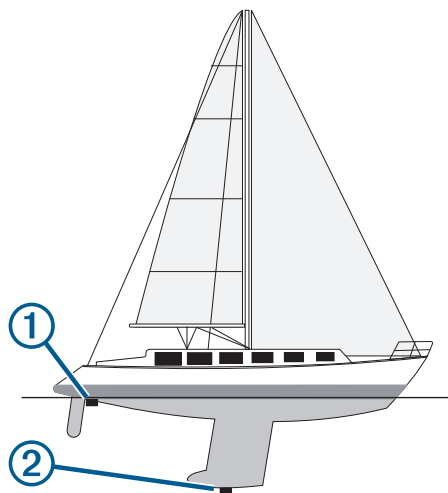
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

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



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

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

3 เลือก หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การดำเนินการระบบอัตโนมัติไหลตของเรือใบ

คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไหลตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

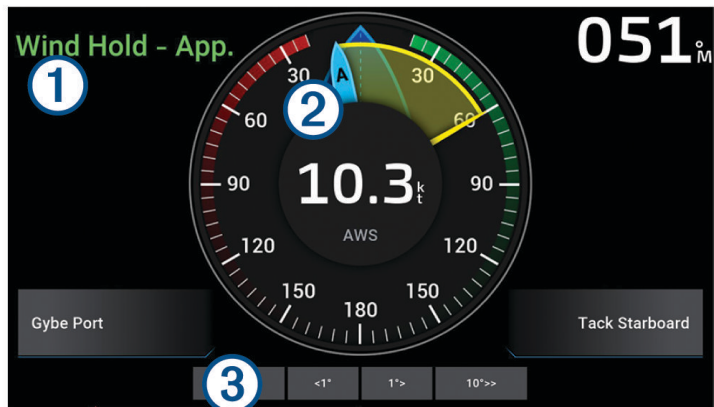
ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบอัตโนมัติไหลตจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้ออโตไหลต

นอกเหนือจากการรักษาทิศทางแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติไหลตเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติไหลตเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบออโตไพลอตรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมสัมพันธ์หรือมุมลมจริง คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลมที่ใช้ทำงานร่วมกันได้กับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับระบบออโตไพลอตเพื่อรักษาทิศทางลมหรือการบางคัปพวงมาลัยตามลม



①	ข้อมูลสถานะออโตไพลอต Standby และ จะเป็นสีเทาเมื่อออโตไพลอตอยู่ในโหมดสแตนด์บาย รักษาทิศทางลม และ จะปรากฏเป็นสีเขียวเมื่อออโตไพลอตทำงานในการรักษาทิศทางลม
②	ตัววัดลม แสดงความเร็วลมจริง (TWS) หรือความเร็วลมสัมพันธ์ (AWS)
③	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ หมายเหตุ: ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น

การเปลี่ยนชนิดของการรักษาทิศทางลม

ขณะที่ใช้การรักษาทิศทางลม ให้เลือก *** > ชนิดลมปะทะ

ชนิดการรักษาทิศทางลมจะเปลี่ยนจาก สัมพัทธ์ เป็น จริง, หรือกลับกัน

การใช้การรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบออโตไพลอต

1 เมื่อระบบออโตไพลอตอยู่ในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก ***

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมสัมพันธ์ ให้เลือก **ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
- หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้การรักษาทิศทางลมประเภทล่าสุดที่ใช้ได้อย่างรวดเร็วโดยเลือก รักษาทิศทางลม จากโหมดสแตนด์บาย

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาที่มุ่งหน้า

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบออโตไพลอต

1 เมื่อใช้การรักษาที่มุ่งหน้า ให้เลือก ***

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาที่มุ่งหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมสัมพันธ์ ให้เลือก **ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาที่มุ่งหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

การปรับมุมการรักษาทิศทางลม

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบอัตโนมัติไหลตเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก $<1^\circ$ หรือ $1^\circ >$

หมายเหตุ: การรักษาทิศทางลม $<1^\circ$ หรือ $1^\circ >$ เป็นเวลาสองสามวินาทีจะเปลี่ยนอัตโนมัติไหลตจาก รักษาทิศทางลม เป็น รักษาทิศทางหน้า และเริ่มการบังคับเลี้ยวหางเสือโดยอัตโนมัติ

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้เลือก $<<10^\circ$ หรือ $10^\circ >>$

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อให้ขนาดระดับการเลี้ยวเล็กน้อยหรือใหญ่กว่า 10° *การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยที่ละเอียดขึ้น*, หน้า 84 ได้

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งอัตโนมัติให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศทางหน้าหรือทิศทางลม

การ Tack และ Gybe จากการคงทิศทางเรือ

- 1 ใช้การรักษาทิศทางเรือ (*การใช้อัตโนมัติไหลต*, หน้า 85)

- 2 เลือก ...

- 3 เลือกตัวเลือก

อัตโนมัติไหลตจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

- 1 ใช้การรักษาทิศทางลม (*การใช้การรักษาทิศทางลม*, หน้า 53)

- 2 เลือก ...

- 3 เลือกตัวเลือก

อัตโนมัติไหลตจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งค่าหน่วงการปรับใบเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือจะให้กำหนดเวลาการบังคับปรับใบเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติไหลต ให้เลือก ... > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ความล่าช้า Tack

- 2 เลือกระยะเวลาการหน่วง

- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก เสร็จสิ้น

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยพวงมาลัยหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้อัตโนมัติไหลตทำการ Gybe

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติไหลต ให้เลือก ... > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ตัวยับยั้ง Gybe

- 2 เลือก เปิดใช้

การปรับความเร็ว Tack และ Gybe

คุณสามารถปรับความเร็วในการเลี้ยวได้เมื่อทำการเปลี่ยนทิศทาง Tack และ Gybe คุณสามารถปรับความเร็วสำหรับการเปลี่ยนทิศทางแต่ละแบบแยกกันได้

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติไหลต เลือก ... > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ

- 2 เลือก ความเร็ว Tack หรือ ความเร็ว Gybe และปรับความเร็วได้

ยิ่งคุณตั้งค่าความเร็วไว้สูงเท่าไร ความเร็วในการเลี้ยวก็ยิ่งเร็วขึ้นในระหว่างการเปลี่ยนทิศทาง

หมายเหตุ: ความเร็วในการเลี้ยวยังได้รับผลจากความเร็วของเรืออีกด้วย

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทางมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

1 จากแผนที่ ให้เลือก ***** > ขึ้นแผนที่ > เรือของฉัน > เส้นทางมุ่งหน้า > เครื่องหมายมุม**

2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **แหล่ง** แล้วเลือกตัวเลือก

- ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก **Auto**
 - 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

การดูข้อมูลเรือสำหรับเล่น

หลังจากที่คุณเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น เข็มทิศ MSC™ 10 คุณสามารถดูข้อมูลเรือ เช่น ขึ้น-ลง ระยะพิทช์ และการเอียง

1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:

- จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก ***** > แก์ไฮโอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอรวม ให้เลือก ***** > แก์ไฮคอมโบ > โอเวอร์เลย์**

คำแนะนำ: ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว ให้กดกล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้

2 เลือก **ข้อมูล**

3 เลือกข้อมูลที่จะเพิ่มลงในหน้า เช่น **ขึ้น-ลง, ทริม (พิทช์) หรือ มุมท้ายเรือ**

Fishfinder โซนาร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซนาร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซนาร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซนาร์และโมดูลโซนาร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซนาร์ Panoptix บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซนาร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซนาร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมมองขึ้นไป, มุมมองแบบแยกซูม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับแกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมุมมองโซนาร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ ([การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่](#), หน้า 9)

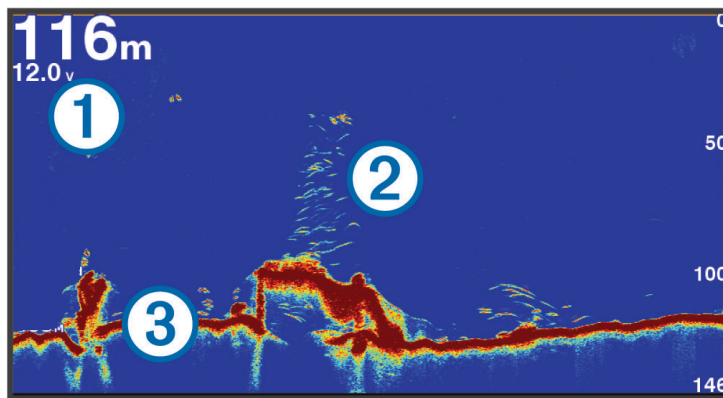
การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์

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

มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมข้อมูลหลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซนาร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซนาร์ที่อ่านได้จากหัวโซนาร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับ ได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่

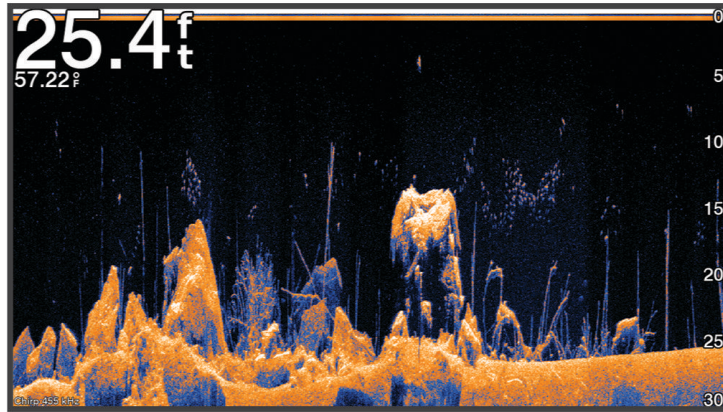
ในมุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ สองด้านของหน้าจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์แบบเต็มของความถี่ที่แตกต่างกัน คุณสามารถใช้มุมมองนี้ได้หากคุณสามารถติดตั้งหัวโซนาร์หลายตัวหรือหัวโซนาร์ที่รองรับหลายความถี่

หมายเหตุ: เมื่อใช้หัวโซนาร์ CHIRP คลื่นเดียวที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ที่รองรับ มุมมองโซนาร์แบบแยกความถี่จะสลับระหว่างสองความถี่ ซึ่งจะทำให้ความเร็วการเลื่อนช้าลง ตัวระบุช่องสัญญาณจะปรากฏถัดจากความถี่โซนาร์ในแต่ละด้านของหน้าจอเพื่อช่วยระบุเหตุการณ์นี้

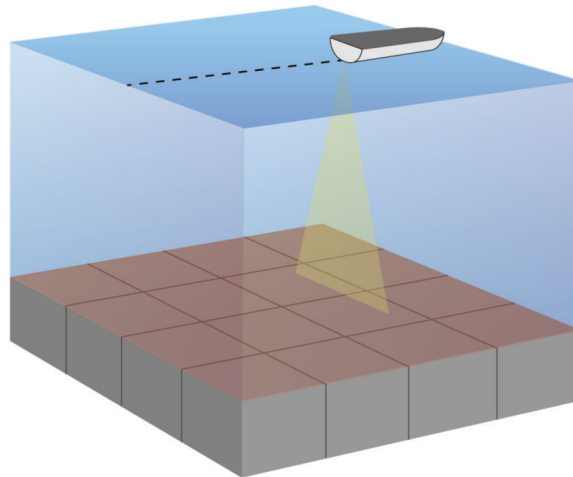
มุมมองโซนาร์

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

โซนาร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด



หัวโซนาร์แบบหัวไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซนาร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายภาพเอกซเรย์ ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

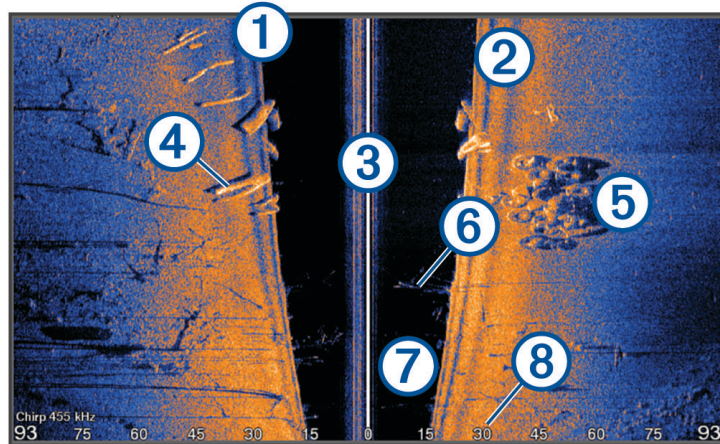


มุมมองโซนาร์ Garmin SideVü™

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นไม่รองรับโซนาร์ Garmin SideVü ในตัว หากรุ่นของคุณไม่มีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีโมดูลโซนาร์และหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

หากรุ่นของคุณมีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

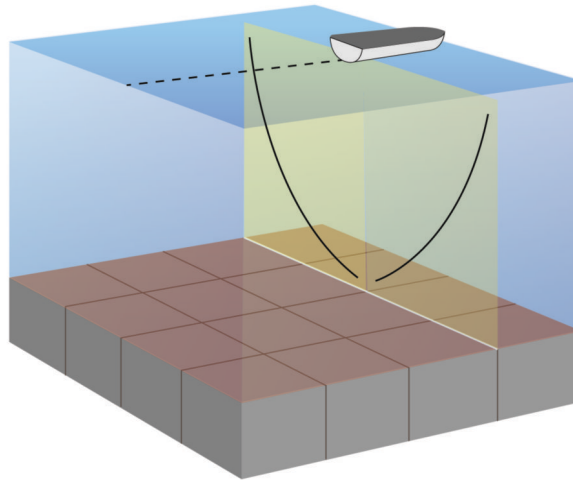
เทคโนโลยีโซนาร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



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

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลวดลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซนาร์ SideVü จะใช้ลวดลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านใต้จนถึงด้านข้างของเรือของคุณ



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 คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณ

มุมมองโซนาร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตเร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซนาร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

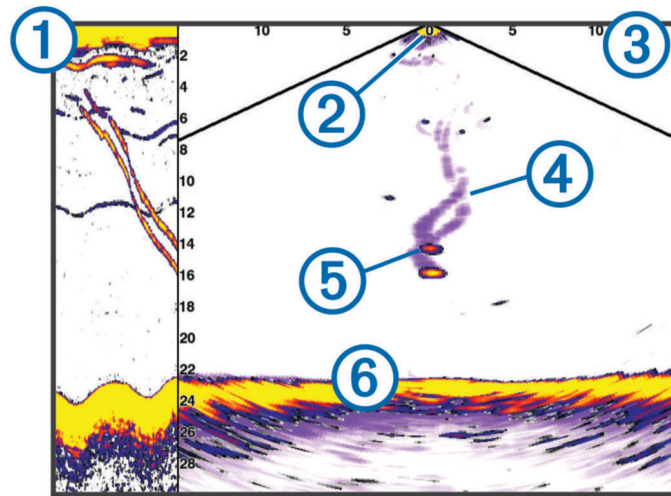
มุมมองโซนาร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตในแต่ละการค้นหาลูกของหัวโซนาร์

ในการดูมุมมองโซนาร์ Panoptix ทั้งหามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซนาร์ตัวที่สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซนาร์ Panoptix ให้เลือก โซนาร์ และเลือกมุมมอง

มมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü

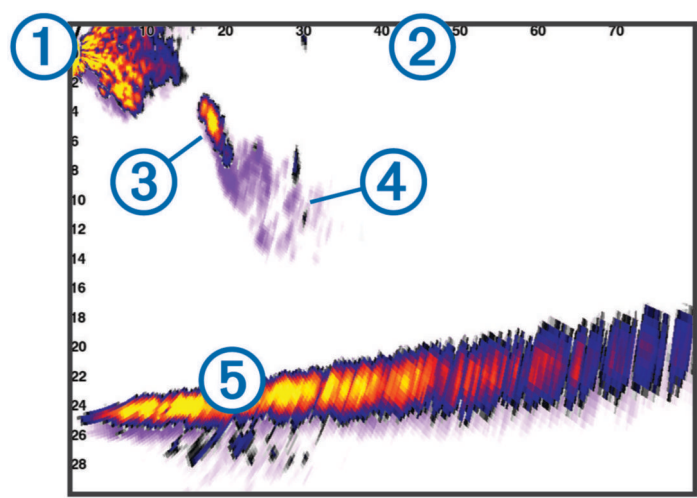
มมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช้ในการดูฝูงปลาและปลาได้



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

มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü

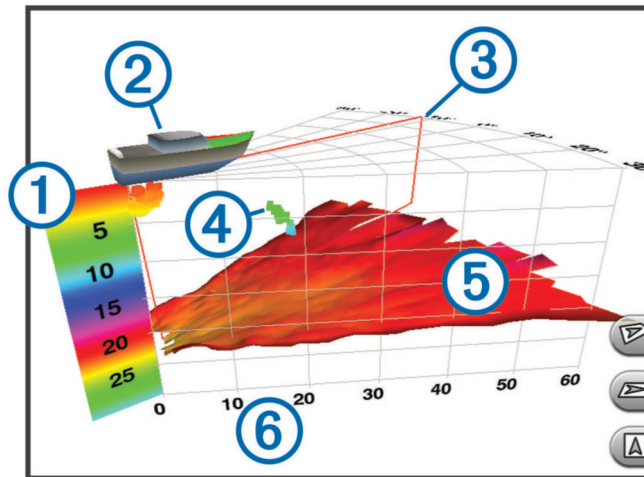
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช้เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



①	เรือ
②	ช่วงระยะ
③	ปลา
④	รอยทาง
⑤	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D

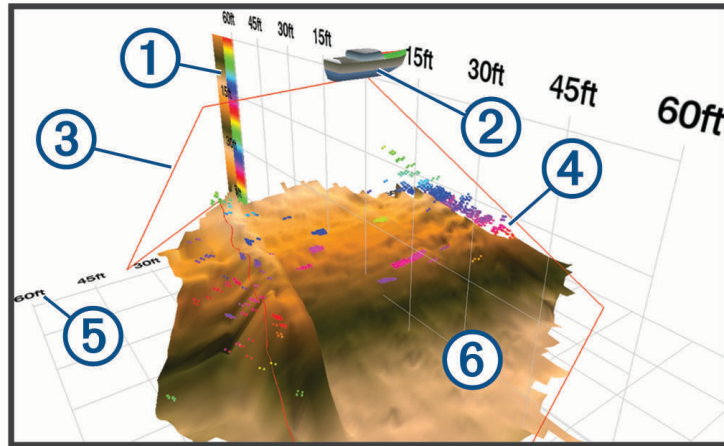
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซนาร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้องเห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



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

มุมมองโซนาร์ RealVü ล้าง 3D

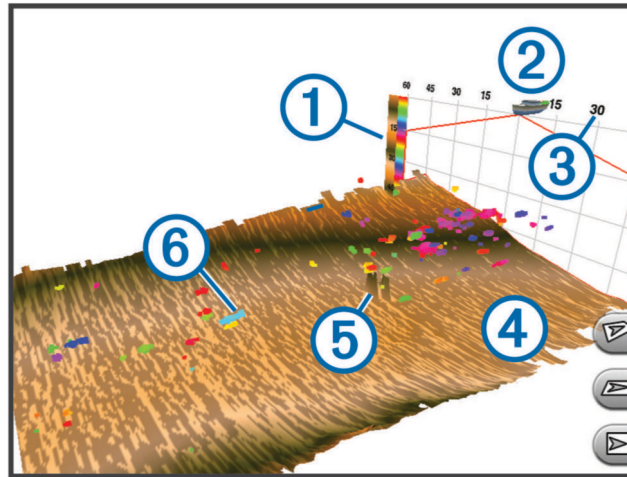
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซนาร์ และสามารถใช้งานได้เมื่อคุณไม่เคลื่อนไหวที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ



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

RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D

มุมมองโซนาร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงห้วงน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



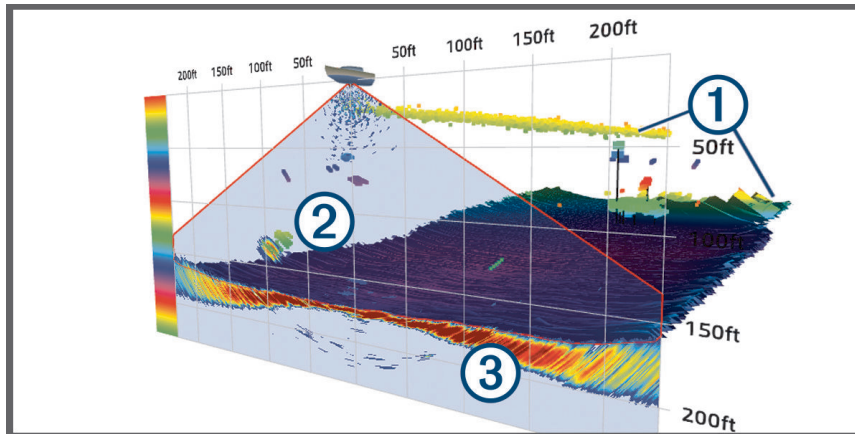
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	พื้น
⑤	โครงสร้าง
⑥	ปลา

LiveVü Layer

คุณสามารถเปิดใช้งานมุมมอง LiveVü Layer บนมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D ได้เฉพาะเมื่อใช้หัวโซนาร์ที่เข้ากันได้ เช่น Panoptix PS70-TH

มุมมอง LiveVü Layer จะเพิ่มมุมมองด้านล่าง LiveVü ให้กับมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D

หากต้องการเปิดใช้งานมุมมอง LiveVü Layer บนมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D ให้เลือก **•• > LiveVü Layer



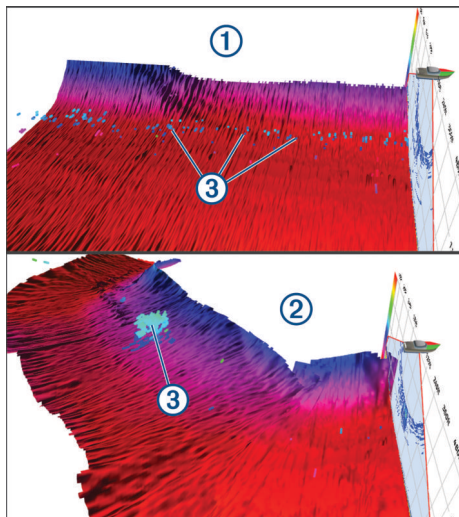
①	ประวัติ RealVü 3D พื้นน้ำ โครงสร้าง และปลา
②	LiveVü มุมมองด้านล่าง โครงสร้าง และปลา
③	LiveVü มุมมองด้านล่าง พื้นน้ำ

ทรูโมชัน

คุณสามารถเปิดใช้งานคุณสมบัติ ทรูโมชัน บนมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D ได้เฉพาะเมื่อใช้หัวโซนาร์ที่เข้ากันได้ เช่น Panoptix PS70-TH

คุณสมบัติ ทรูโมชัน บนมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D ใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์เพิ่มเติมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ เช่น เซนเซอร์ความเร็วและทิศมุ่งหน้าไป เพื่อแสดงมุมมองประวัติทางภูมิศาสตร์ที่แม่นยำยิ่งขึ้น

หากต้องการเปิดใช้งานคุณสมบัติ ทรูโมชัน บนมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D ให้เลือก ... > ทรูโมชัน



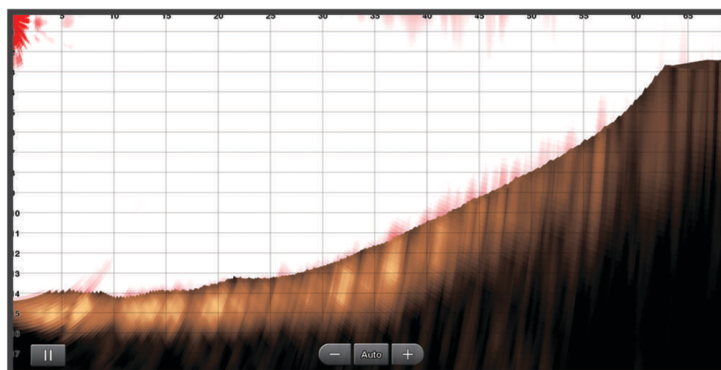
①	มุมมอง ประวัติ RealVü 3D มาตรฐาน
②	มุมมอง ประวัติ RealVü 3D ที่เปิดใช้งานคุณสมบัติ ทรูโมชัน
③	ปลา

มุมมองของโซนาร์ Garmin FrontVü™

มุมมองของโซนาร์ Panoptix Garmin FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะสูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซนาร์ Garmin FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซนาร์ Garmin FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซนาร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซนาร์

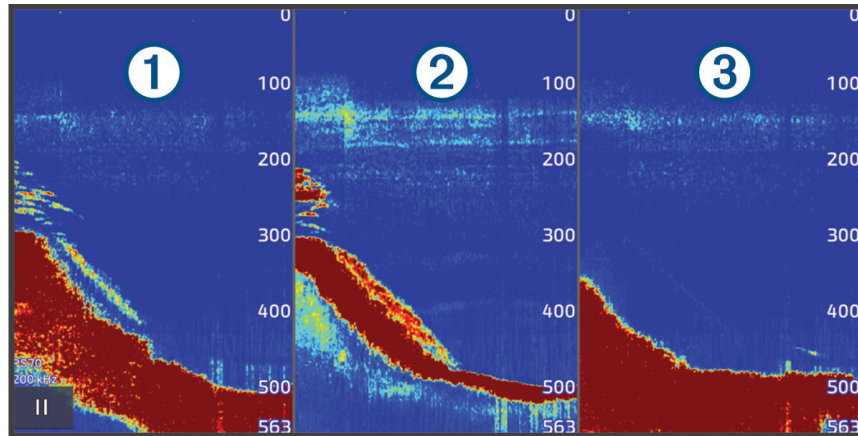


มุมมองโซนาร์แบบสามลำแสง

มุมมองโซนาร์ Triple Beam ใช้ได้เฉพาะเมื่อใช้หัวโซนาร์ที่เข้ากันได้ เช่น Panoptix PS70-TH

มุมมองโซนาร์นี้แสดงมุมมองโซนาร์แบบทั่วไปสามมุมมองบนหน้าจอเดียว ดังนั้นคุณจึงสามารถดูการอ่านโซนาร์แยกจากกราบซ้าย กราบขวา และตรงกลางของเรือได้พร้อมกัน คุณสามารถเพิ่มแต่ละมุมมองแยกกันลงในหน้าคอมโบได้ตามต้องการ

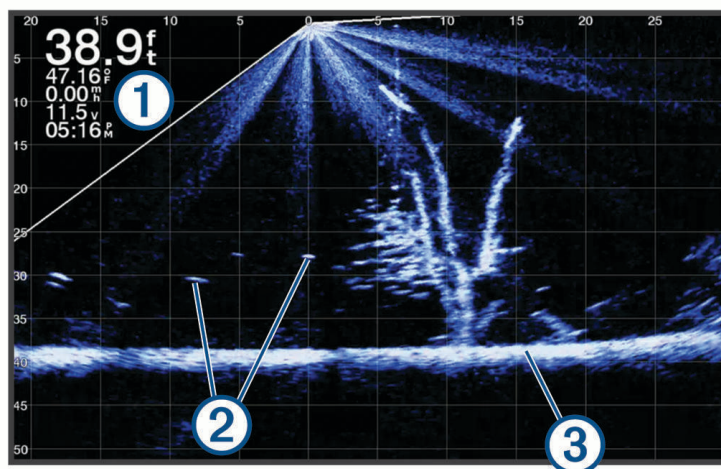
คุณสามารถปรับมุมและความกว้างของลำแสงโซนาร์ทั้งสามลำได้ในเมนู ••• ตัวเลือกและการตั้งค่าโซนาร์อื่นๆ เช่น เกน จะถูกซิงโครไนซ์กับทั้งสามมุมมอง



①	ลำแสงหัวโซนาร์กราบซ้าย
②	ลำแสงหัวโซนาร์ตรงกลาง
③	ลำแสงหัวโซนาร์กราบขวา

มุมมองโซนาร์

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านล่างเรือ และสามารถใช้ในการดูปลาและปลาและสิ่งก่อสร้างได้



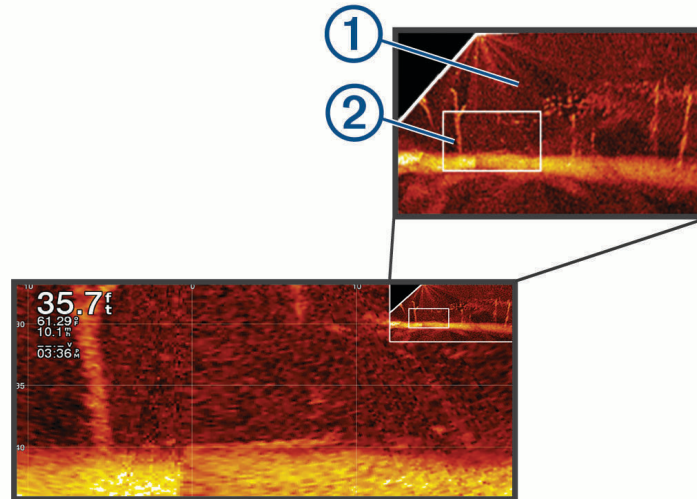
①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

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

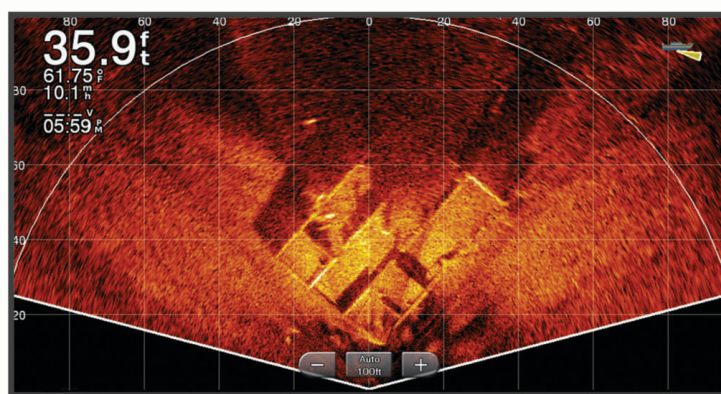


- 2 หากจำเป็น ให้แตะหรือลากบนหน้าต่างแทรกเพื่อดูบริเวณต่างๆ ในมมมองเต็มจอ
 - 3 หากจำเป็น แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อชมเข้า
 - 4 หากจำเป็น เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อชมออก
- ในการออกจากโหมดชม ให้เลือกย้อนกลับหรือจิบนิ้วทั้งสองเข้าหากันเพื่อชมออกจนกว่าหน้าจอจะกลับเป็นมมมองเต็มจอ

มมมอง Perspective

มมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่รอบๆ หรือข้างหน้าเรือ และสามารถใช้ในการดูแนวชายฝั่ง ปลา และสิ่งก่อสร้างได้ มมมองนี้ใช้ได้ที่สุดในน้ำตื้น 50 ฟุต (15 เมตร) หรือน้อยกว่า

หากต้องการดูมมมองโซนาร์นี้ คุณต้องติดตั้งตัวหัวโซนาร์ LiveScope ที่ใช้ร่วมกันได้บนจุดยึดโหมด Perspective

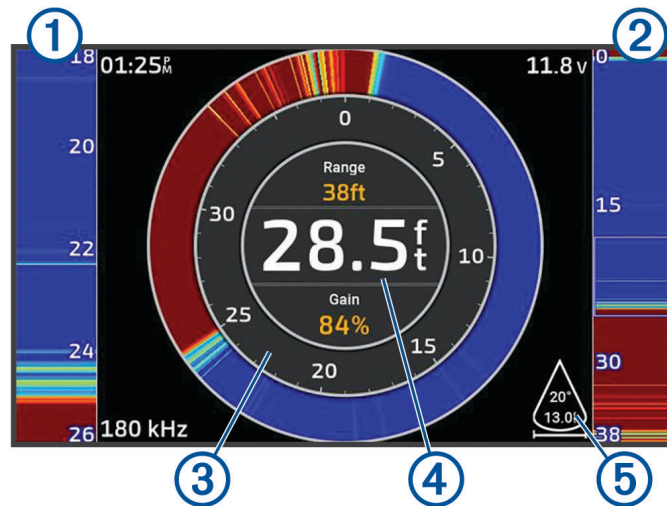


มุมมอง Flasher

Flasher แสดงข้อมูลโซนาร์บนสเกลความลึกวงกลม เพื่อระบุสิ่งที่อยู่ใต้เรือของคุณ สเกลความลึกวงกลมถูกจัดเป็นวงแหวนที่ส่วนบนสุดและมีทิศทางตามเข็มนาฬิกา ความลึกระบุโดยสเกลภายในวงแหวน ข้อมูลโซนาร์กระพริบบนวงแหวน เมื่อได้ระดับความลึกที่ระบุไว้

สี Flasher จะบ่งบอกถึงความแรงที่แตกต่างกันของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์ รูปแบบสีเริ่มต้นจะเป็นไปตามตัวเลือกสีโซนาร์ทั่วไป โดยสีเหลืองจะหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรงที่สุด สีส้มหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรง สีแดงหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อน และสีน้ำเงินหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อนที่สุด

เลือก โซนาร์ > Flasher



①	A-scope, มุมมองซูมเข้าของมุมมองด้านขวา
②	A-scope พร้อมกับพื้นที่การซูมที่ระบุไว้ ¹
③	สเกลความลึก
④	ความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
⑤	มุมและระยะของกรวยหัวโซนาร์ที่ความลึกปัจจุบัน

มุมมองโซนาร์ในหน้าจอคอมโบ

คุณสามารถเพิ่มมุมมองโซนาร์ที่มีอยู่หนึ่งรายการขึ้นไปลงในหน้าจอรวมแบบกำหนดเองได้ (*การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่*, หน้า 9) หากมีที่มาของข้อมูลโซนาร์มากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถแสดงหน้าจอโซนาร์โดยใช้ที่มาโซนาร์ที่แตกต่างกันในหน้าต่างที่แยกจากกันของหน้าจอคอมโบแบบกำหนดเอง

หากคุณมีที่มาของข้อมูลโซนาร์มากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณจะได้รับแจ้งให้เลือกที่มาข้อมูลที่จะใช้เมื่อสร้างคอมโบแบบกำหนดเอง หลังจากที่คุณสร้างคอมโบ คุณสามารถเปลี่ยนที่มาของสัญญาณที่ใช้ในหน้าต่างของหน้าจอคอมโบได้ในภายหลัง (*การเลือกที่มาของโซนาร์*, หน้า 70)

¹ คุณสามารถลากโครงร่างเพื่อย้ายพื้นที่ซูมขึ้นและลง

การเลือกชนิดของหัวโซนาร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซนาร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซนาร์ Garmin ClearVü ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซนาร์เพื่อให้โซนาร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง

หมายเหตุ: โมดูลโซนาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นไม่รองรับคุณสมบัตินี้

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **•••** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์** > **หัวโซนาร์**
- เลือก  > **เรือของคุณ** > **หัวโซนาร์**

2 เลือกหัวโซนาร์ที่คุณต้องการเปลี่ยน และเลือก **เปลี่ยนรุ่น**

3 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ตรวจจับหัวโซนาร์โดยอัตโนมัติ ให้เลือก **ตรวจจับอัตโนมัติ**
- หากต้องการเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้เลือกตัวเลือกที่ตรงกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เช่น **ลำแสงคู่ (200/77 kHz)** หรือ **ความถี่คู่ (200/50 kHz)**

ข้อสังเกต

การเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเองอาจทำให้หัวโซนาร์ชำรุดเสียหายหรือประสิทธิภาพของหัวโซนาร์ลดลง

หมายเหตุ: หากคุณเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้ตัดการเชื่อมต่อหัวโซนาร์นั้น แล้วเชื่อมต่อหัวโซนาร์อื่น คุณควรรีเซ็ตตัวเลือกนี้เป็น **ตรวจจับอัตโนมัติ**

การเลือกที่มาของโซนาร์

เมื่อคุณมีหัวโซนาร์มากกว่าหนึ่งตัวที่ให้ข้อมูลสำหรับมุมมองโซนาร์เฉพาะ คุณสามารถเลือกแหล่งที่มาที่จะใช้สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีหัวโซนาร์สองตัวที่ให้ข้อมูล Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü ได้

1 เปิดมุมมองโซนาร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา

หากมุมมองโซนาร์อยู่ในหน้าจอคอมโบ คุณต้องเลือกมุมมองที่คุณต้องการเปลี่ยน

2 เลือก **•••** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **แหล่ง**

3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซนาร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์เพื่อให้ระบบที่มานั้นได้ง่าย แหล่งกำเนิดโซนาร์เชื่อมโยงกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลวัดความลึกที่มีหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่ออยู่ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถใช้ "หัวเรือ" เป็นชื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ติดตั้งไว้ที่หัวเรือของคุณด้วยหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่ออยู่

1 เลือก  > **การสื่อสาร** > **เครือข่าย BlueNet™**

2 เลือกชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลวัดความลึกที่คุณต้องการเปลี่ยนชื่อ

3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ**

4 ป้อนชื่อ

การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ

หมายเหตุ: การหยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราวจะส่งผลต่อมุมมองโซนาร์บนอุปกรณ์ที่คุณหยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราวเท่านั้น หัวโซนาร์ยังคงส่งและรับสัญญาณโซนาร์ต่อไป และจอแสดงผลอื่นๆ ที่เชื่อมต่ออยู่ยังคงแสดงข้อมูลโซนาร์ต่อไป

จากมุมมองของโซนาร์ เลือกตัวเลือก:

- เลือก **||**
- ปิดหรือลากหน้าจอไปในทิศทางของโซนาร์แบบเลื่อน

หากต้องการเลื่อนโซนาร์ต่อหลังจากหยุดชั่วคราว ให้เลือก 

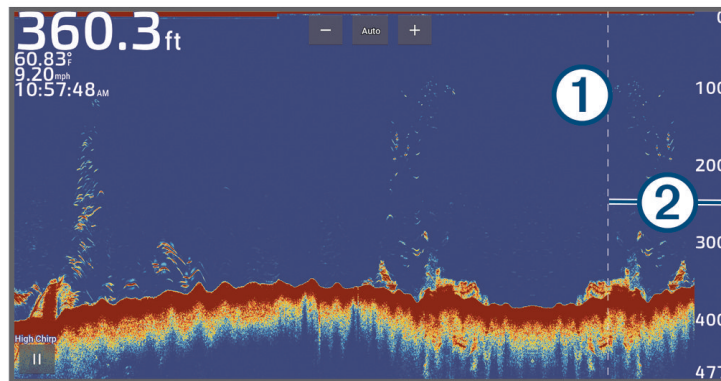
หมายเหตุ: หากคุณหยุดมุมมองโซนาร์แบบเต็มหน้าจอที่เป็นส่วนหนึ่งของคอมโบ คุณสามารถเลือก กลับ เพื่อกลับไปยังหน้าจอคอมโบในขณะที่โซนาร์ยังคงหยุดชั่วคราว

การพิจารณาโซนาร์ที่หยุดชั่วคราว

เมื่อคุณหยุดการแสดงผลโซนาร์ ระบบจะรวบรวมข้อมูลโซนาร์ต่อไปในพื้นที่ หลังจากที่คุณกลับมาเลื่อนโซนาร์อีกครั้ง ข้อมูลโซนาร์ที่รวบรวมได้ระหว่างการเลื่อนจะถูกหยุดชั่วคราวและรีเฟรชบนหน้าจอแสดงผลโซนาร์ โดยมีเส้นระบุจุดที่คุณหยุดชั่วคราว

ในกรณีส่วนใหญ่ ข้อมูลโซนาร์ทั้งหมดที่รวบรวมในขณะที่หยุดชั่วคราวจะปรากฏบนหน้าจอทันทีหลังจากที่คุณเลื่อนต่อ ตำแหน่งบนกราฟที่คุณหยุดเลื่อนจะแสดงด้วยเส้นประ

ปัจจัยต่างๆ เช่น จำนวนหน้าตาของโซนาร์ที่ดู ความเร็วและระยะการส่งสัญญาณโซนาร์ และความสามารถของฮาร์ดแวร์ของคุณ อาจลดปริมาณข้อมูลโซนาร์ที่บันทึกไว้ ขึ้นอยู่กับว่าหยุดการเลื่อนไปนานแค่ไหน เมื่อหยุดการเลื่อนนานเกินกว่าที่อุปกรณ์จะสามารถเก็บข้อมูลได้ จุดที่บันทึกล่าสุดจะถูกระบุด้วยเส้นทึบบนกราฟ



①	เส้นที่แสดงเมื่อการเลื่อนโซนาร์หยุดชั่วคราว: - เส้นประ: โซนาร์หยุดชั่วคราวที่นี่ และทุกอย่างทางด้านขวาของเส้นจะถูกบันทึกอย่างต่อเนื่องในขณะที่หยุดชั่วคราว เส้นนี้จะจางลงหลังจากเลื่อนต่อไม่กี่วินาที และจะไม่ถูกเก็บรักษาไว้ในประวัติโซนาร์ - เส้นทึบ: ข้อมูลโซนาร์ไม่ได้รับการบันทึกอย่างต่อเนื่องทั้งหมดเนื่องจากการกำหนดค่าระบบของคุณและระยะเวลาของการหยุดชั่วคราว นี่แสดงถึงการหยุดบันทึกโซนาร์และมีเพียงข้อมูลทางด้านขวาของเส้นเท่านั้นที่ยังคงอยู่ เส้นนี้ไม่เคยจางหายและยังคงเก็บรักษาไว้ในประวัติโซนาร์
②	ข้อมูลโซนาร์ที่รวบรวมในขณะที่หยุดชั่วคราว

การดูประวัติของโซนาร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซนาร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซนาร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซนาร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้หยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว (*การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ*, หน้า 70)
- 2 ปิดหรือลากหน้าจอไปตามทิศทางของโซนาร์แบบเลื่อนเพื่อดูประวัติ
- 3 เลือก ► เพื่อออกจากประวัติและเลื่อนโซนาร์ต่อ

การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้หยุดการแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว (*การหยุดชั่วคราวและเปิดการแสดงผลโซนาร์ต่อ*, หน้า 70)
- 2 หากจำเป็น ให้เลื่อนดูประวัติการแสดงผลโซนาร์จนกว่าคุณจะพบตำแหน่งที่คุณต้องการสร้างเวย์พอยท์
- 3 เลือกตำแหน่งบนมุมมองโซนาร์ที่คุณต้องการสร้างเวย์พอยท์
- 4 เลือก 📍
- 5 หากจำเป็น ให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก •••
- 2 เลือก เกน หรือ ความสว่าง
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดเกนหรือความสว่างเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการอนุญาตให้ซาร์ทพล็อตเตอร์ปรับเกนหรือความสว่างอัตโนมัติ ให้เลือกตัวเลือกอัตโนมัติ

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซนาร์บางตัว การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนแปลงของการกลับคืนความเข้มสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก •••
- 2 เลือกตัวเลือกตามมุมมองโซนาร์:
 - เลือก **คอนทราสต์**
 - เลือก **การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > เกนสี**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าเริ่มต้น**

การตั้งค่าโซนาร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทหัวโซนาร์ต่อไปนี้

- ทัวไป
- Garmin ClearVü
- SideVü

การตั้งค่านี้ไม่ใช้กับหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก ••• > **การตั้งค่าโซนาร์**

ความเร็วการเลื่อน: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซนาร์จากขวาไปซ้าย (*การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน*, หน้า 73)

ในน้ำตื้น คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้ช้าลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้เร็วขึ้นได้ ความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติจะปรับความเร็วการเลื่อนไปที่ความเร็วของเรือที่แล่น

ตัดการรบกวน: ลดการรบกวนและสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าการตัดการรบกวนโซนาร์*, หน้า 74)

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซนาร์*, หน้า 74)

การเตือน: ตั้งค่าเสียงเตือนโซนาร์ (*เสียงเตือนโซนาร์*, หน้า 75)

ขึ้นสูง: กำหนดค่าหน้าจอโซนาร์และการตั้งค่าแหล่งข้อมูล (*การตั้งค่าหัวโซนาร์ขึ้นสูง*, หน้า 75)

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์*, หน้า 76)

การตั้งค่าระดับการซุมบนหน้าจอโซนาร์

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก ***** > ซุม > *** > โหมด**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าความลึกและการซุมอัตโนมัติ ให้เลือก **Auto**

หากจำเป็นต้องเลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย

- ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายด้วยตนเอง ให้เลือก **ทำเอง**

หากจำเป็นต้องเลือก **กำหนดการซุม** เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซุม เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซุมเข้า** หรือ **ซุมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย

- เพื่อขยายพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่งบนหน้าจอ ให้เลือก **ขยาย**

หากจำเป็นต้องเลือก **ขยาย** เพื่อเพิ่มหรือลดระดับการขยาย

คำแนะนำ: คุณสามารถลากกล่องการขยายไปยังตำแหน่งใหม่บนหน้าจอได้

- ในการซุมเข้าข้อมูลโซนาร์จากความรู้สึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มล็อกด้านล่าง**

หากจำเป็นต้องเลือก **ช่วงของข้อมูล** เพื่อปรับความลึกและตำแหน่งของพื้นที่ล็อกด้านล่าง

ในการยกเลิกการซุม ให้ยกเลิกการเลือกตัวเลือกซุม

การเปิดใช้งานมุมมองโซนาร์แบบแยกซุม

เมื่อตั้งค่าการซุมเป็น Auto, ทำเอง หรือ ปุ่มล็อกด้านล่าง คุณสามารถเปิดใช้งานมุมมองการซุมแบบแยกเพื่อแสดงทั้งมุมมองมาตรฐานและมุมมองที่ซุมเข้าแบบเคียงข้างกัน

จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก ***** > ซุม > *** > แยกการซุม**

หากต้องการปิดใช้งานมุมมองแบบแยกซุม ให้เลือก **แยกการซุม** อีกครั้ง

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซนาร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ ความเร็วการเลื่อนที่มากขึ้นจะแสดงรายละเอียดจนกว่าจะไม่มีรายละเอียดเพิ่มเติมให้แสดง ซึ่งเป็นจุดที่มีการเริ่มขยายรายละเอียดที่มีอยู่ ซึ่งจะเป็นประโยชน์ในขณะที่เคลื่อนที่หรือทอดลึง หรือเมื่อคุณอยู่ในน้ำลึกที่โซนาร์ส่งเสียงซ้ำมาก การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซนาร์บนหน้าจอได้นานขึ้น

ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ การตั้งค่า ค่าเริ่มต้น ให้สมดุลที่ดีระหว่างความเร็วการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

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

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเรือหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก **Auto**

การตั้งค่า **Auto** จะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อคุณมองโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü หรือค้นหาโครงสร้าง ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่า **Auto**

- ในการเลื่อนให้เร็วขึ้น ให้เลือก **ขึ้น**

- ในการเลื่อนภาพให้ช้าลง ให้เลือก **ล่าง**

การปรับช่วง

คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความลึกสำหรับมุมมองโซนาร์ทั่วไปและ Garmin ClearVü ได้ คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความกว้างสำหรับมุมมองของโซนาร์ SideVü ได้

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านบนนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่น ทางขึ้นหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบดีที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก ***** > ช่วงระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก **Auto**

- ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ล่าง**

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

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์หลายจอ คุณสามารถเลือก เลือก เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก *** > การตั้งค่าโซนาร์ > ตัดการรบกวน

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มัลการบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาคือการติดตั้งที่เกิดจากการรบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ขีดจำกัด: ซ่อนส่วนตัวเลือกสีเพื่อช่วยกำจัดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดขึ้น

เมื่อตั้งค่าขีดจำกัดไปที่สีของการตอบกลับที่ไม่ต้องการ คุณสามารถกำจัดการแสดงการตอบกลับที่ไม่ต้องการบนหน้าจอได้

การทำให้เรียบ: กำจัดค่ารบกวนที่ไม่ได้เกิดจากการสะท้อนกลับโซนาร์ตามปกติ และปรับลักษณะการสะท้อนกลับ เช่น พื้น

เมื่อตั้งค่าการทำให้เรียบไปที่สูง ค่ารบกวนระดับต่ำจำนวนมากจะยังคงอยู่เมื่อใช้การควบคุมการรบกวน แต่ค่ารบกวนจะลดลงเนื่องจากถูกเฉลี่ยออกไป การทำให้เรียบจะช่วยลดจุดจากท้องน้ำ การทำให้เรียบและการรบกวนทำงานร่วมกันได้เพื่อกำจัดค่ารบกวนระดับต่ำ คุณสามารถปรับเพิ่มการตั้งค่าการทำให้เรียบและการรบกวนที่ละเอียดได้เพื่อกำจัดค่ารบกวนที่ไม่ต้องการออกจากหน้าจอ

ค่ารบกวนบนผิวน้ำ: ซ่อนค่ารบกวนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะสร้างค่ารบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ปรับเกณฑ์ที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดค่ารบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือค่ารบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยค่ารบกวนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าลักษณะโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก *** > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่

การจัดผัง: ตั้งค่ารูปแบบสี

แกน: ปรับความเข้มสี (*การปรับความเข้มของสี*, หน้า 72)

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ขยายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

การเลือกมุมมอง: ตั้งค่าทิศทางของมุมมองโซนาร์ Garmin SideVü

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์และข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมายและข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมาย

ภาพขั้นสูง: แสดงภาพโซนาร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลโซนาร์ที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์โซนาร์ในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซนาร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซนาร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์โซนาร์ การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสองคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์โซนาร์ และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่จะแสดงบนหน้าจอโซนาร์

เสียงเตือนโซนาร์

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 137*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซนาร์ได้โดยเลือก **⚙ > การเตือน > โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยคุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก Garmin FrontVü, หน้า 78*) การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix Garmin FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยาศความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง

จากมุมมองโซนาร์ ตั้งเดิม ให้เลือก **••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง**

ขีดจำกัดค้นหาพื้นน้ำ: จำกัดการค้นหาด้านล่างให้อยู่ในระดับความลึกที่เลือกเมื่อตั้งค่า ช่วงระยะ เป็น Auto หากต้องการลดระยะเวลาที่ใช้ในการค้นหาพื้น คุณสามารเลือกความลึกเพื่อจำกัดการค้นหาพื้นได้ อุปกรณ์จะไม่ค้นหาพื้นใต้น้ำที่ลึกกว่าความลึกที่เลือก

การซิงค์ช่วง > ปิด: ช่วงของมุมมองโซนาร์ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบจะเป็นอิสระจากกัน

การซิงค์ช่วง > เปิด: ตัวเลือกการตั้งค่านี้ใช้ได้เฉพาะเมื่อดูหน้าจอคอมโบโดยใช้มุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü อย่างน้อยสองมุมมองในหน้าจอคอมโบ ช่วงนี้จะซิงโครไนซ์กับมุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบ

การซิงค์ช่วง > หัวโซนาร์เดียวกันเท่านั้น: นี่คือการตั้งค่าเริ่มต้น ช่วงต่างๆ จะถูกซิงโครไนซ์สำหรับมุมมองจากหัวโซนาร์เดียวแต่ละตัวในหน้าจอคอมโบ แต่จะไม่ซิงโครไนซ์ระหว่างหัวโซนาร์เดี่ยวที่ต่างกัน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ใช้ไม่ได้กับหัวโซนาร์ CHIRP แบบคลื่นคู่

การซิงค์การเลื่อน: ตัวเลือกการตั้งค่านี้ใช้ได้เฉพาะเมื่อดูหน้าจอคอมโบโดยใช้มุมมองโซนาร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü อย่างน้อยสองมุมมองในหน้าจอคอมโบ อัตราการเลื่อนจะถูกซิงโครไนซ์สำหรับมุมมองแบบทั่วไปและ Garmin ClearVü ทั้งหมดในหน้าจอคอมโบ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทโซนาร์ต่อไปนี้

- ดั้งเดิม
- Garmin ClearVü
- Garmin SideVü

จากมุมมองของโซนาร์ที่ใช้ เลือกตัวเลือก

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

พลิกซ้าย/ขวา: สลับทิศทางมุมมอง SideVü จากซ้ายไปขวา ตัวเลือกนี้ใช้ได้กับมุมมองโซนาร์ SideVü เท่านั้น

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หัวโซนาร์: ดูรายละเอียดเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้งและบันทึกรายละเอียดลงในการ์ดหน่วยความจำ

หัวโซนาร์ > เปลี่ยนรุ่น: ทำให้คุณสามารถเปลี่ยนประเภทหัวโซนาร์ที่ติดตั้งไว้ (*การเลือกชนิดของหัวโซนาร์*, หน้า 70)

หัวโซนาร์ > การกำหนดค่าด้วยตนเอง: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าพารามิเตอร์การกำหนดค่าหัวโซนาร์ด้วยตนเองบนโมดูลโซนาร์ที่เข้ากันได้ ดูคำแนะนำในการติดตั้งสำหรับโมดูลโซนาร์ที่ใช้ร่วมกัน ได้ของคุณสำหรับรายละเอียดเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเชื่อมต่อและการกำหนดค่าหัวโซนาร์ด้วยตนเอง

ความถี่โซนาร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยให้โซนาร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสถานะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความถี่กลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลา มองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสถานะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

ความถี่ CHIRP จะอนุญาตให้คุณกวาดพัลส์แต่ละพัลส์ผ่านช่วงความถี่ ทำให้แบ่งแยกเป้าหมายในน้ำลึกได้ดีกว่า สามารถใช้ CHIRP เพื่อระบุเป้าหมายอย่างชัดเจนอย่างเช่นปลาในฝูงปลา และการใช้งานในน้ำลึก โดยปกติแล้ว CHIRP ทำงานได้ดีกว่าการใช้งานความถี่เดียว เนื่องจากปลาเป้าหมายบางตัวอาจจะเห็นได้ชัดกว่าด้วยความถี่ตายตัว คุณจึงควรพิจารณาถึงเป้าหมายและสภาพน้ำเมื่อใช้ความถี่ CHIRP

หัวโซนาร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ด้านล่างหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซนาร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ข้อสังเกต

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

การเลือกความถี่ของหัวโซนาร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซนาร์และหัวโซนาร์ทุกตัวได้

คุณสามารถเลือกที่จะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้

ข้อสังเกต

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

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก ***** > ความถี่**
- 2 เลือกความถี่ที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *ความถี่โซนาร์*, หน้า 76

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซนาร์บางตัวไม่ได้

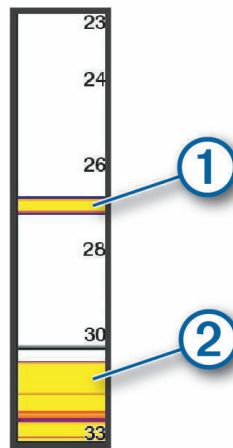
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซนาร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

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

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับมุมมองโซนาร์ ดังเดิม เท่านั้น

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



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②

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

การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix

การปรับมุมมองการดู RealVü และระดับการซูม

คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมมองการดูของมุมมองของโซนาร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- เมื่อต้องการปรับมุมมองการดูในแนวทแยง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมองการดูในแนวนอน เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมองการดูในแนวตั้ง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมองการดู บัดหน้าจอไปในทิศทางหนึ่ง
- เมื่อต้องการซูมระยะใกล้ แยกนิ้วออกจากกัน
- เมื่อต้องการซูมระยะไกล จีบนิ้วเข้าหากัน

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซนาร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะกะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D

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

การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ Garmin FrontVü

จากมุมมองโซนาร์ LiveVü Forward หรือ Garmin FrontVü ให้เลือก •••

เมนู: ความคมชัดของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเมนูเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเมนูเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสเกลไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่นทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี้ด้วยตัวเองจะสามารถลดประสิทธิภาพของ การเตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมมองสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซนาร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ RealVü ที่มีความสามารถ Panoptix บางรุ่นเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS31

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์ที่ทำงานอยู่

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก Garmin FrontVü, หน้า 78*) สามารถใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix Garmin FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 9*)

การตั้งค่ามุมมองสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ Garmin FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ RealVü ที่มีความสามารถ Panoptix บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60

คุณสามารถเปลี่ยนมุมมองสัญญาณหัวโซนาร์เพื่อเล็งหัวโซนาร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซนาร์ให้ติดตามลูกบอลที่ผูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

1 จากมุมมองโซนาร์ LiveVü หรือ Garmin FrontVü เลือก ••• > มุมส่งสัญญาณ

2 เลือก ตัวเลือก

การตั้งค่าการเตือนความลึก Garmin FrontVü

⚠ คำเตือน

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

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 137*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix Garmin FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือเมื่อใช้การเตือนการชนด้านหน้า (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ, หน้า 80*)

1 จากมุมมองของโซนาร์ Garmin FrontVü เลือก ••• > การเตือน FrontVü

2 เลือก เปิด

3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

บนหน้าจอ Garmin FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วกว่าระดับด้านหน้าที่เผื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ Garmin FrontVü

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

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายในคอลัมน์น้ำได้สูงขึ้น ค่าเกนของสีที่สูงขึ้นยังช่วยให้คุณแยกการสะท้อนความเข้มต่ำที่บริเวณสูงกว่าในคอลัมน์น้ำได้ แต่จะทำให้เสียการจำแนกความแตกต่างของการสะท้อนในก้นทะเล คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณจำแนกเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับความเข้มสูง เช่น ทราย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ

การตั้งค่าแผนที่ LiveVü และ Garmin FrontVü

จากมุมมองของโซนาร์ LiveVü หรือ Garmin FrontVü Panoptix เลือก *** > การตั้งค่าโซนาร์ > แผนที่

ซ่อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซนาร์ทางด้านข้างของหน้าจอ

ไอคอนลำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซนาร์

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

บีบอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่อยู่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุที่อยู่ใกล้ได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะที่เดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก *** > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดสะท้อนกลับโซนาร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งค่าระยะน้ำตื้นกว่าด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงหรือซ่อนปุ่มบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ Panoptix เลือก *** > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้องกันความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ค่าชดเชยหัวเรือ: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซนาร์

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ Garmin FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ Garmin FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

ป้องกันภาพไหว > ปรับเสถียรอัตโนมัติ: เพื่อให้เซนเซอร์ตำแหน่งและทิศมุ่งหน้าภายในเพื่อตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ คุณจะไม่สามารถระบุมุมการติดตั้งสำหรับหัวโซนาร์ด้วยตนเองได้

ป้องกันภาพไหว > มุมทางตั้ง: ใช้ได้เฉพาะเมื่อ ปรับเสถียรอัตโนมัติ ปิดใช้งานอยู่นั้น ช่วยให้คุณสามารถป้องกันมุมการติดตั้งเฉพาะสำหรับหัวโซนาร์ได้ หัวโซนาร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซนาร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

ป้องกันภาพไหว > กลับ 180 องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านหน้าเรือ

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

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix (*การปรับเข็มทิศ, หน้า 80*)

นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

มุมมองแผนที่: ควบคุมว่าหัวโซนาร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า Auto ใช้เซนเซอร์ AHRs เพื่อระบุแนว

นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ PS22

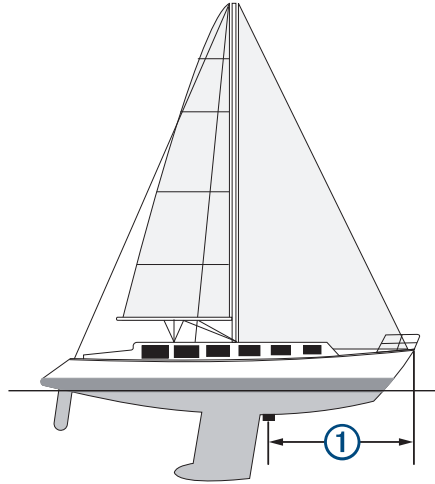
เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหาตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ นี่จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ Garmin FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซนาร์ไปจนถึงหัวเรือ



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

3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก **เสร็จสิ้น**

ที่มุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

การปรับเข็มทิศ

ก่อนที่คุณจะปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซนาร์ให้ห่างจากทรอลลิงมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อนลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: เข็มทิศอาจไม่ทำงานหากคุณติดตั้งหัวโซนาร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรใช้เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า เช่น เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า SteadyCast™ เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแสดงทิศทางที่หัวโซนาร์ชี้โดยสัมพันธ์กับเรือ

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซนาร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

1 จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **...** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์**

2 หากจำเป็น ให้เลือก **ใช้งาน AHRS** เพื่อเปิดเซนเซอร์ AHRS

3 เลือก **ปรับเทียบเข็มทิศ**

4 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective ให้เลือก •••

เกน: ความคมชัดของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ การเพิ่มเกนยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่นทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ทราบได้ที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ ในมุมมองโซนาร์ LiveScope

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ทราบได้ที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ ในมุมมองโซนาร์ LiveScope

ช่วงระยะ: ปรับระยะ

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาสวนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านบนนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่นทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ทราบได้ที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ ในมุมมองโซนาร์ Perspective

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์ที่ทำงานอยู่

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์ (*การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective, หน้า 81*)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล, หน้า 9*)

การตั้งค่าโซนาร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซนาร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective, หน้า 82*)

แผนผัง: กำหนดค่าแผนผังหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective, หน้า 82*)

ตัดการรบกวน: ลดเสียงรบกวนและการรบกวน และพยายามลบการสะท้อนกลับที่ไม่ใช่เป้าหมายจริงในน้ำ

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

TVG: ปรับเกนที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดการรบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในการตั้งค่าที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือการรบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยการรบกวนบนผิวน้ำ

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective, หน้า 82*)

การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective

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

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

แกนสี: ปรับคอนทราสต์ที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าแกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูตัวแปรของสีต่างๆ ในเป้าหมายที่มีการเปลี่ยนของสีเป็นอย่างมากได้ คุณสามารถเลือกค่าแกนสีที่ต่ำลงเพื่อดูสีที่คล้ายกันในสถานการณ์เดียวกัน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective

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

ซ่อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง ตัวเลือกGridจะแสดงกริดแบบสี่เหลี่ยม ตัวเลือกวงกลมจะแสดงกริดแบบวงกลมเส้นมุมวงกลม

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซนาร์ทางด้านข้างของหน้าจอ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

ไอคอนลำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซนาร์

โอเวอร์เลย์ลำคลื่น: เปิดใช้โครงร่างเพื่อแสดงทิศทางของหัวโซนาร์เทียบกับตัวอื่นๆ เมื่อเชื่อมต่อหัวโซนาร์ Panoptix ที่ปรับเทียบกัน ตั้งแต่มุมมองขึ้นไป

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

ระยะย้อนกลับ: ปรับระยะที่แสดงด้านหลังหัวโซนาร์

บีบอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุที่อยู่ไกลได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะที่เดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ LiveScope และ Perspective

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

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ป้องกันภาพไหว > ปรับเสถียรอัตโนมัติ: เพื่อให้เซนเซอร์ตำแหน่งและทิศมุ่งหน้าภายในเพื่อตรวจสอบการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ คุณจะไม่สามารถระบุมุมการติดตั้งสำหรับหัวโซนาร์ด้วยตนเองได้

ป้องกันภาพไหว > มุมทางตั้ง: ใช้ได้เฉพาะเมื่อ ปรับเสถียรอัตโนมัติ ปิดใช้งานอยู่นั้น ช่วยให้คุณสามารถป้อนมุมการติดตั้งเฉพาะสำหรับหัวโซนาร์ได้ หัวโซนาร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซนาร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

ป้องกันภาพไหว > กลับ180องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านหน้าเรือ

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

เปรียบเทียบเข็มทิศ: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix ([การปรับเข็มทิศ, หน้า 80](#))

ใช้กับหัวโซนาร์ LiveScope ที่มีเข็มทิศภายใน

มุมมองแผนที่: ตรวจสอบว่าหัวโซนาร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า Auto ใช้เซนเซอร์ AHRS เพื่อระบุแนว

โฟกัส: ปรับมุมมองโซนาร์เพื่อชดเชยสำหรับความเร็วของเสียงในน้ำ การตั้งค่า Auto ใช้ข้อมูลภูมิของน้ำเพื่อคำนวณความเร็วของเสียง

ที่มาทิศมุ่งหน้า: ช่วยให้ระบบอ้างอิงแหล่งที่มาทิศมุ่งหน้าจากทั้งหัวโซนาร์หรือทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ซึ่งอาจช่วยหลีกเลี่ยงการรบกวนจากทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์บนบาร์เรล การตั้งค่านี้จะปรากฏเมื่อตรวจพบทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

Heading Offset: ปรับเปลี่ยนทิศมุ่งหน้าที่อ้างอิงให้ตรงกับทิศมุ่งหน้าจริง หากจำเป็น การตั้งค่านี้จะปรากฏเฉพาะเมื่อทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ถูกตั้งค่าเป็นที่มาทิศมุ่งหน้า

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

ออโตไพลอต

⚠ คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น
คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศทางอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า) นอกจากนี้ระบบอนุญาตให้ควบคุมเรือเองหากจำเป็นและมีโหมดและรูปแบบการควบคุมทิศทางอัตโนมัติในรูปแบบอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถสั่งการและควบคุมออโตไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Yamaha® ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถควบคุมออโตไพลอตจากชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้หน้าจอออโตไพลอต Yamaha และแถบโอเวอร์เลย์ (*ออโตไพลอต Yamaha, หน้า 91*) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

การกำหนดค่าออโตไพลอต

ข้อสังเกต

เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อเรือของคุณ ระบบออโตไพลอตควรได้รับการติดตั้งและกำหนดค่าโดยช่างติดตั้งที่มีความรู้โดยเฉพาะเท่านั้น จำเป็นต้องมีความรู้เฉพาะทางเกี่ยวกับการบังคับเลี้ยวทางเรือและระบบไฟฟ้าเพื่อการติดตั้งและกำหนดค่าที่เหมาะสม

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

การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ

ข้อสังเกต

เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้เข็มทิศภายในของ CCU ออโตไพลอตสำหรับทิศมุ่งหน้า ใช้เข็มทิศ GPS ของบุคคลที่สามารถทำให้ข้อมูลที่ส่งมาไม่สม่ำเสมอและอาจทำให้เกิดความล่าช้าอย่างมาก ออโตไพลอตต้องการข้อมูลตามช่วงเวลา และไม่สามารถใช้ข้อมูลเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามสำหรับตำแหน่ง GPS หรือความเร็ว หากใช้งานเข็มทิศ GPS บุคคลที่สาม ออโตไพลอตจะรายงานสูญเสียข้อมูลการนำทางและที่มาความเร็วเป็นระยะ

หากคุณมีที่มาทิศมุ่งหน้ามากกว่าหนึ่งในเครือข่าย คุณสามารถเลือกที่มาที่คุณต้องการได้ ที่มาสามารถทำงานร่วมกับเข็มทิศ GPS หรือเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กได้

1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > แหล่งที่ต้องการ**

2 เลือกที่มา

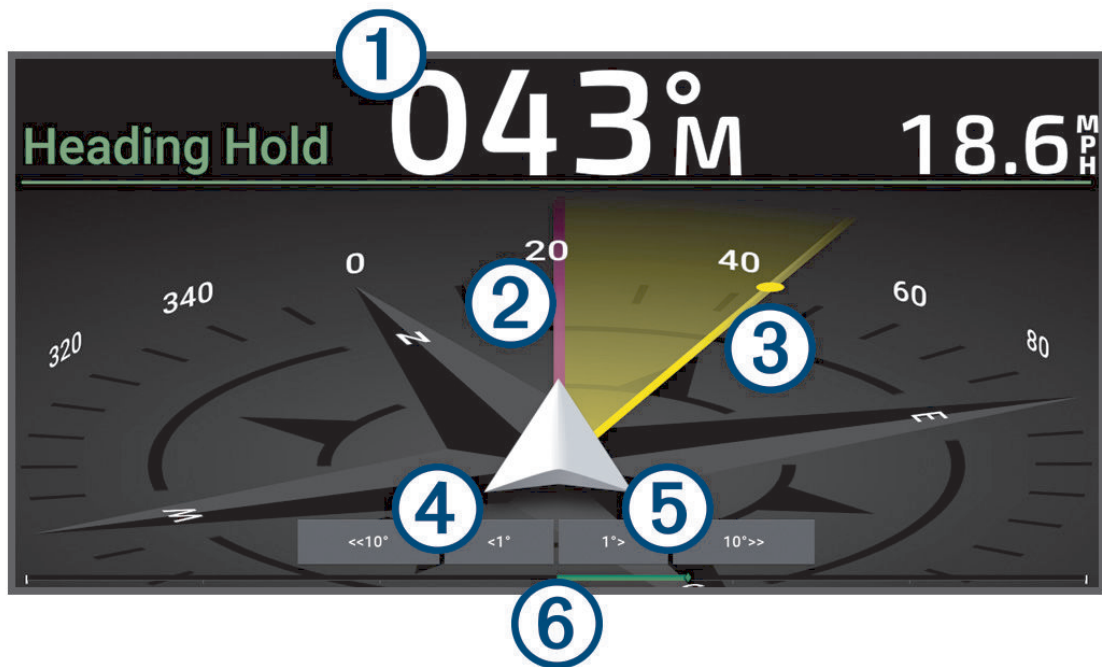
หากที่มาทิศมุ่งหน้าที่เลือกใช้งานไม่ได้ หน้าจอออโตไพลอตจะไม่แสดงข้อมูลใดๆ

การเปิดหน้าจอออโตไพลอต

ก่อนที่คุณจะเปิดหน้าจอออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

เลือก **เรือ > ออโตไพลอต**

หน้าจอออโตไพลอต



①	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)
②	ทิศมุ่งหน้าจริง
③	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)
④	เลี้ยวไปทางกราบเรือซ้าย (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง)
⑤	เลี้ยวไปทางกราบเรือขวา (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง)
⑥	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น)

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยที่ละเอียดขึ้น

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **...** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ขนาดระดับการเลี้ยว
- 2 เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้หางเสือ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **...** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าโหมดพาวเวอร์ > ประหยัดพลังงาน
- 2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้หางเสือและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะจะเบี่ยงเบนมากก่อนที่ออโตไพลอตจะทำการแก้ไข

คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้หางเสือ

การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™

⚠ คำเตือน

หากปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive การบังคับเบรด้วยตนเองจะ ไม่เป็นการหยุดใช้งานระบบอัตโนมัติ ปลอดภัย คุณต้องใช้การควบคุม พวงมาลัยหรือหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อเพื่อหยุดการทำงานของระบบอัตโนมัติ ปลอดภัย

หมายเหตุ: คุณสมบัติ Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นอัตโนมัติ ปลอดภัยบางรุ่น

ถ้าคุณสมบัติ Shadow Drive ถูกปิดใช้งาน คุณต้องเปิดใช้งานอีกครั้ง ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเบรด้วยตนเองเพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติ ปลอดภัย

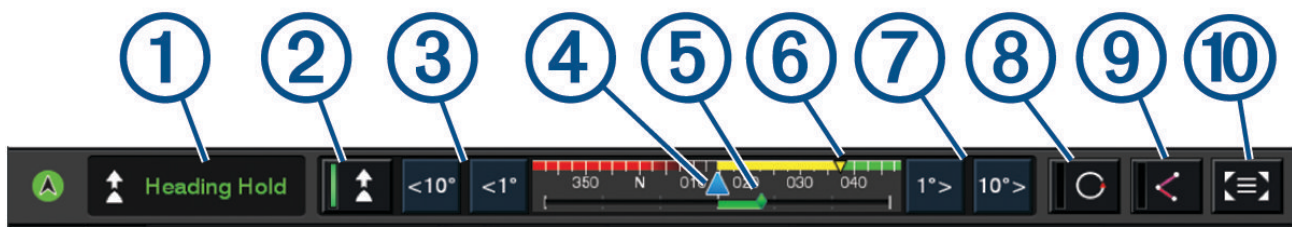
1 จากหน้าจออัตโนมัติ ปลอดภัย เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่า Shadow Drive**

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

เปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อปิดใช้งานคุณสมบัติอีกครั้ง

แถบไอเวอร์เลย์อัตโนมัติ ปลอดภัย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในอัตโนมัติ ปลอดภัยบางรุ่น



①	สถานะอัตโนมัติ ปลอดภัย
②	ใช้และเลิกใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้า
③	เลี้ยวซ้าย
④	ทิศมุ่งหน้าจริง
⑤	ตัวแสดงตำแหน่งทางเสือ (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์ทางเสือเท่านั้น)
⑥	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่อัตโนมัติ ปลอดภัยบังคับทิศทาง)
⑦	เลี้ยวขวา
⑧	ใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวที่ใช้ล่าสุด
⑨	ใช้โหมดตามเส้นทาง (สามารถใช้ได้เมื่ออัตโนมัติ ปลอดภัยกำลังอยู่ในสถานะสแตนด์บาย และนำทางโดยใช้ นำทาง เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ)
⑩	เปิดหน้าจอและเมนูอัตโนมัติ ปลอดภัยทั้งหมด

การใช้อัตโนมัติ ปลอดภัย

เมื่อคุณใช้อัตโนมัติ ปลอดภัย อัตโนมัติ ปลอดภัยจะควบคุมพวงมาลัยและบังคับเบรเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอ เลือก **เปิดใช้งาน**

ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจออัตโนมัติ ปลอดภัย

การปรับทิศทางหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะสามารถปรับทิศทางหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือในขณะที่ออโต้ไหลอตถูกใช้

เมื่อใช้ออโต้ไหลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเองโดยใช้พวงมาลัยเรือ

Shadow Drive และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศทางหน้าจะเป็นสีเหลือง และคุณจะควบคุมการบังคับเลี้ยวทั้งหมดโดยใช้พวงมาลัยเรือ

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศทางหน้าสองสามวินาที ระบบออโต้ไหลอตจะเริ่มการรักษาทิศทางหน้าต่อที่ทิศทางหน้าใหม่

การปรับทิศทางหน้าด้วยออโต้ไหลอตในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น

1 ใช้การรักษาทิศทางหน้า (*การใช้ออโต้ไหลอต*, หน้า 85)

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก **<1° หรือ 1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 1° หนึ่งครั้ง
- เลือก **<<10° หรือ 10°>>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 10° หนึ่งครั้ง
- กดค้าง **<1° หรือ 1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยวแบบควบคุมอัตรา
เรือจะยังเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยปุ่ม
- กดค้าง **<<10° หรือ 10°>>** เพื่อเริ่มการเลี้ยวจนถึง 10°

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการปฏิบัติงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมั่นใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในน้ำ

ออโต้ไหลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศทางหน้าใหม่

- 1 จากหน้าจอออโต้ไหลอต เลือก ***** > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > กลับรถ**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่เหมาะสม

- 1 จากหน้าจอออโต้ไหลอต ให้เลือก ***** > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > วงกลม**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **เวลา** และเลือกเวลาเพื่อให้ระบบออโต้ไหลอตบังคับเลี้ยวจนครบหนึ่งรอบ
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโต้ไหลอต ให้เลือก ***** > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > ซิกแซก**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **แอมพลิจูด** และเลือกองศา
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงเวลา** และเลือกระยะเวลา
- 4 เลือก **ใช้ซิกแซก**

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้นรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานการณ์ Man Overboard

- 1 จากหน้าจอออโต้ไหลอต ให้เลือก ***** > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > การเลี้ยวกลับเข้าเขมเดิม**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การขับตามรูปแบบวงโคจร

คุณสามารถใช้รูปแบบวงโคจรเพื่อบังคับเรือในทิศทางวงกลมต่อเนื่องรอบๆ เว่ยพอยท์ที่ใช้งาน ขนาดของรอบถูกกำหนดโดยระยะทางของคุณจากเว่ยพอยท์ที่ใช้งานเมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบวงโคจร

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ไอคอน ******* > **รูปแบบการหมุนพั้งา > วงโคจร**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถใช้รูปแบบใบโคลเวอร์เพื่อบังคับเรือผ่านเว่ยพอยท์ที่ใช้งานซ้ำๆ เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์ ระบบออโตไพลอตจะขับเรือไปทางเว่ยพอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างเว่ยพอยท์และตำแหน่งที่ระบบออโตไพลอตจะเลี้ยวเรือเพื่อขับผ่าน เว่ยพอยท์ อีกครั้ง การตั้งค่าเริ่มต้นจะเลี้ยวเรือที่ระยะทาง 1000 ฟุต (300 ม.) จากเว่ยพอยท์ที่ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ไอคอน ******* > **รูปแบบการหมุนพั้งา > Cloverleaf**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ความยาว** และเลือกระยะทาง
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถใช้รูปแบบการค้นหาเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมที่ขยายออกมากขึ้นเรื่อยๆ จากเว่ยพอยท์ที่ใช้งาน ซึ่งทำให้เกิดรูปแบบเกลียว เมื่อคุณเริ่มรูปแบบการค้นหา ออโตไพลอตจะขับเรือเป็นวงกลมวนรอบเว่ยพอยท์ที่ใช้งานในทันที แล้วขยายออกเรื่อยๆ เมื่อวนครบแต่ละรอบ คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างวงกลมแต่ละวงในเกลียวได้ ระยะทางเริ่มต้นระหว่างวงกลมคือ 50 ฟุต (20 ม.)

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

การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว

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

การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต

การตั้งค่า Response ทำให้คุณสามารถปรับการตอบสนองของออโตไพลอตให้เหมาะสมกับสภาพทะเลและลมที่แตกต่างกัน

สำหรับการกำหนดค่าออโตไพลอตขั้นสูง โปรดดูคู่มือการกำหนดค่าที่มาพร้อมกับระบบออโตไพลอตของคุณ

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

การเปิดใช้งานการตอบสนองอัตโนมัติ

เมื่อใช้ระบบออโตไพลอตบน เรือใบ หรือ เล่นเรือคาตามาราน คุณสามารถตั้งค่าการตอบสนองเป็น Auto ได้ เพื่อให้ระบบออโตไพลอตปรับการตั้งค่าการตอบสนองโดยอัตโนมัติตามสภาพท้องทะเล การตั้งค่า Auto จะลดการตั้งค่าการตอบสนองเป็น ค่า (4) โดยอัตโนมัติในสภาพทะเลสงบ และเพิ่มเป็น ปกติ ในสภาพทะเลที่มีคลื่นรุนแรง ระบบอัตโนมัติใช้ข้อมูลระยะพิทช์และโรลเพื่อระบุสภาพท้องทะเล รวมถึงข้อมูลลม หากมี

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ******* > **Response**
- 2 เลือก **Auto** ซ้ำๆ จนกระทั่งระบบแสดงระดับความไวที่ต้องการ จาก **ต่ำ** ถึง **สูง**
การตั้งค่าการตอบสนองจะปรับโดยอัตโนมัติตามสภาพท้องทะเล ยิ่งคุณตั้งค่าการตอบสนองอัตโนมัติสูง ระบบจะไวต่อข้อมูลพิทช์ โรล และลมมากขึ้นเมื่อทำการปรับการตอบสนอง

โหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำ

หากคุณใช้งานระบบออโตไพลอตที่ความเร็วต่ำมาก เช่น เมื่อหมุนรอบ คุณสามารถเปิดใช้งานโหมดความเร็วต่ำที่ตอบสนองได้ดีขึ้นในสถานการณ์เหล่านี้

ต้องเปิดใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำก่อนจึงจะสามารถใช้งานได้ และใช้ได้เฉพาะกับเรือที่มี ตัวเรือนยนต์แบบ Planing หรือ ตัวเรือนยนต์แบบ Displacement ที่ตั้งค่า ที่มาความเร็ว เป็น GPS

การเปิดใช้งานและปิดใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำ

ตามค่าเริ่มต้น โหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำจะถูกปิดใช้งาน และคุณต้องเปิดใช้งานในการตั้งค่าออโตไพลอตก่อนจึงจะสามารถใช้งานได้

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **...** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าการติดตั้งออโตไพลอต** > **การตั้งค่าที่มาความเร็ว**
- 2 เลือก **ออโตไพลอตความเร็วต่ำ**
เปิดใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำแล้ว
- 3 เลือก **ออโตไพลอตความเร็วต่ำ** อีกครั้งเพื่อปิดใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำ

การเปิดและปิดการใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำ

คุณต้องเปิดใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำในเมนู การตั้งค่าการติดตั้งออโตไพลอต ก่อนจึงจะสามารถใช้งานโหมดออโตไพลอตความเร็วต่ำได้

- 1 เมื่อขับเคลื่อนด้วยความเร็วต่ำ (ต่ำกว่า 1 kn.) ให้เปิดใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้า
แบนเนอร์ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อถามว่าคุณต้องการใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้าของออโตไพลอตความเร็วต่ำหรือไม่
- 2 เลือก **ความเร็วต่ำ** เพื่อเข้าสู่โหมดความเร็วต่ำ
หมายเหตุ: หากคุณเลือก ยกเลิก หรือ ไม่ทำอะไรเลย ระบบออโตไพลอตจะยังคงอยู่ในการรักษาทิศมุ่งหน้าตามปกติ
ระบบออโตไพลอตทำงานด้วยความไวและปฏิกิริยาที่เพิ่มขึ้นเพื่อประสิทธิภาพที่ดีขึ้นที่ความเร็วต่ำ
- 3 หากต้องการออกจากโหมดความเร็วต่ำ ให้ปลดออโตไพลอตหรือเพิ่มความเร็วเรือให้สูงกว่า 12 kn

การเปิดใช้งานการควบคุมออโตไพลอตบนนาฬิกา Garmin

คุณสามารถควบคุมออโตไพลอต Garmin ด้วยนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ไปที่ garmin.com สำหรับรายการอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณ

หมายเหตุ: การแจ้งเตือนอัจฉริยะจะใช้นาฬิกาไม่ได้เมื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต

คำแนะนำ: นอกจากการควบคุมระบบออโตไพลอตแล้ว คุณยังสามารถใช้นาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เพื่อควบคุมหรือดูคุณสมบัติอื่น ๆ บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อีกด้วย:

- คุณสามารถใช้หน้าจอและปุ่มเป็นรีโมทคอนโทรลเพื่อนำทางอินเทอร์เน็ตเฟสผู้ใช้ (*การจับคู่นาฬิกา Garmin เพื่อควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin*, หน้า 15)
- คุณสามารถดูข้อมูลสำคัญเกี่ยวกับเรือของคุณ เช่น ความลึกและความเร็ว (*การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin*, หน้า 15)

- 1 เลือก **การสื่อสาร** > **อุปกรณ์ไร้สาย** > **อุปกรณ์สวมใส่** > **การควบคุมออโตไพลอต** > **เปิดใช้** > **การเชื่อมต่อใหม่**
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การปรับแต่งการดำเนินการของปุ่มออโตไพลอต

ก่อนที่จะคุณสามารถตั้งค่าการดำเนินการของปุ่มออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถเลือกการดำเนินการออโตไพลอตที่นาฬิกา Garmin จะดำเนินการได้สูงสุดสามรายการ

หมายเหตุ: การดำเนินการออโตไพลอตที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับออโตไพลอตที่ติดตั้ง

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การสื่อสาร** > **อุปกรณ์ไร้สาย** > **แอพ Connect IQ™** > **การควบคุมออโตไพลอต** > **การดำเนินการของปุ่ม**
- 2 เลือกปุ่ม
- 3 เลือกการดำเนินการ

รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor™

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเพื่อควบคุมระบบออโตไพลอต Reactor ที่สามารถทำงานร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานรีโมท โปรดดูคำแนะนำรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor ที่ garmin.com

การจับคูรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **...** > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติไพลอต
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **เปิดใช้**
- 3 เลือก **การเชื่อมต่อใหม่**
- 4 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก **[Menu] > Pair with MFD**
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงและแสดงข้อความยืนยัน
- 5 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **ใช่** เพื่อทำการจับคูให้เสร็จสิ้น

การเปลี่ยนคุณสมบัติของปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor

คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบหรือการดำเนินการที่ถูกกำหนดไว้ในปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor ได้

- 1 เลือก **⚙** > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติไพลอต > การดำเนินการของปุ่ม
- 2 เลือกปุ่มดำเนินการที่ต้องการเปลี่ยน
- 3 เลือกรูปแบบหรือการดำเนินการเพื่อกำหนดลงในปุ่มดำเนินการ

การอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ Pilot Reactor โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ไปที่ garmin.com/software/autopilot_remote_control และเลือก **ซอฟต์แวร์**
- 3 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 4 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 5 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 6 เลือกตำแหน่ง และเลือก **บันทึก**
- 7 ดับเบิลคลิกไฟล์ที่ดาวน์โหลด
- 8 เลือก **ถัดไป**
- 9 เลือกไดรฟ์ที่เป็นของการ์ดหน่วยความจำ แล้วเลือก **ถัดไป > เสร็จสิ้น**
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำไปในช่องเสียบการ์ด
- 11 เลือก **⚙** > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติไพลอต > อัปเดตซอฟต์แวร์

ปุ่มกดออโตไพลอต

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

คุณสามารถเชื่อมต่อปุ่มกดออโตไพลอต APK™ 10 ปุ่มเข้ากับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมระบบออโตไพลอต Reactor ที่ใช้ร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการติดตั้งและการใช้ปุ่มกด โปรดดูคำแนะนำปุ่มกดออโตไพลอต APK 10 ที่ garmin.com

การทำงานเริ่มต้นของปุ่มฟังก์ชัน

ปุ่มฟังก์ชันทั้งสองปุ่มได้รับการตั้งโปรแกรมด้วยการทำงานเริ่มต้นตามประเภทของเรือ

ประเภทเรือ	ปุ่มฟังก์ชัน 1	ปุ่มฟังก์ชัน 2
ตัวเรือนยนต์แบบ Planing และ ตัวเรือนยนต์แบบ Displacement	วงกลม (รูปแบบ)	การติดตามเส้นทาง
การเล่นโบ และ เล่นเรือคายัคมาราน	Tack/Gybe	รักษาทิศทางลม

การกำหนดค่าปุ่มฟังก์ชัน

ปุ่มสองปุ่มที่กำกับด้วย 1 และ 2 บนปุ่มกดสามารถกำหนดค่าได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้หรือตัวควบคุมพวงมาลัยเรือ GHC™ 50 ที่เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ปุ่มกดออโตไพลอต > การกำหนดค่าปุ่มกดออโตไพลอต**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการกำหนดค่าปุ่มที่กำกับด้วย 1 ให้เลือก **คีย์ 1**
 - หากต้องการกำหนดค่าปุ่มที่กำกับด้วย 2 ให้เลือก **คีย์ 2**
- 3 เลือกฟังก์ชันที่คุณต้องการกำหนดให้กับปุ่ม
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนนี้สำหรับคีย์อื่นหากต้องการ

โหมดพวงมาลัยพาเวอร์

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้คันโยกเลี้ยวในโหมดพวงมาลัยพาเวอร์ ระบบออโตไพลอตจะไม่ทำการคงทิศทางหน้าไว้ คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ

เมื่อใช้อะแดปเตอร์ GNA™ 10 ในการเชื่อมต่อกันโยกเลี้ยวกับระบบออโตไพลอตที่ติดตั้งบนตัวเรือนยนต์แบบ Displacement คุณสามารถเปิดใช้โหมดพวงมาลัยพาเวอร์เสริมเพื่อใช้คันโยกเลี้ยวเพื่อควบคุมทิศทางเรือโดยไม่ต้องใช้ระบบออโตไพลอต เมื่อใช้คันโยกเลี้ยวในโหมดพวงมาลัยพาเวอร์ จะทำงานแตกต่างไปจากการใช้งานในการคงทิศทางหน้าของออโตไพลอตแบบมาตรฐาน หรือเมื่อใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อติดตามเส้นทาง

เมื่อใช้คันโยกเลี้ยวขณะอยู่ในการคงทิศทางหน้าของออโตไพลอตแบบมาตรฐาน ให้กดหรือกดคันโยกกราบซ้ายหรือกราบขวาค้างไว้ จะทำให้เรือเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยคันโยกเลี้ยว จากนั้นระบบออโตไพลอตจะดำเนินการต่อเพื่อคงทิศทางหน้าไว้สำหรับทิศทางใหม่ของคุณ โดยปรับเปลี่ยนตามความจำเป็นเพื่อรักษาทิศทางหน้าใหม่ไว้

เมื่อใช้คันโยกเลี้ยวขณะตามเส้นทางโดยใช้ระบบออโตไพลอต การกดหรือกดคันโยกกราบซ้ายหรือกราบขวาค้างไว้จะหยุดการติดตามเส้นทางและเลี้ยวเรือจนกว่าคุณจะปล่อยคันโยกเลี้ยว จากนั้นระบบออโตไพลอตจะดำเนินการต่อเพื่อคงทิศทางหน้าไว้สำหรับทิศทางใหม่ของคุณ โดยปรับเปลี่ยนตามความจำเป็นเพื่อรักษาทิศทางหน้าใหม่ไว้ โดยจะไม่ดำเนินการต่อไปตามเส้นทางเริ่มต้น

เมื่อใช้คันโยกเลี้ยวขณะอยู่ในโหมดพวงมาลัยพาเวอร์ ให้กดหรือกดคันโยกกราบซ้ายหรือกราบขวาค้างไว้ จะทำให้เรือเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยคันโยกจ็อก ระบบออโตไพลอตอัตโนมัติจะไม่ทำการคงทิศทางหน้า และหางเสือจะยังคงอยู่ในตำแหน่งที่คุณปล่อยคันโยกเลี้ยว

การเปิดใช้งานโหมดพวงมาลัยพาเวอร์

ก่อนที่คุณจะเลือกตัวเลือกในการ ใช้งานพวงมาลัยพาเวอร์ บนชาร์ตพล็อตเตอร์หรืออุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือได้ คุณต้องเปิดใช้งานโหมดพวงมาลัยพาเวอร์ในการตั้งค่าออโตไพลอตก่อน

หมายเหตุ: ตัวเลือกในการเปิดใช้งานโหมดพวงมาลัยพาเวอร์จะใช้งานได้เฉพาะเมื่อติดตั้งอะแดปเตอร์ GNA 10 อย่างถูกต้อง และตั้งค่าประเภทเรือเป็นขับเคลื่อนแบบ Planing

จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > พวงมาลัยพาเวอร์**

การตั้งค่า พวงมาลัยพาเวอร์ ได้เปิดใช้งานแล้ว และตัวเลือกในการ ใช้งานพวงมาลัยพาเวอร์ ก็พร้อมใช้งานในเมนูออโตไพลอตแล้ว

อโตไพลอต Yamaha

⚠ คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติอโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น
คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ อโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

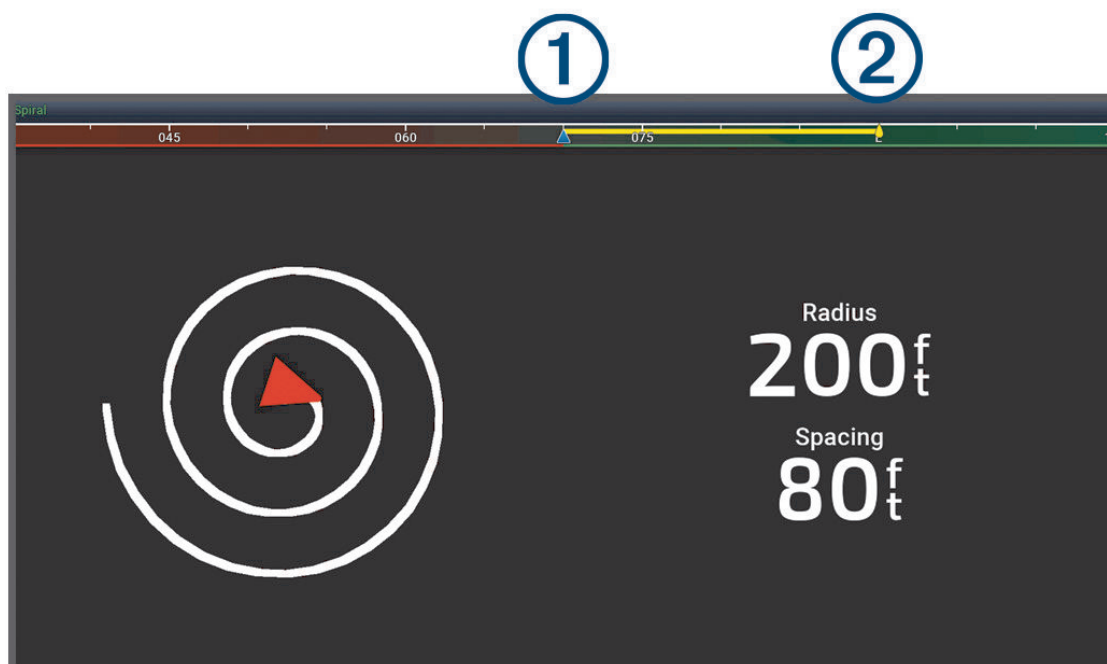
เรียนรู้การใช้อโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้อโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบอโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศทางอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า)

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบอโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถดูข้อมูลอโตไพลอตโดยใช้หน้าจออโตไพลอตและแถบโอเวอร์เลย์ของ Yamaha สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับระบบอโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

หน้าจออโตไพลอต Yamaha



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่อโตไพลอตบังคับทิศทาง)

ตั้งค่าออตโพลอต Yamaha

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก *** > การตั้งค่าออตโพลอต

ชุดรูปแบบ: ช่วยให้เลือกรูปแบบออตโพลอตได้

ทิศทาง: ตั้งทิศทางกราบซ้ายหรือกราบขวาสำหรับรูปแบบ

พื้นที่: ตั้งค่าการเว้นระยะสำหรับรูปแบบ

ความยาว: ตั้งค่าความยาวของรูปแบบ

แอมพลิจูด: ตั้งค่ามุมสำหรับรูปแบบซิกแซก

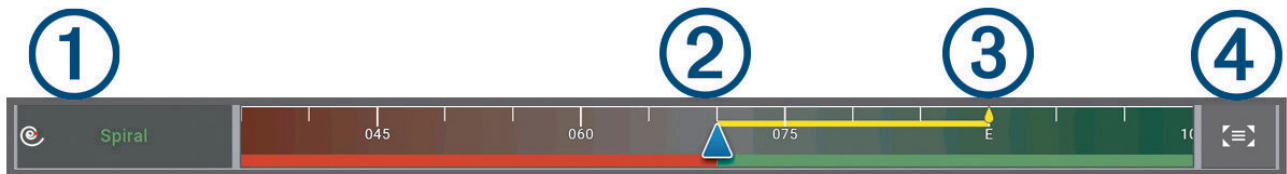
รัศมีเริ่มต้น: ตั้งค่ารัศมีสำหรับรูปแบบเกลียว

โหมดจุดเส้นทางสุดท้าย: ตั้งค่าโหมดสำหรับออตโพลอตเมื่อถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ตัวเลือก FishPoint® จะรักษาตำแหน่ง แต่ไม่รักษาทิศทาง ตัวเลือก DriftPoint® จะทำให้เรือสามารถลอยไปตามลมหรือกระแสน้ำในขณะที่ยังคงรักษาทิศทางตามที่เลือกไว้ได้ แต่จะไม่รักษาตำแหน่งไว้ ตัวเลือก StayPoint® จะรักษาตำแหน่งและทิศทาง ตัวเลือก การลดความเร็ว จะหยุดเครื่องยนต์ แต่ไม่รักษาตำแหน่งหรือทิศทางไว้ ตัวเลือก ไม่ลดความเร็ว จะไม่หยุดเครื่องยนต์

ค่าชดเชยการคงเส้นทาง: ตั้งค่าระยะทางเพื่อนำทางคู่ขนานกับเส้นทาง

หมายเหตุ: คุณสามารถ ดูข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับการทำงานของจอยสติ๊กและระบบออตโพลอต Yamaha ได้ใน คู่มือฉบับย่อ ที่ให้มาพร้อมกับชุดจอยสติ๊ก/ออตโพลอตล่าสุด

แถบไอเวอร์เลย์ออตโพลอต Yamaha



①	โหมดออตโพลอต
②	ทิศทางหน้าจริง
③	ทิศทางหน้าที่ต้องการ (ทิศทางหน้าที่ออตโพลอตบังคับทิศทาง)
④	เปิดหน้าจอและเมนูออตโพลอตทั้งหมด

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®

⚠ คำเตือน

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้ยู่ใต้น้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้ ห้ามใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือผู้อื่นที่อยู่ในน้ำอาจสัมผัสกับใบพัดหมุนได้ ซึ่งอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บสาหัสได้

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนที่จะจัดการหรือทำงานกับใบพัด มอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด การเชื่อมต่อไฟฟ้า หรือกล่องอิเล็กทรอนิกส์ เพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บสาหัสหรือเสียชีวิต

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติอัตโนมัติไหลตของทรอลิ่งมอเตอร์คือเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้อัตโนมัติบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้อัตโนมัติไหลตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

⚠ ข้อควรระวัง

ขณะที่ใช้คุณสมบัติอัตโนมัติไหลต ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

เมื่อจัดเก็บหรือใช้งานมอเตอร์ ควรวางตำแหน่งให้มั่นคง และระวังพื้นผิวลื่นรอบ ๆ มอเตอร์ การเสียหลักขณะจัดเก็บหรือใช้งานเครื่องยนต์อาจส่งผลให้ได้รับบาดเจ็บได้

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ Force เข้ากับชาร์ตฟลิตเตอร์เพื่อดูและควบคุมมอเตอร์โดยใช้ชาร์ตฟลิตเตอร์

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่อชาร์ตฟลิตเตอร์แบบไร้สายเข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin Force ที่ใช้ร่วมกันได้บนเรือของคุณเพื่อควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตฟลิตเตอร์

- 1 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เปิดใช้งานเครือข่าย Wi-Fi บนชาร์ตฟลิตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 12)
- 3 หากมีชาร์ตฟลิตเตอร์หลายตัวเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network โปรดตรวจสอบว่าชาร์ตฟลิตเตอร์นี้เป็นโฮสต์ของเครือข่าย Wi-Fi (*การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์*, หน้า 14)
- 4 บนชาร์ตฟลิตเตอร์ ให้เลือก  > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin
- 5 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์จะเป็นสีน้ำเงินทึบในขณะค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตฟลิตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

หลังจากที่ชาร์ตฟลิตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้แถบโอเวอร์เลย์ของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อควบคุมมอเตอร์ (*การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ*, หน้า 93)

การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ

หลังจากที่คุณเชื่อมต่อชาร์ตฟลิตเตอร์เข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Force แล้ว คุณต้องเพิ่มแถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับหน้าจอเพื่อควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - จากเต็มหน้าจอ ให้เลือก  > แก้ไขโอเวอร์เลย์
 - จากหน้าจอรวม ให้เลือก  > แก้ไข > โอเวอร์เลย์
- 3 เลือก แถบบนสุด แถบล่างสุด แถบซ้าย หรือแถขวา
- 4 เลือกแถบทรอลิ่งมอเตอร์

ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอทั้งหมดที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ช่วยให้คุณควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force และสถานะของมอเตอร์
เลือกรายการเพื่อใช้ ปุ่มจะสว่างขึ้นเมื่อถูกเลือก เลือกรายการอีกครั้งเพื่อเลิกใช้

1	2
	สถานะแบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์
	เปิดและปิดใบพัด
	ลดความเร็ว เมื่อความเร็วถึง 0 การลดความเร็วลงอย่างต่อเนื่องจะทำให้ใบพัดมีแรงขับเคลื่อนกลับ
	เพิ่มความเร็ว ถ้าคุณหมุนใบพัดด้วยแรงขับเคลื่อนกลับ การเพิ่มความเร็วเกิน 0 จะทำให้ใบพัดหมุนไปข้างหน้า
	เปิดใช้งานการควบคุมการล่องเรือที่ความเร็วเหนือพื้น (SOG) ปัจจุบัน
	ใช้ใบพัดด้วยความเร็วสูงสุด
	สถานะทรอลิ่งมอเตอร์
	เปิดใช้งานล๊อคสมอ ซึ่งใช้ทรอลิ่งมอเตอร์ในการรักษาตำแหน่งของคุณ
	บังคับเลี้ยวทรอลิ่งมอเตอร์ เมื่อล๊อคสมออยู่ ให้เลื่อนตำแหน่งตัวล๊อคไปข้างหน้าถอยหลังซ้ายหรือขวา
	เปิดใช้งานการรักษาทิศทางหน้า (ตั้งค่าและรักษาทิศทางหน้าปัจจุบัน) เมื่อทรอลิ่งมอเตอร์อยู่ในการรักษาทิศทางหน้า แถบออโตไพลอตจะปรากฏขึ้นในแถบทรอลิ่งมอเตอร์
	การเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง หมายเหตุ: เมื่อเปลี่ยนระหว่างโหมดเดินหน้าและถอยหลัง ความเร็วใบพัดจะถูกตั้งโดยอัตโนมัติเป็นความเร็วสุดท้ายที่คุณใช้ในโหมดแรงขับเดียวกัน การเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้าและถอยหลังจะทำให้ใบพัดปิดโดยอัตโนมัติ การเปลี่ยนระหว่างแรงขับไปข้างหน้าและถอยหลังขณะอยู่ในโหมดออโตไพลอตจะทำให้มอเตอร์กลับเป็นโหมดแมนนวลโดยอัตโนมัติ
	เปิดการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

แรงขับถอยหลัง

ในโหมดแมนนวล คุณสามารถหมุนใบพัดย้อนกลับได้ การหมุนใบพัดย้อนกลับในช่วงเวลาสั้นๆ อาจมีประโยชน์ในบางสถานการณ์ เช่น การถอยออกจากพื้นที่แคบโดยที่การหมุนของมอเตอร์น้อยลง

เนื่องจากใบพัดของทรอลิ่งมอเตอร์ได้รับการออกแบบมาโดยเฉพาะสำหรับแรงขับไปข้างหน้า จึงมีประสิทธิภาพน้อยลงในการสร้างแรงขับเคลื่อนกลับ ส่งผลให้มีเสียงดังจากมอเตอร์มากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งที่ความเร็วใบพัดที่สูง และเกิดการปั่นป่วนมากขึ้นในน้ำ

ข้อสังเกต

คุณควรใช้แรงขับถอยหลังเท่าที่จำเป็นเพื่อลดการเกิดโพรงอากาศและการสึกหรอที่มากเกินไปบนใบพัดและมอเตอร์ขับเคลื่อนใบพัด

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ เลือก 

ปรับเทียบ: ปรับเทียบทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 95) และตั้งค่าชดเชยหัวเรือของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 96)

เกนสมอ: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่ออยู่ในโหมดลือกสมอ หากคุณต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวกว้างขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวกว้างเกินไป ให้ลดค่า

การนำทางที่ได้: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อนำทาง หากคุณต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวกว้างขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวกว้างเกินไป ให้ลดค่า

โหมดรักษาที่มุ่งหน้า: ตั้งค่าโหมดรักษาที่มุ่งหน้า ตัวเลือกจัดแนวเรือจะพยายามรักษาให้เรือมุ่งหน้าไปในทิศทางเดียวกันโดยไม่สนกระแส น้ำ ตัวเลือกนำทางจะพยายามนำทางเป็นเส้นตรงในทิศทางที่ร้องขอ

โหมดถึงที่หมาย: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าลือกสมอ ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติลือกสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าทำเอง ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

ข้อควรระวัง

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ เมื่อใช้การตั้งค่าทำเองสำหรับตัวเลือกโหมดถึงที่หมาย คุณต้องพร้อมที่จะควบคุมเรือ

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

ด้านที่เก็บใบพัด: ตั้งค่าด้านของทรอลิ่งมอเตอร์ที่ใบพัดหมุนในขณะที่เก็บทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งจะเป็นประโยชน์เมื่อคุณจัดเก็บรายการอื่นๆ ใกล้กับใบพัดที่เก็บไว้

ปุ่มลัด: เปิดใช้งานปุ่มลัดบนรีโมทคอนโทรลของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์นี้โดยเฉพาะ ปุ่มจะทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ครั้งละหนึ่งตัวเท่านั้น

ใช้ค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัดบนรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์ คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

หมายเหตุ: หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์มากกว่าหนึ่งตัวในเครือข่าย คุณสามารถตั้งปุ่มลัดได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพียงหนึ่งตัวเท่านั้น

1 เปิดหน้าจอ

2 กดปุ่มลัดค้างไว้

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหน่วยความจำ ปักหมุดแล้ว พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์

คุณต้องปรับตั้งเข็มทิศในทรอลิ่งมอเตอร์ก่อนที่จะจะสามารถใช้คุณสมบัติของออโตไพลอตได้

1 เดินเรือไปยังพื้นที่เปิดของน้ำนิ่ง

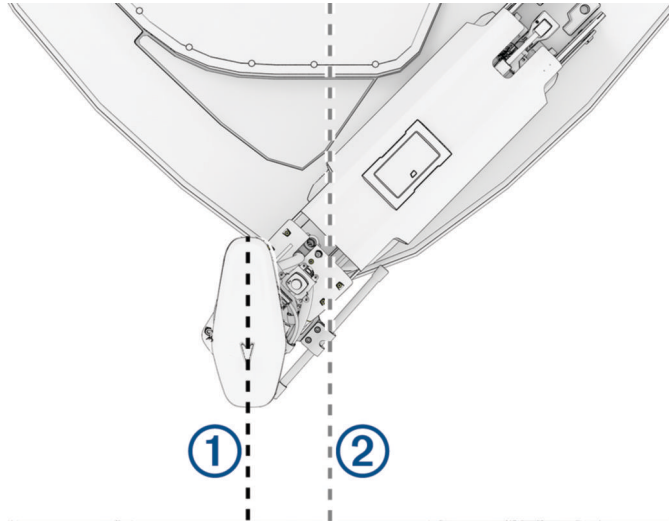
2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > การปรับตั้งค่าเข็มทิศ

3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

ทรอลิ่งมอเตอร์อาจไม่อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือของคุณ ขึ้นอยู่กับมุมในการติดตั้ง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

- 1 ปรับมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ ① เพื่อให้อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือ ② ของคุณโดยชี้ไปข้างหน้า



- 2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > ค่าชดเชยหัวเรือ

การปรับเทียบการจัดตำแหน่งพวงมาลัย

เพลลาของทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin ได้รับการจัดตำแหน่งจากโรงงานโดย Garmin และไม่จำเป็นต้องจัดตำแหน่งเป็นประจำ ในบางครั้งเนื่องจากแรงกระแทกหรือการหมุนเพลลาด้วยมือโดยไม่คาดคิด พวงมาลัยของทรอลิ่งมอเตอร์อาจคลาดเคลื่อน หรือคุณอาจได้รับข้อความแสดงข้อผิดพลาดเกี่ยวกับการจัดตำแหน่งพวงมาลัย คุณสามารถดำเนินการจัดตำแหน่งนี้เพื่อแก้ไขข้อผิดพลาดประเภทนี้ได้

- 1 ปรับใช้ทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > การปรับเทียบการปรับแนวพวงมาลัย
- 3 ปฏิบัติตามคำแนะนำบนหน้าจอและเลือก **เริ่มต้นค่า**

ข้อสังเกต

ทรอลิ่งมอเตอร์จะทำการบังคับเลี้ยวหลายครั้งในระหว่างกระบวนการปรับเทียบ

- 4 รอจนกว่ากระบวนการปรับเทียบจะเสร็จสิ้น

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ VHF ในเรือข่าย

เมื่อคุณเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้จะเปิดใช้งาน

- 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

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการติดตั้งและการเชื่อมต่อวิทยุ VHF โปรดดูคำแนะนำในการติดตั้งวิทยุ VHF

เปิดใช้งาน DSC

เลือก  > เรือลำอื่นๆ > DSC

รายการ DSC

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

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ***** > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > บัญชีรายการ DSC**

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ***** > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > บัญชีรายการ DSC > เพิ่มรายชื่อ**
- 2 ป้อนหมายเลขหลักการเคลื่อนที่ทางทะเล (MMSI) ของเรือ
- 3 ป้อนชื่อเรือ

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่ใช้ร่วมกันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณจะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกไว้สำหรับการเรียกด้วย

 จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

ไอคอน  จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ***** > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > 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 หากคุณมีระบบอัตโนมัติที่ใช้ร่วมกันได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนให้คุณเริ่มการเลี้ยวของวิลเลียมสันไปยังจุด Man-Overboard

หากคุณยกเลิกสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard บนวิทยุ หน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์ที่แจ้งเตือนให้คุณเปิดใช้งานการนำทางไปยังตำแหน่ง Man-Overboard จะหายไป

การติดตามตำแหน่ง

คุณสามารถเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF กับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อส่งรายงานตำแหน่งและติดตามเรือที่ส่งรายงานตำแหน่ง เรือต้องส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการโทร DSC) เพื่อใช้คุณสมบัตินี้

การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกในรายการ DSC ([รายการ DSC, หน้า 97](#))

การดูรายงานตำแหน่ง

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

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **นำทาง** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การสร้างเว็พพอยท์ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **สร้างจุดหักเหียว**

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **แก้ไข**
 - ในการป้อนชื่อของเรือ ให้เลือก **ชื่อ**
 - ในการเลือกสัญลักษณ์ใหม่ ให้เลือก **สัญลักษณ์** หากมี
 - ในการป้อนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**
 - ในการแสดงเส้นทางเดินสำหรับเรือ หากวิทยของคุณกำลังติดตามตำแหน่งของเรืออยู่ ให้เลือก **การทดลอง**
 - ในการเลือกสีสำหรับเส้นทางเดิน ให้เลือก **เส้นรอยทาง**

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **แก้ไข** > **ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่ที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทางของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่รายงาน

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

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งคำขอนี้พร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือกช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อไป มาจนกว่าคุณจะเรียกโดยใช้ช่องหนึ่ง

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **...** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานีที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **โทรด้วยคลื่นวิทยุ** > **ช่องแถบ**
- 4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่สามารถรับข้อมูลการเรียก

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **•••** > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC** > **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 จากมุมมองแผนที่ที่เดินเรือหรือแผนที่เดินเรือ 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 **ตัววัด**
- 2 เลือกตัววัด เช่น **เรือ**

GPS Speed	GPS Hdg (COG)
0.00 _{M P H}	007 _{° M}
GPS Position	Depth
N 25°45.563' W080°10.426'	386.7 _{f t}

- 3 เลือก **<** หรือ **>** เพื่อดูหน้าตัววัดอื่น หากมี

ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

หากไอคอนสว่างขึ้นบนหน้าตัววัด แสดงว่ามอเตอร์มีปัญหา

	การแจ้งเตือนระดับน้ำมันหรือแรงดันน้ำมันต่ำ
	การแจ้งเตือนอุณหภูมิ
	การแจ้งเตือนแรงดันไฟแบตเตอรี่
	การแจ้งเตือนการเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด

- 1 เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก **•••** > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 3 เลือกตัววัดที่จะแก้ไข
คำแนะนำ: คุณสามารถแตะค้างตัววัดใดก็ได้ เพื่อเปลี่ยนข้อมูลอย่างรวดเร็ว
- 4 เลือก **แทนที่ข้อมูล**
- 5 เลือกประเภทข้อมูล
- 6 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การปรับแต่งตัววัด

คุณสามารถเพิ่มหน้าตัววัด เปลี่ยนแผนผังของหน้าตัววัด เปลี่ยนวิธีการแสดงผลของตัววัด และเปลี่ยนข้อมูลในตัววัดแต่ละตัวได้

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

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด

หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

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

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

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

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในตัววัดได้ (*การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด, หน้า 101*)

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

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > เปิด**

เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของตัววัดจะปรากฏขึ้น และตัววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ

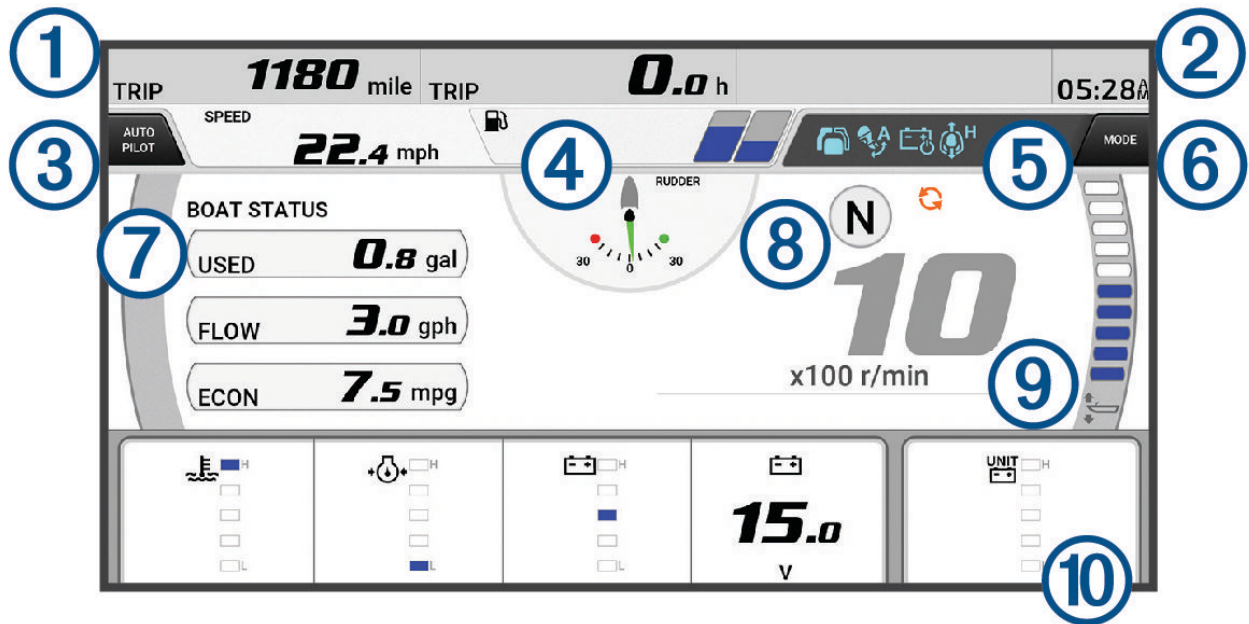
- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > กำหนดเอง**
- 2 เลือกการเตือนตัววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

ตัววัดเครื่องยนต์และมอเตอร์ Yamaha

เพื่อประสบการณ์ที่ดีที่สุดในการตรวจสอบและควบคุมเครื่องยนต์ Yamaha หรือมอเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ คุณต้องเชื่อมต่อเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ของคุณเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้อะแดปเตอร์อินเทอร์เฟซที่เหมาะสม หากจำเป็น โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

เลือก **ตัววัด > YAMAHA** เพื่อดูตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha

รูปภาพนี้เป็นเพียงตัวอย่างหนึ่งของลักษณะที่หน้าจออาจปรากฏขึ้นตามจำนวนและประเภทของเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ที่เชื่อมต่อกับเรือ ข่ายเครื่องยนต์และตัวควบคุมลีนปีกผีเสื้อ ศึกษาคู่มือสำหรับเจ้าของที่ให้มาพร้อมกับเครื่องยนต์ Yamaha มอเตอร์ หรือจอแสดงผลของคุณเพื่อดูข้อมูลที่ครบถ้วน



①	ฟิลด์ข้อมูลเรือ แต่ละลำไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล
②	เวลาปัจจุบัน แต่ละลำไว้เพื่อดูข้อมูลการเดินทาง
③	เลือกเพื่อเปิดและปิดแถบอัตโนมัติ (Helm Master® EX) เลือกเพื่อตั้งค่าปุ่มกันบั้งคัปให้เหมาะกับฟังก์ชัน Set Point (Helm Master และ Helm Master EX)
④	ข้อมูลระดับถังหรือข้อมูลระดับแบตเตอรี่ กดถังหรือแบตเตอรี่ค้างไว้เพื่อดูข้อมูลเซนเซอร์ระดับถังหรือระดับแบตเตอรี่โดยละเอียด
⑤	ไอคอนสถานะ: • สีน้ำเงิน: ตัวแสดงการทำงานของเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ • สีส้ม: สถานะหรือข้อมูลสภาพเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ • สีแดง: ข้อมูลการเตือนและแจ้งเตือนเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ ความแรงของสัญญาณ GPS (Helm Master)
⑥	เลือกเพื่อตั้งค่าจุดตกปลา (Helm Master/Helm Master EX) เลือกเพื่อตั้งค่าความเร็วทอлинг (Helm Master/Helm Master EX/Mechanical RC/Digital Electronic RC (6X6/6X7))
⑦	ฟิลด์ข้อมูลเรือ แต่ละลำไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล
⑧	ตัวระบุตำแหน่งเกียร์ RPM ของเครื่องยนต์
⑨	เครื่องวัดความเร็วและมุมทริม แต่ละลำไว้เพื่อเปลี่ยนพื้นหลัง
⑩	ฟิลด์ข้อมูลเครื่องยนต์ มอเตอร์ และเรือ แต่ละลำไว้เพื่อแทนที่ข้อมูลและเปลี่ยนลักษณะของตัววัด

ไอคอนฟังก์ชันเครื่องยนต์และมอเตอร์

ไอคอนสีน้ำเงินระบุสถานะฟังก์ชันของเครื่องยนต์หรือมอเตอร์

	ระบบอัตโนมัติกำลังทำงานอยู่
	การควบคุมความเร็วกำลังทำงานอยู่
	คันโยกเดียวกำลังทำงานอยู่
	ระบบช่วยทริมกำลังทำงานอยู่
	ระบบการจัดการแบตเตอรี่ (BMS) กำลังทำงานอยู่
	Joystick Hold กำลังทำงานอยู่

ไอคอนสถานะเครื่องยนต์และมอเตอร์

ไอคอนสีส้มแสดงสภาพเครื่องยนต์หรือมอเตอร์

	ระบบความปลอดภัย Yamaha เปิดอยู่
	เครื่องยนต์อยู่ภายใต้การควบคุมการชิงโครโนซ์
	เครื่องยนต์กำลังอุ่นเครื่อง
	เอาต์พุตของเครื่องยนต์หรือมอเตอร์ถูกจำกัด
	ระบบการจัดการแบตเตอรี่ (BMS) ปิดอยู่

ไอคอนคำเตือนของเครื่องยนต์และมอเตอร์

ไอคอนสีแดงแสดงถึงความผิดปกติของเครื่องยนต์หรือมอเตอร์

ข้อสังเกต	
ปรึกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณหากไม่สามารถระบุและแก้ปัญหาได้	

	แรงดันน้ำหล่อเย็นต่ำ
	แรงดันน้ำมันต่ำ ดับเครื่องยนต์ ตรวจสอบระดับน้ำมันเครื่อง และเพิ่มน้ำมันหากจำเป็น ข้อสังเกต ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง
	เครื่องยนต์ความร้อนสูงเกินไป ดับเครื่องยนต์ทันที ตรวจสอบทางเข้าน้ำหล่อเย็น และแก้ไขหากอดตัน ข้อสังเกต ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง
	แรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ต่ำ ตรวจสอบแบตเตอรี่และการเชื่อมต่อเชื่อมต่อ และขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ที่หลวมทั้งหมดให้แน่น กลับไปยังท่าเรือโดยเร็วหากการขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ให้แน่น ไม่เพิ่มแรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ ปรีกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณทันที หมายเหตุ: ห้ามดับเครื่องยนต์เมื่อการเตือนนี้เปิดอยู่ หากคุณทำเช่นนั้น คุณอาจไม่สามารถสตาร์ทเครื่องยนต์อีกครั้งได้
	น้ำในเชื้อเพลิง น้ำถูกเก็บรวบรวมไว้ในกรองเชื้อเพลิง (อุปกรณ์แยกเชื้อเพลิง) ดับเครื่องยนต์ทันทีและปรึกษาคู่มือเครื่องยนต์ในการระบายน้ำออกจากกรองเชื้อเพลิง หมายเหตุ: น้ำมันเบนซินที่ผสมกับน้ำอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายได้
	การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์/การซ่อมบำรุง มีปัญหาเกี่ยวกับเครื่องยนต์สันดาป ปรีกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณทันที การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์ยังปรากฏขึ้นเมื่อผ่านไประหว่าง 100 ชั่วโมงทำงานนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้า
	การเตือนให้ตรวจสอบมอเตอร์/การบำรุงรักษา มีปัญหาเกี่ยวกับมอเตอร์ไฟฟ้า ปรีกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณทันที
	การแจ้งการเตือนของเครื่องยนต์ (Helm Master)
	ปัญหาไอเสียของเครื่องยนต์

การตั้งค่าตัววัด

การกำหนดค่าจำนวนเครื่องยนต์

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก ***** > จำนวนเครื่องยนต์**
- 2 เลือกจำนวนเครื่องยนต์

การกำหนดค่าเซนเซอร์ระดับถัง

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก ***** > 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

ข้อสังเกต

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าอย่างถูกต้อง หากไม่ หน้าจอเครื่องยนต์จะไม่แสดงข้อมูลที่ถูกต้อง

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก •••

การเดินทาง: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับการเดินทางของคุณ เช่น ระยะทางและชั่วโมง และให้คุณสามารถรีเซ็ตค่าเหล่านี้ได้

คำเตือนการบำรุงรักษา: แสดงข้อมูลการซ่อมบำรุง ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าช่วงเวลาการซ่อมบำรุง และทำให้คุณสามารถรีเซ็ตเวลาที่ผ่านไปนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้านี้

ค่าที่ตั้งล่วงหน้าของถัง: ตั้งค่าชื่อถัง ประเภทของเหลว สไลด์เซนเซอร์ และความจุถัง และปรับเซนเซอร์

ระบบช่วยทริม: เปิดหรือปิดคุณสมบัติสนับสนุนการทริม ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

แรงเสียดทานบังคับเลี้ยว: ตั้งค่าแรงเสียดทานบนพวงมาลัย แรงเสียดทานจะปรับโดยอัตโนมัติตามความเร็วเครื่องยนต์ ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

ล๊อค-ทุ-ล๊อค: ตั้งค่าจำนวนครั้งที่สามารถหมุนพวงมาลัยระหว่างล๊อค กราบซ้ายสุด และกราบขวาสุดได้

การควบคุมความเร็ว: 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 83)*

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

ค่าระบบช่วยทริมที่ตั้งไว้ล่วงหน้า: ตั้งค่าค่าระบบช่วยทริมที่ตั้งล่วงหน้า ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิทัล (DEC)

ค่าชดเชยการไหลของเชื้อเพลิง: ตั้งค่าชดเชยสำหรับข้อมูลการไหลของเชื้อเพลิง

ตัวตั้งเวลาปิด: ปิดระบบหนึ่งชั่วโมงหลังจากดับเครื่องยนต์

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

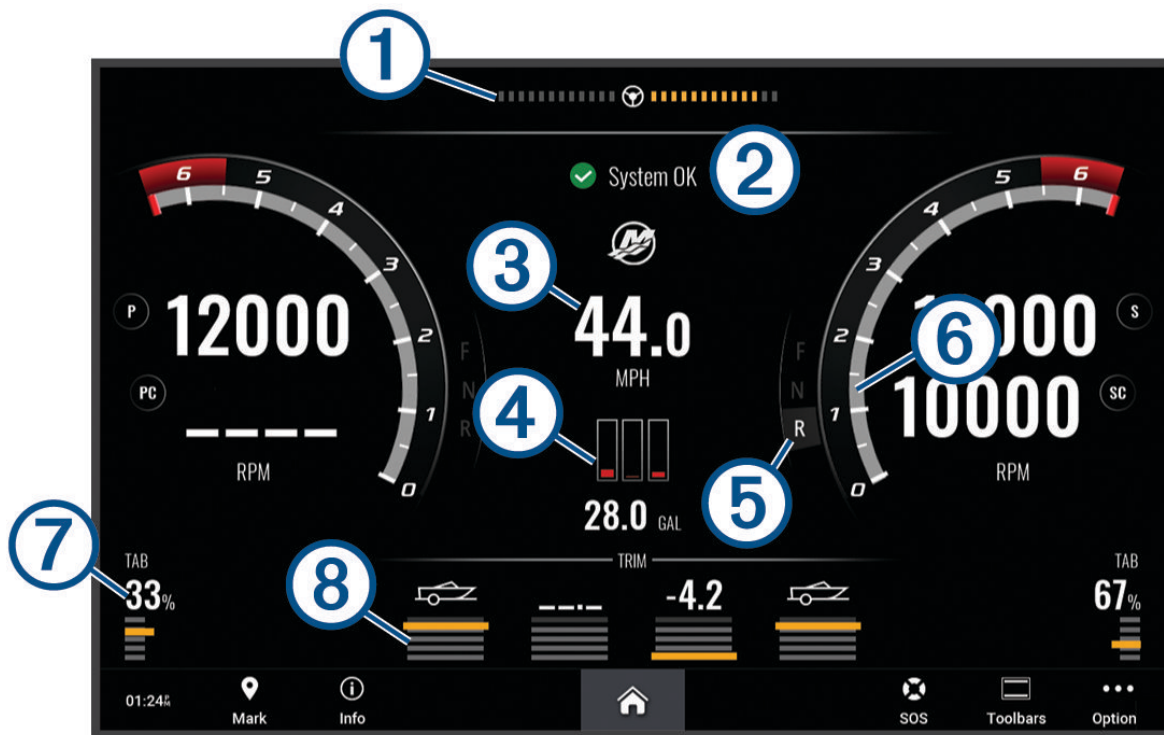
การปรับตั้งค่า: ปรับเทียบคุณสมบัติต่างๆ เช่น การตั้งค่าศูนย์ทริม และเข็มทิศ

รีเซ็ต: รีเซ็ตข้อมูลเครื่องยนต์และเกตเวย์

ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury®

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้จะพร้อมใช้งานเมื่อเชื่อมต่อเกตเวย์ Mercury SmartCraft Connect เท่านั้น ข้อมูลที่มีแตกต่างกันไปตามเครือข่ายเครื่องยนต์และอาจรวมถึง RPM จำนวนชั่วโมงของเครื่องยนต์ แรงดันน้ำหล่อเย็น แรงดันน้ำมัน และข้อมูลอื่นๆ

เลือก **ตัววัด > Mercury** เพื่อดูตัววัดเครื่องยนต์ Mercury



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

คำแนะนำ: ในการดูรายละเอียดเครื่องยนต์เพิ่มเติม ให้เลือก ***** > ข้อมูลเครื่องยนต์**

² อาจแสดงมุมการบังคับเลี้ยว Mercury บนหน้าจอขึ้นอยู่กับรุ่นเครื่องยนต์และการกำหนดค่า และตำแหน่งบนหน้าจออาจต่างกันไป

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 137) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก  > การเตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > เชื้อเพลิงบนเรือทั้งหมด > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จสิ้น**

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์การไหลของน้ำมัน คุณต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์ถังน้ำมัน ระดับน้ำมันจะถูกปรับโดยอัตโนมัติตามข้อมูลเซนเซอร์ระดับถัง และไม่ต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงด้วยตนเอง (*การตั้งค่าน้ำมัน*, หน้า 145)

- 1 เลือก **ตัววัด**
- 2 เลือก **เครื่องยนต์** หรือ **น้ำมันเชื้อเพลิง**
- 3 เลือก **...**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก **เติมทุกถังให้เต็ม** ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็นความสูงสูงสุด
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก **เติมน้ำมันใส่เรือ** และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก **ตัววัด > ลม**

การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ

คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

- 1 การตัววัดลม ให้เลือก **...** > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 ในหน้าต่างด้านซ้าย ให้เลือก **ตัววัดลมเล่นเรือ**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงมุมการพัดของลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **เข็ม** และเลือกตัวเลือก
 - ในการแสดงความเร็วลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ความเร็วลม** และเลือกตัวเลือก

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือความเร็ว GPS

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **...** > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 จากหน้าต่างซ้าย ให้เลือก **มาตรวัดจากเข็มทิศ**
- 3 เลือก **การแสดงความเร็ว** แล้วเลือกตัวเลือก:
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก **น้ำ**
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก **การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **...** > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 จากหน้าต่างซ้าย ให้เลือก **มาตรวัดจากเข็มทิศ**
- 3 เลือก **ที่มาทิศมุ่งหน้า** แล้วเลือกตัวเลือก:
 - ในการใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า ให้เลือก **แม่เหล็ก**
 - ในการใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่คำนวณโดยใช้ GPS ให้เลือก **GPS**

หมายเหตุ: เมื่อเล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่สำหรับทั้งสเกลด้านลมและสเกลตามทิศทางลม

- 1 การตัววัดลม ให้เลือก **...** > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 ในหน้าต่างด้านซ้าย ให้เลือก **มาตรวัดจากเข็มทิศ** หรือ **ตัววัดลมเล่นเรือ**
- 3 เลือก **แทนที่ข้อมูล** > **การกางใบ** > **ตัววัดทวนลม**
มาตรวัดจากเข็มทิศ หรือ ตัววัดลมเล่นเรือ ถูกแทนที่ด้วย ตัววัดทวนลม
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ในทิศด้านลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลสูงขึ้น** และตั้งค่ามุมมองศาลม
 - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ตามทิศทางลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลต่ำลง** และตั้งค่ามุมมองศาลม
 - ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก **ตัววัด** > **การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

- 1 เลือก **...**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตการเดินทาง**
 - ในการตั้งค่าค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุด**
 - ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตมาตรวัดระยะ**
 - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตทั้งหมด**

การดูกราฟ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูกราฟการเปลี่ยนแปลงสภาพแวดล้อมต่างๆ เช่น อุณหภูมิ ความลึก และลม คุณต้องมีหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับเรือขาย

คุณสามารถดูกราฟของข้อมูลเซนเซอร์ได้โดยการสร้างหน้า คอมโบ ใหม่ หรือโดยการเพิ่มกราฟลงในหน้า คอมโบ ที่มีอยู่

- 1 สร้างหน้า **คอมโบ** ใหม่หรือเปิดหน้า **คอมโบ** ที่มีอยู่ (*การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่*, หน้า 9)
- 2 เลือกหน้าต่างที่คุณต้องการเพิ่มกราฟ และเลือก **กราฟ**
- 3 เลือกกราฟที่คุณต้องการเพิ่ม

คำแนะนำ: คุณสามารถเปลี่ยนกราฟในหน้าต่างคอมโบที่ใช้งานอยู่ได้โดยการเลือก **...** > **เปลี่ยนกราฟ** และเลือกกราฟใหม่

การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา

คุณสามารถระบุจำนวนเวลาและช่วงข้อมูลเซนเซอร์ที่ปรากฏในกราฟความลึก ลม และอุณหภูมิน้ำ

1 เลือกกราฟในหน้า **คอมโบ** แล้วเลือก ...

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสเกลเวลาที่ใช้ เลือก **ช่วงเวลา** การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 นาที การเพิ่มสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาได้ยาวนานยิ่งขึ้น การลดสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาไม่นานได้
- ในการตั้งค่าสเกลของกราฟ เลือก **ขนาด** การเพิ่มสเกลช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลในค่าที่อ่านได้มากขึ้น การลดสเกลช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมในรูปแบบข้อมูลได้มากขึ้น

การปิดการใช้งานตัวกรองกราฟ

ตัวกรองกราฟความเร็วลมและมุมลมจะปรับข้อมูลเซนเซอร์ให้เรียบก่อนที่จะแสดงบนกราฟ การตั้งค่าเริ่มต้นเป็น เปิด คุณสามารถปิดการใช้งานตัวกรอง

1 เลือกกราฟในหน้า **คอมโบ** แล้วเลือก ...

2 เลือกตัวกรอง > ปิด.

การสลับสายแบบดิจิทัล

คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตรวจสอบและควบคุมวงจรเมื่อเชื่อมต่อกับระบบสวิตช์ดิจิทัล

ตัวอย่างเช่น คุณสามารถควบคุมแสงภายในและแสงนำทางของเรือได้ คุณยังสามารถตรวจสอบวงจรของบ่อพักปลาได้ด้วย

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการซื้อและการกำหนดค่าระบบการสลับสายแบบดิจิทัล โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณ

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตช์ดิจิทัล

คุณสามารถเพิ่มและปรับแต่งหน้าสวิตช์ดิจิทัลบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เลือก **เรือ** > **การสลับ** > ... > **ตั้งค่า**

2 เลือก **เพิ่มหน้า** หรือ **แก้ไขหน้า**

3 ตั้งค่าหน้าตามต้องการ:

- ในการป้อนชื่อของหน้า ให้เลือก **ชื่อ**
- ในการตั้งค่าสวิตช์ ให้เลือก **แก้ไขสวิตช์**
- ในการเพิ่มภาพของเรือ ให้เลือก **เพิ่มภาพ BoatView**

หมายเหตุ: คุณสามารถใช้ภาพเรือเริ่มต้นหรือใช้ภาพเรือของคุณแบบกำหนดเองได้ คุณควรบันทึกภาพที่กำหนดเองลงในโฟลเดอร์ /Garmin ในการหน่วยความจำ คุณยังสามารถปรับมุมมองและตำแหน่งการวางของภาพได้ด้วย

การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติดตั้งบนเรือของคุณ

ระบบสมอ Power-Pole®



คำเตือน

ห้ามใช้ระบบสมอ Power-Pole ขณะอยู่ระหว่างการใช้งาน การทำเช่นนี้อาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

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

การเปิดใช้งานสมอ Power-Pole หรือโอเวอร์เลย์ CHARGE™

คุณต้องเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมระบบสมอ Power-Pole หรือระบบการจัดการพลังงาน CHARGE บนเรือของคุณ

1 จากหน้าที่คุณจะมีเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **••• > แก๊ซโอเวอร์เลย์**

2 เลือกที่ที่คุณต้องการจะเพิ่มโอเวอร์เลย์

3 เลือก **สมอ Power-Pole®** หรือ **Power-Pole® Charge**

หลังจากที่คุณเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Power-Pole บนชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole ให้ตรงกับการติดตั้งสมอ Power-Pole บนเรือ (*การติดตั้งสมอ Power-Pole*, หน้า 111)

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 ด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ (*การเปิดใช้งานสมอ Power-Pole หรือโอเวอร์เลย์ CHARGE™*, หน้า 111) และตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole (*การติดตั้งสมอ Power-Pole*, หน้า 111)

รูปแบบของโอเวอร์เลย์จะแตกต่างกันไปตามโหมดการติดตั้ง ดูเอกสาร Power-Pole ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม



	เลือกเพื่อควบคุมสมอทั้งสองพร้อมกัน ยกเลิกการเลือกเพื่อควบคุมสมอแยกต่างหาก
	เลือกเพื่อดึงสมอกลับจนสุด
	เลือกเพื่อยึดสมอจนสุด
	กดค้างไว้เพื่อดึงสมอกลับด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อยึดสมอ
	กดค้างไว้เพื่อยึดสมอด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อยึดสมอ
	กดเพื่อเปิดเมนู
	เลือกเพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติการควบคุมเรือขั้นสูง หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เฉพาะเมื่อเชื่อมต่อกับทรอлингมอเตอร์ Garmin ที่ใช้งานร่วมกันได้เท่านั้น
ท่าเรือ	กดค้างไว้เพื่อดึงสมอกลับด้วยตนเอง
STBD	ปุ่มควบคุมสมอกราบขวา

การควบคุมเรือขึ้นสูง Power-Pole

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin ที่ใช้งานร่วมกันได้และระบบสมอ Power-Pole ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณสามารถเปิดใช้ฟังก์ชันการควบคุมเรือขึ้นสูงที่ใช้ทั้งสมอและทรอลิ่งมอเตอร์ Power-Pole

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งาน ล็อคสมอ บนทรอลิ่งมอเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเปิดใช้งานการควบคุมเรือขึ้นสูงได้

จากโอเวอร์เลย์ Power-Pole ให้เลือก  เพื่อเปิดใช้ฟังก์ชันการควบคุมเรือขึ้นสูงเหล่านี้

หมายเหตุ: ครั้งแรกที่คุณเปิดใช้งานการควบคุมเรือขึ้นสูง คุณต้องดำเนินการกระบวนกรครั้งเดียวเพื่ตั้งค่าความลึกสูงสุดและความไวในการลาก สามารถปรับการตั้งค่าเหล่านี้ได้ในภายหลังจากเมนูบนโอเวอร์เลย์ Power-Pole

การเลือกสมออัจฉริยะ: ระบบจะพิจารณาว่าเมื่อใดควรใช้ฟังก์ชัน ล็อคสมอ กับทรอลิ่งมอเตอร์หรือระบบสมอ Power-Pole

การตรวจจับการลาก: หากสมอเรือน้ำตื้น Power-Pole ไม่สามารถยึดตำแหน่งเรือได้ สมอจะถูกเก็บโดยอัตโนมัติ ทรอลิ่งมอเตอร์จะพยายามนำเรือกลับไปยังตำแหน่งเดิม และทอดสมอใหม่

การย้ายสมอ: เมื่อใช้ทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อย้ายไปยังตำแหน่งสมออื่น ระบบจะเก็บสมอโดยอัตโนมัติหากจำเป็นจนกว่าขั้นตอนการย้ายจะเสร็จสิ้น จากนั้นระบบจะพิจารณาว่าจะทอดสมอใหม่หรือใช้ฟังก์ชันทรอลิ่งมอเตอร์ ล็อคสมอ ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับความลึก

การควบคุมทิศทางของทรอลิ่งมอเตอร์: เมื่อทอดสมอ Power-Pole คุณสามารถหมุนมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ได้ตามต้องการ สิ่งนี้มีประโยชน์เมื่อคุณใช้ LiveScope กับทรอลิ่งมอเตอร์และคุณต้องการดูมุมที่แตกต่างออกไปในขณะที่ยึดสมอไว้

การเก็บสมออัตโนมัติ: ระบบจะเก็บสมอ Power-Pole โดยอัตโนมัติเมื่อคุณเก็บทรอลิ่งมอเตอร์

หมายเหตุ: หากคุณต้องการใช้สมอ Power-Pole ต่อไปเมื่อเก็บทรอลิ่งมอเตอร์ คุณต้องปิดใช้งานการควบคุมเรือขึ้นสูงจากโอเวอร์เลย์ Power-Pole

โอเวอร์เลย์ CHARGE

ก่อนที่คุณจะสามารถเพิ่มโอเวอร์เลย์ CHARGE ได้ คุณต้องติดตั้งระบบการจัดการพลังงาน CHARGE บนเรือของคุณและเชื่อมต่อกับระบบควบคุม C-Monster ทั้งสองระบบนี้เป็นผลิตภัณฑ์ Power-Pole และไม่ได้ผลิตโดย Garmin หลังจากติดตั้งฮาร์ดแวร์นี้ คุณต้องกำหนดค่าระบบการจัดการพลังงาน CHARGE และระบบควบคุม C-Monster เพื่อให้ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถเข้าถึงและควบคุมฟังก์ชันการชาร์จได้ ดูคู่มือสำหรับเจ้าของที่มาพร้อมกับระบบการจัดการพลังงาน CHARGE สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

หลังจากติดตั้งและกำหนดค่าระบบการจัดการพลังงาน CHARGE คุณสามารถเปิดใช้โอเวอร์เลย์ CHARGE เพื่อควบคุมระบบโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การเปิดใช้งานสมอ Power-Pole หรือโอเวอร์เลย์ CHARGE*, หน้า 111)

รูปแบบของโอเวอร์เลย์จะแตกต่างกันไปตามขนาดของรุ่นของชาร์ตพล็อตเตอร์ รุ่นขนาดเล็กอาจแสดงข้อความน้อยลง แต่ฟังก์ชันจะเหมือนกัน

	
①	สถานะแบตเตอรี่เครื่องยนต์
②	การตั้งค่าลำดับความสำคัญ CHARGE คุณสามารถเลือกไอคอนเพื่อปรับลำดับความสำคัญระหว่างแบตเตอรี่เครื่องยนต์และแบตเตอรี่เสริมได้อย่างรวดเร็ว สีของแถบแสดงสถานะการชาร์จแบตเตอรี่ ขณะกำลังชาร์จแบตเตอรี่ แถบที่อยู่บริเวณแบตเตอรี่จะปรากฏเป็นสีเขียว เมื่อแบตเตอรี่ไม่ได้รับการชาร์จ แถบที่อยู่บริเวณแบตเตอรี่นั้นจะปรากฏเป็นสีเทา
③	สถานะแบตเตอรี่เสริม
	แสดงว่ากำลังชาร์จแบตเตอรี่
	แสดงว่าแบตเตอรี่ไม่ได้ชาร์จหรือกำลังคายประจุไปยังแบตเตอรี่ก่อนอื่น
	แสดงว่าระบบการจัดการพลังงาน CHARGE เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ชาร์จ
การถ่ายโอนพลังงาน	เลือกเพื่อเริ่มการถ่ายโอนพลังงานจากแบตเตอรี่เสริมหรือแบตเตอรี่ไปยังแบตเตอรี่เครื่องยนต์

คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll จะไม่ควบคุมเรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll เพื่อตั้งค่าและปรับความเร็วทรอลลิงจากรีโมตคอนโทรลได้

การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุม Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถตั้งค่าและปรับความเร็วเป้าหมายโดยใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนรีโมตคอนโทรลได้

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **...** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก **แถบบนสุด** **แถบล่างสุด** **แถบซ้าย** หรือ **แถบขวา**
- 3 เลือก **Mercury Troll**
- 4 เลือก **ย้อนกลับ**

โอเวอร์เลย์ Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนรีโมตคอนโทรลเพื่อตั้งค่าความเร็วเป้าหมาย



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

การควบคุมการล่องเรือ Mercury

⚠ คำเตือน

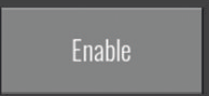
คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ระบบควบคุมเรือ Mercury จะไม่ควบคุมเรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถตั้งค่าและปรับฟังก์ชันการควบคุมการล่องเรือโดยใช้รีโมตคอนโทรลได้

เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์การควบคุมเรือ Mercury

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก *** > แก๊ซโอเวอร์เลย์
- 2 เลือก แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา
- 3 เลือก เมอร์คิวรี ครูซ
- 4 เลือก ย้อนกลับ

โอเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ Mercury

 Cruise  Target **1150** RPM  Current RPM **810**  Enable

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

รายละเอียดเครื่องยนต์ Mercury

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการบำรุงรักษาเครื่องยนต์ของเรือของคุณ การไม่บำรุงรักษาเครื่องยนต์อย่างเหมาะสมอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ได้เชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้แล้ว คุณสามารถดูรายละเอียดเครื่องยนต์โดยใช้โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์ Mercury บนชาร์ตพล็อตเตอร์

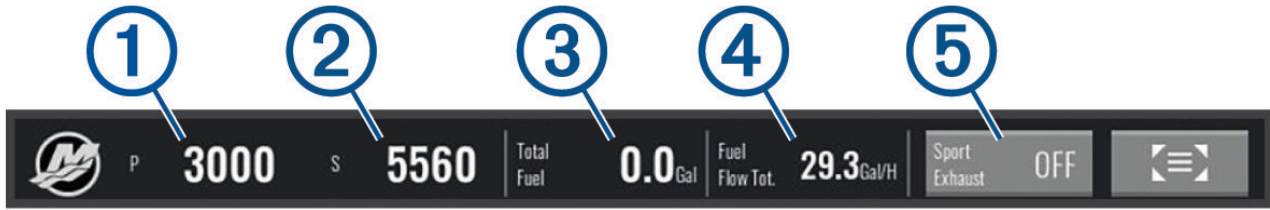
การเพิ่ม Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก *** > แก๊ซโอเวอร์เลย์
- 2 เลือก แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา
- 3 เลือก เครื่องยนต์ Mercury.
- 4 เลือก ย้อนกลับ

โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์ Mercury

คุณสามารถใช้ Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์เพื่อดูข้อมูลของเครื่องยนต์ (การเพิ่ม Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์, หน้า 114)

หมายเหตุ: เนื่องจากข้อจำกัดของพื้นที่บนโอเวอร์เลย์ บางรายการอาจไม่ปรากฏหากเรือมีหลายเครื่องยนต์



①	RPM ของเครื่องยนต์กราบซ้าย
②	RPM ของเครื่องยนต์กราบขวา
③	เชื้อเพลิงที่ใช้ได้ทั้งหมด
④	การใช้เชื้อเพลิง
⑤	การควบคุมท่อไอเสียแบบสปอร์ต (หากรองรับ) (การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ของเครื่องยนต์, หน้า 115)

คำแนะนำ: คุณยังสามารถดูรายละเอียดเครื่องยนต์โดยรวมใน Mercury หน้าตัววัด (ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury®, หน้า 107)

การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ของเครื่องยนต์

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ เครื่องยนต์ Mercury บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อเปิดการใช้งานการตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ได้ การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต จะเปลี่ยนเสียงของเครื่องยนต์บนโอเวอร์เลย์ เครื่องยนต์ Mercury ให้เลือก ท่อไอเสียแบบสปอร์ต > เปิด

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก XXX จากแถบเมนูเพื่อเปิดโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว

คำแนะนำ: คุณยังสามารถเปิดใช้งานการตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต จาก Mercury เมนูหน้าตัววัด

การควบคุม Mercury Active Trim

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ การควบคุม Mercury Active Trim จะไม่ควบคุมความเร็วของเรือ ไม่บังคับเรือให้คุณ และไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการเดินเรือ หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณเชื่อมต่อกับระบบ Mercury Active Trim ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถควบคุมระบบได้โดยใช้โอเวอร์เลย์ Active Trim บนชาร์ตพล็อตเตอร์

การเพิ่มโอเวอร์เลย์ Mercury Active Trim

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ... > แก์โอเวอร์เลย์
- 2 เลือก แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา
- 3 เลือก Active Trim

โอเวอร์เลย์ Mercury Active Trim

①	เมื่อเปิดใช้งาน คุณสามารถปรับทริมได้ด้วยตนเอง
②	เมื่อเปิดใช้งาน คุณสามารถเปลี่ยนระหว่างโปรไฟล์ Mercury Active Trim ที่ตั้งไว้ล่วงหน้า
③	สถานะระบบ Active Trim
เปิดใช้ หรือ ไม่ใช้งาน	เลือกเพื่อเปิดหรือปิดระบบ Active Trim

การควบคุมสมอบแบบดิจิทัล Skyhook®

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติสมอบแบบดิจิทัล Skyhook ไม่ได้หลีกเลี่ยงอันตรายจากการเดินเรือ หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์สมอดิจิทัล Skyhook บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อตั้งค่าและปรับฟังก์ชัน Skyhook, Drifthook และ Bowhook ได้

สมอดิจิทัล Skyhook

เมื่อใช้งาน เรือจะพยายามรักษาที่สมมุ่งหน้าและตำแหน่งไว้

Drifthook: เมื่อใช้งาน เรือจะพยายามรักษาที่สมมุ่งหน้า แต่ตำแหน่งอาจมีการเปลี่ยนแปลง

Bowhook: เมื่อใช้งาน เรือจะพยายามรักษาตำแหน่งเดิม แต่ที่สมมุ่งหน้าไปอาจมีการเปลี่ยนแปลง

การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุมสมอดิจิทัล Skyhook

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury คุณสามารถเพิ่มโอเวอร์เลย์บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมฟังก์ชันสมอดิจิทัล Skyhook ได้

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **••• > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก **แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา**
- 3 เลือก **Mercury Skyhook**
- 4 เลือก **ย้อนกลับ**

โอเวอร์เลย์สมมติจิจิตอล Skyhook

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Skyhook บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมฟังก์ชันการทำงานของสมมติจิจิตอล Skyhook ได้

คำแนะนำ: เมื่อคุณสมบัติสมมติจิจิตอล Skyhook, Drifthook หรือ Bowhook ทำงานอยู่ คุณสามารถเลือก Standby บนแถบเมนูเพื่อปิดคุณสมบัติสมมติจิจิตอลที่ใช้งานอยู่ และกลับมาควบคุมเรือด้วยตนเองได้

	
1	ข้อมูลเกี่ยวกับทิศมุ่งหน้าปัจจุบันและการปรับพวงมาลัย
◀◀	ปรับทิศมุ่งหน้าที่ต้องการไปทางกราบซ้าย ระบบจะบังคับเรือไปยังทิศทางใหม่
▶▶	ปรับทิศมุ่งหน้าที่ต้องการไปทางกราบขวา ระบบจะบังคับเรือไปยังทิศทางใหม่
Drifthook	เปลี่ยนเป็นฟังก์ชันการทำงาน Drifthook
Bowhook	เปลี่ยนเป็นฟังก์ชันการทำงาน Bowhook

โอเวอร์เลย์ Drifthook

เมื่อเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Skyhook บนชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถเลือก Drifthook เพื่อเปลี่ยนสมมติจิจิตอล Skyhook เพื่อใช้ฟังก์ชัน Drifthook ได้

คำแนะนำ: เมื่อคุณสมบัติ Drifthook ทำงานอยู่ คุณสามารถเลือก Standby บนแถบเมนูเพื่อปลดสมมติจิจิตอลและกลับมาควบคุมเรือด้วยตนเองได้

	
◀◀	ปรับทิศมุ่งหน้าที่ต้องการไปทางกราบซ้าย ระบบจะบังคับเรือไปยังทิศทางใหม่
▶▶	ปรับทิศมุ่งหน้าที่ต้องการไปทางกราบขวา ระบบจะบังคับเรือไปยังทิศทางใหม่
Drifthook	เลือกอีกครั้งเพื่อกลับสู่ฟังก์ชันการทำงานของสมมติจิจิตอล Skyhook
Bowhook	เปลี่ยนเป็นฟังก์ชันการทำงาน Bowhook

คุณสมบัติ Dometic® Optimus®

เมื่อเชื่อมต่อกับระบบ Optimus ที่ใช้ร่วมกันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะช่วยให้คุณเข้าถึงและควบคุมระบบได้ คุณสามารถเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Optimus เพื่อควบคุมระบบ Optimus (*กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus, หน้า 117*)

เมื่อจำเป็น ระบบ Optimus จะแสดงข้อความพร้อมข้อมูล คำแนะนำ และการแจ้งเตือนเกี่ยวกับความผิดพลาดและอันตราย

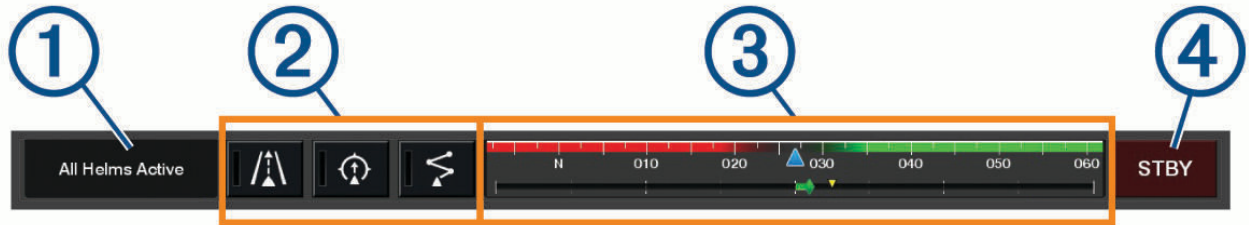
ไอคอนห้ามว่ายน้ำ  ระบุว่าคุณไม่ควรว่ายน้ำเมื่อมีการใช้งานโหมด Optimus บางโหมด ในโหมดเหล่านี้ การควบคุมใบพัดจะทำงานโดยอัตโนมัติและอาจทำให้บุคคลในน้ำได้รับบาดเจ็บ

กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ... > แก๊ซโอเวอร์เลย์
- 2 เลือก แถบบนสุด แถบล่างสุด แถบซ้าย หรือแถบบาง
- 3 เลือกแถบ Optimus

ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

ในการใช้แถบโอเวอร์เลย์ คุณต้องเชื่อมต่อระบบ Optimus ของคุณกับชาร์ตพล็อตเตอร์และเพิ่มแถบโอเวอร์เลย์ในหน้าจอที่จำเป็น (กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus, หน้า 117)



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 ซึ่งควรใช้ในการฉุกเฉินเท่านั้น หาก你不能ติดต่อขอความช่วยเหลือได้ ดำเนินการด้วยความระมัดระวังเป็นพิเศษ อ่านคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus และสวมใส่อุปกรณ์การลอยตัวส่วนบุคคล (PFD) เสมอ

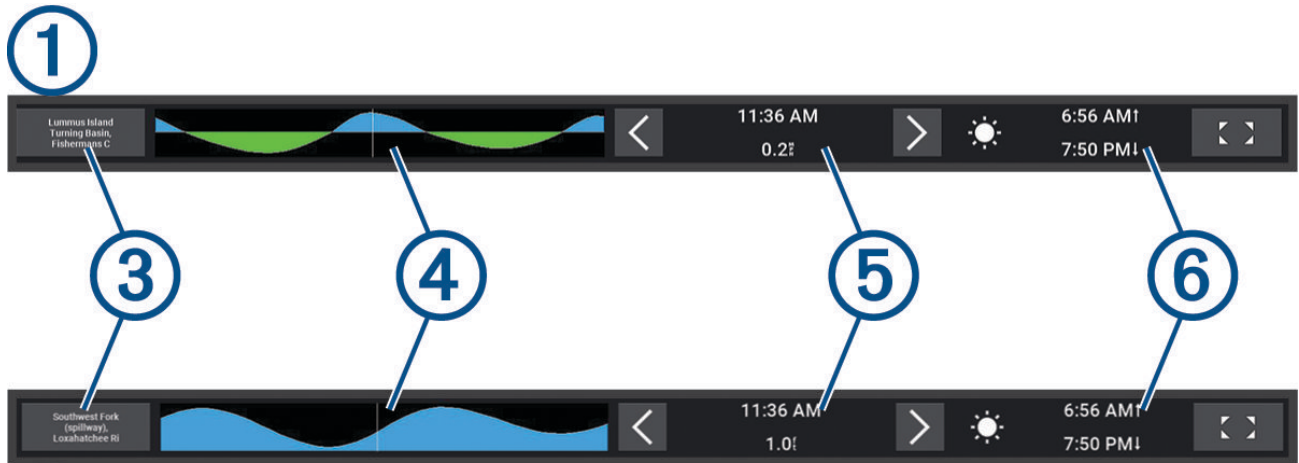
คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ การใช้โหมด Limp Home ไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เมื่อพร้อมใช้งาน ปุ่ม Limp Home จะปรากฏบนแถบโอเวอร์เลย์ Optimus โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus ก่อนใช้โหมด Limp Home

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

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

โอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ



②

①	แถบโอเวอร์เลย์สถานีระดับน้ำ
②	แถบโอเวอร์เลย์สถานีกระแสน้ำ
③	ชื่อของสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำที่เลือก เลือกเพื่อเปลี่ยนเป็นสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำอื่น
④	กราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ
⑤	เวลาปัจจุบัน ระบุบนกราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำเป็นเส้นสีขาว คุณสามารถเลือก < และ > เพื่อปรับเวลาบนกราฟสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ
⑥	เวลาพระอาทิตย์ขึ้นและพระอาทิตย์ตกปัจจุบัน
< >	เลือกเพื่อเปิดหน้าข้อมูลสถานีระดับน้ำหรือกระแสน้ำ

การเพิ่มโอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ... > แก๊ซโอเวอร์เลย์
- 2 เลือก แถบบนสุด, แถบล่างสุด, แถบซ้าย หรือ แถบขวา
- 3 เลือก น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ

ข้อมูลสถานียาการระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระเบิดระวางต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานียาการระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น แถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง บนชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานียาการระดับน้ำวันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่คลัสต์

จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง ให้เลือก 

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมิใช่เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระเบิดระวางต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมิใช่ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น แถบไอเวอร์เลย์ กระแสน้ำ บนชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่ดูครั้งล่าสุด และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน (*ไอเวอร์เลย์ระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 119)

จากแถบไอเวอร์เลย์ กระแสน้ำ ให้เลือก 

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก  จากนั้นเลือก ท้องฟ้า

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

- 1 จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก 
- 2 ในการดูข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า ให้เลือก ท้องฟ้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่** และใส่วันเดือนปี
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก **วันที่และเวลาปัจจุบัน**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันถัดไป**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันก่อนหน้า**

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

- 1 จากแถบไอเวอร์เลย์ น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ ให้เลือก 
- 2 เลือก สถานีใกล้เคียง
- 3 เลือกสถานี

การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือทาง

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือกสถานีระดับน้ำหรือไอคอนสถานีปัจจุบัน
- 2 เลือกชื่อของสถานี

ข้อความและคำเตือน

คุณสามารถเปิดเมนูเพื่อดูข้อความและคำเตือนที่สำคัญ และเข้าถึงการสื่อสารอื่นๆ เช่น DSC

เลือก 

ระหว่างที่การเตือนที่ใช้งานอยู่ เครื่องหมาย (⚠) จะแทนที่ไอคอนบนแถบเมนู (🔔) ไอคอนรหัสสีนี้สื่อถึงลักษณะของคำเตือน และหากคุณมีมากกว่าหนึ่งข้อความที่ต้องตรวจสอบ ก็จะจัดลำดับความสำคัญของคำเตือนที่มีความรุนแรงสูงสุด

สี	ความรุนแรง
แดง	อันตรายที่จำเป็นต้องมีการดำเนินการทันทีเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บทางร่างกายที่รุนแรงหรือการเสียชีวิต
เหลือง	อันตรายหรือการปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บเล็กน้อยต่อร่างกาย หรือความเสียหายต่อผลิตภัณฑ์หรือทรัพย์สินได้

การดูข้อความและคำเตือน

1 เลือก 

หมายเหตุ: ซึ่งจะปรากฏเป็นเครื่องหมาย (⚠) หากมีคำเตือนที่ใช้งานอยู่ หน้าต่างจะเปิดขึ้นเพื่อแสดงข้อความและคำเตือนที่ใช้งานอยู่

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือกข้อความหรือคำเตือนที่ใช้งานอยู่
- เลือก การสื่อสารทั้งหมด > ประวัติการเตือน

3 หากจำเป็น ให้เลือกรายการที่แสดง

4 เลือก ตรวจสอบ

การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ

1 เลือก 

หมายเหตุ: ซึ่งจะปรากฏเป็นเครื่องหมาย (⚠) หากมีคำเตือนที่ใช้งานอยู่

2 เลือก การสื่อสารทั้งหมด > ประวัติการเตือน > เรียง/กรอง

3 เลือกตัวเลือกเพื่อจัดเรียงหรือคัดกรองรายการข้อความ

การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความจำ

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก 

หมายเหตุ: ซึ่งจะปรากฏเป็นเครื่องหมาย (⚠) หากมีคำเตือนที่ใช้งานอยู่

3 เลือก การสื่อสารทั้งหมด > ประวัติการเตือน > บันทึกไปที่การ์ด

การล้างข้อความและคำเตือนทั้งหมด

1 เลือก 

หมายเหตุ: ซึ่งจะปรากฏเป็นเครื่องหมาย (⚠) หากมีคำเตือนที่ใช้งานอยู่

2 เลือก การสื่อสารทั้งหมด > ประวัติการเตือน > ล้างประวัติการเตือน

Media Player

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถควบคุมเสียงนั้นด้วยเครื่องเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้:

- หากคุณมีสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network คุณสามารถควบคุมสเตอริโอด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอได้โดยอัตโนมัติ
- ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus™ คุณสามารถควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ ทราบว่าใดที่คุณมีหนึ่งในสเตอริโอ Fusion ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอโดยอัตโนมัติ
- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้ของบุคคลที่สามเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณอาจจะสามารถควบคุมสเตอริโอด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

หมายเหตุ: สเตอริโอที่เชื่อมต่อบางรุ่นอาจมีคุณสมบัติบางอย่างจะใช้ไม่ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้จากที่มาจากที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

การเปิด Media Player

ก่อนที่จะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์

เลือก **เรือ > สื่อ**

ไอคอนตัวเล่นสื่อ

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

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

การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา

คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอ เมื่อคุณมีสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายหลายตัว คุณสามารถเลือกอุปกรณ์จากอุปกรณ์ที่คุณต้องการเล่นเพลงได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้บนอุปกรณ์และที่มาของสื่อทั้งหมด

1 จากหน้าจอ ให้เลือก **อุปกรณ์** และเลือกสเตอริโอ

2 จากหน้าจอ ให้เลือก **แหล่ง** และเลือกที่มาของสื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม **อุปกรณ์** จะปรากฏเมื่อมีอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์

หมายเหตุ: ปุ่ม **แหล่ง** จะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

การปรับโวลุ่มและระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อของเรือของคุณตั้งค่าเป็นโซน การควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอสื่อจะปรับระดับเสียงสำหรับ โซนพื้นฐาน ([การเลือกโซนพื้นฐาน](#), หน้า 125)

จากหน้าจอสื่อ ให้ใช้แถบเลื่อนหรือ  - และ  + เพื่อปรับระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

คุณสามารถใช้ข้อควอลเซอร์เพื่อปรับระดับเสียงบนอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อ

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อมีหลายโซน การปรับการควบคุมโทนเสียงจะมีผลกับโซนพื้นฐานเท่านั้น คุณสามารถเปลี่ยนโซนพื้นฐานเพื่อปรับระดับเสียงในโซนอื่นๆ ได้ ([การเลือกโซนพื้นฐาน](#), หน้า 125)

1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก **••• > ระดับเสียง**

2 เลือก  - หรือ  + เพื่อปรับระดับเสียงที่คุณต้องการเปลี่ยน

การปิดเสียงสื่อ

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก  x

2 หากจำเป็น ให้เลือก **เลือก**

การปรับระดับเสียงอัตโนมัติตามความเร็ว

หากสเตอริโอของคุณเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 ที่มีอุปกรณ์ที่ให้ข้อมูลความเร็ว เช่น เครื่องยนต์, ชาร์ตพล็อตเตอร์, เสาวภาค GPS, เซนเซอร์ความเร็วน้ำ หรือเซนเซอร์ความเร็วลม คุณสามารถตั้งค่าสเตอริโอให้ปรับระดับเสียงโดยอัตโนมัติตามแหล่งที่มาความเร็วที่เลือก ([การเปิดใช้งานการปรับระดับเสียงอัตโนมัติตามความเร็ว](#), หน้า 123)

ตัวอย่างเช่น หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีเสาวภาค GPS ภายในหรือเสาวภาค GPS แบบสแตนด์โลนอยู่ในเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับสเตอริโอและคุณตั้งค่า ที่มาความเร็ว เป็น ความเร็วบนผิวพื้น ระดับเสียงจะเพิ่มขึ้นตามความเร็วที่เพิ่มขึ้น

หมายเหตุ: เมื่อระดับเสียงเพิ่มขึ้นเพื่อปรับความเร็ว เอาต์พุตระดับเสียงจริงจะเปลี่ยนไป แต่แถบแสดงระดับเสียงและตัวเลขจะยังคงเหมือนเดิม

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการเชื่อมต่อสเตอริโอกับเครือข่าย NMEA 2000 โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งสำหรับสเตอริโอของคุณ

การเปิดใช้งานการปรับระดับเสียงอัตโนมัติตามความเร็ว

1 จากหน้าจอ **สื่อ** ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซนาร์**

2 เลือกชื่อของสเตอริโอ

3 เลือก **โซน > ความเร็วเทียบกับระดับเสียง > เปิดใช้**

4 หากจำเป็น ให้อัปเดตการตั้งค่าเพื่อเลือกแหล่งความเร็วและการตั้งค่าระดับเสียง

การตั้งค่าการควบคุมระดับเสียงอัตโนมัติ

เลือก *** > การติดตั้งโซนาร์ เลือกชื่อของสเตอริโอ จากนั้นเลือก โซน > ความเร็วเทียบกับระดับเสียง

เปิดใช้: เปิดใช้งานคุณสมบัติการควบคุมระดับเสียงอัตโนมัติ

ที่มาความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งที่มาที่สเตอริโอใช้กำหนดความเร็ว (*ข้อมูลแหล่งที่มาความเร็ว, หน้า 124*)

ความเร็วสูงสุด/ต่ำสุด: ตั้งค่าช่วงความเร็วสูงสุดและต่ำสุดที่คาดหวังไว้สำหรับ ที่มาความเร็ว ที่เลือก การตั้งค่า ต่ำสุด จะแสดงความเร็วในการเล่นระดับเสียงที่คุณตั้งค่าไว้โดยการหมุนปุ่มหมุน การตั้งค่า สูงสุด จะแสดงความเร็วในการเล่นระดับเสียงที่ระดับสูงสุดที่ตั้งค่าไว้ในการตั้งค่า เพิ่มระดับเสียง

คำแนะนำ: คุณควรเริ่มต้นด้วยการตั้งค่าเหล่านี้ที่ความเร็วตามที่คาดหวังกจากเครื่องยนต์หรือเซ็นเซอร์และปรับแต่งตามความจำเป็น

เพิ่มระดับเสียง: ตั้งค่าการเพิ่มระดับเสียงโดยรวมสำหรับแต่ละโซนเมื่อ ที่มาความเร็ว ที่เลือกถึงความเร็วสูงสุดที่ตั้งค่าไว้ในการตั้งค่าความเร็วสูงสุด/ต่ำสุด ยิ่งคุณตั้งค่าระดับนี้ไว้สูงเท่าไร ระดับเสียงก็จะยิ่งดังขึ้นเท่านั้น เมื่อคุณเข้าใกล้ความเร็วสูงสุดที่ตั้งค่าไว้

หมายเหตุ: เมื่อระดับเสียงเพิ่มขึ้นเพื่อปรับความเร็ว เอาต์พุตระดับเสียงจริงจะเปลี่ยนไป แต่แถบแสดงระดับเสียงและตัวเลขจะยังคงเหมือนเดิม

ข้อมูลแหล่งที่มาความเร็ว

เลือก *** > การติดตั้งโซนาร์ เลือกชื่อของสเตอริโอ จากนั้นเลือก โซน > ความเร็วเทียบกับระดับเสียง > ที่มาความเร็ว

ความเร็ว: ใช้การอ่านค่า RPM จากเครื่องยนต์ NMEA 2000 ที่สนับสนุน ระดับเสียงจะเพิ่มขึ้นเมื่อ RPM เครื่องยนต์เพิ่มขึ้นจากความเร็ว ต่ำสุด ที่ตั้งไว้จนถึงความเร็ว สูงสุด ที่ตั้งไว้ หากมีการเชื่อมต่อเครื่องยนต์ที่สนับสนุนหลายเครื่อง ระบบสเตอริโอจะใช้ค่า RPM เฉลี่ยจากเครื่องยนต์ทั้งหมด

ความเร็วบนผิวพื้น: ใช้ค่าความเร็วเหนือพื้น (SOG) ที่ได้จากเสาอากาศ GPS หรือชาร์ตพล็อตเตอร์ NMEA 2000 ที่รองรับที่มีเสาอากาศ GPS ภายใน ระดับเสียงจะเพิ่มขึ้นเมื่อ SOG เพิ่มขึ้นจากความเร็ว ต่ำสุด ที่ตั้งไว้จนถึงความเร็ว สูงสุด ที่ตั้งไว้

ความเร็วผ่านน้ำ: ใช้ค่าความเร็วผ่านน้ำ (STW) ที่ได้จากเซ็นเซอร์ความเร็วผ่านน้ำ NMEA 2000 ที่รองรับ ระดับเสียงจะเพิ่มขึ้นเมื่อ STW เพิ่มขึ้นจากความเร็ว ต่ำสุด ที่ตั้งไว้จนถึงความเร็ว สูงสุด ที่ตั้งไว้

ความเร็วลม: ใช้ค่าความเร็วลมที่ได้จากเซ็นเซอร์ความเร็วลม NMEA 2000 ที่สนับสนุน ระดับเสียงจะเพิ่มขึ้นตามความเร็วลมที่เพิ่มขึ้นจากความเร็ว ต่ำสุด ที่ตั้งไว้จนถึงความเร็ว สูงสุด ที่ตั้งไว้

โซนสเตอริโอและกลุ่ม

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

หมายเหตุ: จะแสดงตัวเลือก กลุ่ม เมื่อคุณมีหลายสเตอริโอ Fusion เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus เท่านั้น หากตั้งค่าให้สเตอริโอหนึ่งที่ตั้งเชื่อมต่อนับโซนลำโพงหลายโซน คุณสามารถควบคุมเสียงของแต่ละโซนได้จากหน้าจอสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถกำหนดให้เสียงเรียบลงในส่วนห้องโดยสารและให้เสียงดังขึ้นที่ส่วนดาดฟ้าเรือได้ (*การปรับระดับเสียงโซน, หน้า 125*)

ถ้าคุณมีหลาย Fusion สเตอริโอเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณสามารถสร้างกลุ่มสเตอริโอ แล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณอาจจะสามารถควบคุมโซนเสียงได้หลายวิธี ขึ้นอยู่กับความสามารถของสเตอริโอที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์:

- สำหรับสเตอริโอของบุคคลที่สามและสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้ แท็บ โซนในเครื่อง จะช่วยให้คุณปรับระดับเสียงของโซนลำโพงทั้งหมดที่เปิดใช้งานบนสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- 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 การเล่นและการควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอจะปรับเฉพาะสเตอริโอหรือโซนที่ตั้งเป็นโซนพื้นฐาน ข้อมูลการเล่นบนหน้าจอจะแสดงแหล่งที่มาที่เล่นอยู่บนสเตอริโอ โซนพื้นฐาน

แนะนำให้ตั้งโซนพื้นฐานเป็นโซนที่ใกล้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่สุด

หมายเหตุ: สเตอริโอบางรุ่นอาจมีโซนสากล การตั้งให้โซนสากลเป็นโซนพื้นฐานจะช่วยให้การควบคุมบนหน้าจอมีผลต่อโซนทั้งหมดบนสเตอริโอ หรืออุปกรณ์สื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม โซน จะปรากฏขึ้นสำหรับสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่รองรับที่มาของสื่อหลายโซนเท่านั้น

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

การปรับระดับเสียงโซน

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

- 1 จากหน้าจอ ให้เลือก **โซน**
จะแสดงรายชื่อโซนที่ใช้ได้
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เปลี่ยนกลุ่มโซนเพื่อดูโซนที่คุณต้องการปรับ (*โซนสเตอริโอและกลุ่ม, หน้า 124*)
- 3 เลือก - และ + เพื่อปรับระดับเสียงสำหรับโซน

การปิดใช้งานโซนลำโพง

ถ้าอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อของคุณมีโซนลำโพง คุณสามารถปิดใช้งานโซนที่ไม่ได้ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซนาร์**
- 2 เลือกสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- 3 เลือก **โซน**
- 4 เลือกโซนที่คุณต้องการปิดใช้งาน
- 5 เลือก **เปิดใช้**
แถบสีเขียวบนปุ่มจะเปลี่ยนเป็นสีเทาเพื่อแสดงว่าโซนถูกปิดใช้งาน คุณสามารถเลือก **เปิดใช้** เพื่อเปิดใช้งานโซนที่ถูกปิดใช้งาน

การสร้างกลุ่ม

ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณสามารถสร้างกลุ่มสเตอริโอแล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ สเตอริโอหนึ่งเครื่องต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

คำแนะนำในการติดตั้งและคู่มือสำหรับเจ้าของที่ให้มาพร้อมกับสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้สำหรับข้อมูลที่ครบถ้วนเกี่ยวกับวิธีติดตั้งและกำหนดค่าเครือข่าย Fusion PartyBus

หมายเหตุ: มีข้อจำกัดบางอย่างเมื่อสตรีมแหล่งที่มาจากเครือข่าย Fusion PartyBus ดูคู่มือผู้ใช้ของสเตอริโอ Fusion ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

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

แก้ไขกลุ่ม

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

การซิงโครไนซ์กลุ่ม

ตามค่าเริ่มต้น กลุ่มที่คุณสร้างจะไม่ถูกรักษาไว้เมื่อคุณเปิดสแตทัสโอในกลุ่ม หากคุณเปิดสแตทัสโอเครื่องเดียวที่เพิ่มลงในกลุ่ม สแตทัสโออื่นจะออกจากกลุ่ม หากคุณเปิดสแตทัสโอหลักในกลุ่ม กลุ่มจะถูกยุบ คุณสามารถเปิดใช้งานการซิงโครไนซ์กลุ่มเพื่อรักษาการเป็นสมาชิกกลุ่มของสแตทัสโอหลังจากปิดเครื่อง การซิงโครไนซ์กลุ่มจะทำงานแตกต่างกันไปตามวิธีการปิดและเปิดสแตทัสโอของคุณ

- หากคุณเปิดและเปิดสแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์แล้วโดยใช้ปุ่มเปิด/ปิดบนสแตทัสโอหรือสวิตช์บนสายสแตทัสโอ (สายสีแดง) สแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์ทั้งหมดในกลุ่มจะปิดและเปิดพร้อมกัน ซึ่งใช้กับสแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์แล้วทั้งหมดในกลุ่ม ไม่ว่าสแตทัสโอจะเป็นสแตทัสโอหลักในกลุ่มหรือไม่ก็ตาม

หมายเหตุ: การเลือก ปิดทั้งหมด จากเมนูพลังงานบนสแตทัสโอจะปิดสแตทัสโอทั้งหมดบนเครือข่ายแม้ว่าจะไม่ได้อยู่ในกลุ่มหรือเปิดใช้งานการซิงโครไนซ์กลุ่มอยู่ก็ตาม

- หากคุณเปิดและเปิดสแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์แล้วโดยใช้สวิตช์บนสายไฟ (สายสีเหลือง) สแตทัสโออื่นที่ซิงโครไนซ์ในกลุ่มจะมีลักษณะการทำงานที่แตกต่างกันดังนี้
 - หากสแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์เป็นสแตทัสโอหลักในกลุ่มและคุณปิดสแตทัสโอโดยใช้สวิตช์บนสายไฟ สแตทัสโออื่นที่ซิงโครไนซ์ในกลุ่มจะยังคงเปิดอยู่ แต่จะออกจากกลุ่ม เมื่อคุณเปิดใช้งานสแตทัสโอหลักอีกครั้ง สแตทัสโออื่นที่ซิงโครไนซ์แล้วจะเข้าร่วมกลุ่มอีกครั้ง
 - หากสแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์ไม่ใช่สแตทัสโอหลักในกลุ่ม และคุณเปิดและเปิดโดยใช้สวิตช์บนสายไฟ สแตทัสโอที่ซิงโครไนซ์กันทั้งหมดในกลุ่มจะยังคงเปิดและจัดกลุ่ม และสแตทัสโอจะเข้าร่วมกลุ่มอีกครั้งเมื่อคุณเปิดกลุ่มอีกครั้ง

กำลังเปิดใช้งานการซิงค์กลุ่ม

คุณต้องลบสแตทัสโอออกจากกลุ่มที่มีอยู่ก่อนที่คุณจะสามารถเปิดใช้งานการตั้งค่า บันทึกกลุ่ม ได้ คุณไม่สามารถอัปเดตการตั้งค่าหากสแตทัสโอนี้เป็นส่วนหนึ่งของกลุ่ม

คุณต้องเปิดใช้งานการตั้งค่าบนสแตทัสโอแต่ละเครื่องที่คุณต้องการเก็บการตั้งค่ากลุ่มไว้หลังจากปิดและเปิดเครื่องแล้ว

- 1 จากหน้าจอ **สื่อ** ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซনার**
- 2 เลือกชื่อของสแตทัสโอ
- 3 เลือก **กรุณาเลือก > บันทึกกลุ่ม**
สแตทัสโอจะรักษาการตั้งค่ากลุ่มไว้หลังจากปิดและเปิดเครื่องใหม่แล้ว
- 4 ทำซ้ำเพื่อเพิ่มสแตทัสโอตามความจำเป็น

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้ บันทึกกลุ่ม บนสแตทัสโอเครือข่ายทั้งหมดเพื่อให้การซิงโครไนซ์ทำงานได้อย่างถูกต้อง

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

คุณสามารถเรียกดูเพลงในที่มาสื่อบางแหล่งได้

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

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **••• > การติดตั้งโซনার**
- 2 เลือกอุปกรณ์
- 3 เลือก **ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข**
- 4 เลือกจำนวนสูงสุดของแทร็กที่ปรากฏในผลการค้นหา

หากต้องการปิดใช้งานคุณสมบัติการค้นหาด้วยตัวอักษร ให้เลือก ปิดการค้นหา Alpha

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

- 1 ขณะเล่นเพลง ให้เลือกตัวเลือกหนึ่งจากหน้าจอสื่อ
 - เลือก **••• > ซ้ำ**
 - เลือก **••• > เรียกดู > ซ้ำ**
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เดียว**

หมายเหตุ: อุปกรณ์และแหล่งที่มาของ สื่อ ที่สนับสนุนตัวเลือกเดียว สำหรับควบคุม ซ้ำ

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

หมายเหตุ: อุปกรณ์ สื่อ และแหล่งที่มาบางตัวไม่สนับสนุนตัวเลือก All สำหรับการควบคุม ซ้ำ

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก **...** > **ซ้ำ** > **All**
- เลือก **...** > **เรียกดู** > **ซ้ำ** > **All**

การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก **...** > **สลับ**
- เลือก **...** > **เรียกดู** > **สลับ**

วิทยุ

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

ในการฟังวิทยุ SiriusXM® คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM*, หน้า 129) สำหรับวิธีเชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเล่น DAB*, หน้า 128) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

- จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก **...** > **การติดตั้งโซนาร์** > **พื้นที่เครื่องรับ**
- เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

- จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกที่มาที่เกี่ยวข้อง เช่น **FM**
- เลือก **◀** หรือ **▶** เพื่อปรับหาสถานี

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

กดปุ่มระหว่างปุ่ม **◀** และ **▶** เพื่อบันทึกโหมดการปรับ:

- 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 128)

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- เลือก **สถานีที่บันทึก** > **เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **สถานีที่บันทึก**
- เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- เลือก **ปรับหาช่อง**

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก **ลบของปัจจุบัน**

การเล่น DAB

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

ในการใช้ที่มา DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ (*การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB*, หน้า 128)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **...** > **การติดตั้งโซนาร์** > **พื้นที่เครื่องรับ**
- 2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มา **DAB**

- 2 เลือก **สแกน** เพื่อสแกนหาสถานี DAB ที่พร้อมใช้งาน

เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกพร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

หมายเหตุ: หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จแล้วระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มา **DAB**

- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ท้องถิ่น

- 3 เลือก **◀** หรือ **▶** เพื่อเปลี่ยนสถานี

เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแรกพร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ

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 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > บันทึกปัจจุบัน**

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

- 1 จากหน้าจอสื่อ 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**

วิทยดาวเทียม SiriusXM

เมื่อคุณติดตั้งและเชื่อมต่อสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้และ SiriusXM Connect Tuner เข้ากับชาร์ตพลิคเตอร์คุณอาจใช้วิทยดาวเทียม SiriusXM ได้โดยขึ้นอยู่กับการสมัครสมาชิกของคุณ

การหา ID วิทย SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้การสมัครสมาชิก SiriusXM ของคุณได้ คุณต้องมี ID วิทยของ SiriusXM Connect Tuner ก่อน

คุณสามารถหา ID วิทย SiriusXM ได้ที่ด้านหลังของ SiriusXM Connect Tuner, ด้านหลังของบรรจุภัณฑ์ หรือเปลี่ยนช่องชาร์ตพลิคเตอร์ไปที่ช่อง 0

- 1 เลือก **สือ > แหล่ง > SiriusXM**
- 2 เปลี่ยนไปช่อง 0
ID วิทย SiriusXM ไม่มีตัวอักษร I, O, S, หรือ F

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

- 1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1
คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาอากาศ และการเชื่อมต่อ แล้วจึงลองอีกครั้ง
- 2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทย
- 3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัครสมาชิกในสหรัฐอเมริกา
- 4 แจ้ง ID วิทย
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

ช่องวิทย SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้

เลือกตัวเลือก:

- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก **สือ > เรียกดู > ช่องแถบ**
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **สือ > ... > ประเภท**

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

- 1 เลือก **สือ**
- 2 เลือกช่องรายการเพื่อบันทึกเป็นรายการที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้ Fusion ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก**
 - หากถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **... > สถานีที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การควบคุมโดยผู้ปกครอง

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครอง คุณต้องใส่รหัสผ่านเพื่อเปลี่ยนเป็นช่องที่ล็อกไว้ คุณสามารถเปลี่ยนรหัสผ่าน 4 หลักได้ด้วย

การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

- 1 จากหน้าจอสี ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ปลดล็อค**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ
รหัสผ่านเริ่มต้นคือ 0000

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะเมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะช่วยให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับ ไปที่ช่องที่ล็อคไว้

เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล็อค/ปลดล็อค**

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:

-  ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่
-  ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อค

การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าจอสี ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล้างการล็อคทั้งหมด**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่มต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

- 1 จากเมนูสี ให้เลือก **การติดตั้งโซนาร์ > ค่าเริ่มต้นจากโรงงาน**
- 2 เลือก **ใช่**

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าจอสี ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > เปลี่ยนรหัส PIN**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณแล้วเลือก **เสร็จสิ้น**
- 3 ป้อนรหัสผ่านใหม่
- 4 ยืนยันรหัสผ่านใหม่

การตั้งชื่ออุปกรณ์

- 1 จากหน้าจอสี ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งชื่ออุปกรณ์**
- 2 ป้อนชื่ออุปกรณ์
- 3 เลือก **เลือก** หรือ **เสร็จสิ้น**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสตอรีโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้

โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอรีโอ ที่ support.garmin.com สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์

การกำหนดค่าสเตอริโอจากชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถกำหนดค่าคุณสมบัติต่างๆ ของสเตอริโอที่เชื่อมต่อที่ใช้ร่วมกันได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 จากหน้าจอ **สี** ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์**
- 2 เลือกชื่อของสเตอริโอ
- 3 เลือกการตั้งค่าที่จะกำหนดค่า

หมายเหตุ: ดู *คู่มือสำหรับเจ้าของ* สำหรับสเตอริโอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าที่คุณสามารถกำหนดค่าได้

การควบคุมไฟ LED

หากคุณสามารถติดตั้งตัวควบคุมไฟ Garmin Spectra™ คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อเปิดใช้งานและเปลี่ยนไฟ LED ที่เชื่อมต่อได้ คุณสามารถเปิดและปิดไฟ LED ได้อย่างรวดเร็ว และสามารถปรับความสว่าง สี และเอฟเฟกต์ได้ คุณยังสามารถสร้างกลุ่มไฟ LED ที่เชื่อมต่อและฉากพิเศษเพื่อสลัไฟและเอฟเฟกต์ไฟต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว

เมื่อเชื่อมต่อสแตนด์ออล Fusion ที่ใช้งานร่วมกันได้กับ NMEA 2000 เดียวกันกับตัวควบคุมไฟ Garmin Spectra และชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถควบคุมไฟจากสแตนด์ออลและกำหนดค่าไฟเพื่อให้ไฟตอบสนองต่อเพลงที่เล่นบนสแตนด์ออลได้

ก่อนที่จะคุณสามารถเข้าถึงการควบคุมไฟ LED บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องติดตั้งตัวควบคุมไฟ Garmin Spectra อย่างน้อยหนึ่งตัว และเชื่อมต่อไฟ LED ของคุณ คุณคำแนะนำในการติดตั้งที่มาพร้อมกับตัวควบคุมไฟ Garmin Spectra สำหรับรายละเอียดการติดตั้ง

คุณสามารถเข้าถึงหน้าจอไฟ LED ได้โดยเลือก **เรือของฉัน > ไฟ**

⚠ คำเตือน

การตั้งค่าเอฟเฟกต์ไฟ LED บางอย่างหรือการตั้งค่าไฟ LED ให้ตอบสนองต่อเสียงเพลงอาจทำให้ไฟกะพริบในช่วงเวลาต่างๆ ปรีกษาแพทย์หากคุณมีอาการลมชักหรือไวต่อไฟสว่างหรือกะพริบ

ข้อสังเกต

ก่อนที่จะคุณสามารถควบคุมไฟที่เชื่อมต่ออยู่โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์หรือสแตนด์ออลที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณต้องกำหนดค่าเริ่มต้นของไฟก่อน (*การเตรียมใช้งานไฟ LED ที่เชื่อมต่อ, หน้า 131*)

การใช้สี LED บางสีบนเรือของคุณ เช่น สีแดงและสีเขียว อาจเป็นการละเมิดกฎหมาย กฎระเบียบ และมาตรฐานที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานและ/หรือการทำงานของไฟนำทางสำหรับเรือ ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบในการปฏิบัติตามกฎหมายกฎระเบียบและมาตรฐานที่เกี่ยวข้องดังกล่าว Garmin ไม่รับผิดชอบต่อการปรับ การลงโทษ การอ้างสิทธิ์ หรือความเสียหายใดๆ ที่อาจเกิดขึ้นเนื่องจากการไม่ปฏิบัติตามดังกล่าว

การกำหนดค่าตัวควบคุมไฟ LED

คุณสามารถกำหนดค่าข้อมูลเกี่ยวกับตัวควบคุมไฟ Garmin Spectra ที่เชื่อมต่อและไฟ LED ที่เชื่อมต่อได้ คุณต้องกำหนดประเภทของไฟ LED ที่เชื่อมต่อก่อนจึงจะสามารถใช้ไฟเหล่านั้นในซอฟต์แวร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์หรือสแตนด์ออลที่เชื่อมต่อได้

การเตรียมใช้งานไฟ LED ที่เชื่อมต่อ

ก่อนที่จะคุณสามารถโต้ตอบกับไฟ LED ที่เชื่อมต่ออยู่โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์หรือสแตนด์ออล คุณต้องเริ่มต้นไฟโดยการให้ข้อมูลเกี่ยวกับประเภทของแหล่งกำเนิดแสงที่รองรับโดย LED ที่เชื่อมต่อ

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **... > การติดตั้งโซนาร์ > ไฟ**

รายการไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น ไฟใดๆ ที่ระบุด้วยวงกลมสีแดงและไม่ได้ใช้ เป็น เอาต์พุตไฟ จะต้องเริ่มต้นก่อนที่ระบบจะพร้อมใช้งาน

2 เลือกไฟจากรายการด้านซ้าย

3 เลือก เอาต์พุตไฟ และเลือกประเภทของ LED ที่เชื่อมต่อ:

- **RGB:** ไฟ LED แบบหรีแสงได้ที่เชื่อมต่ออยู่รองรับช่วงสีแบบเต็ม
- **RGBW:** ไฟ LED แบบหรีแสงได้ที่เชื่อมต่อได้รองรับช่วงสีแบบเต็มและแสงสีขาวคุณภาพสูง
- **CRGBW:** ไฟ LED แบบหรีแสงได้ที่เชื่อมต่ออยู่รองรับช่วงสีแบบเต็มและแสงสีขาวอุณหภูมิหลายระดับ
- **สีแดง:** ไฟ LED แบบหรีแสงได้รองรับสีแดงโดยเฉพาะ

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก ระบุ เพื่อให้เปิดไฟที่เลือกเพื่อช่วยระบุและทดสอบประเภท LED ที่เลือก

4 ทำซ้ำขั้นตอนนี้กับไฟที่เชื่อมต่ออยู่ทั้งหมดจนกว่าไฟ LED ที่ต้องการทั้งหมดจะเริ่มทำงาน

การเปลี่ยนชื่อไฟ LED

คุณสามารถกำหนดชื่อให้กับไฟ LED ที่เชื่อมต่อได้ เพื่อให้ระบุได้ง่ายขึ้นบนหน้าจอควบคุมไฟ LED และในเมนูการกำหนดค่า

หมายเหตุ: ชื่อไฟ LED แบบกำหนดเองจะถูกซิงโครไนซ์ระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อโดยใช้การเชื่อมต่อNETWORKแบบมีสายหรือไร้สายเท่านั้น ชื่อไฟ LED จะไม่ซิงโครไนซ์กับเครือข่าย NMEA 2000 หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น คุณต้องทำการเปลี่ยนแปลงชื่อไฟ LED แบบกำหนดเองบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ หากต้องการเปลี่ยนชื่อสตอรีโอ Fusion ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอรีโอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์ > ไฟ**
รายการไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟที่คุณต้องการเปลี่ยนชื่อ
- 3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ** และป้อนชื่อใหม่สำหรับไฟ

การเชื่อมโยงไฟ LED กับโซนเสียง

ตัวควบคุมระบบไฟ Garmin Spectra เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับสตอรีโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถเชื่อมโยงไฟที่เชื่อมต่อกับโซนเสียงบนสตอรีโอได้ เมื่อไฟเชื่อมโยงกับโซนเสียงบนสตอรีโอแล้ว คุณสามารถกำหนดค่าไฟให้ซิงโครไนซ์กับเพลงที่เล่นในโซนเสียงที่เกี่ยวข้องได้

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์ > ไฟ**
รายการไฟและกลุ่มไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟที่คุณต้องการเชื่อมโยงกับโซนเสียงจากรายการทางด้านซ้าย
- 3 เลือก **โซนเสียง > เลือกโซนเสียง**
รายการโซนเสียงบนสตอรีโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้ทั้งหมดที่เชื่อมต่ออยู่จะแสดงขึ้นมา
- 4 เลือกโซนเสียงที่คุณต้องการเชื่อมโยงไฟ

การเปลี่ยนชื่อตัวควบคุมไฟ LED

ตามค่าเริ่มต้น ตัวควบคุมไฟสองดวงทั้งหมดที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์จะได้รับการกำหนดชื่อทั่วไป คุณสามารถเปลี่ยนชื่อตัวควบคุมที่เชื่อมต่ออยู่เพื่อให้ระบุตัวตนได้ง่ายขึ้น

หมายเหตุ: ข้อมูลตัวควบคุมไฟ เช่น ประวัติของตัวควบคุมที่เชื่อมต่อและชื่อที่กำหนดเอง จะถูกซิงโครไนซ์ระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อโดยใช้ การเชื่อมต่อNETWORKแบบมีสายหรือไร้สายเท่านั้น และจะไม่ซิงโครไนซ์ข้ามเครือข่าย NMEA 2000 หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น คุณต้องทำการเปลี่ยนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์ > ตัวควบคุมไฟ**
รายการตัวควบคุมไฟที่เชื่อมต่อทั้งหมดจะแสดงขึ้น
- 2 เลือกตัวควบคุมไฟ
- 3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ** และป้อนชื่อใหม่สำหรับตัวควบคุมไฟ

การลบตัวควบคุมไฟ LED

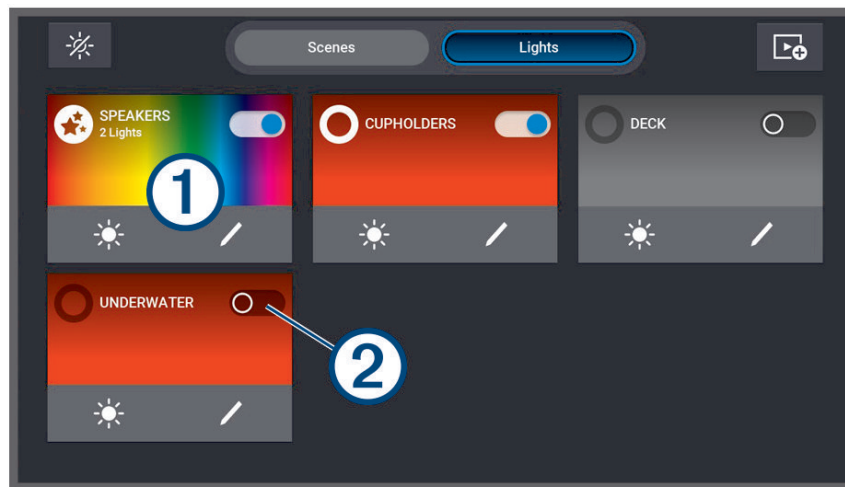
เมื่อคุณเชื่อมต่อตัวควบคุมไฟเข้ากับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ข้อมูลตัวควบคุมไฟจะถูกบันทึกบนชาร์ตพล็อตเตอร์ แม้ว่า คุณจะยกเลิกการเชื่อมต่อตัวควบคุมไฟแล้วก็ตาม หากคุณกำลังลบตัวควบคุมออกทั้งหมดหรือเปลี่ยนเป็นตัวควบคุมใหม่ คุณสามารถลบข้อมูลที่บันทึกไว้เกี่ยวกับตัวควบคุมเก่าออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

หมายเหตุ: ข้อมูลตัวควบคุมไฟ เช่น ประวัติของตัวควบคุมที่เชื่อมต่อและชื่อที่กำหนดเอง จะถูกซิงโครไนซ์ระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อโดยใช้ การเชื่อมต่อNETWORKแบบมีสายหรือไร้สายเท่านั้น และจะไม่ซิงโครไนซ์ข้ามเครือข่าย NMEA 2000 หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น คุณต้องทำการเปลี่ยนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ***** > การติดตั้งโซนาร์ > ตัวควบคุมไฟ**
รายการตัวควบคุมไฟที่เชื่อมต่อทั้งหมดจะแสดงขึ้น ตัวควบคุมที่ตัดการเชื่อมต่อจะแสดงด้วยเครื่องหมาย X สีดำ
- 2 เลือกตัวควบคุมไฟที่คุณต้องการลบ
- 3 เลือก **ลบ**

หน้าจอควบคุมไฟ LED

คุณสามารถเข้าถึงหน้าจอไฟ LED ได้โดยเลือก **เรือของคุณ > ไฟ**



	เปิดไฟและฉากที่เชื่อมต่อทั้งหมด
ฉาก	แสดงฉากที่สร้างขึ้นทั้งหมด
ไฟ	แสดงไฟ LED และกลุ่มไฟที่เชื่อมต่อทั้งหมด
	สร้างฉากใหม่
①	ไฟ กลุ่มไฟ หรือชื่อฉากและข้อมูล เลือกเพื่อเปิดและปิดไฟหรือกลุ่มไฟ เลือกเพื่อเริ่มฉาก
②	แสดงว่าไฟหรือกลุ่มไฟเปิดหรือปิดอยู่
	ปรับความสว่างของไฟ กลุ่มไฟ หรือฉากได้อย่างรวดเร็ว
	แก้ไขคุณสมบัติ สี และเอฟเฟกต์ของไฟ กลุ่มไฟ หรือฉากได้อย่างรวดเร็ว

การเปิดและปิดไฟ LED

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **...** > **แก้ไขไฟ**
รายการไฟและกลุ่มไฟที่มีทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟหรือกลุ่มไฟ
- 3 เลือก **เปิด** หรือ **ปิด**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือกสวิตช์สลับบนไฟหรือกลุ่มไฟได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟเพื่อเปิดและปิดไฟและกลุ่มไฟอย่างรวดเร็ว

การปรับความสว่างของไฟ LED

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **...** > **แก้ไขไฟ**
รายการไฟและกลุ่มไฟที่มีทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟหรือกลุ่มไฟที่คุณต้องการปรับ
- 3 ปรับระดับความสว่างที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับไฟหรือกลุ่มไฟที่เลือก

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก บนไฟหรือกลุ่มไฟได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟ เพื่อปรับความสว่างของไฟหรือกลุ่มไฟได้อย่างรวดเร็ว

การเปลี่ยนสีไฟ LED

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ... > แก้ไขไฟ

รายการไฟและกลุ่มไฟที่มีทั้งหมดจะปรากฏขึ้น

2 เลือกไฟหรือกลุ่มไฟ

3 เลือก การเลือกสี > สี

4 ขึ้นอยู่กับประเภทของไฟที่เชื่อมต่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปลี่ยนสี RGB ของไฟที่เชื่อมต่อ ให้เลือก สี
- หากต้องการเปลี่ยนโทนสีของแสงสีขาว ให้เลือก สีขาว

หน้าต่างไล่ระดับแสงสีขาวหรือสีจะแสดงขึ้น พร้อมด้วยชุดสีที่กำหนดไว้ล่วงหน้าหรือการเลือกแสงสีขาว

5 เลือกสีหรือโทนสีขาว

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก  บนไฟหรือกลุ่มไฟได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟ เพื่อปรับสีหรือเอฟเฟกต์สำหรับไฟหรือกลุ่มไฟอย่างรวดเร็ว

การเปลี่ยนเอฟเฟกต์ไฟ LED

คำเตือน

การเลือกเอฟเฟกต์ไฟ LED บางอย่างอาจทำให้ไฟกะพริบในช่วงเวลาต่างๆ กรุณาแพทย์หากคุณมีอาการลมชักหรือไวต่อไฟสว่างหรือกะพริบ

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ... > แก้ไขไฟ

รายการไฟและกลุ่มไฟที่มีทั้งหมดจะปรากฏขึ้น

2 เลือกไฟหรือกลุ่มไฟที่คุณต้องการปรับ

3 เลือก เอฟเฟกต์ > แนวนอน

รายการเอฟเฟกต์ไฟที่กำหนดไว้ล่วงหน้าจะปรากฏขึ้น

4 เลือกเอฟเฟกต์จากรายการ

หน้าจอจะแสดงสีและรูปแบบที่รวมอยู่ในเอฟเฟกต์ และไฟหรือกลุ่มไฟที่ได้รับผลกระทบจะเริ่มใช้เอฟเฟกต์ที่เลือก

5 หากจำเป็น ให้เลือก แนวนอน และเลือกเอฟเฟกต์อื่นจนกว่าไฟหรือกลุ่มไฟจะใช้เอฟเฟกต์ที่ต้องการ

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก  บนไฟหรือกลุ่มไฟได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟ เพื่อปรับเอฟเฟกต์หรือสีสำหรับไฟหรือกลุ่มไฟอย่างรวดเร็ว

การตั้งค่าไฟ LED เพื่อตอบสนองต่อเสียงเพลง

คุณต้องเชื่อมโยงไฟหรือกลุ่มไฟกับโซนเสียงบนสเตอริโอที่เข้ากันได้ซึ่งเชื่อมต่ออยู่ก่อนจึงจะสามารถใช้คุณสมบัติซิงค์เสียงได้และให้ไฟตอบสนองต่อเพลงที่เล่นบนสเตอริโอ ([การเชื่อมโยงไฟ LED กับโซนเสียง, หน้า 132](#))

คำเตือน

การตั้งค่าไฟ LED ให้ตอบสนองต่อเสียงเพลงอาจทำให้ไฟกะพริบในช่วงเวลาต่างๆ กรุณาแพทย์หากคุณมีอาการลมชักหรือไวต่อไฟสว่างหรือกะพริบ

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก ... > แก้ไขไฟ

รายการไฟและกลุ่มไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น

2 เลือกไฟหรือกลุ่มไฟที่คุณต้องการปรับ

3 เลือกซิงค์เสียง

4 เลือกตัวเลือกต่อไปนี้อยู่ตามประเภทของไฟที่เชื่อมต่อ:

- หากคุณต้องการให้ไฟตอบสนองต่อองค์ประกอบระบบเสียงที่เบาและดังของการเล่นเพลง ให้เลือก โหมด > การผสมสี
- หากคุณต้องการให้ไฟตอบสนองต่อความถี่เสียงเบสและเสียงแหลมของการเล่นเพลง ให้เลือก โหมด > สเปกตรัมเสียง

5 หากจำเป็น ให้เลือกสีที่เกี่ยวข้องกับองค์ประกอบระบบเสียงที่เบา ดัง เสียงทุ้ม และเสียงแหลม ขึ้นอยู่กับโหมดที่เลือก

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก  บนไฟหรือกลุ่มไฟได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟ เพื่อปรับสีหรือเอฟเฟกต์ของไฟหรือกลุ่มไฟได้อย่างรวดเร็ว

ฉากไฟ LED

ฉากคือชุดไฟ LED ที่คุณสามารถตั้งค่าให้เปลี่ยนเป็นชนิดสีและเอฟเฟกต์ที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถสร้างฉากได้มากถึง 20 ฉาก โดยในแต่ละฉากจะมีไฟหรือกลุ่มไฟที่เชื่อมต่อกันจำนวนเท่าใดก็ได้ คุณสามารถกำหนดค่าไฟทั้งหมดในฉากให้ทำงานในลักษณะเดียวกันหรือต่างจากกันก็ได้

ฉากแตกต่างจากกลุ่มไฟเนื่องจากคุณสามารถเพิ่มไฟหรือกลุ่มไฟให้กับฉากจำนวนเท่าใดก็ได้ที่คุณสร้างขึ้น คุณมีฉากที่มีไฟหรือกลุ่มไฟที่เชื่อมต่อกันได้แบบไม่จำกัดจำนวน กลุ่มไฟจะมีข้อจำกัดมากกว่าและกำหนดไฟเฉพาะที่คุณต้องการให้ทำงานในลักษณะเดียวกันเป็นประจำ (*กลุ่มไฟLED*, หน้า 136)

หมายเหตุ: ฉากไฟ LED ที่คุณสร้างจะถูกซิงโครไนซ์ระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อโดยใช้การเชื่อมต่อNETWORK แบบมีสายหรือไร้สาย ข้อมูลฉากไฟ LED จะไม่ซิงโครไนซ์กับเครือข่าย NMEA 2000 หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น คุณต้องสร้างและทำการเปลี่ยนแปลงฉากไฟ LED บนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ หากต้องการสร้างและเปลี่ยนฉากบนสตูดิโอ Fusion ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตูดิโอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

การสร้างฉากไฟ LED ใหม่

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **ฉาก**

2 เลือก **••• > สร้างฉากใหม่**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก  จากหน้าจอควบคุมไฟได้ตลอดเวลาเพื่อสร้างฉากใหม่อย่างรวดเร็ว

3 ป้อนชื่อฉาก แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

ฉากใหม่จะปรากฏบนหน้าจอควบคุมแสงไฟ

หลังจากสร้างฉากแล้ว คุณควรแก้ไขฉากเพื่อเพิ่มหรือลบไฟ และกำหนดวิธีที่คุณต้องการให้ไฟทำงานเมื่อคุณเปิดฉาก

การแก้ไขฉากไฟ LED

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **ฉาก**

2 เลือก **••• > แก้ไขฉาก**

3 เลือกชื่อของฉาก

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก  บนฉากได้โดยตรงจากหน้าจอควบคุมไฟเพื่อแก้ไขฉากอย่างรวดเร็ว

4 หากต้องการแก้ไขลักษณะการทำงานของฉาก ให้เลือกหนึ่งตัวเลือกขึ้นไป:

- หากต้องการเปลี่ยนชื่อฉาก ให้เลือก **เปลี่ยนชื่อ** แล้วป้อนชื่อใหม่
- หากคุณสามารถเปลี่ยนสถานะและลักษณะการทำงานของไฟในฉาก และต้องการอัปเดตฉากเพื่อใช้สถานะปัจจุบันของไฟทั้งหมดในฉาก ให้เลือก **บันทึกฉากอีกครั้ง**
- หากต้องการเพิ่มหรือลบไฟหรือกลุ่มไฟออกจากฉาก ให้เลือก **เพิ่ม/ลบไฟ** และเลือกไฟและกลุ่มไฟที่คุณต้องการรวมไว้ในฉาก

การเริ่มฉากไฟ LED

ก่อนที่คุณจะสามารถเริ่มฉากได้ คุณต้องสร้างอย่างน้อยหนึ่งฉาก

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **ฉาก**

2 เลือก  ในฉากเพื่อเริ่มต้น

คำแนะนำ: หากคุณต้องการปิดไฟทั้งหมดในฉาก ให้เลือก **••• > แก้ไขฉาก** เลือกชื่อของฉาก จากนั้นเลือก **ปิดไฟ**

การลบฉากไฟ LED

คุณสามารถลบฉากไฟ LED ที่คุณสร้างขึ้นได้ การลบฉากจะไม่ส่งผลกระทบต่อแสงหรือกลุ่มแสงใดๆ ที่เพิ่มเข้าไปในฉาก

1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **ฉาก**

2 เลือก **••• > ลบฉาก**

3 เลือกชื่อฉากที่คุณต้องการลบ และเลือก **ใช่** เพื่อยืนยัน

กลุ่มไฟ LED

กลุ่มประกอบด้วยไฟ LED สองดวงขึ้นไปที่เชื่อมต่อกันซึ่งเชื่อมต่อกัน ดังนั้นไฟจึงมีการทำงานเหมือนกันเป็นประจำ ตัวอย่างเช่น คุณอาจมีไฟ LED บนชุดลำโพงที่เชื่อมต่อกับพอร์ตหนึ่งบนตัวควบคุมไฟ และคุณอาจมีไฟ LED บนซบวูฟเฟอร์ในบริเวณเดียวกันที่เชื่อมต่อกับพอร์ตอื่นบนตัวควบคุมไฟ เมื่อเพิ่มชุดไฟทั้งสองนี้ลงในกลุ่ม ไฟเหล่านั้นจะปรากฏเป็นสวิตช์เดียวบนหน้าไฟและเปิดและปิดพร้อมกัน

กลุ่มจะแตกต่างจากฉากเนื่องจากไฟ LED ที่เชื่อมต่อสามารถอยู่ในกลุ่มได้ครั้งละหนึ่งกลุ่มเท่านั้น นอกจากนี้ กลุ่มจะปรากฏบนแท็บ ไฟ ในหน้าไฟพร้อมกับไฟอื่นๆ ที่เชื่อมต่ออยู่

หมายเหตุ: กลุ่มไฟ LED ที่คุณสร้างจะถูกซิงโครไนซ์ระหว่างชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อโดยใช้การเชื่อมต่อNETWORK แบบมีสายหรือไร้สาย ข้อมูลกลุ่มไฟ LED จะไม่ซิงโครไนซ์ผ่านเครือข่าย NMEA 2000 หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น คุณต้องสร้างและทำการเปลี่ยนแปลงกลุ่มไฟ LED บนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ หากต้องการสร้างและเปลี่ยนกลุ่มบนสตอรี่โอ Fusion ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอรี่โอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

การสร้างและการเพิ่มไฟให้กับกลุ่มไฟ LED

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **...** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ไฟ**
รายการไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟที่คุณต้องการเพิ่มในกลุ่มไฟแล้วเลือก **กลุ่มไฟ** > **เลือกกลุ่ม**
- 3 เลือก **สร้างกลุ่มใหม่** และป้อนชื่อสำหรับกลุ่มใหม่
กลุ่มใหม่จะถูกสร้างขึ้น และเพิ่มไฟที่เลือกไว้ไปยังกลุ่ม
- 4 เลือกไฟอื่นเพื่อเพิ่มในกลุ่มไฟ และเลือก **กลุ่มไฟ** > **เลือกกลุ่ม**
- 5 เลือกชื่อกลุ่มไฟเพื่อเพิ่มไฟไปยังกลุ่ม
- 6 ทำซ้ำจนกว่ากลุ่มจะมีไฟทั้งหมดที่คุณต้องการเพิ่ม

การแก้ไขกลุ่มไฟ LED

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **...** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ไฟ**
รายการไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟที่จะเพิ่มหรือลบออกจากกลุ่ม
- 3 เลือก **กลุ่มไฟ** และเลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการเพิ่มไฟในกลุ่ม ให้เลือก **เลือกกลุ่ม**
 - หากต้องการย้ายไฟไปยังกลุ่มอื่น ให้เลือก **เปลี่ยนกลุ่ม** และเลือกกลุ่มอื่นหรือสร้างกลุ่มใหม่
 - หากต้องการลบไฟออกจากกลุ่ม ให้เลือก **ลบออกจากกลุ่ม**
- 4 ทำซ้ำสำหรับไฟเพิ่มเติมจนกว่าจะจัดกลุ่มตามต้องการ

การเปลี่ยนชื่อกลุ่มไฟ LED

หมายเหตุ: ข้อมูลกลุ่มไฟ LED จะไม่ซิงโครไนซ์ผ่านเครือข่าย NMEA 2000 คุณต้องทำการเปลี่ยนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ละรายการ หากต้องการเปลี่ยนข้อมูลกลุ่มในสตอรี่โอ Fusion ที่ใช้งานร่วมกันได้ คุณต้องใช้แอป ActiveCaptain โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอรี่โอสำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

- 1 จากหน้าจอควบคุมไฟ ให้เลือก **...** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ไฟ**
รายการไฟที่ใช้ได้ทั้งหมดจะปรากฏขึ้น
- 2 เลือกไฟในกลุ่มที่คุณต้องการเปลี่ยนชื่อ
- 3 เลือก **กลุ่มไฟ** > **เปลี่ยนชื่อ** และป้อนชื่อใหม่สำหรับกลุ่ม

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก  > ระบบ

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและการตั้งค่าเสียง (หากมี)

การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

ข้อมูลสถานะ: ปรับการตั้งค่าสถานะ

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณสามารถตั้งเวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก  > ระบบ > เสียงและการแสดงผล

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ดังสำหรับการเตือนและการเลือก

Backlight: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ คุณสามารถเลือกตัวเลือก Auto เพื่อปรับความสว่างของไฟหน้าจอโดยอัตโนมัติตามแสงภายนอกได้

ซิงค์แบ็คไลท์: ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นในสถานะ

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก Auto เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือกลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

แผนผังเปิดเครื่อง: ตั้งค่าเลย์เอาต์ที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

ล็อกหน้าจอ: ตั้งค่าคุณสมบัติป้องกันขโมยที่ต้องใช้ PIN รักษาความปลอดภัย (Personal Identification Number) เพื่อป้องกันการใช้อุปกรณ์โดยไม่ได้รับอนุญาต (*การเปิดใช้การล็อกหน้าจอ, หน้า 7*)

การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS)

หมายเหตุ: การตั้งค่าเหล่านี้อาจเปลี่ยนแปลงได้ ขึ้นอยู่กับแหล่งที่มา GPS ที่เลือก บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก  > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม

แหล่ง: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับข้อมูล GPS

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

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

โหมดการจัดตำแหน่ง > GPS เท่านั้น: ที่มา GPS ใช้เฉพาะดาวเทียม GPS สำหรับข้อมูลตำแหน่ง

โหมดการจัดตำแหน่ง > GPS และ GLONASS: ที่มา GPS ใช้ทั้งดาวเทียม GPS และ GLONASS (ระบบดาวเทียมรัสเซีย) สำหรับข้อมูลตำแหน่ง เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

โหมดการจัดตำแหน่ง > Multi-Constellation: ที่มา GPS ใช้ข้อมูล GPS จากระบบดาวเทียมที่มีอยู่ทั้งหมดสำหรับข้อมูลตำแหน่ง

โหมดการจัดตำแหน่ง > Multi-Constellation และ Multi-Frequency: ที่มา GPS ใช้ข้อมูล GPS จากระบบดาวเทียมที่มีอยู่ทั้งหมด รวมถึงใช้ทั้งความถี่ L1 และ L5 สำหรับข้อมูลตำแหน่ง

การตั้งค่าสถานี

เลือก  > ระบบ > ข้อมูลสถานี

เปลี่ยนสถานี: ตั้งค่าทั้งสถานีเป็นชุดค่าเริ่มต้นใหม่โดยยึดตามตำแหน่งของสถานีนี้ คุณยังสามารถเลือกใช้หน้าจอนี้เป็นสแตนด์อโลน หน้าจอเดียว แทนที่จะจัดกลุ่มหน้าจอกับหน้าจออื่นๆ เพื่อสร้างเป็นสถานีได้

ลำดับหน้าจอ: กำหนดลำดับของหน้าจอ ซึ่งมีความสำคัญเมื่อใช้งานอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID™

เปิดใช้งานออโตไฟลอตตอย: ช่วยให้คุณควบคุมออโตไฟลอตจากอุปกรณ์นี้

รีเซ็ตแผนผัง: รีเซ็ตแผนผังในสถานีนี้เป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

รีเซ็ตการตั้งค่าสถานี: รีเซ็ตการตั้งค่าสถานีทั้งหมดบนอุปกรณ์ทั้งหมดที่เชื่อมต่อในสถานีเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน และจะต้องมีการตั้งค่าสถานีครั้งแรก

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

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

เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

1 เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์

2 หากจำเป็น ให้เลือกกิจกรรมในรายการ และเลือก **ตรวจสอบ** เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับกิจกรรม

การจัดเรียงและคัดกรองกิจกรรม

1 จาก **บันทึกเหตุการณ์** ให้เลือก **เรียงตาม**

2 เลือกตัวเลือกเพื่อจัดเรียงหรือคัดกรองบันทึกกิจกรรม

การบันทึกกิจกรรมไปที่การ์ดหน่วยความจำ

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด

2 จาก **บันทึกเหตุการณ์** ให้เลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การล้างกิจกรรมทั้งหมดจากบันทึกกิจกรรม

จาก **บันทึกเหตุการณ์** ให้เลือก **ลบบันทึกเหตุการณ์**

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

1 เลือก 

2 เลือก **ระบบ**

3 เลือก **ข้อมูลข้อกำหนด**

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก  > การกำหนดค่า

หน่วยวัด: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

การนำทาง: ตั้งค่าการกำหนดลักษณะการนำทาง

ตัวกรอง: ทำให้ค่าที่แสดงในฟิลต์ข้อมูลเรียบลง ซึ่งสามารถลดสัญญาณรบกวนหรือแสดงแนวโน้มในระยะยาวได้ การเพิ่มการตั้งค่าตัวกรองจะเพิ่มการทำให้เรียบขึ้น และการลดจะทำให้การทำให้เรียบลดลง การตั้งค่าตัวกรองเป็น 0 จะปิดใช้งานตัวกรองและค่าที่แสดงจะเป็นค่าดิบจากแหล่งที่มา คุณยังสามารถซิงค์การตั้งค่าเหล่านี้ระหว่างอุปกรณ์ทั้งหมดที่เปิดการตั้งค่า ซิงค์ตัวกรอง

แผนผังเป็นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนเป็นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การแสดงผลเกม: แสดงหรือซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเมื่อไม่จำเป็นต้องใช้แถบเมนู

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก  > การกำหนดค่า > หน่วยวัด

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์ ตัวอย่างเช่น กำหนดเอง > ความลึก > ฟาทอม เปลี่ยนรูปแบบหน่วยสำหรับความลึกเป็น ฟาทอม

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมเบี่ยงเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางการใช้ในการคำนวณข้อมูลที่คมชัดจริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ Grid ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000°) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เปลี่ยนการเลี้ยว: ปรับวิธีที่ชาร์ตพล็อตเตอร์เปลี่ยนการเลี้ยว เทียบ หรือเส้นทาง คุณสามารถตั้งค่าการเปลี่ยนให้ยึดตามเวลาหรือระยะทาง ก่อนการเลี้ยวได้ คุณสามารถเพิ่มค่าของเวลาหรือระยะทางเพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบบอโตไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้นทางแนะนำอัตโนมัติที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบบอโตไพลอตได้

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งข้อมูลสำหรับการอ่านความเร็ว

นำทางอัตโนมัติ: ตั้งค่าการวัดสำหรับ ความลึกที่ต้องการ ระยะห่างแนวตั้ง และระยะห่างแนวชายฝั่ง เมื่อคุณใช้งานแผนที่ระดับพรีเมียมบางแผนที่

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ

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 35](#))

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก  > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถเล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

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

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะเวลาที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุณเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ ([การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง, หน้า 43](#))

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางแผน เส้นทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น เส้นทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น เส้นทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้น เส้นทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

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

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

คุณสามารถดูรายการอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อบนเรือ รวมถึงชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่

- 1 เลือก  > การสื่อสาร
- 2 เลือกเครือข่าย
- 3 เลือก บัญชีรายชื่ออุปกรณ์

รายชื่ออุปกรณ์เครือข่ายจะปรากฏขึ้น หากอุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์เฉพาะ ชื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงพร้อมกับชื่อของอุปกรณ์

หมายเหตุ: อุปกรณ์ที่รวมอยู่ใน NMEA 2000 รายการอุปกรณ์อาจเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่สถานีอื่นบนเรือ คุณสามารถเลือกเกี่ยวข้องกับ: เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อุปกรณ์เชื่อมต่ออยู่

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก  > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายและให้คุณตั้งค่าตัวเลือกสำหรับหัวโชนาร์บางตัวที่เชื่อมต่อโดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

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

การตั้งค่าการเตือน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 137) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก  > การเตือน > การนำทาง

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

คำเตือน

การเตือนการลากสมอคือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนผืนน้ำตลอดเวลา

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนขอบเขต: ปิดใช้งานและเปิดใช้งานการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ

คุณสามารถตั้งเสียงเตือนได้หากคุณออกนอกรัศมีที่อนุญาตซึ่งคุณตั้งไว้เมื่อกำหนดค่าการเตือน

คำเตือน

การเตือนการลากสมอคือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการดำเนินการอย่างปลอดภัยและระมัดระวังเรือของคุณ โดยยังคงตระหนักถึงสภาพล้อมของคุณและใช้วิจารณญาณอย่างปลอดภัยบนผืนน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 137) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

- 1 เลือก  > การเตือน > การนำทาง > การลากสมอ
- 2 เลือก เตือน เพื่อเปิดการเตือน
- 3 เลือก กำหนดรัศมี และเลือกระยะทางบนแผนที่เดินเรือ
- 4 เลือก ย้อนกลับ

การเตือนระบบ

เลือก  > ระบบ > การเตือน

นาฬิกา

ตั้งนาฬิกาปลุก

แรงดันไฟฟ้าเครื่อง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

เสียงเตือนโซนาร์

คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 137*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซนาร์ได้โดยเลือก ** > การเตือน > โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยคุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก Garmin FrontVü, หน้า 78*) การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix Garmin FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระบะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล, หน้า 137*) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

1 เลือก ** > การเตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > เชื้อเพลิงบนเรือทั้งหมด > เปิด**

2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่าเรือของฉันท

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก  > เรือของฉันท

หัวโซนาร์: แสดงหัวโซนาร์ทั้งหมดบนเครือข่าย อนุญาตให้คุณเปลี่ยนหัวโซนาร์ และให้คุณดูข้อมูลการวินิจฉัย (*การเลือกชนิดของหัวโซนาร์*, หน้า 70)

ความลึกและการทอดสมอ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนข้อมูลเกี่ยวกับท้องเรือ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 52) และสมอ

ค่า ความสูงของสมอ คือความสูงของสมอเหนือเสื่อน้ำ ค่า ความยาวเชือกสมอ คืออัตราส่วนของความยาวเชือกสมอที่กำลังใช้งานกับระยะห่างแนวตั้งจากหัวเรือไปจนถึงพื้นใต้เท้า การตั้งค่าสมอเหล่านี้ใช้เพื่อกำหนดหาฟิลด์วันที่ เชือกสมอเป้าหมาย

ค่าชดเชยอุณหภูมิ: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าชดเชย เพื่อชดเชยการอ่านอุณหภูมิของน้ำจากเซ็นเซอร์อุณหภูมิที่เชื่อมต่อหรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ*, หน้า 144)

สอบเทียบความเร็วของน้ำ: ปรับตั้งค่าหัวโซนาร์หรือเซ็นเซอร์วัดความเร็ว (*การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็ว*, หน้า 145)

น้ำมันเชื้อเพลิง: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมและเชื้อเพลิงที่เหลือในถังเชื้อเพลิงบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าน้ำมัน*, หน้า 145)

ประเภทเรือ: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ

การสลับ: ตั้งค่าวงจรสลับแบบดิจิทัล เช่นอุปกรณ์ SeaStar® และ CZone™

Polar Table: เปิดใช้งานข้อมูล Polar Table เมื่อประเภทเรือไม่ใช่เรือยนต์

โปรไฟล์ระบบ: ช่วยให้คุณสามารถบันทึกโปรไฟล์ระบบลงในการคำนวณความจำและอิมพอร์ตการตั้งค่าโปรไฟล์ระบบจากหน่วยความจำได้ ซึ่งสามารถเป็นประโยชน์สำหรับสัญญาณเข้าเรือหรือกลุ่มเรือ และสำหรับการใช้ข้อมูลการตั้งค่าของคุณร่วมกับเพื่อน

หมายเลข ID ตัวเรือ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนหมายเลขประจำตัวเรือ (HIN) โดย HIN จะติดอยู่กับด้านกราบขวาของท้ายเรือส่วนบนหรือใต้ส่วนปลายอาจติดไว้ถาวรที่ด้านบนของท้ายเรือหรือท้ายเรือด้านนอก

การบังคับเลี้ยวของ Optimus: ช่วยให้คุณสามารถปรับพารามิเตอร์พวงมาลัย Optimus

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

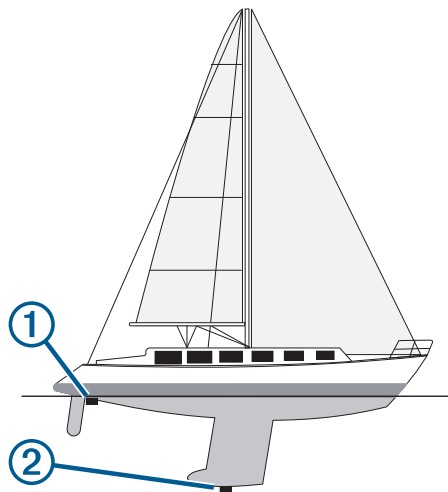
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

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



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก  > **เรือของฉัน** > **ความลึกและการทอดสมอ** > **ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก  > **การสื่อสาร** > **การติดตั้ง NMEA 2000** > **บัญชีรายชื่ออุปกรณ์** จากนั้นเลือกหัวโซนาร์ 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  > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยอุณหภูมิ**
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก  > **การสื่อสาร** > **การติดตั้ง NMEA 2000** > **บัญชีรายชื่ออุปกรณ์** จากนั้นเลือกหัวโซนาร์ และเลือก **ตรวจสอบ** > **ค่าชดเชยอุณหภูมิ**

5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณได้ในขั้นตอนที่ 3

การตั้งค่าน้ำมัน

เลือก  > เรือของฉัน > น้ำมันเชื้อเพลิง

ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ: ทำให้คุณสามารถใช้เซ็นเซอร์การไหลของน้ำมันหรือเซ็นเซอร์ระดับถังน้ำมันเพื่อตรวจสอบน้ำมันที่เหลืออยู่บนเรือได้ ตัวเลือก Fuel Flow ใช้เซ็นเซอร์การไหลของน้ำมัน ตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ใช้เซ็นเซอร์ระดับถังน้ำมัน

ความจุถังน้ำมัน: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุถังน้ำมันของแต่ละถังที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการตั้งค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ข้อมูลจากเซ็นเซอร์ระดับถัง คุณจึงไม่จำเป็นต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วยตนเองหลังจากที่คุณเติมถังแล้ว

ความจุเชื้อเพลิง: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุถังน้ำมันรวมของถังน้ำมันทั้งหมดที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการตั้งค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก Fuel Flow หลังจากเติมน้ำมันในถังแล้ว คุณต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วยตนเองโดยใช้ตัวเลือกใดตัวเลือกหนึ่งด้านล่างนี้

- หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมน้ำมันให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็นความจุสูงสุด
- หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันใส่เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
- ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การประหยัดน้ำมัน

กำหนดวิธีการแสดงข้อมูลการประหยัดน้ำมันในช่องข้อมูลและตำแหน่งอื่นๆ ในชาร์ตพล็อตเตอร์

- หากต้องการแสดงข้อมูลการประหยัดน้ำมันเมื่อได้รับโดยตรงจากเครื่องยนต์ ให้เลือก ทันทที เครื่องยนต์บางเครื่องไม่รองรับคุณสมบัตินี้
- หากต้องการให้ชาร์ตพล็อตเตอร์คำนวณข้อมูลการประหยัดน้ำมันโดยอิงจากการวัดอัตราน้ำมัน ให้เลือก ภายใน
- หากต้องการให้ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถใช้ข้อมูลที่รับจากเครื่องยนต์ หรือคำนวณข้อมูลหากเครื่องยนต์ไม่ได้รับข้อมูล ให้เลือก Auto ซึ่งเป็นการตั้งค่าเริ่มต้น

Garmin จะไม่รับผิดชอบต่อความถูกต้องของข้อมูลการประหยัดน้ำมันที่เครื่องยนต์ให้มา

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ

หากคุณมีเซ็นเซอร์ความเร็วหรือหัวโซนาร์ตรวจจับความเร็วที่เชื่อมต่ออยู่ คุณสามารถปรับตั้งค่าอุปกรณ์ตรวจจับความเร็วดังกล่าวเพื่อปรับปรุงความแม่นยำของข้อมูลความเร็วน้ำที่แสดงโดยชาร์ตพล็อตเตอร์

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากเซ็นเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก  > เรือของฉัน > สอบเทียบความเร็วของน้ำ
- หากเซ็นเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก  > 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 137) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เลือก  > เรือลำอื่นๆ

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC)

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 24)

การทดสอบ AIS-EPIRB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากเครื่องส่งสัญญาณวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (EPIRB).

การทดสอบ AIS-MOB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากอุปกรณ์ Man Overboard (MOB)

ทดสอบ AIS-SART: เปิดใช้งานการส่งสัญญาณทดสอบจากช่องรับส่งผ่านสัญญาณการค้นหาและช่วยเหลือ (SART)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ส่งผลกับอุปกรณ์บนเครือข่ายทั้งหมด

1 เลือก  > ระบบ > ข้อมูลระบบ > รีเซ็ต

2 เลือกตัวเลือก:

- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่าเริ่มต้น** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมดในอุปกรณ์ทั้งหมดในสถานะเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่าสถานะ** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อล้างข้อมูลที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง ให้เลือก **ลบข้อมูลผู้ใช้** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- ในการล้างข้อมูลที่บันทึกไว้และรีเซ็ตการตั้งค่าอุปกรณ์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้ยกเลิกการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จาก Garmin Marine Network และเลือก **ลบข้อมูลและรีเซ็ตการตั้งค่า** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมพอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าวถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ แทร็คที่บันทึกไว้ เส้นทาง และขอบเขต

- คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ต่างๆ ได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ การ์ดหน่วยความจำที่คุณใช้จะต้องมีฟอร์แมตเป็นประเภทไฟล์ที่รองรับโดยอุปกรณ์ทั้งหมดที่ต้องการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีอุปกรณ์เครื่องหนึ่งที่รองรับเฉพาะฟอร์แมตการ์ด FAT32 และอุปกรณ์อีกเครื่องหนึ่งที่รองรับฟอร์แมตการ์ด exFat คุณควรใช้การ์ดที่ฟอร์แมตเป็น FAT32 เพื่อให้อุปกรณ์ทั้งสองสามารถอ่านได้ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเว็พพอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมพอร์ตและเอ็กซ์พอร์ตเว็พพอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด

2 เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ประเภทไฟล์**

3 เลือก **GPX**

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการกำหนดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการกำหนดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แท็บเล็ต และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

- 1 เลียบการกำหนดหน่วยความจำลงในช่องเลียบการคัด
- 2 เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการกำหนดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการกำหนดหน่วยความจำไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **รวมข้อมูลจากการคัดลงเครื่อง**
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการกำหนดหน่วยความจำไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่ข้อมูลจากการคัดลงเครื่อง**
- 5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดไปยังการกำหนดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมดบนอุปกรณ์ลงในกำหนดหน่วยความจำเพื่อถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์อื่น ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แท็บเล็ต และขอบเขต

- 1 ใส่การกำหนดหน่วยความจำในช่องเลียบการคัด
- 2 เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกทั้งหมดลงในการ์ด**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการกำหนดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการกำหนดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้จากพื้นที่ที่ระบุไปยังการกำหนดหน่วยความจำเพื่อถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์อื่น ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แท็บเล็ต และขอบเขต

- 1 ใส่การกำหนดหน่วยความจำในช่องเลียบการคัด
- 2 เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกพื้นที่ลงในการ์ด**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากก่อนหน้านี้คุณได้กำหนดขอบเขตของพื้นที่ที่มีข้อมูลผู้ใช้ที่คุณต้องการถ่ายโอน ให้เลือกชื่อของพื้นที่แล้วเลือก **เลือกพื้นที่**
 - หากคุณต้องการกำหนดพื้นที่ใหม่ที่มีข้อมูลผู้ใช้ที่จะถ่ายโอน ให้เลือก **พื้นที่ใหม่** และทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อกำหนดพื้นที่
- 4 เลือก **บันทึกพื้นที่ลงในการ์ด**
- 5 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการกำหนดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการดาวน์โหลดหน่วยความจำและ Garmin Express

คุณสามารถอัปเดตแผนที่ในตัวโดยใช้แอปพลิเคชันคอมพิวเตอร์ Garmin Express และการ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของคอมพิวเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 2 เปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express
หากคุณไม่มีแอปพลิเคชัน Garmin Express ติดตั้งอยู่ในคอมพิวเตอร์ของคุณ คุณสามารถดาวน์โหลดได้จาก garmin.com/express
- 3 หากจำเป็น ให้ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ (*การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express*, หน้า 150)
- 4 คลิก **เรือ > ดูรายละเอียด**
- 5 คลิก **ดาวน์โหลด** ใกล้กับแผนที่เพื่ออัปเดต
- 6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลดให้เสร็จสมบูรณ์
- 7 รอขณะที่ดาวน์โหลดการอัปเดต
อัปเดตอาจใช้เวลานาน
- 8 หลังจากดาวน์โหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้ถอดการ์ดออกจากคอมพิวเตอร์
- 9 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก  > **ระบบ > ข้อมูลระบบ > อัปเดตแผนที่ที่ติดตั้งในตัว**
แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะปรากฏขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > 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 **เลือกจุดหมาย > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อตั้งข้อมูลเกี่ยวกับเรือขาย

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > **ระบบ > ข้อมูลระบบ > อุปกรณ์ Garmin > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

ภาคผนวก

การดูแลรักษาอุปกรณ์

ข้อสังเกต

ห้ามใช้วัตถุมีคมในการทำทำความสะอาดอุปกรณ์

หลีกเลี่ยงสารเคมีทำความสะอาด สารทำละลาย และยาฆ่าแมลงที่อาจทำให้ส่วนประกอบและผิวที่เป็นพลาสติกเสียหาย

ล้างอุปกรณ์ด้วยน้ำสะอาดหลังจากสัมผัสคลอรีน น้ำเกลือ ครีมกันแดด เครื่องสำอาง แอลกอฮอล์ หรือสารเคมีที่รุนแรงอื่น ๆ การสัมผัสกับสารเหล่านี้เป็นเวลานานอาจทำให้ตัวเครื่องเสียหายได้

อย่าใช้วัตถุที่แข็งหรือมีปลายแหลมในการใช้งานหน้าจอสัมผัส มิฉะนั้นอาจเกิดความเสียหายได้

การทำความสะอาดหน้าจอ

ข้อสังเกต

สารทำความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

- 1 ใช้สารทำความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าเป็นปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

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 10) แอปให้การเข้าถึงไปยังแผนที่ของคุณแบบไม่มีจำกัด และให้วิธีการดาวน์โหลดแผนที่ใหม่อย่างรวดเร็วโดยใช้คุณสมบัติ OneChart™ ให้ลิงค์เพื่อรับการแจ้งเตือนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และให้การเข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ คุณยังสามารถใช้แอปเพื่อวางแผนการเดินทางของคุณและซิงค์ข้อมูลผู้ใช้ แอปจะตรวจสอบอุปกรณ์ของคุณเพื่อหาการอัปเดตที่มี และแจ้งให้คุณทราบเมื่อมีการอัปเดต

Garmin Express: แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์และแผนที่ Garmin ([แอปพลิเคชัน Garmin Express](#), หน้า 149) คุณควรใช้แอป Garmin Express สำหรับการอัปเดตข้อมูลพื้นฐานที่เร็วขึ้นของการดาวน์โหลดและการอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ และเพื่อหลีกเลี่ยงค่าบริการข้อมูลที่จะเกิดขึ้นกับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

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 เพื่อดาวน์โหลดและแบ่งปันเส้น-ความลึกให้กับผู้อื่น	ใช่	ไม่
ซิงค์อุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ไม่
เข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ	ใช่	ไม่

แอปพลิเคชัน Garmin Express

แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการกำหนดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์และแผนที่ Garmin และลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ เราขอแนะนำสำหรับการดาวน์โหลดและอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ เพื่อการอัปเดตข้อมูลอย่างรวดเร็วและเพื่อหลีกเลี่ยงค่าใช้จ่ายด้านข้อมูลสำหรับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

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 ActiveCaptain*, หน้า 11)
คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 150)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 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**
แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
- 12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์
เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ
เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่โดยใช้แอป Garmin Express

การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการจดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

การดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่อาจใช้เวลาสูงสุดสองถึงสามชั่วโมง

คุณควรใช้การจดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตแผนที่ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป/ Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 150)

2 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ

3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ

4 หากมีการอัปเดตแผนที่ ให้เลือก **การอัปเดตแผนที่ > ดำเนินการต่อ**

5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข

6 ใส่การจดหน่วยความจำชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณลงในคอมพิวเตอร์

7 เลือกไดรฟ์สำหรับการจดหน่วยความจำ

8 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ตกลง**

9 รอขณะคัดลอกการอัปเดตแผนที่ไปยังการจดหน่วยความจำ

หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

10 ปิดแอป Garmin Express

11 ถอดการจดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

12 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์

13 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การจดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด

หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป

14 เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**

15 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตเสร็จสมบูรณ์

16 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ใส่การจดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตฟลิตเตอร์อีกครั้ง

17 ถอดการจดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการจดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตจะไม่สมบูรณ์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เมื่อคุณติดตั้งอุปกรณ์ใหม่ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริม

คุณสามารถใช้แอปมือถือ ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป/ ActiveCaptain*, หน้า 11)

คุณยังสามารถใช้แอปเดสก์ท็อป Garmin Express เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการจดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 152)

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการจดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

อุปกรณ์เสริมตัวอ่านการจดหน่วยความจำ Garmin แยกขายต่างหาก

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณควรตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ*, หน้า 138) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณต่ำกว่าเวอร์ชันที่แสดงในเว็บไซต์ คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้แอปมือถือ ActiveCaptain (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอป/ ActiveCaptain*, หน้า 11) หรือ แอปเดสก์ท็อป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการจดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 152)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express

คุณสามารถคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่มีแอป Garmin Express

ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 34.00 อุปกรณ์นี้รองรับการดาวน์โหลดหน่วยความจำ microSD สูงสุด 1 TB ซึ่งฟอร์แมตเป็น exFAT ด้วยคลาสความเร็ว 10 ขึ้นไป

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

คุณควรรีใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตซอฟต์แวร์ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ติดตั้งแอป Garmin Express ([การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์](#), หน้า 150)
- 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 152)

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ

ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป Garmin Express ([การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express](#), หน้า 152)

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

การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถดูภาพที่บันทึกไว้บนการ์ดหน่วยความจำได้ คุณสามารถดูไฟล์ .jpg, .png และ .bmp

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ภาพลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก  > โปรแกรมดูภาพ
- 3 เลือกไฟล์เตอร์ที่มีภาพ
- 4 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที
- 5 เลือกภาพ
- 6 ใช้ลูกศรเพื่อเลื่อนไปตามภาพต่างๆ
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก ... > เริ่มเล่นภาพสไลด์

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ .png คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ของคุณได้ คุณยังสามารถดูภาพหน้าจอได้ในโปรแกรมดูภาพ ([การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ](#), หน้า 152)

การจับภาพหน้าจอ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 3 กด **หน้าหลัก** หรือ **X** ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

ข้อความจะปรากฏขึ้นเพื่อยืนยันว่าจับภาพหน้าจอแล้ว รวมถึงชื่อไฟล์ที่เขียนลงในการ์ดหน่วยความจำ

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

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

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งสุดท้ายที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ ([การอัปเดตซอฟต์แวร์](#), หน้า 151)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดขึ้นกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขปัญหาของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจากจ่ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า
คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจากจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ
ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามี การติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลากบนสายไฟ หรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้แน่ใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม
- ตรวจสอบเพื่อให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc
ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบของค่าและนาฬิกา โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

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

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดทำโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

- 1 เลือก 
- 2 เลือก ระบบ
- 3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

ข้อมูลจำเพาะ

ข้อมูลจำเพาะ

ทุกรุ่น

วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนต
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ³
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -20° ถึง 55°C (ตั้งแต่ -4° ถึง 131°F)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางที่ใกล้ที่สุดหลังชาร์ตพล็อตเตอร์	118 มม. (4 ⁵ / ₈ นิ้ว)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 9 ถึง 18 Vdc
ฟิวส์	3 A แบบ Fast-Acting (ให้มาด้วย)
การ์ดหน่วยความจำ	1 ช่องการ์ด microSD ขนาดการ์ดสูงสุด 2 TB ⁴
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 18.7 ⁵ dBm สูงสุด
ความถี่โซนาร์ ⁵	L, M, H CHIRP ทั่วไป: 50/77/83/200 kHz Garmin ClearVü CHIRP: 260/455/800/1000/1200 kHz Garmin SideVü CHIRP: 260/455/800/1000/1200 kHz
กำลังส่งโซนาร์ (RMS) ⁶	CHIRP: 500 W Garmin ClearVü และ Garmin SideVü CHIRP: 500 W
ความลึกโซนาร์ ⁷	701 ม. (2,300 ฟุต) ที่ 77 kHz

รุ่น 6Xsv

ขนาด อุปกรณ์และแท่นชาร์จเท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก)	206 x 131 x 67 มม. (8 ¹ / ₈ x 5 ³ / ₁₆ x 2 ⁵ / ₈ นิ้ว)
ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก)	244 x 155 x 99 มม. (9 ⁵ / ₈ x 6 ¹ / ₈ x 3 ⁷ / ₈ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	138 x 78 มม. (5 ⁷ / ₁₆ x 3 ¹ / ₁₆ นิ้ว) แนวทแยงมุม 157 มม. (6 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง)	800 x 480 พิกเซล
ประเภทหน้าจอ	WVGA
น้ำหนัก	0.8 กก. (1.8 ปอนด์)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	18.3 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	1.53 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด)	3.2 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	28 ซม. (11 นิ้ว)

³ อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

⁴ ในซอฟต์แวร์เวอร์ชัน 35.00 อุปกรณ์นี้เข้ากันได้กับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 1 TB ที่ฟอร์แมตเป็น exFAT

⁵ ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์

⁶ ขึ้นอยู่กับระดับของหัวโซนาร์และความลึก

⁷ ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ ความเค็มของน้ำ ชนิดของพื้นใต้น้ำ และสภาพอื่นๆ ของน้ำ

รุ่น 7Xsv

ขนาด อุปกรณ์และแท่นชาร์จเท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก)	218 x 142 x 81 มม. ($8\frac{9}{16} \times 5\frac{5}{8} \times 3\frac{3}{16}$ นิ้ว)
ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก)	261 x 166 x 99 มม. ($10\frac{5}{16} \times 6\frac{9}{16} \times 3\frac{7}{8}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	155 x 87 มม. ($6\frac{1}{8} \times 3\frac{7}{16}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 178 มม. (7 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง)	800 x 480 พิกเซล
ประเภทหน้าจอ	WVGA
น้ำหนัก	1.0 กก. (2.2 ปอนด์)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	18.3 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	1.52 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด)	3.2 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	25.5 ซม. (10 นิ้ว)

รุ่น 9Xsv

ขนาด อุปกรณ์เท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก)	264 x 166 x 80 มม. ($10\frac{3}{8} \times 6\frac{9}{16} \times 3\frac{3}{16}$ นิ้ว)
ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก)	303 x 182 x 99 มม. ($11\frac{15}{16} \times 7\frac{3}{16} \times 3\frac{7}{8}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	198 x 115 มม. ($7\frac{13}{16} \times 4\frac{9}{16}$ นิ้ว) แนวทแยงมุม 229 มม. (9 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง)	1024 x 600 พิกเซล
ประเภทหน้าจอ	WSVGA
น้ำหนัก	1.3 กก. (2.9 ปอนด์)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	20.7 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	1.72 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด)	3.5 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	22.5 ซม. (9 นิ้ว)

ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ

เพื่อให้ได้ขนาดภาพเปิดเครื่องที่พอดี โปรดใช้ภาพที่มีขนาดต่อไปนี้ในหน่วยพิกเซล

รุ่น	ความละเอียดหน้าจอ	ความกว้างของภาพ	ความสูงของภาพ
ECHOMAP 6Xsv และ 7Xsv	WVGA	680	200
ECHOMAP 9Xsv	WSVGA	880	270

ข้อมูล NMEA 2000 PGN

ส่งและรับสัญญาณ

PGN	คำอธิบาย
059392	การรับรอง ISO
059904	คำขอ ISO
060160	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO, การถ่ายโอนข้อมูล
060416	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO, การจัดการการเชื่อมต่อ - ฟังก์ชันกลุ่ม RTS
060928	การอ้างสิทธิ์เลขที่อยู่ ISO
126208	NMEA - ฟังก์ชันกลุ่มคำสั่ง คำขอ และการรับรอง
126993	การเต้นของหัวใจ
126996	ข้อมูลผลิตภัณฑ์
126998	ข้อมูลการกำหนดค่า
127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
128259	ความเร็ว, น่านน้ำอ้างอิง
128267	ความลึกของน้ำ
129025	ตำแหน่ง, การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129026	COG และ SOG, การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129029	ข้อมูลตำแหน่ง GNSS
129283	ข้อผิดพลาดครอสเทร็ค
129284	ข้อมูลนำทาง
129285	การนำทาง - ข้อมูลเส้นทาง/WP
129539	GNSS DOPs
129540	GNSS ดาวเทียมในมุมมอง
130060	เลเบล
130306	ข้อมูลลม
130310	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม
130312	อุณหภูมิ

ส่ง

PGN	คำอธิบาย
126464	รายการ PGN - ส่งและรับฟังก์ชันกลุ่ม PGN
126984	การตอบสนองการเตือน
127258	ความแปรผันของแม่เหล็ก
127502	สลับการควบคุมชายฝั่ง

รับ

PGN	คำอธิบาย
065030	การสนับสนุนเครื่องยนต์ Cummins
065240	ที่อยู่คำสั่ง ISO
126983	เดือน
126985	ข้อความเดือน
126987	เกณฑ์การเดือน
126988	ค่าการเดือน
126992	เวลาระบบ
127233	คนตกเรือ
127237	ควบคุมทิศทางหน้า/ท้ายเรือ
127245	หางเสือ
127251	อัตราการเลี้ยว
127252	ขึ้น-ลง
127257	ท่าทาง
127488	พารามิเตอร์เครื่องยนต์, การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
127489	พารามิเตอร์เครื่องยนต์, ไดนามิก
127493	พารามิเตอร์การส่ง, ไดนามิก
127498	พารามิเตอร์เครื่องยนต์, สเตตัส
127501	สลับการสถานะชายฝั่ง
127503	สถานะอินพุต AC
127504	สถานะเอาต์พุต AC
127505	ระดับของเหลว
127506	สถานะรายละเอียด DC
127507	สถานะเครื่องชาร์จ
127508	สถานะแบตเตอรี่
127509	สถานะอินเวอร์เตอร์
128000	องศา Leeway ทางทะเล
128275	บันทึกระยะทาง
128780	การควบคุม/สถานะตัวควบคุมแบบลิเนียร์
129038	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส A
129039	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส B
129040	รายงานตำแหน่งที่ขยาย AIS คลาส B
129041	รายงาน AIS Aids to Navigation (AtoN)

PGN	คำอธิบาย
129794	ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการอยู่กับที่และการเดินทาง AIS คลาส A
129798	รายงานตำแหน่งเครื่องบิน AIS SAR
129799	ความถี่วิทยุ/โหมด/กำลัง
129802	ข้อความออกอากาศเกี่ยวกับความปลอดภัย AIS
129808	ข้อมูลการโทร DSC
129809	รายงานข้อมูลการอยู่กับที่ของ AIS ส่วน A
129810	รายงานข้อมูลการอยู่กับที่ของ AIS ส่วน B
130067	บริการเส้นทางและเวย์พอยท์: เส้นทาง ชื่อเวย์พอยท์และตำแหน่ง
130311	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม
130313	ความชื้น
130314	ความดันจริง
130316	อุณหภูมิ, ช่วงขยาย
130576	สถานะทริมแท็บ
130578	ส่วนประกอบของความเร็วเรือ

