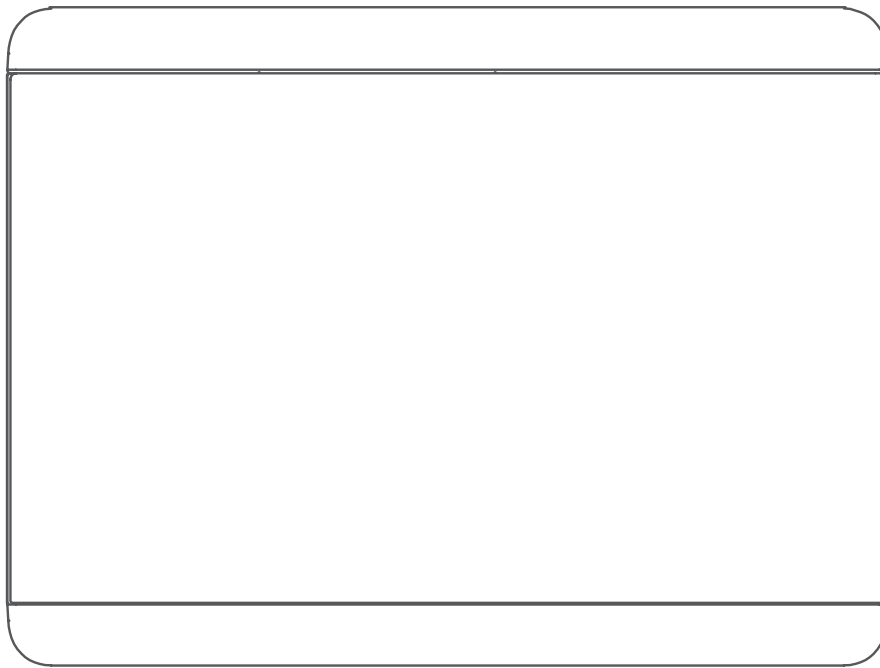


GARMIN®



GHC™ 50

Användarhandbok

© 2022 Garmin Ltd. eller dess dotterbolag

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

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

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

Garmin Corporation

M/N: E3545

Innehållsförteckning

Introduktion..... 1

Grundläggande användning av autopiloten..... 1

Kursskärm.....	1
Viloläge.....	2
Aktivera autopiloten.....	2
Avaktivera ur autopiloten.....	2
Kurshållning.....	2
Ställa in kurs.....	2

Använda autopiloten på motorbåt..... 3

Styrmönster.....	3
Följa U-svängsmönstret.....	3
Ställa in och följa cirkelmönstret.....	3
Ställa in och följa sicksackmönstret.....	3
Följa Williamson-girmönstret.....	4
Följa ett varvmönster.....	4
Ställa in och följa klöverbladsmönstret.....	4
Ställa in och följa ett sökmönster.....	4
Avbryta ett styrmönster.....	4

Använda autopiloten på segelbåt..... 5

Fast vindvinkel.....	5
Aktivera fast vindvinkel.....	5
Aktivera Fast vindvinkel från Kurshållning.....	6
Justera den fasta vindvinkeln.....	6
Kryssa och gippa.....	6
Kryssning och gippning från kurshållningen.....	6
Kryssning och gippning från den fasta vindvinkeln.....	6
Ställa in en kryssningsfördröjning.....	6
Aktivera gippningsbegränsare.....	6
Justera kurshållningens kryssningsvinkel.....	7
Justera autopilotens gensvar.....	7

Autopilotens inställningar och konfiguration..... 7

Konfiguration av autopilot.....	7
---------------------------------	---

Ställa in ökning av stegstyrningsstorlek.....	7
Välja standardkurskälla.....	7
Aktivera Shadow Drive funktionen....	8
Reactor™ autopilotfjärrkontroll.....	8
Para ihop en Reactor autopilotfjärrkontroll.....	8
Ändra funktion på Reactor autopilotfjärrkontrollens åtgärdsknappar.....	8
Aktivera autopilotkontroller på en Garmin klocka.....	9
Anpassa autopilotens knappkommandon.....	9
Visa autopilot-diagnostik.....	9

Enhetsinställningar..... 9

Systeminställningar.....	9
Ljud och skärminställningar.....	9
Inställningar för satellitpositionering (GPS).....	10
Visa systemprograminformation.....	10
Se information om regler och efterlevnad för E-label.....	10
Inställningar.....	10
Kommunikationsinställningar.....	11
NMEA 2000 inställningar.....	11
Wi-Fi® nätverk.....	11
Garmin marint nätverk.....	11
Ställa in larm.....	12
Systemlarm.....	12
NMEA 2000 larm.....	12
Programuppdatering.....	12

Specifikationer..... 12

Introduktion

⚠ VARNING

Guiden *Viktig säkerhets- och produktinformation*, som medföljer i produktförpackningen, innehåller viktig information och produktvarningar.

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

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

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

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

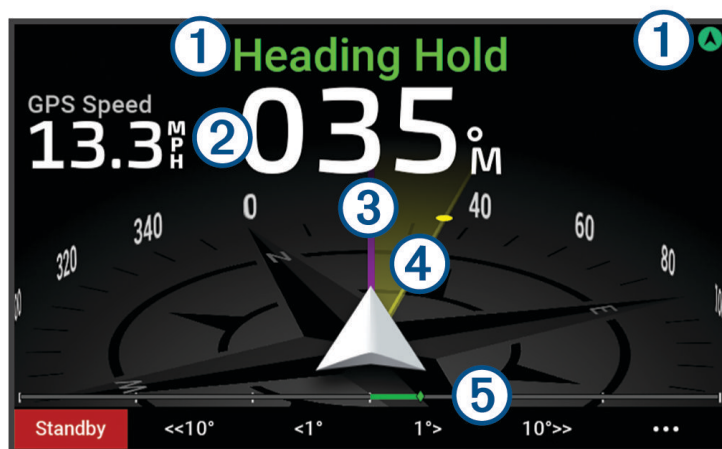
Du kan manövrera autopilotsystemet med rodret. Med rodret kan du aktivera och styra, ställa in och anpassa autopilotsystemet.

Information om hur du installerar kontrollenheten eller andra komponenter i autopilotsystemet finns i installationsinstruktionerna som medföljer kontrollenheten och autopilotsystemet.

Grundläggande användning av autopiloten

Kursskärm

På kursskärmen visas autopilotens status.



Statusinformation och ikon för autopilot.

① Viloläge och  visas i grått när autopiloten är i viloläge.

Kurshållning och  blir gröna när autopiloten är aktiverad.

② Numerisk kursinformation.
Visar den faktiska kursen när autopiloten är i viloläge.
Visar den inställda kursen när autopiloten är aktiverad.

③ Faktisk kurs (när autopiloten är aktiverad).
Den magentafärgade linjen visar den faktiska kursen på kompassrosen.

④ Inställd kurs (när autopiloten är aktiverad).
Den gula linjen visas när du använder kontrollenheten till att justera kursen. Autopiloten styr båten tills den faktiska kursen är samma som den inställda kursen.

⑤ Indikator för roderläge.
Obs! Den här funktionen är endast tillgänglig när en rodersensor är ansluten

Viloläge

OBSERVERA

Autopiloten styr inte båten i viloläge. Du ansvarar för rodret när autopiloten är i viloläge.

I viloläget kan du aktivera autopiloten och justera inställningarna.

Viloläge och  längst upp på kursskärmen blir grå när autopiloten är i viloläge.

Aktivera autopiloten

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

På kursskärmen i viloläge väljer du **Aktivera**.

Kurshållning och  längst upp på kursskärmen blir gröna när autopiloten är aktiverad. Information om din faktiska och inställda kurs visas mitt på kursskärmen.

Obs! När den är installerad på en segelbåt kan du aktivera antingen standardkurshållning eller aktivera en fast vindvinkel när en kompatibel vindgivare är ansluten till samma NMEA 2000® nätverk (*Fast vindvinkel*, sidan 5).

Avaktivera ur autopiloten

När du avaktiverar autopiloten slutar autopiloten att styra rodret och du måste själv styra båten för att bibehålla kursen.

På kursskärmen väljer du **Viloläge** när du befinner dig i kurshållning.

Viloläge och  längst upp på kursskärmen blir grå när autopiloten är i viloläge.

OBSERVERA

Autopiloten styr inte båten när den är i viloläge. Du ansvarar för rodret när autopiloten är i viloläge.

Kurshållning

Du kan aktivera autopilotens kurshållningsfunktion för att hålla den nuvarande kursen utan att styra styrplatsen eller rodret.

Ställa in kurs

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

Justera kursen med hjälp av kontrollenheten

Innan du kan styra båten med kontrollenheten måste du aktivera autopiloten.

- Välj **<1°** eller **1°>** för att justera kursen i steg om 1 grad.
Obs! Om du håller ned **<1°** eller **1°>** initieras roderstyrning (endast båtar med planat skrov eller motordrivet deplacementskrov).
Obs! Du kan justera inställningarna för att ändra steg- och roderstyrningsbeteende.
- Välj **<<10°** eller **10°>>** för att justera kursen i steg om 10 grader.
Obs! Du kan justera inställningarna så att stegets svängstorlek är mindre eller större än 10°.

Justera kursen med rodret

Obs! Du måste aktivera funktionen Shadow Drive innan du kan justera kursen med hjälp av rodret när autopiloten är aktiverad.

Styr båten manuellt med rodret när autopiloten aktiverad.

Shadow Drive och  längst upp på kursskärmen blir gula och du har full styrning med rodret.

När du släpper rodret och håller en fast kurs under några sekunder återtar autopiloten styrningen av den nya kursen.

Använda autopiloten på motorbåt

Styrmönster

VARNING

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

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

Där så anges baseras en del mönsterstyrning på GPS och kan inte användas utan en GPS-antenn eller enhet ansluten till samma NMEA 2000 nätverk som kontrollenheten.

Följa U-svängsmönstret

Du kan använda U-svängsmönstret för att gira båten 180 grader och bibehålla den nya kursen.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > U-sväng**.
- 2 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Ställa in och följa cirkelmönstret

Du kan använda cirkelmönstret till att styra båten i en oavbruten cirkel, i angiven riktning och med angivet tidsintervall.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Cirklar**.
- 2 Om det behövs väljer du **Tid** och väljer en tid som autopiloten ska slutföra en cirkel på.
- 3 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Ställa in och följa sicksackmönstret

Du kan använda sicksackmönstret till att styra båten från babord till styrbord och tillbaka, under angiven tid och med angiven vinkel, längs den aktuella kursen.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Sicksack**.
- 2 Om det behövs väljer du **Amplitud** och väljer grader.
- 3 Om det behövs väljer du **Period** och väljer en tidsperiod.
- 4 Välj **Aktivera sicksack**.

Följa Williamson-girmönstret

Du kan använda Williamson-giren till att styra båten tillbaka så att den färdas längs med den plats där Williamson-girmönstret aktiverades. Williamson-girmönstret kan användas i man överbord-situationer.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Williamson-gir**.
- 2 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Följa ett varvmönster

Innan du kan använda det här styrmönstret måste kontrollenheten vara ansluten till samma NMEA 2000 nätverk som en kompatibel Garmin® plotter och en GPS-källa.

Du kan använda varvmönstret till att styra båten i en oavbruten cirkel runt den aktiva waypointen. Cirkelns storlek bestäms av avståndet från den aktiva waypointen när du aktiverar varvmönstret.

Mer information om hur du ställer in och använder waypoints finns i Garmin plotters användarhandbok.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Omlopps bana**.
- 2 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Ställa in och följa klöverbladsmönstret

Innan du kan använda det här styrmönstret måste kontrollenheten vara ansluten till samma NMEA 2000 nätverk som en kompatibel Garmin plotter och en GPS-källa.

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

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

Mer information om hur du ställer in och använder waypoints finns i Garmin plotters användarhandbok.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Klöverblad**.
- 2 Om det behövs väljer du **Längd** och väljer sedan en sträcka.
- 3 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Ställa in och följa ett sökmönster

Innan du kan använda det här styrmönstret måste kontrollenheten vara ansluten till samma NMEA 2000 nätverk som en kompatibel Garmin plotter och en GPS-källa.

Du kan använda sökmönstret till att styra båten i allt större cirklar ut från den aktiva waypointen och forma ett spiralmönster. När du startar sökmönstret kör autopiloten omedelbart båten i en cirkel centrerad på den aktiva waypointen och expanderar spiralen för varje slutförd cirkel.

Mer information om hur du ställer in och använder waypoints finns i Garmin plotters användarhandbok.

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

- 1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Mönsterstyrning > Sök**.
- 2 Om det behövs väljer du **Sökningsmellanrum** och väljer sedan en sträcka.
- 3 Välj **Aktivera babord** eller **Aktivera styrbord**.

Avbryta ett styrmönster

- Styra båten manuellt.

Obs! Shadow Drive funktionen måste vara aktiverad för att du ska kunna avbryta ett styrmönster genom att styra båten manuellt.

- Välj **Viloläge**.

Använda autopiloten på segelbåt

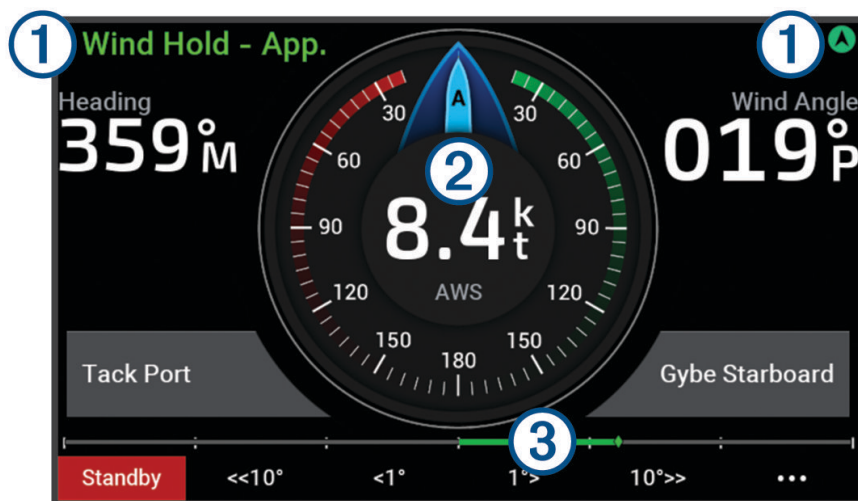
⚠ OBSERVERA

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

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

Fast vindvinkel

Det går att ställa in autopiloten för att bibehålla en särskild bäring i förhållande till den skenbara eller faktiska vindvinkeln. Du måste ansluta en kompatibel vindgivare till samma NMEA 2000 nätverk som autopilotsystemet för att en fast vindvinkel eller vindbaserade styrmanövrar ska utföras.



Statusinformation och ikon för autopilot.

① Viloläge och  visas i grått när autopiloten är i viloläge.

Fast vindvink. och  blir gröna när fast vindvinkel är aktiverad på autopiloten.

② Vindmätare
Visar verklig vindhastighet (TWS) eller skenbar vindhastighet (AWS).

③ Indikator för roderläge.
Obs! Den här funktionen är endast tillgänglig när en rodersensor är ansluten

Aktivera fast vindvinkel

Innan du kan aktivera den fasta vindvinkeln måste du ansluta en NMEA 2000 vindgivare till autopiloten.

1 När autopiloten är i standbyläge väljer du ●●.

2 Välj ett alternativ:

- Om du vill aktivera en skenbar fast vindvinkel väljer du **Aktivera skenbar fast vindvinkel**.
- Om du vill aktivera en faktisk fast vindvinkel väljer du **Aktivera faktisk fast vindvinkel**.

TIPS: Du kan snabbt aktivera den senast använda typen av fast vindvinkel genom att välja  från standbyläge.

Ändra typ av fast vindvinkel

När fast vindvinkel är aktiverad väljer du ●● > **Typ av fast vindvinkel**.

Typen för fast vindvinkel ändras från Skenbar till Sann, eller tvärtom.

Aktivera Fast vindvinkel från Kurshållning

Innan du kan aktivera den fasta vindvinkeln måste du ansluta en NMEA 2000 vindgivare till autopiloten.

- 1 Aktivera kurshållning och välj •••.
- 2 Välj ett alternativ:
 - Om du vill ändra från kurshållning till skenbar fast vindvinkel väljer du **Aktivera skenbar fast vindvinkel**.
 - Om du vill ändra från kurshållning till faktisk fast vindvinkel väljer du **Aktivera faktisk fast vindvinkel**.

Justera den fasta vindvinkeln

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

- För att justera den fasta vindvinkeln med 1° i taget väljer du <1° eller 1°>.
Obs! Om du håller in <1° eller 1°> i några sekunder övergår autopiloten automatiskt från Fast vindvink. till Kurshållning och roderstyrning startas (*Kurshållning, sidan 2*).
- För att justera den fasta vindvinkeln med 10° i taget väljer du <<10° eller 10°>>.
Obs! Du kan justera inställningarna så att stegets svängstorlek är mindre eller större än 10°.

Kryssa och gippa

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

Kryssning och gippning från kurshållningen

- 1 Aktivera kurshållning (*Aktivera autopiloten, sidan 2*).
- 2 Välj •••.
- 3 Välj ett alternativ.
Autopiloten styr din båt genom kryssning eller gippning.

Kryssning och gippning från den fasta vindvinkeln

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

- 1 Aktivera fast vindvinkel (*Aktivera fast vindvinkel, sidan 5*).
- 2 Välj •••.
- 3 Välj ett alternativ.
TIPS: Du kan starta en kryss- eller gippmanöver direkt från fast vindvinkel genom att använda de särskilda skärmmknapparna.
Autopiloten styr din båt genom kryssning eller gippning. Information om hur det går med kryssningen eller gippningen visas på skärmen.

Ställa in en kryssningsfördröjning

Med kryssningsfördröjning kan du aktivera en fördröjning av kryssningsstyrningen efter att manövern påbörjats.

- 1 På autopilotskärmen trycker du på ••• > **Autopilotinställning** > **Seglingsinställningar** > **Kryssningsfördröjning**.
- 2 Välj längden på fördröjningen.
- 3 Vid behov väljer du **Klar**.

Aktivera gippningsbegränsare

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

Gippningsbegränsaren förhindrar att autopiloten utför en gippning.

- 1 På autopilotskärmen trycker du på ••• > **Autopilotinställning** > **Seglingsinställningar** > **Gippningsbegränsare**.
- 2 Välj **Aktiverad**.

Justera kurshållningens kryssningsvinkel

Som standard är kursvinkeln när man utför en kryssningsmanöver 45 grader. Du kan justera den här vinkeln.

- 1 På autopilotskärmen trycker du på **•••** > **Autopilotinställning** > **Seglingsinställningar** > **Kursh. kryssv..**
- 2 Justera vinkeln.
- 3 Vid behov väljer du **Klar**.

Justera autopilotens gensvar

Med inställningen Respons kan du justera autopilotens gensvar för olika sjö- och vindförhållanden.

För avancerade autopilotinställningar ska du se konfigurationsguiden som medföljer autopiloten.

- 1 På autopilotskärmen väljer du **•••** > **Respons**.
- 2 Justera rodrets gensvar.
Om du vill att rodret ska svara snabbare och röra sig snabbare ökar du värdet. Om rodret är svarar för snabbt och rör sig för snabbt minskar du värdet.

Autopilotens inställningar och konfiguration

Autopilotsystemet ska sättas i drift av en professionell montör vid monteringen och ytterligare konfiguration är inte nödvändig.

Du kan anpassa vissa inställningar på kontrollenheten om det behövs.

Konfiguration av autopilot

OBS!

För att undvika att båten skadas bör autopilotsystemet installeras och konfigureras av en behörig marininstallatör. Specifik kunskap om marina styrningskomponenter och elsystem krävs för korrekt installation och konfiguration.

Autopilotsystemet måste vara konfigurerat för att det ska fungera korrekt med båten. Du kan konfigurera autopiloten med hjälp av en plotter i samma NMEA 2000 nätverk som autopiloten. Konfigurationsanvisningar finns på support.garmin.com och där kan du hämta konfigurationsguiden för din specifika autopilotmodell.

Ställa in ökningar av stegstyrningsstorlek

- 1 På autopilotskärmen väljer du **•••** > **Autopilotinställning** > **Steggrsstorlek**.
- 2 Välj en storlek.

Välja standardkurskälla

OBS!

Använd autopilot-CCU:ns inbyggda kompass för kurskällan för bästa resultat. Om en GPS-kompass från tredje part används kan det hända att data skickas oregelbundet vilket kan resultera i många fler förseningar. Autopiloten kräver aktuell information och kan därför ofta inte använda data från en GPS-kompass från tredje part för GPS-positionering eller -hastighet. Om en GPS-kompass från tredje part används är det sannolikt att autopiloten periodvis rapporterar förlorad navigationsdata och hastighetskälla.

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

- 1 På autopilotens skärm väljer du **•••** > **Autopilotinställning** > **Standardkällor**
- 2 Välj en källa.
Om den valda kurskällan är otillgänglig visar autopilotskärmen inte några data.

Aktiverar Shadow Drive funktionen

VARNING

Om Shadow Drive funktionen är avaktiverad avaktiveras inte autopilotsystemet om du styr båten manuellt. Du måste använda kontrollenheten eller den anslutna plottern för att koppla ur autopilotsystemet.

Obs! Den här Shadow Drive funktionen är inte tillgänglig på alla autopilotmodeller.

Om Shadow Drive funktionen har avaktiverats måste du aktivera den igen för att koppla ur autopilotsystemet innan du kan styra båten manuellt.

1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Autopilotinställning > Shadow Drive-inställningar**.

2 Om **Avaktiverad** visas väljer du **Shadow Drive** för att aktivera Shadow Drive funktionen.

Shadow Drive funktionen är aktiverad. Du kan upprepa dessa steg om du vill avaktivera funktionen igen.

Justera känsligheten för Shadow Drive funktionen

Du kan justera känsligheten för Shadow Drive funktionen om du vill ändra hur mycket manuell roderaktivitet som krävs för att koppla ur autopiloten. Vid högre känslighet kopplas autopiloten ur med mindre manuell rörelse av rodret.

Obs! Den här Shadow Drive funktionen är inte tillgänglig på alla autopilotmodeller.

1 På autopilotskärmen väljer du **••• > Autopilotinställning > Shadow Drive > Känslighet**.

2 Justera känsligheten till högre eller lägre.

Reactor™ autopilotfjärrkontroll

VARNING

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

Du kan ansluta en Reactor autopilotfjärrkontroll trådlöst till plottern för att styra det kompatibla Reactor autopilotsystemet.

Mer information om hur du använder fjärrkontrollen finns i instruktionerna till Reactor autopilotfjärrkontrollen på [garmin.com](https://www.garmin.com)

Para ihop en Reactor autopilotfjärrkontroll

1 På kontrollenheten väljer du **••• > Globala inställningar > Kommunikationer > Trådlösa enheter > Trådlösa fjärrkontroller > Autopilotfjärrkontroll**.

2 Vid behov väljer du **Aktivera**.

3 Välj **Ny anslutning**.

4 På fjärrkontrollen väljer du  > **Pair with MFD**.

Kontrollenheten piper och visar ett bekräftelsemeddelande.

5 Välj **Ja** på kontrollenheten för att slutföra ihopparningen.

Ändra funktion på Reactor autopilotfjärrkontrollens åtgärdsknappar

Du kan ändra mönster eller åtgärder som tilldelats till Reactor autopilotfjärrkontrollens åtgärdsknappar.

1 Välj **••• > Globala inställningar > Kommunikationer > Trådlösa enheter > Trådlösa fjärrkontroller > Autopilotfjärrkontroll > Knappåtgärder**.

2 Välj en åtgärdsknapp som du vill ändra.

3 Välj ett mönster eller en åtgärd som ska tilldelas till åtgärdsknappen.

Aktivera autopilotkontroller på en Garmin klocka

Du kan styra Garmin autopiloten med en kompatibel Garmin klocka. Du hittar en lista med kompatibla Garmin klockor på garmin.com.

Obs! Smartaviseringar är inte tillgängliga på klockan när fjärrstyrning av autopilot är aktiverad.

- 1 Välj **••• > Globala inställningar > Kommunikationer > Trådlösa enheter > Connect IQ™-appar > Autopilotstyrning > Aktivera > Ny anslutning.**
- 2 Följ instruktionerna på skärmen.

Anpassa autopilotens knappkommandon

Innan du kan ställa in autopilotens knappkommandon måste du installera och konfigurera en kompatibel Garmin autopilot.

Du kan välja upp till tre autopilotåtgärder som Garmin klockan kan utföra.

Obs! Tillgängliga autopilotåtgärder beror på vilken autopilot som är installerad.

- 1 På plottern väljer du **Kommunikationer > Trådlösa enheter > Connect IQ™-appar > Autopilotstyrning > Knappåtgärder.**
- 2 Välj en knapp.
- 3 Välj en åtgärd.

Visa autopilot-diagnostik

Du kan visa en diagnosrapport för autopilotsystemet om du behöver hjälp med konfiguration och felsökning.

- 1 På autopilotens skärm väljer du **••• > Autopilotinställning > Diagnostik.**
- 2 Välj **<** och **>** för att se diagnostiksidorna.

TIPS: Du kan välja Spara till minneskort om du vill spara diagnostikinformationen på ett minneskort i en ansluten plotter eller kortläsare.

Enhetsinställningar

Du kan anpassa inställningarna som är specifika för kontrollenheten, t.ex. ljud och måttenheter.

Systeminställningar

Välj **••• > Globala inställningar > System.**

Avisering och display: Justerar displayinställningarna och ljudinställningarna (om de är tillgängliga).

Satellitpositionering: Ger information om GPS-satelliter och inställningar.

Systeminformation: Tillhandahåller information om enheterna i nätverket och programvaruversion.

Automatisk start: Styr vilken av enheterna som startas automatiskt när det finns ström.

Autostart av: Stänger automatiskt av systemet när det har varit i viloläge under den valda tiden.

Simulator: Aktiverar och inaktiverar simulatoren och gör det möjligt att ställa in tid, datum, hastighet och simulerad plats.

Ljud och skärminställningar

Välj **••• > Globala inställningar > System > Avisering och display.**

Summer: Aktiverar och inaktiverar signalen som hörs för larm och val.

Bakgrundsbelysning: Ställer in bakgrundsbelysningens ljusstyrka.

Synkronisering av bakgrundsbelysning: Synkroniserar bakgrundsbelysningens ljusstyrka av andra plottrar och instrument i stationen.

Färgläge: Ställer in enheten så att den visar dagsljus- eller nattljusfärger. Du kan välja alternativet Au om du vill att enheten ställer in dagsljus- och nattljusfärger automatiskt beroende på vad klockan är.

Startbild: Ställer in bilden som visas när du startar enheten.

Inställningar för satellitpositionering (GPS)

Obs! GPS-inställningar och -information är endast tillgängliga när kontrollenheten är ansluten till en GPS-antenn eller en enhet med GPS-funktion.

Välj **••• > Globala inställningar > System > Satellitpositionering**.

Himlavalv: Visar GPS-satelliters relativa position på himlen.

GLONASS: Aktiverar eller inaktiverar GLONASS-data (ett ryskt satellitsystem). Om systemet används i situationer med dålig sikt mot himlen kan GLONASS-data användas tillsammans med GPS för en mer noggrann positionsinformation.

WAAS/EGNOS: Inaktiverar WAAS-data (i Nordamerika) eller EGNOS-data (i Europa) vilket kan ge mer exakt GPS-positionsinformation. När du använder WAAS- eller EGNOS-data tar det dock längre tid för enheten att hitta satelliter.

Galileo: Aktiverar eller inaktiverar Galileo-data (Europeiska unionens satellitsystem). Om systemet används i situationer med dålig sikt mot himlen kan Galileo-data användas tillsammans med GPS för en mer noggrann positionsinformation.

Fartfilter: Visar farkostens snitthastighet över en kort tidsperiod för jämnare hastighetsvärden.

Källa: Här kan du välja källa för GPS-data.

Visa systemprograminformation

Du kan visa programvaruversion och enhetens ID-nummer. Den här informationen kan behövas om du vill uppdatera systemprogramvaran eller göra felsökning.

Välj **••• > Globala inställningar > System > Systeminformation > Programvaruinformation**.

Visa händelseloggen

I händelseloggen visas en lista med systemhändelser.

Välj **••• > Globala inställningar > System > Systeminformation > Händelselogg**.

Se information om regler och efterlevnad för E-label

Enhetens etikett ges elektroniskt. E-label kan ge information om regler, exempelvis identifieringsnummer från FCC eller lokala efterlevnadsmärkningar samt tillämplig produkt- och licensinformation. Finns inte på alla modeller.

1 Välj **••• > Globala inställningar**.

2 Välj **System**.

3 Välj **Information om regler**.

Inställningar

Välj **••• > Globala inställningar > Inställningar**.

Enheter: Välj måttenheter.

Språk: Inställning för att välja språk på skärmen.

Filter: Jämnar ut de värden som visas i datafälten, vilket kan minska bruset eller visa trender över tid.

Om du ökar filterinställningen ökar utjämningen och om du minskar inställningen minskar utjämningen.

En filterinställning på 0 avaktiverar filtret och det visade värdet är råvärdet från källan. Du kan också synkronisera dessa inställningar mellan alla enheter som har inställningen Synkronisera filter.

Tangentbordslayout: Organiserar tangenterna på skärmens tangentbord.

Registrering av skärmbild: Gör att enheten kan spara bilder av skärmen.

Kommunikationsinställningar

NMEA 2000 inställningar

Välj **•••** > **Globala inställningar** > **Kommunikationer** > **Ställa in NMEA 2000**.

Enhetslista: Visar enheterna som är anslutna till nätverket och gör att du kan ställa in alternativ för vissa anslutna givare med hjälp av NMEA 2000 nätverket.

Märk enheter: Ändrar namn på de anslutna enheter som är tillgängliga.

Namnge enheter och sensorer i nätverket

Du kan namnge enheter och sensorer som är anslutna till Garmin marina nätverk och NMEA 2000 nätverket.

- 1 Välj **•••** > **Globala inställningar** > **Kommunikationer**.
- 2 Välj **Marint nätverk** eller **Ställa in NMEA 2000** > **Enhetslista**.
- 3 Välj en enhet i listan till vänster.
- 4 Välj **Byt namn**.
- 5 Ange namnet och välj **Klar**.

Wi-Fi nätverk

Konfigurera Wi-Fi nätverket

Den här enheten kan vara värd för ett Wi-Fi nätverk som du kan ansluta trådlösa enheter till, t.ex. en annan plotter eller din telefon. Första gången som du visar inställningarna för det trådlösa nätverket uppmanas du att ställa in nätverket.

Obs! Du har inte möjlighet att konfigurera ett Wi-Fi nätverk om kontrollenheten är ansluten till samma marina nätverk från Garmin som en plotter som har Wi-Fi funktioner. I ett marint nätverk från Garmin måste en plotter vara värd för Wi-Fi nätverket.

- 1 Välj **•••** > **Globala inställningar** > **Kommunikationer** > **Wi-Fi-nätverk** > **Wi-Fi** > **På** > **OK**.
- 2 Vid behov anger du ett namn på det här trådlösa nätverket.
- 3 Ange ett lösenord.
Du behöver detta lösenord för att få tillgång till det trådlösa nätverket från en trådlös enhet, t.ex. din telefon. Lösenordet är skiftlägeskänsligt.

Ansluta en trådlös enhet till kontrollenheten

Innan du kan ansluta en trådlös enhet till kontrollenhetens trådlösa nätverk måste du konfigurera kontrollenhetens trådlösa nätverk ([Konfigurera Wi-Fi nätverket, sidan 11](#)).

Du kan ansluta flera trådlösa enheter till kontrollenheten för att dela data.

- 1 Från den trådlösa enheten aktiverar du Wi-Fi teknologi och söker efter trådlösa nätverk.
- 2 Välj namnet på kontrollenhetens trådlösa nätverk ([Konfigurera Wi-Fi nätverket, sidan 11](#)).
- 3 Ange lösenordet för det trådlösa nätverket.

Byta trådlös kanal

Du kan ändra den trådlösa kanalen om du får svårigheter med att hitta eller ansluta till en enhet, eller om du upplever störningar.

- 1 Välj **•••** > **Globala inställningar** > **Kommunikationer** > **Wi-Fi-nätverk** > **Avancerat** > **Kanal**.
- 2 Ange en ny kanal.

Du behöver inte ändra den trådlösa kanalen för enheter som är anslutna till det här nätverket.

Garmin marint nätverk

Med Garmin marina nätverk kan du snabbt och enkelt dela data från kringutrustning från Garmin med plottrar. Du kan ansluta en enhet till Garmin marina nätverk för att ta emot data från och dela data med andra enheter och plottrar som är kompatibla med Garmin marina nätverk.

Välj **•••** > **Globala inställningar** > **Kommunikationer** > **Marint nätverk**.

Ställa in larm

⚠ OBSERVERA

Inställningen Summer måste vara aktiverad för att du ska kunna göra larmen hörbara ([Ljud och skärminställningar, sidan 9](#)). Om du inte ställer in ljudlarm kan det leda till person- eller egendomsskador.

Systemlarm

Välj **••• > Globala inställningar > Larm > System**.

Enhetsspänning: Ställer in ett larm som ljuder när batteriet når ett inställt lågspänningsvärde.

GPS-noggrannhet: Ställer in ett larm som ljuder när GPS-positionens noggrannhet hamnar utanför det användardefinierade värdet.

NMEA 2000 larm

Välj **••• > Globala inställningar > Larm > Nätverk**.

NMEA 2000-larm: Aktiverar och avaktiverar varningar om NMEA 2000 nätverket och anslutna enheter.

Programuppdatering

Du kan behöva uppdatera enhetens programvara när du installerar enheten eller lägger till ett tillbehör till enheten.

Programuppdateringen kräver att antingen en Garmin minneskortläsare eller annan Garmin plotter ansluts via det Garmin marina nätverket.

Gå till garmin.com/support/software/marine.html för mer information.

Specifikationer

Mått utan solskydd (H x B x D)	105 x 140 x 51 mm (4,13 x 4,51 x 2,01 tum)
Mått med solskydd (H x B x D)	113 x 144 x 56 mm (4,45 x 5,67 x 2,20 tum)
Vikt utan solskydd	328 g (11,57 oz)
Vikt med solskydd	375 g (13,23 oz)
Temperaturområde	Från -15 till 55 °C (från 5 till 131 °F)
Säkerhetsavstånd till kompass	20 cm (7,87 tum)
Material i höljet	Helt tätad polykarbonat
Linsmaterial	Glas med antireflexbehandling och yta som skyddar mot fingeravtryck
Vattenklassning	IEC 60529 IPX7 ¹
Ljusstyrka	1 200 cd/m ² (NIT)
Typisk strömförbrukning vid 12 V DC	220 mA
Maximal strömförbrukning på 12 V DC	400 mA
Effektförbrukning	5,85 W max
NMEA 2000 ingående spänning	9 till 16 V likström
NMEA 2000 LEN vid 9 V likström	13 (650 mA)

¹ Enheten tål tillfällig exponering för vatten på upp till 1 m djup i upp till 30 min. Mer information hittar du på www.garmin.com/waterrating.

