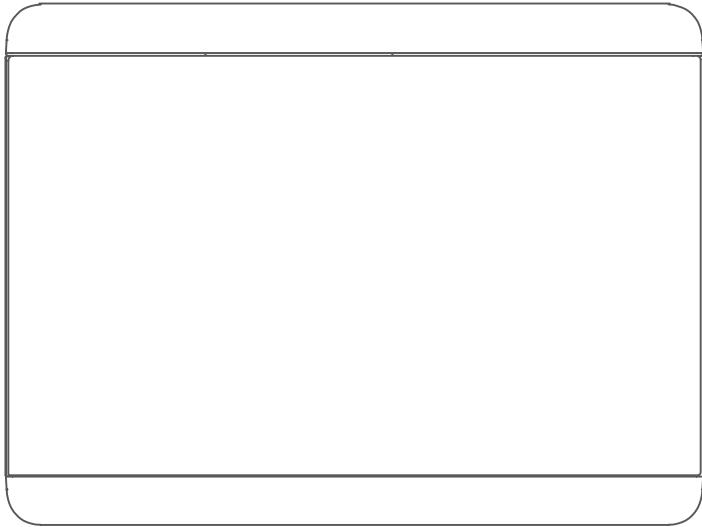


GARMIN[®]



GHC™ 50

사용설명서

© 2022 Garmin Ltd. 또는 자회사

모든 권리 보유. 저작권법에 의거하여, Garmin의 서명 등의 없이는 본 설명서의 전체 또는 부분을 복사할 수 없습니다. Garmin은 자사의 제품을 변경하거나 개선하고, 본 설명서의 내용을 변경할 수 있는 권리를 가지며, 이러한 변경이나 개선을 개인 또는 조직에 통지할 의무가 없습니다. 본 제품의 사용에 관한 최신 업데이트 및 추가 정보는 www.garmin.com으로 이동하십시오.

Garmin® 및 Garmin 로고는 미국 또는 기타 국가에 등록된 Garmin Ltd. 또는 자회사의 상표입니다. GHC™ 및 Shadow Drive™는 Garmin Ltd. 또는 자회사의 등록 상표입니다. 이러한 상표는 Garmin의 허가 없이는 사용할 수 없습니다.

NMEA 2000® 및 NMEA 2000° 로고는 National Marine Electronics Association의 등록 상표입니다.

Garmin Corporation

M/N: E3545

목차

소개	1	Garmin 시계에서 자동조종장치 컨트롤 활성화 8
기본 자동조종장치 작동	1	자동조종장치 버튼 동작 사용자 지정 9
방향 화면	1	자동조종장치 진단 보기 9
대기 모드	2	
자동조종장치 활성화	2	
자동조종장치 해제	2	
순항	2	
방향 조정	2	
모터보트 자동조종장치 작동	3	장치 설정 및 기본 설정 9
패턴 조종	3	시스템 설정 9
유턴 패턴 실행	3	사운드 및 디스플레이 설정 9
원형 패턴 설정 및 따르기	3	위성 위치 지정(GPS) 설정 10
지그재그 패턴 설정 및 따르기	3	시스템 소프트웨어 정보 조회 10
윌리엄슨 턴 패턴 따르기	4	전자 라벨 규제 및 준수 정보 보기 10
궤도 패턴 따르기	4	환경 설정 설정하기 10
클로버형 패턴 설정 및 따르기	4	통신 설정 10
수색 패턴 설정 및 따르기	4	NMEA 2000 설정 10
조종 패턴 취소	4	Wi-Fi® 네트워크 11
요트 자동조종장치 작동	5	Garmin 해양 네트워크 11
역항	5	경보 설정 11
역항 사용	5	시스템 경보 12
순항 시 역항 사용	6	NMEA 2000 경보 12
역항 각도 조정	6	소프트웨어 업데이트 12
태킹 및 자이빙	6	
순항 시 태킹 및 자이빙	6	
역항 시 태킹 및 자이빙	6	
태킹 지역 설정	6	
자이빙 방지 사용	6	
방향 추적 각도 조정	7	
자동조종장치 응답 조정	7	
자동조종장치 설정 및 구성	7	사양 12
자동조종장치 구성	7	
스텝 조종 증가분 조절	7	
선호 방향 소스 선택	7	
Shadow Drive 기능 활성화	8	
Reactor™ 자동조종장치 리모컨	8	
Reactor 자동조종장치 리모컨 페어 링	8	
Reactor 자동조종장치 리모컨 동작 키 기능 변경	8	

소개

△ 경고

제품 경고 및 기타 주요 정보를 보려면 제품 상자에 있는 주요 안전 및 제품 정보 가이드를 참조하십시오.

선박을 안전하고 신중하게 조종할 책임은 사용자에게 있습니다. 자동조종장치는 사용자의 배 조종 능력을 높여주는 도구입니다. 배의 안전 운항에 대한 책임을 기대할 수는 없습니다. 운항 상 위험 요소를 피하고 키를 무인 상태로 두지 마십시오.

고요하고 위험 요소가 없는 공해상에서 자동조종장치 작동법을 배우십시오.

부두, 말뚝, 다른 배 등의 위험 요소가 있는 해상 근처에서 자동조종장치를 작동할 때는 항상 주의를 기울입니다.

자동조종장치 시스템은 배의 조종 장치를 계속해서 조정하여 일정한 방향을 유지합니다. 이 시스템은 기본적인 순항 기능 외에도 수동 조종 기능과 함께 자동 조정 기능과 패턴을 여러 가지 방식으로 사용할 수 있습니다.

키 제어 장치를 사용하여 자동조종장치 시스템을 작동할 수 있습니다. 키 제어 장치를 사용하여 자동조종장치 시스템을 작동 및 조정하고 설정 및 사용자 정의합니다.

키 제어 장치 또는 자동조종장치 시스템의 다른 구성 요소 설치에 대한 내용은 키 제어 장치 및 자동조종장치 시스템과 함께 제공된 설치 지침을 참조하십시오.

기본 자동조종장치 작동

방향 화면

방향 화면에는 자동조종장치의 상태가 표시됩니다.



자동조종장치 상태 정보 및 아이콘.

- ① 자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 대기 모드 및 가 회색으로 나타납니다.
- ② 자동조종장치가 활성화되어 있을 때 선수방위 유지 및 가 녹색으로 나타납니다.
- ③ 수치 방향 정보.
- ④ 자동조종장치가 대기 모드에 있을 때의 실제 방향을 표시합니다.
자동조종장치가 활성화되어 있을 때의 목표 헤딩을 표시합니다.
- ⑤ 실제 방향(자동조종장치가 활성화되어 있을 때).
자동조종장치가 활성화되어 있을 때).
자홍색 선은 나침반의 실제 방향을 보여줍니다.
- ⑥ 목표 방향(자동조종장치가 활성화되어 있을 때).
키 제어 장치를 사용하여 방향을 조정하면 노란색 선이 표시됩니다. 자동조종장치는 실제 방향이 목표 방향과 정렬될 때까지 선박을 조종합니다.
- ⑦ 방향 조정기 위치 표시기.
참고: 이 기능은 키 센서가 연결되어 있는 경우에만 사용할 수 있습니다.

대기 모드

△ 주의

자동조종장치는 대기 모드에서 배를 조종하지 않습니다. 자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 키를 제어할 책임은 사용자에게 있습니다.

대기 모드에서 자동조종장치를 활성화하고 설정을 조정할 수 있습니다.

자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 방향 화면 상단의 대기 모드 및 가 회색으로 나타납니다.

자동조종장치 활성화

자동조종장치를 작동시키면 이후로는 자동조종장치가 키를 제어하고 배를 조종하여 방향을 유지합니다.

대기 모드의 방향 화면에서 **운용**을 선택합니다.

자동조종장치가 활성화되어 있을 때 선수방위 유지 및 가 방향 화면 상단에 녹색으로 표시됩니다. 실제 및 목표 방향 정보는 방향 화면의 중앙에 표시됩니다.

참고: 요트에 설치할 때 표준 순항을 작동하거나 호환되는 바람 센서가 동일한 NMEA 2000® 네트워크에 연결되어 있을 때 역향을 활성화할 수 있습니다 ([역향, 5페이지](#)).

자동조종장치 해제

자동조종장치의 작동을 해제하면 이후로는 자동조종장치가 키 제어를 중지하고 사용자가 배를 조종하여 방향을 유지합니다.

순항 중에 방향 화면에서 **대기 모드**를 선택합니다.

자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 방향 화면 상단의 대기 모드 및 가 회색으로 나타납니다.

△ 주의

자동조종장치가 대기 모드에 있는 동안에는 배를 조종하지 않습니다. 자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 키를 제어할 책임은 사용자에게 있습니다.

순항

자동조종장치 순항 기능을 사용하면 키 또는 방향 조정기 조정을 하지 않고 현재 방향을 유지할 수 있습니다.

방향 조정

자동조종장치가 작동 중일 때 키 제어 장치의 키를 사용하거나 자동조종장치에 Shadow Drive™ 기술이 장착된 경우 키를 사용하여 방향을 조정할 수 있습니다.

키 제어 장치를 사용하여 방향 조정

키 제어 장치를 사용하여 배를 조종하려면 먼저 자동조종장치가 활성화되어 있어야 합니다.

- 방향을 1°씩 조정하려면 <1° 또는 1°>를 선택합니다.

참고: <1° 또는 1°>를 누르고 있으면 방향 조정기 조정을 시작합니다(동력 활주형 선체 또는 동력 배수형 선체 보트만 해당).

참고: 설정을 조정하여 스텝 및 방향 조정기 조정 동작을 변경할 수 있습니다.

- 방향을 10°씩 조정하려면 <<10° 또는 10°>>를 선택합니다.

참고: 스텝 회전 크기가 10°보다 작거나 커지도록 설정을 조정할 수 있습니다.

키로 방향 조정

참고: 자동조종장치가 활성화되어 있는 동안 키를 사용하여 방향을 조정하려면 먼저 Shadow Drive 기능을 활성화해야 합니다.

자동조종장치를 활성화한 상태에서 키로 배를 직접 조종합니다.

Shadow Drive 및 는 방향 화면 상단에 노란색으로 표시되고, 사용자는 키를 사용하여 조향을 완벽하게 제어할 수 있습니다.

키를 놓고 몇 초 동안 특정 방향을 유지하면 자동조종장치는 새 방향에서 방향 고정을 다시 시작합니다.

모터보트 자동조종장치 작동

패턴 조종

경고

배를 안전하게 조종할 책임은 사용자에게 있습니다. 바다에 장애물이 없다는 확신이 들지 않으면 패턴 조종을 시작하지 마십시오.

자동조종장치를 이용하면 낚시용 사전 설정 패턴으로 배를 조종할 수 있고 유턴 및 월리엄슨 턴 등 기타 특수한 조작이 가능합니다.

명시된 경우, 일부 패턴 조종은 GPS를 기반으로 하며, GPS 안테나 또는 장치가 키 제어 장치와 동일한 NMEA 2000 네트워크에 연결되어 있지 않으면 사용할 수 없습니다.

유턴 패턴 실행

유턴 패턴을 사용하여 배를 180도 회전하고 새 방향을 유지합니다.

- 자동조종장치 화면에서 > 패턴 조향 > U-턴을 선택합니다.
- 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

원형 패턴 설정 및 따르기

원형 패턴을 사용하면 지정된 시간 간격과 방향으로 계속 원을 그리며 배를 조종할 수 있습니다.

- 자동조종장치 화면에서 > 패턴 조향 > 원을 선택합니다.
- 필요한 경우, 시간을 선택하고 자동조종장치에서 완전한 원을 1개 그릴 때까지 걸리는 시간을 선택합니다.
- 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

지그재그 패턴 설정 및 따르기

지그재그 패턴을 사용하면 지정된 시간과 각도에 따라 좌현에서 우현으로, 우현에서 좌현으로 배를 조종할 수 있습니다.

- 자동조종장치 화면에서 > 패턴 조향 > 지그재그를 선택합니다.
- 필요한 경우, 진폭과 정도를 차례로 선택합니다.
- 필요한 경우, 기간과 시간 길이를 차례로 선택합니다.
- 지그재그 적용을 선택합니다.

월리엄슨 턴 패턴 따르기

월리엄슨 턴 패턴을 사용하면 월리엄슨 턴 패턴이 시작된 위치와 나란히되도록 배를 의도적으로 조종할 수 있습니다. 월리엄슨 턴 패턴은 MOB 상황에서 사용할 수 있습니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 패턴 조향 > 월리엄슨턴**을 선택합니다.
- 2 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

궤도 패턴 따르기

이 패턴 조종을 사용하려면 먼저 키 제어 장치를 호환되는 Garmin® 차트 플로터 및 GPS 소스와 동일한 NMEA 2000 네트워크에 연결해야 합니다.

궤도 패턴을 사용하면 활성 웨이포인트 주위로 연속 원을 그리며 배를 조종할 수 있습니다. 원 크기는 궤도 패턴을 시작할 때 활성 웨이포인트로부터의 거리를 기준으로 정의됩니다.

웨이포인트의 설정 및 사용에 대한 자세한 내용은 Garmin 차트 플로터 사용설명서를 참조하십시오.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 패턴 조향 > 궤도**를 선택합니다.
- 2 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

클로버형 패턴 설정 및 따르기

이 패턴 조종을 사용하려면 먼저 키 제어 장치를 호환되는 Garmin 차트 플로터 및 GPS 소스와 동일한 NMEA 2000 네트워크에 연결해야 합니다.

클로버형 패턴을 사용하면 배를 조종하여 활성 웨이포인트를 반복적으로 피할 수 있습니다. 클로버형 패턴을 시작하면 자동조종장치가 배를 활성 웨이포인트 쪽으로 조종하며 클로버형 패턴을 시작합니다.

자동조종장치가 다른 웨이포인트를 피하기 위해 배를 전환하는 위치와 웨이포인트 간 거리를 조정할 수 있습니다. 기본적으로 배가 활성 웨이포인트로부터 300m(1000ft.) 범위에서 전환되도록 설정되어 있습니다.

웨이포인트의 설정 및 사용에 대한 자세한 내용은 Garmin 차트 플로터 사용설명서를 참조하십시오.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 패턴 조향 > 클로버리프**을 선택합니다.
- 2 필요한 경우 길이와 거리를 차례로 선택합니다.
- 3 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

수색 패턴 설정 및 따르기

이 패턴 조종을 사용하려면 먼저 키 제어 장치를 호환되는 Garmin 차트 플로터 및 GPS 소스와 동일한 NMEA 2000 네트워크에 연결해야 합니다.

수색 패턴을 사용하면 활성 포인트의 바깥쪽으로 점점 더 큰 원이 그려지도록 배를 조종하며 나선형 패턴을 형성 할 수 있습니다. 검색 패턴을 시작하면, 자동조정장치가 즉시 활성 웨이포인트를 중심으로 원을 그리며 배를 운전 하며 각 원을 완성하면서 나선형을 확대합니다.

웨이포인트의 설정 및 사용에 대한 자세한 내용은 Garmin 차트 플로터 사용설명서를 참조하십시오.

나선의 각 원 사이의 거리를 조정할 수 있습니다. 원 사이의 기본 거리는 20m(50ft.)입니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 패턴 조향 > 검색**을 선택합니다.
- 2 필요한 경우 탐색 간격과 거리를 차례로 선택합니다.
- 3 항구 적용 또는 우현 적용을 선택합니다.

조종 패턴 취소

- 배를 물리적으로 조종합니다.

참고: 물리적으로 배를 조종하여 조종 패턴을 취소하려면 Shadow Drive 기능을 사용할 수 있어야 합니다.

- 대기 모드를 선택합니다.

요트 자동조종장치 작동

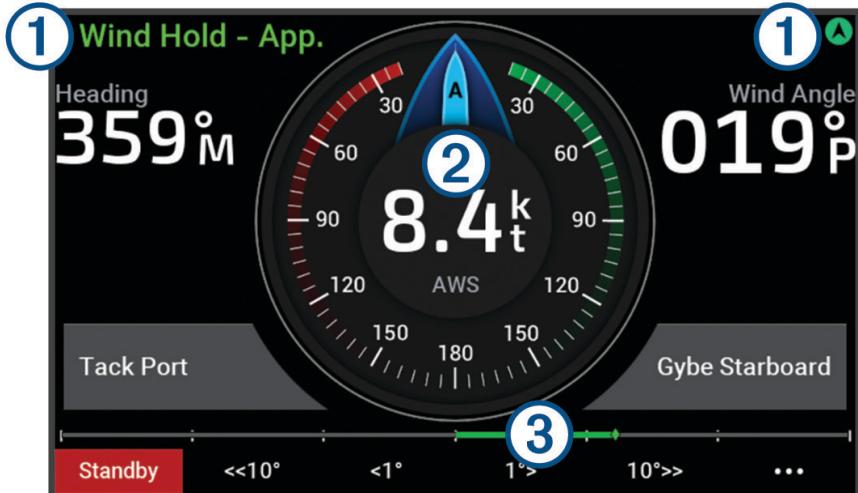
△ 주의

자동조종장치는 키만 제어합니다. 자동조종장치 작동 중에도 승무원들은 항해를 주시해야 합니다.

자동조종장치를 사용하면 바람을 타고 혹은 바람에 맞서 항해할 수 있습니다. 태킹(tacking) 및 자이빙(gybing) 시에도 자동조종장치를 통해 키를 제어할 수 있습니다.

역항

겉보기바람 또는 참바람 각도에 비례하여 특정 방위를 유지하도록 자동조종장치를 설정할 수 있습니다. 역항 또는 바람 기반 스티어링 기동을 수행하려면 자동조종장치 시스템과 동일한 NMEA 2000 네트워크를 통해 호환되는 바람 센서를 연결해야 합니다.



자동조종장치 상태 정보 및 아이콘.

① 자동조종장치가 대기 모드에 있을 때 대기 모드 및 가 회색으로 나타납니다.

자동조종장치가 역항에 있을 때 역항 및 가 녹색으로 표시됩니다.

② 풍력계

참바람 속도(TWS) 또는 겉보기바람 속도(AWS)를 표시합니다.

③ 키 위치 표시기

참고: 이 기능은 키 센서가 연결되어 있는 경우에만 사용할 수 있습니다.

역항 사용

역항을 사용하려면 먼저 NMEA 2000 풍속감지기를 자동조종장치에 연결해야 합니다.

1 자동조종장치가 대기 모드에 있으면 **...**을 선택합니다.

2 다음과 같이 옵션을 선택합니다.

- 겉보기바람 역항을 활성화하려면 **겉보기바람 역항 적용**을 선택합니다.
- 참바람 역항을 활성화하려면 **진풍 유지 적용**을 선택합니다.

팁: 대기 모드에서 을 선택하면 마지막으로 사용된 역항 유형을 빠르게 사용할 수 있습니다.

역항 유형 변경

역항을 적용한 상태에서 **... > 풍속 유지 유형**을 선택합니다.

겉보기에서 참으로 또는 그 반대로 역항 유형을 변경합니다.

순항 시 역항 사용

역항을 사용하려면 먼저 NMEA 2000 풍속감지기를 자동조종장치에 연결해야 합니다.

- 1 순항을 사용 중이면 ***.
- 2 다음과 같이 옵션을 선택합니다.
 - 순항에서 걸보기바람 역항으로 변경하려면 **걸보기바람 역항 적용**을 선택합니다.
 - 순항에서 참바람 역항으로 변경하려면 **진풍 유지 적용**을 선택합니다.

역항 각도 조정

역항 사용 시 자동조종장치에서 역항 각도를 조정할 수 있습니다.

- 역항 각도를 1°씩 조정하려면 <1° 또는 1°>를 선택합니다.
참고: 몇 초 동안 <1° 또는 1°>를 누르고 있으면 자동조종장치가 역항에서 선수방위 유지으로 자동 전환되고 방향 조정기 조정을 시작합니다 ([순항, 2페이지](#)).
- 역항 각도를 10°씩 조정하려면 <<10° 또는 10°>>를 선택합니다.

참고: 스텝 회전 크기가 10°보다 작거나 커지도록 설정을 조정할 수 있습니다.

태킹 및 자이빙

순항 또는 역항 사용 시 자동조종장치를 설정하여 태킹 또는 자이빙을 할 수 있습니다.

순항 시 태킹 및 자이빙

- 1 순항을 사용합니다 ([자동조종장치 활성화, 2페이지](#)).
- 2 ***을 선택합니다.
- 3 옵션을 선택합니다.

자동조종장치가 보트를 조종하여 태킹 또는 자이빙을 합니다.

역항 시 태킹 및 자이빙

역항을 사용하려면 먼저 풍속감지기가 설치되어 있어야 합니다.

- 1 역항을 사용합니다 ([역항 사용, 5페이지](#)).
- 2 ***을 선택합니다.
- 3 옵션을 선택합니다.

팁: 전용 화면 버튼을 사용하여 역항에서 직접 태킹 또는 자이빙 조작을 시작할 수 있습니다.

자동조종장치는 보트를 조종하여 태킹 또는 자이빙을 하고 태킹 또는 자이빙 진행 상황에 대한 정보가 화면에 표시됩니다.

태킹 지연 설정

태킹 지연 기능을 사용하면 사용자는 조작을 시작한 후 태킹 조종을 지연할 수 있습니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 *** > **자동조타장치 설정** > **세일링 설정** > **침로 지연**을 선택합니다.
- 2 지연 시간을 선택합니다.
- 3 필요에 따라 **완료**를 선택합니다.

자이빙 방지 사용

참고: 자이빙 방지는 사용자가 키 또는 스텝 조향을 사용하여 수동으로 자이빙을 하지 못하도록 하는 것이 아니라, 자동조종장치의 자이빙을 방지하는 기능입니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 *** > **자동조타장치 설정** > **세일링 설정** > **자이브 인히비터**를 선택합니다.
- 2 사용을 선택합니다.

방향 추적 각도 조정

기본적으로, 태킹 기동을 수행할 때의 선수 각도는 45도입니다. 이 각도를 조정할 수 있습니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 자동조타장치 설정 > 세일링 설정 > 방향 태킹 각도**를 선택합니다.
- 2 각도를 조정합니다.
- 3 필요에 따라 **완료**를 선택합니다.

자동조종장치 응답 조정

응답 설정을 사용하면 다양한 바다 및 바람 상태에 따라 자동조종장치 응답성을 조정할 수 있습니다.

고급 자동조종장치 구성은 자동조종장치 시스템에 들어 있는 구성 가이드를 참조하십시오.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 응답**을 선택합니다.

- 2 방향 조정기 응답을 조정합니다.

방향 조정기의 반응성을 높이고 움직임을 더 빠르게 하려면 값을 늘립니다. 방향 조정기가 반응을 너무 많이 하 고 너무 빨리 움직이면 값을 줄입니다.

자동조종장치 설정 및 구성

자동조종장치 시스템은 설치 시 전문가에게 의뢰해야 하며, 추가 구성이 필요하지 않습니다.

필요한 경우 키 제어 장치에서 특정 기본 설정 및 설정을 조정할 수 있습니다.

자동조종장치 구성

주의사항

배가 손상되는 것을 방지하려면 해양 설비 자격이 있는 사람이 자동조종장치 시스템을 설치 및 구성해야 합니다.
올바르게 설치 및 구성하려면 구체적인 선박 조종 및 전기 시스템 지식이 필요합니다.

보트와 함께 작동하려면 자동조종장치 시스템이 제대로 구성되어야 합니다. NMEA 2000 자동조종장치와 동일한 네트워크의 차트 플로터를 사용하여 자동조종장치를 구성할 수 있습니다. 구성 가이드를 보려면 support.garmin.com으로 이동하여 특정 자동조종장치 모델의 구성 가이드를 다운로드하십시오.

스텝 조종 증가분 조절

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 자동조타장치 설정 > 스텝턴 크기**를 선택합니다.

- 2 증가분을 선택합니다.

선호 방향 소스 선택

주의사항

최상의 결과를 얻으려면 방향 소스용 자동조종장치 CCU 내부 나침반을 사용합니다. 타사 GPS 나침반을 사용하면 데이터가 불규칙하게 전달될 수 있으며 과도한 지연이 발생할 수 있습니다. 자동조종장치에는 적시 정보가 필요하므로 타사 GPS 나침반의 GPS 위치 또는 속도 데이터를 사용할 수 없는 경우가 많습니다. 타사 GPS 나침반을 사용하는 경우 자동조종장치에서 주기적으로 탐색 데이터 또는 속도 소스 손실이 보고할 가능성이 있습니다.

네트워크에 2개 이상의 방향 소스가 있는 경우 선호 소스를 선택할 수 있습니다. 호환되는 GPS 나침반 또는 자북 방향 센서가 소스일 수도 있습니다.

- 1 자동조종장치 화면에서 **••• > 자동조타장치 설정 > 기본 소스**를 선택합니다.

- 2 소스를 선택합니다.

선택한 방향 소스를 이용할 수 없으면 자동조종장치 화면에 데이터가 표시되지 않습니다.

Shadow Drive 기능 활성화

⚠ 경고

Shadow Drive 기능이 비활성화된 경우 배를 수동으로 조정해도 자동조종장치 시스템이 해제되지 않습니다. 자동조종장치 시스템을 해제하려면 키 제어 장치 또는 연결된 차트플로터를 사용해야 합니다.

참고: 일부 자동조종장치 모델에는 Shadow Drive 기능이 제공되지 않습니다.

Shadow Drive 기능이 비활성화된 경우, 반드시 다시 활성화한 후에만 배를 수동으로 조정하여 자동조정장치 시스템을 해제할 수 있습니다.

1 자동조종장치 화면에서 **••• > 자동조타장치 설정 > 새도우 드라이브 설정**을 선택합니다.

2 사용 안 함으로 표시되면, 새도우 드라이브를 선택하여 Shadow Drive 기능을 활성화합니다.

Shadow Drive 기능이 활성화됩니다. 이 단계를 반복하여 기능을 다시 활성화할 수 있습니다.

Shadow Drive 기능의 민감도 조정

Shadow Drive 기능의 민감도를 조정하여 자동조종장치를 해제하는 데 필요한 수동 키 작동의 양을 변경할 수 있습니다. 민감도를 높게 설정하면 키의 작은 수동 이동으로 자동조종장치 기능이 해제됩니다.

참고: 일부 자동조종장치 모델에는 Shadow Drive 기능이 제공되지 않습니다.

1 자동조종장치 화면에서 **••• > 자동조타장치 설정 > 새도우 드라이브 > 민감도**를 선택합니다.

2 민감도를 더 높게 또는 더 낮게 조정합니다.

Reactor™ 자동조종장치 리모컨

⚠ 경고

선박을 안전하고 신중하게 조종할 책임은 사용자에게 있습니다. 자동조종장치는 사용자의 배 조종 능력을 높여주는 도구입니다. 배의 안전 운항에 대한 책임을 기대할 수는 없습니다. 운항 상 위험 요소를 피하고 키를 무인 상태로 두지 마십시오.

Reactor 자동조종장치 리모컨을 무선으로 차트 플로터에 연결하여 호환되는 Reactor 자동조종장치 시스템을 제어할 수 있습니다.

원격 사용에 대한 자세한 내용은 garmin.com에서 Reactor 자동조종장치 리모컨 지침을 참조하십시오.

Reactor 자동조종장치 리모컨 페어링

1 키 제어 장치에서 **••• > 글로벌 설정 > 통신 > 무선 장치 > 무선 원격 > 자동조종장치 원격**을 선택합니다.

2 필요한 경우 활성화를 선택합니다.

3 새 연결을 선택합니다.

4 리모컨에서,  > **Pair with MFD**을 선택합니다.

키 제어 장치 신호음이 울리며 확인 메시지가 표시됩니다.

5 키 제어 장치에서 예를 선택하여 페어링 과정을 완료합니다.

Reactor 자동조종장치 리모컨 동작 키 기능 변경

Reactor 자동조종장치 리모컨 동작 키에 할당된 패턴 또는 동작을 변경할 수 있습니다.

1 **••• > 글로벌 설정 > 통신 > 무선 장치 > 무선 원격 > 자동조종장치 원격 > 버튼 동작**을 선택합니다.

2 변경할 동작 키를 선택합니다.

3 동작 키에 할당할 패턴 또는 동작을 선택합니다.

Garmin 시계에서 자동조종장치 컨트롤 활성화

호환되는 Garmin 시계를 사용하여 Garmin 자동조종장치를 제어할 수 있습니다. 호환되는 Garmin 시계 목록은 garmin.com에서 확인하십시오.

참고: 자동조종장치 원격 컨트롤이 활성화되어 있으면 시계에서 스마트 알림을 사용할 수 없습니다.

1 **••• > 글로벌 설정 > 통신 > 무선 장치 > Connect IQ™ 앱 > 자동조종장치 제어 > 활성화 > 새 연결을 선택합니다.**

2 화면의 지침을 따릅니다.

자동조종장치 버튼 동작 사용자 지정

자동조종장치 버튼 동작을 설정하려면 먼저 호환되는 Garmin 자동조종장치를 설치하고 구성해야 합니다.

Garmin 시계가 수행할 자동조종장치 동작을 3개까지 선택할 수 있습니다.

참고: 사용 가능한 자동조종장치 동작은 설치된 자동조종장치에 따라 다릅니다.

1 차트 플로터에서 **통신 > 무선 장치 > Connect IQ™ 앱 > 자동조종장치 제어 > 버튼 동작**을 선택합니다.

2 버튼을 선택합니다.

3 동작을 선택합니다.

자동조종장치 진단 보기

자동조종장치 시스템의 진단 보고서를 보면 구성 및 문제 해결에 도움이 될 수 있습니다.

1 자동조종장치 화면에서 **... > 자동조종장치 설정 > 진단**을 선택합니다.

2 진단 페이지를 보려면 < 및 >을 선택합니다.

팁: 카드에 저장을 선택하여 진단 정보를 연결된 차트 플로터 또는 카드 판독기의 메모리 카드에 저장할 수 있습니다.

장치 설정 및 기본 설정

소리 및 측정 단위와 같은 이 키 제어 장치에 대한 설정 및 기본 설정을 조정할 수 있습니다.

시스템 설정

... > 글로벌 설정 > 시스템을 선택합니다.

사운드 및 디스플레이: 디스플레이 설정과 오디오 설정을 조정합니다(사용 가능한 경우).

위성 위치 지정: GPS 위성 및 설정에 대한 정보를 제공합니다.

시스템 정보: 네트워크의 장비 및 소프트웨어 버전에 대한 정보를 제공합니다.

자동 시동: 전원이 공급될 때 장치가 자동으로 켜지는 것을 제어합니다.

자동 끄기: 선택한 시간 동안 시스템이 잠자기 상태인 경우 자동으로 시스템을 끕니다.

연습화면: 시뮬레이터를 켜거나 끄고 시간, 날짜, 속도 및 시뮬레이션 위치를 설정할 수 있습니다.

사운드 및 디스플레이 설정

... > 글로벌 설정 > 시스템 > 사운드 및 디스플레이를 선택합니다.

소리: 경보 및 선택 시 울리는 경고음을 켜고 끕니다.

백라이트: 백라이트 밝기를 설정합니다.

백라이트 동기화: 스테이션에 있는 다른 차트 플로터 및 계기판의 백라이트 밝기를 동기화합니다.

색상 모드: 장치의 디스플레이를 주간 또는 야간 색상으로 설정합니다. 실제 시간에 맞추어 주간 또는 야간 색상을 자동으로 설정하려면 자동 옵션을 선택합니다.

시작 이미지: 장치를 켜면 나타나는 이미지를 설정합니다.

위성 위치 지정(GPS) 설정

참고: GPS 설정 및 정보는 키 제어 장치가 GPS 안테나 또는 GPS 기능이 있는 장치에 연결된 경우에만 사용할 수 있습니다.

••> 글로벌 설정 > 시스템 > 위성 위치 지정을 선택합니다.

스카이뷰: 하늘에서 GPS 위성의 상대적 위치를 보여줍니다.

GLONASS: GLONASS 데이터를 켜거나 끕니다(러시아 위성 시스템). 상공 시계가 좋지 않은 상황에서 시스템을 사용하면 GLONASS 데이터는 GPS와 연동되어 보다 정확한 위치 정보를 제공할 수 있습니다.

WAAS/EGNOS: WAAS 데이터(북미) 또는 EGNOS 데이터(유럽)를 켜거나 끄며, 보다 정확한 GPS 위치 정보를 제공할 수 있습니다. WAAS 또는 EGNOS 데이터를 사용하면 장치가 위성 신호를 획득하는 데 오래 걸릴 수 있습니다.

Galileo: Galileo 데이터를 켜거나 끕니다(유럽 연합 위성 시스템). 상공 시계가 좋지 않은 상황에서 시스템을 사용하면 Galileo 데이터는 GPS와 연동되어 보다 정확한 위치 정보를 제공할 수 있습니다.

속도 필터: 부드러운 속도 값에 대해 단기간 동안 선박의 속도를 평균화합니다.

소스: GPS 데이터에 선호하는 소스를 선택할 수 있습니다.

시스템 소프트웨어 정보 조회

소프트웨어 버전과 장치 ID 번호를 볼 수 있습니다. 시스템 소프트웨어를 업데이트하거나 문제 해결을 하려면 이 정보가 필요할 수도 있습니다.

••> 글로벌 설정 > 시스템 > 시스템 정보 > 소프트웨어 정보를 선택합니다.

이벤트 로그 조회

시스템 이벤트 목록이 이벤트 로그에 표시됩니다.

••> 글로벌 설정 > 시스템 > 시스템 정보 > 이벤트 로그를 선택합니다.

전자 라벨 규제 및 준수 정보 보기

이 장치의 라벨은 전자적으로 제공됩니다. 전자 라벨에서는 FCC 또는 지역의 준수 표시에서 제공되는 식별 번호와 같은 규제 정보는 물론 해당 제품 및 사용권 정보도 제공할 수 있습니다. 일부 모델만 해당합니다.

1 ••> 글로벌 설정을 선택합니다.

2 시스템을 선택합니다.

3 규제 정보를 선택합니다.

환경 설정 설정하기

••> 글로벌 설정 > 환경 설정을 선택합니다.

측정 단위: 측정 단위를 설정합니다.

언어: 화면 상의 텍스트 언어를 설정합니다.

필터: 데이터 필드에 표시된 값을 스무딩 처리하며, 이렇게 해서 소음을 줄이거나 장기적인 추세를 표시할 수 있습니다. 필터 설정을 높이면 스무딩이 증가하고 필터 설정을 낮추면 스무딩이 감소합니다. 필터 설정을 0으로 하면 필터를 비활성화되며 표시된 값은 초기 설정값이 됩니다. 필터 동기화 설정을 사용할 수 있는 모든 장치에서 이러한 설정을 동기화할 수도 있습니다.

키보드 형태: 화면상의 키보드에 키를 배열합니다.

스크린샷 캡처: 장치에서 화면 이미지를 저장할 수 있습니다.

통신 설정

NMEA 2000 설정

••> 글로벌 설정 > 통신 > NMEA 2000 설정을 선택합니다.

장치 목록: 네트워크에 연결된 장치를 표시하고 NMEA 2000 네트워크를 사용하여 연결된 일부 변환기의 옵션을 설정할 수 있습니다.

라벨 장치: 사용 가능한 연결된 장치의 레이블을 변경합니다.

네트워크의 장치 및 센서 이름 지정

Garmin 해양 네트워크 및 NMEA 2000 네트워크에 연결된 장치 및 센서의 이름을 지정할 수 있습니다.

- 1 **••> 글로벌 설정 > 통신**을 선택합니다.
- 2 **해양 네트워크 또는 NMEA 2000 설정 > 장치 목록**을 선택합니다.
- 3 왼쪽 목록에서 장치를 선택합니다.
- 4 **이름 변경**을 선택합니다.
- 5 이름을 입력하고 **완료**를 선택합니다.

Wi-Fi 네트워크

Wi-Fi 네트워크 설정

이 장치에서 다른 차트플로터나 휴대폰과 같은 무선 장치를 연결할 수 있는 Wi-Fi 네트워크를 호스팅할 수 있습니다. 무선 네트워크 설정에 처음 액세스하면 네트워크를 설정하라는 메시지가 표시됩니다.

참고: 키 제어 장치가 Wi-Fi 기능이 있는 차트 플로터와 동일한 Garmin 해양 네트워크에 연결되어 있으면 Wi-Fi 네트워크를 설정할 수 있는 옵션이 없습니다. Garmin 해양 네트워크에서 차트 플로터는 Wi-Fi 네트워크를 호스팅해야 합니다.

- 1 **••> 글로벌 설정 > 통신 > Wi-Fi 네트워크 > Wi-Fi > 켜짐 > OK**을 선택합니다.
- 2 필요한 경우, 이 무선 네트워크의 이름을 입력합니다.
- 3 암호를 입력합니다.

휴대폰과 같은 무선 장치에서 무선 네트워크에 액세스하려면 암호가 필요합니다. 암호는 대소문자를 구분합니다.

키 제어 장치에 무선 장치 연결

키 제어 장치 무선 네트워크에 무선 장치를 연결하려면 먼저 키 제어 장치에 무선 네트워크를 구성해야 합니다 ([Wi-Fi 네트워크 설정, 11페이지](#)).

여러 무선 장치를 키 제어 장치에 연결하면 데이터를 공유할 수 있습니다.

- 1 무선 장치에서 Wi-Fi 기술을 켜고 무선 네트워크를 검색합니다.
- 2 키 제어 장치 무선 네트워크의 이름을 선택합니다 ([Wi-Fi 네트워크 설정, 11페이지](#)).
- 3 무선 네트워크 암호를 입력합니다.

무선 채널 변경

장치를 찾거나 장치에 연결하는 데 문제가 있거나 간섭이 발생하는 경우 무선 채널을 변경하면 됩니다.

- 1 **••> 글로벌 설정 > 통신 > Wi-Fi 네트워크 > 잡음삭제 > 해협**을 선택합니다.
- 2 새 채널을 입력합니다.

이 네트워크에 연결된 장치의 무선 채널은 변경하지 않아도 됩니다.

Garmin 해양 네트워크

Garmin 해양 네트워크에서는 Garmin 주변 장치의 데이터를 차트 플로터와 빠르고 쉽게 공유할 수 있습니다. 장치를 Garmin 해양 네트워크에 연결하여 Garmin 해양 네트워크와 호환되는 다른 장치 및 차트 플로터에서 데이터를 수신하고 데이터를 공유할 수 있습니다.

••> 글로벌 설정 > 통신 > 해양 네트워크를 선택합니다.

경보 설정

△ 주의

경보 소리를 들을 수 있도록 소리 설정이 켜져 있어야 합니다 ([사운드 및 디스플레이 설정, 9페이지](#)). 경보음을 설정하지 않으면 부상 또는 재산 피해가 발생할 수 있습니다.

시스템 경보

••> 글로벌 설정 > 알람 > 시스템을 선택합니다.

장치 전압: 배터리가 지정된 저전압에 도달하는 경우에 경보가 울리도록 설정합니다.

GPS 정확도: GPS 위치 정확도가 사용자가 정의한 값을 벗어난 경우에 경보가 울리도록 설정합니다.

NMEA 2000 경보

••> 글로벌 설정 > 알람 > 네트워크를 선택합니다.

NMEA 2000 경보: NMEA 2000 네트워크 및 연결된 장치에 관한 경보를 활성화 및 비활성화합니다.

소프트웨어 업데이트

장치를 설치하거나 장치에 액세서리를 추가할 때 장치 소프트웨어를 업데이트해야 하는 경우가 있습니다.

소프트웨어 업데이트 작업에는 Garmin 메모리 카드 판독기 액세서리 또는 Garmin 해양 네트워크를 통해 연결된 다른 Garmin 차트 플로터가 필요합니다.

자세한 내용은 garmin.com/support/software/marine.html을 참조하십시오.

사양

햇빛가리개를 제외한 치수(H x W x D)	105 x 140 x 51 mm(4.13 x 4.51 x 2.01인치)
햇빛가리개를 포함한 치수(H x W x D)	113 x 144 x 56mm(4.45 x 5.67 x 2.20인치)
햇빛가리개를 제외한 무게	328g(11.57온스)
햇빛가리개를 포함한 무게	375g(13.23온스)
온도 범위	5°~131°F(-15°~55°C)
나침반-안전거리	20cm(7.87인치)
케이스 재질	캐스킷 완전 장착 폴리카보네이트
렌즈 재료	광택 방지 및 지문 방지 마감 처리된 유리
방수 등급	IEC 60529 IPX7 ¹
밝기	1200cd/m ² (NIT)
12Vdc에서 일반 전류 인출	220 mA
12Vdc에서 최대 전류 인출	400 mA
전력 사용량	최대 5.85W
NMEA 2000 입력 전압	9~16Vdc
NMEA 2000 LEN @ 9Vdc	13(650mA)

¹ 장치는 최대 30분 동안 최대 1m의 물에 우발적으로 노출되어도 견딜 수 있습니다. 자세한 내용은 www.garmin.com/waterrating을 참조하십시오.

support.garmin.com

