

GARMIN®



GHC™ 50

Manual do proprietário

© 2022 Garmin Ltd. ou suas subsidiárias

Todos os direitos reservados. Em conformidade com as leis que regem os direitos autorais, o presente manual não pode ser copiado, parcial ou integralmente, sem o prévio consentimento por escrito da Garmin. A Garmin se reserva o direito de alterar ou melhorar seus produtos e fazer mudanças no conteúdo do presente manual sem a obrigação de notificar qualquer pessoa ou organização sobre tais alterações ou melhorias. Acesse www.garmin.com para conferir as atualizações mais recentes e obter mais informações sobre o uso do produto.

Garmin® e o logotipo da Garmin são marcas comerciais da Garmin Ltd. ou de suas subsidiárias, registradas nos EUA e em outros países. GHC™ e Shadow Drive™ são marcas comerciais da Garmin Ltd. ou de suas subsidiárias. Essas marcas comerciais não podem ser usadas sem a permissão expressa da Garmin.

NMEA 2000® e o logotipo NMEA 2000® são marcas comerciais registradas da National Marine Electronics Association.

Garmin Corporation

M/N: E3545

Sumário

Introdução.....	1	Ajuste de direção do ângulo de direção.....	8
Operação básica do piloto automático.....	1	Ajustar a resposta do piloto automático.....	8
Tela de direção.....	1		
Modo de espera.....	2		
Engatando o piloto automático.....	2		
Desativar o piloto automático.....	2		
Manutenção de direção.....	2		
Ajustar a direção.....	3		
Operação do piloto automático da lancha.....	3	Definições e configurações do piloto automático.....	8
Padrões de navegação.....	3	Configuração do piloto automático	8
Seguindo o padrão do retorno em "U".....	3	Ajustando o incremento da navegação por padrão.....	8
Definindo e seguindo o padrão em círculos.....	3	Selecionar a fonte de orientação preferida.....	9
Definindo e seguindo o padrão de zigue-zague.....	4	Ativando o recurso Shadow Drive.....	9
Seguindo o padrão da volta de Williamson.....	4	Controle remoto do piloto automático Reactor™	9
Seguindo um padrão de órbita.....	4	Emparelhar um Reactor Controle remoto do piloto automático	10
Definindo e seguindo o padrão de trevo.....	4	Alterar as funções das teclas de ação do controle remoto do piloto automático Reactor	10
Definindo e seguindo um padrão de busca.....	5	Ativar os controles do piloto automático em um relógio Garmin.....	10
Cancelando um padrão de navegação.....	5	Personalizar as ações do botão do piloto automático	10
Uso do piloto automático do veleiro.....	5	Visualização do diagnóstico do piloto automático	10
Vela.....	6	Configurações e preferências do dispositivo.....	10
Acoplar vela.....	6	Configurações do sistema.....	11
Ativar a manutenção de vento a partir de manutenção de direção.....	6	Configurações de sons e visor.....	11
Ajuste do ângulo da vela.....	7	Configurações de posicionamento por satélite (GPS).....	11
Amura e cambar.....	7	Visualizando informações do software do sistema	11
Amura e mudança de bordo a partir de manutenção de direção.....	7	Visualizar informações de conformidade e regulamentação do rótulo eletrônico	12
Amura e cambar a partir de manutenção de vento.....	7	Configurações de preferências	12
Configurar um Atraso de rumo.....	7	Configurações de comunicação	12
Ativar o inibidor de cambar.....	7	Configurações de NMEA 2000	12
		Rede Wi-Fi®	12
		Garmin Marine Network	13
		Configurando alarmes	13
		Alarmes do sistema	13
		NMEA 2000 Alarmes	13
		Atualização do software	13

Especificações..... 14

Introdução

⚠ ATENÇÃO

Consulte o guia *Informações importantes sobre segurança e sobre o produto* na caixa do produto para obter mais detalhes sobre avisos e outras informações importantes.

Você é responsável pela operação prudente e segura da sua embarcação. O piloto automático é uma ferramenta que aprimora as capacidades de funcionamento do seu barco. Isso não o isenta da responsabilidade de usar o seu barco de maneira segura. Evite perigos na navegação e nunca deixe o leme sem supervisão.

Aprenda a operar o piloto automático em mar aberto e sem perigos.

Tenha cuidado ao operar o piloto automático próximo a perigos na água, como cais, estacas e outras embarcações.

O sistema do piloto automático ajusta ininterruptamente a navegação da embarcação para manter uma direção constante. Além da funcionalidade básica de manutenção da direção, o sistema possibilita a navegação manual e vários modos de padrões e funções de navegação automática.

Você pode utilizar o sistema de piloto automático com o dispositivo de controlo do leme. Com o controle do leme, você ativa e direciona, configura e personaliza o sistema de piloto automático.

Para obter informações sobre a instalação do controlo do leme ou de outros componentes do sistema de piloto automático, consulte as instruções de instalação fornecidas com o controlo do leme e o sistema de piloto automático.

Operação básica do piloto automático

Tela de direção

A tela de direção exibe o status do piloto automático.



Informações e ícone do status do piloto automático.	
1	Espera e  são exibidos em cinza quando o piloto automático está no modo de espera.
	Manutenção de direção e  são exibidos em verde quando o piloto automático está ativado.
2	Informações numéricas de direção.
3	Mostra a direção real quando o piloto automático está no modo de espera.
	Mostra a direção pretendida quando o piloto automático está ativado.
4	Direção real (quando o piloto automático está ativado). A linha magenta exibe a direção real na rosa dos ventos.
5	Direção pretendida (quando o piloto automático está ativado). A linha amarela é exibida ao utilizar o controle do leme para ajustar a direção. O piloto automático direciona a embarcação até que a direção real se alinhe com a direção pretendida.
6	Indicador de posição do leme.
7	OBSERVAÇÃO: esta funcionalidade está disponível somente com um sensor de leme conectado

Modo de espera

CUIDADO

O piloto automático não conduz o barco no modo de espera. Você é responsável por controlar o leme quando o piloto automático estiver no modo de espera.

No modo de espera, você pode ativar o piloto automático e ajustar as definições.

Espera e  na parte superior da tela de direção aparecem em cinzento quando o piloto automático está no modo de espera.

Engatando o piloto automático

Quando o piloto automático é engatado, ele controla o timão e dirige a embarcação para manter a direção.

Na tela de direção no modo de espera, selecione **Engatar**.

Manutenção de direção e  na parte superior da tela de direção aparecem em verde quando o piloto automático está ativado. As informações de direção atual e pretendida serão exibidas no centro da tela de direção.

OBSERVAÇÃO: quando instalado num veleiro, pode acionar a manutenção de direção normal ou acionar uma vela quando um sensor de vento compatível estiver ligado à mesma rede NMEA 2000® ([Vela](#), [página 6](#)).

Desativar o piloto automático

Ao desativar o piloto automático, ele para de controlar o leme e você deve conduzir a embarcação para manter a direção.

Na tela de direção, enquanto estiver mantendo a direção, selecione **Espera**.

Espera e  na parte superior da tela de direção aparecem em cinzento quando o piloto automático está no modo de espera.

CUIDADO

O piloto automático não conduz o barco enquanto ele estiver no modo de espera. Você é responsável por controlar o leme quando o piloto automático estiver no modo de espera.

Manutenção de direção

Você pode ativar a função de manutenção da direção do piloto automático para manter a direção atual sem virar o leme.

Ajustar a direção

Quando o piloto automático está ativado, você pode ajustar a direção utilizando as teclas no controlo do leme ou utilizando o leme se o piloto automático estiver equipado com a tecnologia Shadow Drive™.

Ajustar a direção com o dispositivo de controlo do leme

Antes de poder conduzir a sua embarcação utilizando o dispositivo de controlo do leme, você deve ativar o piloto automático.

- Selecione <1° ou 1°> para ajustar a direção em incrementos de 1°.

OBSERVAÇÃO: manter <1° ou 1°> pressionados inicia a direção do leme (apenas barcos com quilha de cruzeiro ou quilha de deslocamento).

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar as definições para alterar o comportamento em curva e direção do leme.

- Selecione <<10° ou 10°>> para ajustar a direção em incrementos de 10°.

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar as configurações de modo que o tamanho da curva seja menor ou maior que 10°.

Ajustando a direção com o leme

OBSERVAÇÃO: você deve habilitar o recurso Shadow Drive para ajustar a direção com o leme enquanto o piloto automático está ativado.

Com o piloto automático ativado, conduza o barco manualmente usando o leme.

Shadow Drive e  na parte superior da tela de direção aparecem em amarelo e você tem controle total da direção usando o leme.

Ao soltar o leme e manter manualmente uma direção específica por alguns segundos, o piloto automático retoma a direção mantida na nova direção.

Operação do piloto automático da lancha

Padrões de navegação

ATENÇÃO

Você é responsável pela operação prudente e segura da sua embarcação. Não inicie um padrão até que tenha certeza de que não obstáculos na água.

O piloto automático pode navegar a embarcação nos padrões predefinidos para pesca, e pode efetuar outras manobras especiais, como retornos em "U" e voltas de Williamson.

Quando observado, alguma direção padrão é baseada no GPS e não pode ser usada sem uma antena de GPS ou dispositivo conectado à mesma rede NMEA 2000 que o controle do leme.

Seguindo o padrão do retorno em "U"

Você pode usar o padrão do retorno em "U" para virar a embarcação 180 graus e manter uma nova direção.

- 1 Na tela Piloto automático, selecione ••• > Navegação padrão > Retorno em U.
- 2 Selecione **Acoplar porta** ou **Acoplar estibordo**.

Definindo e seguindo o padrão em círculos

Você pode usar o padrão em círculos para navegar a embarcação em um círculo contínuo, em uma determinada direção, e por um determinado período.

- 1 Na tela do piloto automático, selecione ••• > Navegação padrão > Círculos.
- 2 Se necessário, selecione **Hora** e selecione o período que o piloto automático deve navegar ou completar um círculo.
- 3 Selecione **Acoplar porta** ou **Acoplar estibordo**.

Definindo e seguindo o padrão de zigue-zague

Você pode usar o padrão de zigue-zague para navegar a embarcação de bombordo a estibordo e vice-versa, por um determinado período e em um determinado ângulo, na direção presente.

- 1 Na tela do piloto automático, selecione **••• > Navegação padrão > Ziguezague**.
- 2 Se necessário, selecione **Amplitude** e selecione um grau.
- 3 Se necessário, selecione **Período** e selecione a duração.
- 4 Selecione **Engatar ziguezague**.

Seguindo o padrão da volta de Williamson

Você pode usar o padrão da volta de Williamson para navegar a embarcação em uma curva de retorno que corra paralela ao local no qual o padrão da volta de Williamson foi iniciado. O padrão da volta de Williamson pode ser usado em situações de homem ao mar.

- 1 Na tela do piloto automático, selecione **••• > Navegação padrão > Curva de Williamson**.
- 2 Selecione **Acoplar porta ou Acoplar estibordo**.

Seguindo um padrão de órbita

Antes de poder utilizar este padrão de direção, o controle do leme tem de estar ligado à mesma rede NMEA 2000 que um chartplotter Garmin® compatível e uma fonte GPS.

Você pode usar o padrão de órbita para navegar a embarcação em um círculo contínuo em volta da parada ativa. O tamanho do círculo é definido pela sua distância da parada ativa quando o padrão de órbita for iniciado.

Consulte o manual do proprietário do seu chartplotter Garmin para obter mais informações sobre como instalar e usar os pontos medianos.

- 1 Na Tela Piloto automático, selecione **••• > Navegação padrão > Órbita**.
- 2 Selecione **Acoplar porta ou Acoplar estibordo**.

Definindo e seguindo o padrão de trevo

Antes de poder utilizar este padrão de direção, o controle do leme tem de estar ligado à mesma rede NMEA 2000 que um chartplotter Garmin compatível e uma fonte GPS.

Você pode usar o padrão de trevo para manobrar a embarcação para passar repetidamente sobre uma parada ativa. Quando começar um padrão de trevo, o piloto automático manobra a embarcação na direção da parada ativa e inicia o padrão de trevo.

Você pode ajustar a distância entre a parada e o local no qual o piloto automático vira a embarcação para passar outra vez pela parada. A configuração padrão vira a embarcação a uma distância de 300 m (1.000 pés) da parada ativa.

Consulte o manual do proprietário do seu chartplotter Garmin para obter mais informações sobre como instalar e usar os pontos medianos.

- 1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Navegação padrão > Trevo**.
- 2 Se necessário, selecione **Ext** e selecione a distância.
- 3 Selecione **Acoplar porta ou Acoplar estibordo**.

Definindo e seguindo um padrão de busca

Antes de poder utilizar este padrão de direção, o controle do leme tem de estar ligado à mesma rede NMEA 2000 que um chartplotter Garmin compatível e uma fonte GPS.

Você pode usar o padrão de busca para manobrar a embarcação em círculos progressivamente maiores na direção contrária da parada ativa, formando um padrão de espiral. Quando você inicia o padrão de busca, o piloto automático conduz imediatamente a embarcação em um círculo centrado no ponto de parada ativo e expande a espiral à medida que completa cada círculo.

Consulte o manual do proprietário do seu chartplotter Garmin para obter mais informações sobre como instalar e usar os pontos medianos.

Você pode ajustar a distância entre cada círculos no espiral. A distância padrão entre círculos é de 20 m (50 pés).

- 1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Navegação padrão > Pesquisar**.
- 2 Se necessário, selecione **Pesquisar espaçamento** e selecione a distância.
- 3 Selecione **Acoplar porta** ou **Acoplar estibordo**.

Cancelando um padrão de navegação

- Navegue a embarcação fisicamente.

OBSERVAÇÃO: o recurso Shadow Drive deve estar ativado para cancelar um padrão de navegação através da navegação física da embarcação.

- Selecione **Espera**.

Uso do piloto automático do veleiro

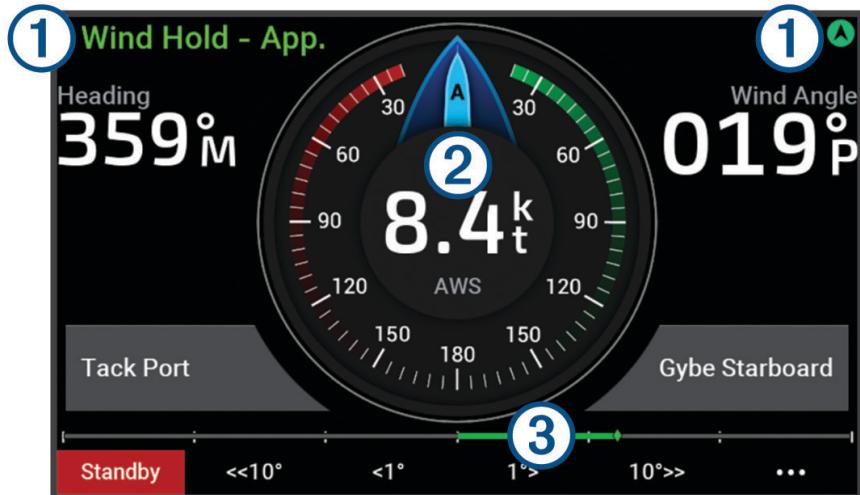
CUIDADO

Quando ativado, o piloto automático controla apenas o leme. Você e sua tripulação continuam responsáveis pelas velas quando o piloto automático estiver ativado.

Além da manutenção da direção, é possível o piloto automático para manter uma manutenção do vento. Também é possível usar o piloto automático para controlar o leme enquanto amura ou cambar são efetuados.

Vela

Você pode definir o piloto automático para manter um rumo específico relativo ao ângulo aparente ou real do vento. Você deve ligar um sensor de vento compatível à mesma rede NMEA 2000 que o sistema de piloto automático para manusear uma vela ou realizar manobras de direção baseadas no vento.



Informações e ícone do status do piloto automático.

1 Espera e são exibidos em cinza quando o piloto automático está no modo de espera.

Vela e são exibidos em verde quando o piloto automático está ativado na vela.

2 Medidor de vento

Mostra a velocidade real do vento (TWS) ou a velocidade aparente do vento (AWS).

3 Indicador de posição do leme.

OBSERVAÇÃO: esta funcionalidade está disponível somente com um sensor de leme conectado

Acoplar vela

É necessário conectar um sensor de vento NMEA 2000 ao piloto automático para ativar a vela.

1 Quando o piloto automático estiver no modo de espera, selecione .

2 Selecione uma opção:

- Para engatar uma vela aparente, selecione **Acoplar vela**.
- Para engatar uma vela real, selecione **Acoplar vela real**.

DICA: você pode acoplar rapidamente o último tipo de vela usada selecionando no modo de espera.

Mudar o tipo de vela

Com a vela engatada, selecione > **Tipo de vela**.

O tipo de vela muda de Aparente to Verda., ou vice-versa.

Ativar a manutenção de vento a partir de manutenção de direção

É necessário conectar um sensor de vento NMEA 2000 ao piloto automático para ativar a vela.

1 Com a manutenção de direção ativada, selecione .

2 Selecione uma opção:

- Para mudar de manutenção de direção para a vela aparente, selecione **Acoplar vela**.
- Para mudar de manutenção de direção para vela real, selecione **Acoplar vela real**.

Ajuste do ângulo da vela

É possível ajustar o ângulo de manutenção da vela no piloto automático quando a vela está ativada.

- Para ajustar o ângulo da vela em incrementos de 1°, selecione <1° ou 1°>.

OBSERVAÇÃO: segurar <1° ou 1°> por alguns segundos automaticamente passa o piloto automático da Vela to Manutenção de direção e inicia a orientação do leme ([Manutenção de direção, página 2](#)).

- Para ajustar o ângulo da vela em incrementos de 10°, selecione <<10° ou 10°>>.

OBSERVAÇÃO: você pode ajustar as configurações de modo que o tamanho da curva seja menor ou maior que 10°.

Amura e cambar

É possível configurar o piloto automático para efetuar uma amura ou cambar com manutenção da direção ou vela acoplada.

Amura e mudança de bordo a partir de manutenção de direção

- 1 Engate a manutenção de direção ([Engatando o piloto automático, página 2](#)).

- 2 Selecione ***.

- 3 Selecione uma opção.

O piloto automático manobrará a embarcação para fazer uma amura ou cambar.

Amura e cambar a partir de manutenção de vento

É necessário ter um sensor de vento instalado para ativar a manutenção de vento.

- 1 Engate a vela ([Acoplar vela, página 6](#)).

- 2 Selecione ***.

- 3 Selecione uma opção.

DICA: você pode iniciar uma manobra de rumo ou cambar diretamente a partir da vela usando os botões dedicados na tela.

O piloto automático comanda a embarcação através de uma amura ou cambar e a tela apresenta informações sobre o progresso da amura ou cambar.

Configurar um Atraso de rumo

O atraso de rumo permite-lhe atrasar sua realização após iniciar a manobra.

- 1 Na tela do Piloto automático, selecione *** > **Config. piloto autom.** > **Configuração de navegação** > **Atraso de rumo**.

- 2 Selecione a duração do atraso.

- 3 Se necessário, selecione **Concluído**.

Ativar o inibidor de cambar

OBSERVAÇÃO: o inibidor de cambar não o impede de efetuar manualmente um cambar usando o timão ou a navegação por etapa.

O inibidor de cambar impede o piloto automático de efetuar um cambar.

- 1 Na tela Piloto automático, selecione *** > **Config. piloto autom.** > **Configuração de navegação** > **Inibidor de cambar**.

- 2 Selecione **Ativado**.

Ajuste de direção do ângulo de direção

Por padrão, o ângulo de direção ao realizar uma manobra de rumo é de 45 graus. Você pode ajustar este ângulo.

- 1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Config. piloto autom. > Configuração de navegação > Âng. rumo dir..**
- 2 Ajuste o ângulo.
- 3 Se necessário, selecione **Concluído.**

Ajustar a resposta do piloto automático

A configuração Resposta permite ajustar a capacidade de resposta do piloto automático para diferentes condições do mar e do vento.

Para configurações avançadas do piloto automático, consulte o guia de configuração fornecido com o seu piloto automático.

- 1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Resposta.**
- 2 Ajustar a resposta do leme.

Se quiser que o leme seja mais responsivo e se move com mais rapidez, aumente o valor. Se o leme estiver responsivo demais e se movendo rápido demais, diminua o valor.

Definições e configurações do piloto automático

O sistema de piloto automático deve ser comissionado por um profissional no momento da instalação e não é necessária configuração adicional.

Você pode ajustar determinadas preferências e definições no dispositivo de controle do leme, se necessário.

Configuração do piloto automático

AVISO

Para evitar danos ao seu barco, o sistema de piloto automático deve ser instalado e configurado por um profissional qualificado. É necessário ter conhecimento específico de sistemas elétricos e de direção marítima para efetuar uma instalação e configuração adequada.

O sistema de piloto automático deve ser configurado para funcionar corretamente com o seu barco. Você pode configurar o piloto automático usando um chartplotter na mesma rede NMEA 2000 que o piloto automático.

Para obter instruções de configuração, vá para support.garmin.com e faça baixe o guia de configuração do seu modelo de piloto automático específico.

Ajustando o incremento da navegação por padrão

- 1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Config. piloto autom. > Tam. volta por et..**
- 2 Selecione um incremento.

Selecionar a fonte de orientação preferida

AVISO

Para melhores resultados, use a bússola interna da CCU do piloto automático para a fonte de direção. O uso de uma bússola de GPS de terceiros pode causar a entrega irregular dos dados e pode resultar em atrasos excessivos. O piloto automático precisa de informações oportunas e, portanto, não pode usar com frequência dados de bússola de GPS de terceiros para fins de localização do GPS ou velocidade. Se uma bússola de GPS de terceiros for usada, é provável que o piloto automático relate a perda de dados de navegação e da fonte da velocidade periodicamente.

Se você tiver mais de uma fonte de orientação na rede, poderá selecionar sua fonte preferida. A fonte pode ser uma bússola de GPS compatível ou um sensor magnético de orientação.

1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Config. piloto autom. > Fontes preferidas**

2 Selecione uma fonte.

Se a fonte de orientação selecionada não estiver disponível, a tela do piloto automático não exibirá nenhum dado.

Ativando o recurso Shadow Drive

⚠ ATENÇÃO

Se o recurso Shadow Drive estiver desativado, a condução manual da embarcação não irá desengatar o sistema de piloto automático. É necessário utilizar o controle do leme ou o chartplotter conectado para desengatar o sistema de piloto automático.

OBSERVAÇÃO: o recurso Shadow Drive não está disponível em todos os modelos de piloto automático.

Se o recurso Shadow Drive tiver sido desativado, você deve ativá-lo novamente antes de poder conduzir a embarcação manualmente para desengatar o sistema de piloto automático.

1 Na tela de piloto automático, selecione **••• > Config. piloto autom. > Configuração de Shadow Drive**.

2 Se **Desativado** for exibido, selecione **Shadow Drive** para ativar o recurso Shadow Drive.

O recurso Shadow Drive foi ativado. Você pode repetir esses passos para desativar o recurso novamente.

Ajuste da sensibilidade do recurso Shadow Drive

É possível ajustar a sensibilidade do recurso Shadow Drive para alterar a quantidade de atividade manual do leme necessária para desengatar o piloto automático. Uma definição mais alta de sensibilidade irá desengatar o piloto automático com um menor movimento manual do leme.

OBSERVAÇÃO: o recurso Shadow Drive não está disponível em todos os modelos de piloto automático.

1 Na tela Piloto automático, selecione **••• > Config. piloto autom. > Shadow Drive > Sensibilidade**.

2 Ajuste a sensibilidade mais alta ou mais baixa.

Controle remoto do piloto automático Reactor™

⚠ ATENÇÃO

Você é responsável pela operação prudente e segura da sua embarcação. O piloto automático é uma ferramenta que aprimora as capacidades de funcionamento do seu barco. Isso não o isenta da responsabilidade de usar o seu barco de maneira segura. Evite perigos na navegação e nunca deixe o leme sem supervisão.

Você pode conectar um controle remoto de piloto automático Reactor ao chartplotter sem usar fios, para controlar o sistema de piloto automático Reactor compatível.

Para obter mais informações sobre como usar o controle remoto, consulte as Reactor instruções do controle remoto do piloto automático em garmin.com

Emparelhar um Reactor Controle remoto do piloto automático

- 1 No controle do leme, selecione **•••** > **Configurações globais** > **Comunicações** > **Dispositivos sem fio** > **Controles remotos sem fio** > **Controle remoto do piloto automático**.
- 2 Se necessário, selecione **Ativar**.
- 3 Selecione **Nova conexão**.
- 4 No controle remoto, selecione  > **Pair with MFD**.
O controle do leme irá emitir um bipe e mostrará uma mensagem de confirmação.
- 5 No controle do timão do leme, selecione **Sim** para concluir o processo de emparelhamento.

Alterar as funções das teclas de ação do controle remoto do piloto automático Reactor

Você pode alterar os padrões ou as ações atribuídos às teclas de ação do controle remoto do piloto automático Reactor.

- 1 Selecione **•••** > **Configurações globais** > **Comunicações** > **Dispositivos sem fio** > **Controles remotos sem fio** > **Controle remoto do piloto automático** > **Ações do botão**.
- 2 Selecione uma tecla de ação para alteração.
- 3 Selecione um padrão ou ação para atribuir à tecla de ação.

Ativar os controles do piloto automático em um relógio Garmin

Você pode controlar o piloto automático Garmin com um relógio Garmin compatível. Acesse garmin.com para obter uma lista dos relógios Garmin compatíveis.

OBSERVAÇÃO: as notificações inteligentes não estão disponíveis no seu relógio quando o controle remoto do piloto automático estiver ativado.

- 1 Selecione **•••** > **Configurações globais** > **Comunicações** > **Dispositivos sem fio** > **Apps Connect IQ™** > **Controle do piloto automático** > **Ativar** > **Nova conexão**.
- 2 Siga as instruções na tela.

Personalizar as ações do botão do piloto automático

Antes de definir as ações do botão do piloto automático, você deve instalar e configurar um piloto automático Garmin compatível.

Você pode selecionar até três ações do piloto automático que o seu relógio Garmin executará.

OBSERVAÇÃO: as ações disponíveis do piloto automático dependem do piloto automático instalado.

- 1 No chartplotter, selecione **Comunicações** > **Dispositivos sem fio** > **Apps Connect IQ™** > **Controle do piloto automático** > **Ações do botão**.
- 2 Selecione um botão.
- 3 Selecione uma ação.

Visualização do diagnóstico do piloto automático

É possível visualizar um relatório de diagnóstico do sistema de piloto automático para ajudar na configuração e resolução de problemas.

- 1 No tela do piloto automático, selecione **•••** > **Config. piloto autom.** > **Diagnósticos**.
- 2 Selecione **<** e **>** para visualizar as páginas de diagnóstico.

DICA: é possível selecionar Salvar para o cartão para salvar as informações de diagnóstico em um cartão de memória em um chartplotter ou leitor de cartões conectado.

Configurações e preferências do dispositivo

Você pode ajustar as definições e preferências específicas deste dispositivo de controle do leme, bem como sons e unidades de medida.

Configurações do sistema

Selecione **••• > Configurações globais > Sistema**.

Sons e visor: ajusta as definições do visor e do áudio (se disponíveis).

Posicionamento por satélite: fornece informações sobre satélites GPS e configurações.

Informação do sistema: fornece informações sobre os dispositivos na rede a versão do software.

Ativação automática: controla quais dispositivos ligam automaticamente ao conectar à fonte de alimentação.

Desativação automática: desliga automaticamente o sistema após suspensão durante o período de tempo selecionado.

Simulador: liga e desliga o simulador e permite que você configure a hora, data, velocidade e localização simulada.

Configurações de sons e visor

Selecione **••• > Configurações globais > Sistema > Sons e visor**.

Bipe: ativa e desativa o toque de alarmes e seleções.

Luz de fundo: define o brilho da luz de fundo.

Sinc luz de fundo: sincroniza o brilho da luz de fundo de outros chartplotters e instrumentos na estação.

Modo Cor: define o dispositivo para apresentar cores diurnas ou noturnas. É possível selecionar a opção Automático para permitir que o dispositivo defina automaticamente cores diurnas ou noturnas com base na hora do dia.

Imagem de inicialização: configura a imagem que é exibida quando seu dispositivo é ativado.

Configurações de posicionamento por satélite (GPS)

OBSERVAÇÃO: as definições e informações do GPS estão disponíveis apenas quando o dispositivo de controle do leme está ligado a uma antena GPS ou a um dispositivo com capacidade de GPS.

Selecione **••• > Configurações globais > Sistema > Posicionamento por satélite**.

Visão aérea: mostra a posição relativa dos satélites de GPS no céu.

GLONASS: ativa ou desativa os dados do GLONASS (sistema de satélite russo). Quando o sistema é usado em situações de baixa visibilidade do céu, os dados do GLONASS podem ser usados em combinação com o GPS para fornecer informações de posição mais precisas.

WAAS/EGNOS: ativa ou desativa os dados do WAAS (na América do Norte) ou do EGNOS (na Europa), que podem oferecer informações mais precisas do posicionamento do GPS. Ao utilizar os dados do WAAS ou do EGNOS, o dispositivo pode levar mais tempo para acessar os satélites.

Galileo: ativa ou desativa os dados do Galileo (sistema de satélite da União Europeia). Quando o sistema é usado em situações de baixa visibilidade do céu, os dados do Galileo podem ser usados em combinação com o GPS para fornecer informações de posição mais precisas.

Filtro de velocidade: calcula a velocidade média da embarcação durante um curto período para obter valores de velocidade mais suaves.

Fonte: permite selecionar a fonte preferencial para os dados do GPS.

Visualizando informações do software do sistema

Você pode visualizar a versão do software e o número de ID da unidade. Você pode precisar dessas informações para atualizar o software do sistema ou para o propósito de resolução de problemas.

Selecione **••• > Configurações globais > Sistema > Informação do sistema > Informações do software**.

Visualizando o registro de eventos

O registro de eventos mostra uma lista dos eventos do sistema.

Selecione **••• > Configurações globais > Sistema > Informação do sistema > Log de eventos**.

Visualizar informações de conformidade e regulamentação do rótulo eletrônico

O rótulo deste dispositivo é fornecido eletronicamente. O rótulo eletrônico pode fornecer informações de regulamentação, como os números de identificação da FCC ou marcas de conformidade regionais, bem como informações aplicáveis de produto e licenciamento. Não está disponível em todos os modelos.

- 1 Selecione **••• > Configurações globais**.
- 2 Selecione **Sistema**.
- 3 Selecione **Informações regulamentares**.

Configurações de preferências

Selecione **••• > Configurações globais > Preferências**.

Unidades: define as unidades de medida.

Idioma: define o idioma do texto na tela.

Filtros: suaviza os valores mostrados nos campos de dados, o que pode diminuir o ruído ou revelar tendências de longo prazo. Se você aumentar a configuração de filtro, a suavização aumentará; e se a você diminuir, a suavização também diminuirá. Se você definir a configuração de filtro como 0, o filtro será desativado e o número mostrado será o valor bruto da origem. Também é possível sincronizar essas configurações entre todos os dispositivos com a configuração Sincronizar filtros ativada.

Modelo do teclado: dispõe as teclas no teclado na tela.

Captura de imagem: permite que o dispositivo salve imagens da tela.

Configurações de comunicação

Configurações de NMEA 2000

Selecione **••• > Configurações globais > Comunicações > Configuração NMEA 2000**.

Lista de dispositivos: exibe os dispositivos conectados à rede e permite definir opções para alguns transdutores conectados por meio da rede do NMEA 2000.

Dispositivos de etiqueta: altera as etiquetas para os dispositivos conectados disponíveis.

Atribuir nomes aos dispositivos e sensores na rede

Você pode nomear dispositivos e sensores conectados à rede Marine Garmin e à rede NMEA 2000.

- 1 Selecione **••• > Configurações globais > Comunicações**.
- 2 Selecione **Rede naval** ou **Configuração NMEA 2000 > Lista de dispositivos**.
- 3 Selecione um dispositivo da lista à esquerda.
- 4 Selecione **Alterar nome**.
- 5 Insira o nome e selecione **Concluído**.

Rede Wi-Fi

Configurar a rede Wi-Fi

Este dispositivo pode hospedar uma rede Wi-Fi à qual você pode conectar dispositivos sem fio, como outro chartplotter ou seu telefone. Ao acessar as configurações da rede sem fio pela primeira vez, será solicitado que você configure a rede.

OBSERVAÇÃO: não há a opção de configurar uma rede Wi-Fi se o dispositivo de controle do leme estiver ligado à mesma Rede marítima Garmin que um chartplotter com capacidades Wi-Fi. Em uma Rede marítima Garmin, um chartplotter deve hospedar a rede Wi-Fi.

- 1 Selecione **••• > Configurações globais > Comunicações > Rede Wi-Fi > Wi-Fi > Ligado > OK**.
- 2 Caso seja necessário, insira um nome para essa rede sem fio.
- 3 Insira uma senha.

Essa senha será usada para acessar a rede sem fio em um dispositivo sem fio, como o seu telefone. A senha diferencia maiúsculas de minúsculas.

Conectar um dispositivo sem fio ao controle do leme

Antes de conectar um dispositivo sem fio à rede sem fio do controle do leme, a rede sem fio do controle do leme deve ser configurada ([Configurar a rede Wi-Fi, página 12](#)).

Diversos dispositivos sem fio podem ser conectados ao controle do leme para compartilhar dados.

- 1 No dispositivo sem fio, ative a tecnologia Wi-Fi e busque redes sem fio.
- 2 Selecione o nome de sua rede sem fio do controle do leme ([Configurar a rede Wi-Fi, página 12](#)).
- 3 Insira a senha da rede sem fio.

Alterar o Canal sem fio

Você pode alterar o canal sem fio se tiver dificuldade em encontrar ou conectar a um dispositivo, ou se houver interferência.

- 1 Selecione **••• > Configurações globais > Comunicações > Rede Wi-Fi > Avançado > Canal**.
- 2 Insira um novo canal.

Você não precisa alterar o canal sem fio dos dispositivos conectados a essa rede.

Garmin Marine Network

A Rede marítima Garmin permite que você compartilhe os dados dos dispositivos periféricos Garmin com chartplotters de maneira fácil e rápida. Você pode conectar um dispositivo a uma Rede marítima Garmin para receber dados de e compartilhar dados com outros dispositivos e chartplotters compatíveis com a Rede marítima Garmin.

Selecione **••• > Configurações globais > Comunicações > Rede naval**.

Configurando alarmes

CUIDADO

A configuração do Bipe deve estar ativada para que os alarmes sejam audíveis ([Configurações de sons e visor, página 11](#)). A não definição de alarmes sonoros pode levar a ferimentos ou danos à propriedade.

Alarmes do sistema

Selecione **••• > Configurações globais > Alarmes > Sistema**.

Volt. unidade: define um alarme para soar quando a bateria atinge uma voltagem baixa especificada.

Precisão do GPS: define um alarme para soar quando a precisão de localização do GPS fica fora do valor estabelecido pelo usuário.

NMEA 2000 Alarmes

Selecione **••• > Configurações globais > Alarmes > Rede**.

Alertas NMEA 2000: ativa e desativa alertas relacionados à rede NMEA 2000 e aos dispositivos conectados.

Atualização do software

Pode ser necessário atualizar o software do dispositivo quando você instala o dispositivo ou adiciona um acessório a ele.

A atualização do software requer um leitor de cartões de memória Garmin ou outro chartplotter Garmin conectado à rede marítima Garmin.

Acesse garmin.com/support/software/marine.html para obter mais informações.

Especificações

Dimensões sem proteção solar (A × L × P)	105 x 140 x 51 mm (4,13 x 4,51 x 2,01 pol.)
Dimensões com proteção solar (A × L × P)	113 x 144 x 56 mm (4,45 x 5,67 x 2,20 pol.)
Peso sem proteção solar	328 g (11,57 oz.)
Peso com proteção solar	375 g (13,23 oz.)
Intervalo de temperatura	De 5° a 131 °F (de -15° a 55 °C)
Distância segura da bússola	20 cm (7,87 pol.)
Material da caixa	Policarbonato totalmente vedado
Material da lente	Vidro com antirreflexo e acabamento anti-impressão digital
Classificação de impermeabilidade	IEC 60529 IPX7 ¹
Brilho	1200 cd/m ² (NIT)
Consumo de energia típico a 12 VCC	220 mA
Consumo de energia máximo a 12 VCC	400 mA
Uso de energia	Máximo de 5,85 W
Tensão de entrada da NMEA 2000	9 a 16 VCC
NMEA 2000 LEN a 9 VCC	13 (650 mA)

¹ O dispositivo é resistente a exposição acidental à água de até 1 m de profundidade por até 30 min. Para obter mais informações, acesse www.garmin.com/waterrating.

support.garmin.com

