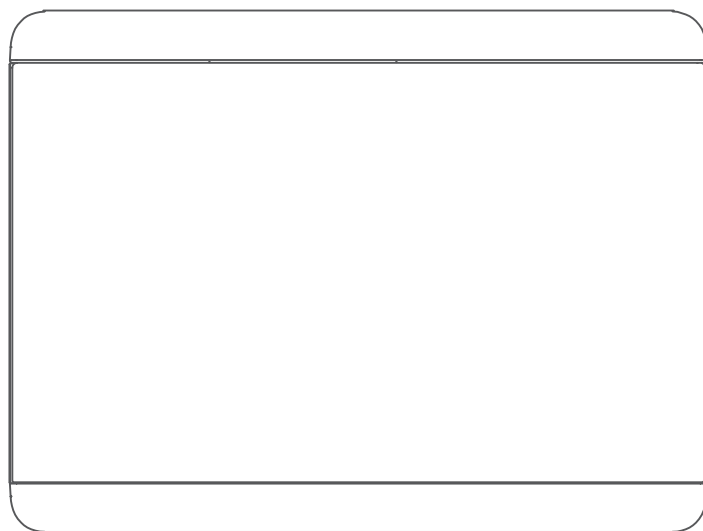


GARMIN®



GHC™ 50

คู่มือการใช้งาน

© 2022 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาคู่มือนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นลายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการเปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาของคู่มือนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือนายงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin® และโลโก้ Garmin เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ GHC™ และ Shadow Drive™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

NMEA 2000® และโลโก้ NMEA 2000® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ National Marine Electronics Association

Garmin Corporation

M/N: E3545

สารบัญ

บทนำ.....	1
-----------	---

การดำเนินการระบบออโตไพลอตพื้น ฐาน.....	1
---	---

หน้าจอตีศม่งหน้า.....	1
โหมดสแตนด์บาย.....	2
การใช้ออโตไพลอต.....	2
เลิกใช้ออโตไพลอต.....	2
รักษาตีศม่งหน้า.....	2
การปรับตีศม่งหน้า.....	2

การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือ ยนต์.....	3
---	---

รูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	3
การขับตามรูปแบบยูเทิร์น.....	3
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบ วงกลม.....	3
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิก แซก.....	3
การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียม สัน.....	4
การขับตามรูปแบบวงโคจร.....	4
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคส เวอร์.....	4
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการ ค้นหา.....	4
การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	4

การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือ ใบ.....	5
---	---

รักษาทิศทางลม.....	5
การใช้การรักษาทิศทางลม.....	5
การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษา ตีศม่งหน้า.....	6
การปรับมุมการรักษาทิศทางลม.....	6
Tack และ Gybe.....	6
การ Tack และ Gybe จากการคงทิศหัว เรือ.....	6
การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทาง ลม.....	6
การตั้งค่านองการปรับใบเรือ.....	6
การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe.....	6
การปรับมุมด้านลมตีศม่งหน้า.....	7
การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต.....	7

การตั้งค่าและกำหนดค่าออโตไพลอต.....	7
-------------------------------------	---

การกำหนดค่าออโตไพลอต.....	7
การปรับการเพิ่มความคมพวงมาลัยทีละ ขั้น.....	7
การเลือกที่มาตีศม่งหน้าที่ต้องการ.....	7
การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive.....	8
รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor™.....	8
การจับคู่รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor.....	8
การเปลี่ยนคุณสมบัติของปุ่มดำเนินการของ รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor.....	8
การเปิดใช้งานการควบคุมออโตไพลอตบน นาฬิกา Garmin.....	9
การปรับแต่งการดำเนินการของปุ่มออโต ไพลอต.....	9
การดูการวินิจฉัยออโตไพลอต.....	9

การตั้งค่าและการกำหนดค่าอุปกรณ์.....	9
--------------------------------------	---

การตั้งค่าระบบ.....	9
การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล.....	9
การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS).....	10
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	10
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์ และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	10
การตั้งค่าการกำหนดค่า.....	10
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	10
การตั้งค่า NMEA 2000.....	10
เครือข่าย Wi-Fi®.....	11
Garmin Marine Network.....	11
การตั้งค่าการเตือน.....	11
การเตือนระบบ.....	12
การเตือน NMEA 2000.....	12
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	12

ข้อมูลจำเพาะ.....	12
-------------------	----

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาต่อเนื่องความคงที่ (รักษาทิศมุ่งหน้า) นอกจากฟังก์ชันการรักษาทิศมุ่งหน้าพื้นฐานแล้ว ระบบยังมีโหมดบังคับเรือแบบแมนนวล รวมถึงโหมดฟังก์ชันและรูปแบบการบังคับเรืออัตโนมัติอีกหลายโหมด

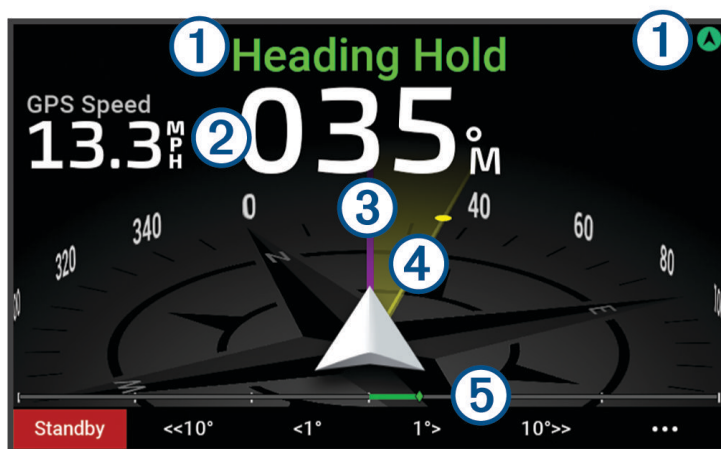
คุณสามารถใช้ระบบออโตไพลอตโดยใช้อุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ การใช้การควบคุมพวงมาลัยเรือ คุณจะใช้และควบคุมตั้งค่า และปรับแต่งระบบออโตไพลอต

สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการติดตั้งการควบคุมพวงมาลัยเรือหรือองค์ประกอบอื่นๆ ของระบบออโตไพลอต โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่ให้มาพร้อมกับการควบคุมพวงมาลัยเรือและระบบออโตไพลอต

การดำเนินการระบบออโตไพลอตพื้นฐาน

หน้าจอทิศมุ่งหน้า

หน้าจอทิศมุ่งหน้าจะแสดงสถานะของออโตไพลอต



ข้อมูลสถานะออโตไฟลोटและไอคอน

- ① Standby และ  จะเป็นสีเทาเมื่อออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย
รักษาทิศมุ่งหน้า และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะปรากฏเป็นสีเขียวเมื่อใช้ออโตไฟลोटอยู่
- ② ข้อมูลทิศมุ่งหน้าเป็นตัวเลข
แสดงทิศมุ่งหน้าจริงเมื่อออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย
แสดงทิศมุ่งหน้าที่ต้องการเมื่อใช้ออโตไฟลोट
- ③ ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่อใช้ออโตไฟลोट)
เส้นสีม่วงแดงแสดงทิศมุ่งหน้าจริงบนวงกลมแสดงทิศ
- ④ ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้ออโตไฟลोट)
เส้นสีเหลืองจะปรากฏเมื่อใช้การควบคุมพวงมาลัยเรือเพื่อปรับทิศมุ่งหน้า ออโตไฟลोटจะบังคับเรือจนกว่าทิศมุ่งหน้าจริงจะตรงกับทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ
- ⑤ ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ
หมายเหตุ: ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น

โหมดสแตนด์บาย

ข้อควรระวัง

ระบบออโตไฟลोटจะไม่บังคับเรือขณะอยู่ในโหมดสแตนด์บาย คุณมีหน้าที่ควบคุมพวงมาลัยเรือเมื่อระบบออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย

ในโหมดสแตนด์บาย คุณสามารถใช้ระบบออโตไฟลोटและปรับการตั้งค่าได้

Standby และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเทาเมื่อออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย

การใช้ออโตไฟลोट

เมื่อคุณใช้ออโตไฟลोट ออโตไฟลोटจะควบคุมพวงมาลัยเรือและบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอทิศมุ่งหน้าในโหมดสแตนด์บาย ให้เลือก **เปิดใช้งาน**

รักษาทิศมุ่งหน้า และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะปรากฏเป็นสีเขียวเมื่อใช้ออโตไฟลोटอยู่ ทิศมุ่งหน้าจริงและทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงอยู่ตรงกลางหน้าจอทิศมุ่งหน้า

หมายเหตุ: เมื่อติดตั้งบนเรือใบ คุณสามารถใช้การรักษาทิศมุ่งหน้ามาตรฐานหรือการรักษาทิศทางลมเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์ลมที่เข้ากันได้เข้ากับเครือข่าย NMEA 2000® เดียวกัน (*รักษาทิศทางลม, หน้า 5*)

เลิกใช้ออโตไฟลोट

เมื่อคุณเลิกใช้ออโตไฟลोट ออโตไฟลोटจะหยุดควบคุมพวงมาลัยเรือและคุณต้องบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอทิศมุ่งหน้าในขณะที่รักษาทิศมุ่งหน้า ให้เลือก **Standby**

Standby และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเทาเมื่อออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย

ข้อควรระวัง

ระบบออโตไฟลोटจะไม่บังคับเรือขณะอยู่ในโหมดสแตนด์บาย คุณมีหน้าที่ควบคุมพวงมาลัยเรือเมื่อระบบออโตไฟลोटอยู่ในโหมดสแตนด์บาย

รักษาทิศมุ่งหน้า

คุณสามารถใช้ฟังก์ชันการรักษาทิศมุ่งหน้าออโตไฟลोटเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณโดยไม่ต้องบังคับพวงมาลัยเรือหรือหางเสือ

การปรับทิศมุ่งหน้า

เมื่อใช้ออโตไฟลोट คุณสามารถปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้ปุ่มบนการควบคุมพวงมาลัยเรือหรือใช้พวงมาลัยเรือหากระบบออโตไฟลोटของคุณมีเทคโนโลยี Shadow Drive™

การปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้อุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ

ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเรือของคุณโดยใช้อุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ คุณต้องใช้ระบบออโตไพลอต

- เลือก $<1^\circ$ หรือ 1° เพื่อปรับทิศมุ่งหน้าทีละ 1°

หมายเหตุ: การรักษาทิศทางลม $<1^\circ$ หรือ 1° จะเป็นการเริ่มการบังคับเลี้ยวด้วยหางเสือ (เรือที่มีตัวเรือนด์แบบ Planing หรือเรือที่มีตัวเรือนด์แบบ Displacement เท่านั้น)

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อเปลี่ยนลักษณะของการควบคุมพวงมาลัยและการบังคับเลี้ยวหางเสือ

- เลือก $<10^\circ$ หรือ 10° เพื่อปรับทิศมุ่งหน้าทีละ 10°

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อให้ขนาดระดับการเลี้ยวเล็กลงหรือใหญ่กว่า 10° ได้

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะสามารถปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือในขณะที่ออโตไพลอตถูกใช้

เมื่อใช้ออโตไพลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเองโดยใช้พวงมาลัยเรือ

Shadow Drive และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเหลือง และคุณจะควบคุมการบังคับเลี้ยวทั้งหมดโดยใช้พวงมาลัยเรือ

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศมุ่งหน้าสองสามวินาที ระบบออโตไพลอตจะเริ่มการรักษาทิศมุ่งหน้าต่อที่ทิศมุ่งหน้าใหม่

การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือยนต์

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

⚠ คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการปฏิบัติงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมั่นใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในน้ำ

ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

ตามที่ระบุไว้ พวงมาลัยบางรูปแบบขึ้นอยู่กับ GPS และไม่สามารถใช้งานได้หากไม่มีเสาอากาศ GPS หรืออุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับการควบคุมพวงมาลัยเรือ

การปฏิบัติตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180° และรักษาทิศมุ่งหน้าใหม่

- จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก $\bullet\bullet\bullet$ > รูปแบบการหมุนพังกา > กลับรถ
- เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการปฏิบัติตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่จะระบุ

- จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก $\bullet\bullet\bullet$ > รูปแบบการหมุนพังกา > วงกลม
- หากจำเป็น ให้เลือก เวลา และเลือกเวลาเพื่อให้ระบบออโตไพลอตบังคับเลี้ยวจนครบหนึ่งรอบ
- เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการปฏิบัติตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

- จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก $\bullet\bullet\bullet$ > รูปแบบการหมุนพังกา > ซิกแซก
- หากจำเป็น ให้เลือก แอมพลิจูด และเลือกองศา
- หากจำเป็น ให้เลือก ช่วงเวลา และเลือกระยะเวลา
- เลือก ใช้ซิกแซก

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้น รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณ Man Overboard

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก *** > รูปแบบการหมุนพังกา > การเลี้ยวกลับเข้าเข็มเดิม
- 2 เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การขับตามรูปแบบวงโคจร

ก่อนที่คุณจะใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวนี้ได้ การควบคุมพวงมาลัยเรือต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin® และที่มา GPS ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถใช้รูปแบบวงโคจรเพื่อบังคับเรือในทิศทางวงกลมต่อเนื่องรอบๆ เวียพอยท์ที่ใช้งาน ขนาดของรอบถูกกำหนดโดยระยะทางของคุณจากเวียพอยท์ที่ใช้งานเมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบวงโคจร

โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและการใช้เวียพอยท์

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

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคลเวอร์

ก่อนที่คุณจะใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวนี้ได้ การควบคุมพวงมาลัยเรือต้องเชื่อมต่อ กับเครือข่ายเดียวกับ NMEA 2000 ชาร์ตพล็อตเตอร์และแหล่ง GarminGPS ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถใช้รูปแบบไบโคลเวอร์เพื่อบังคับเรือผ่านเวียพอยท์ที่ใช้งานซ้ำๆ เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบไบโคลเวอร์ ระบบออโตไพลอตจะขับเรือไปทางเวียพอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบไบโคลเวอร์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างเวียพอยท์และตำแหน่งที่ระบบออโตไพลอตจะเลี้ยวเรือเพื่อขับผ่าน เวียพอยท์ อีกครั้ง การตั้งค่าเริ่มต้นจะเลี้ยวเรือที่ระยะทาง 1000 ฟุต (300 ม.) จากเวียพอยท์ที่ใช้งาน

โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและการใช้เวียพอยท์

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ไอคอน *** > รูปแบบการหมุนพังกา > Cloverleaf
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก ยาวและเลือกกระยะทาง
- 3 เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา

ก่อนที่คุณจะใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวนี้ได้ การควบคุมพวงมาลัยเรือต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin และที่มา GPS ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถใช้รูปแบบการค้นหาเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมที่ขยายออกมากขึ้นเรื่อยๆ จากเวียพอยท์ที่ใช้งาน ซึ่งทำให้เกิดรูปแบบเกลียว เมื่อคุณเริ่มรูปแบบการค้นหา ออโตไพลอตจะขับเรือเป็นวงกลมวนรอบเวียพอยท์ที่ใช้งานในทันที แล้วขยายออกเรื่อยๆ เมื่อวนครบแต่ละรอบ

โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการตั้งค่าและการใช้เวียพอยท์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างวงกลมแต่ละวงในเกลียวได้ ระยะทางเริ่มต้นระหว่างวงกลมคือ 50 ฟุต (20 ม.)

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

การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว

- การบังคับเรือด้วยตนเอง
หมายเหตุ: คุณสมบัต Shadow Drive ต้องเปิดใช้งานเพื่อยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยวโดยการบังคับเรือด้วยตนเอง
- เลือก Standby

การดำเนินการระบบอัตโนมัติไหลตของเรือใบ

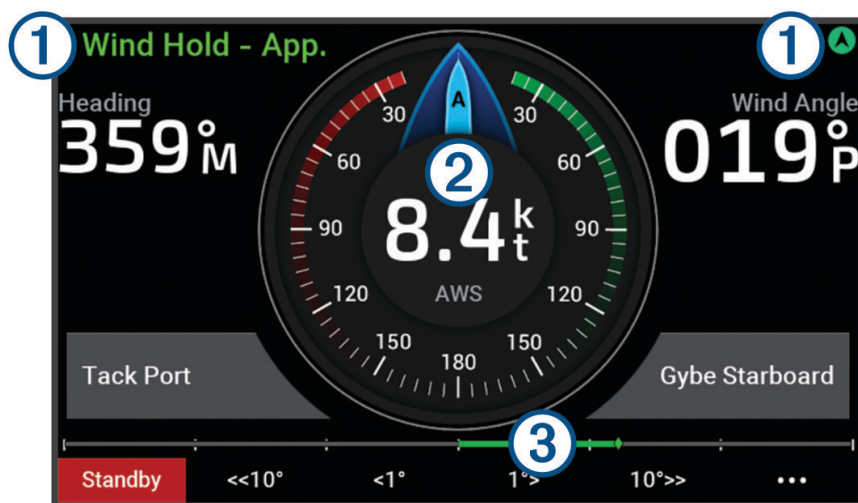
⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบอัตโนมัติไหลตจะควบคุมเฉพาะทางเลือนเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้อัตโนมัติไหลต

นอกเหนือจากการรักษาทิศทางลมแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติไหลตเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติไหลตเพื่อควบคุมทางเลือนในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบอัตโนมัติไหลตรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมสัมพันธ์หรือมุมลมจริง คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลมที่ใช้ร่วมกันได้กับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกับระบบอัตโนมัติไหลตเพื่อรักษาทิศทางลมหรือการบังคับพวงมาลัยตามลม



ข้อมูลสถานะและไอคอนอัตโนมัติไหลต

- | | |
|---|---|
| ① | Standby และ  จะเป็นสีเทาเมื่ออัตโนมัติไหลตอยู่ในโหมดสแตนด์บาย
รักษาทิศทางลม และ  จะปรากฏเป็นสีเขียวเมื่ออัตโนมัติไหลตทำงานในการรักษาทิศทางลม |
| ② | ตัววัดลม
แสดงความเร็วลมจริง (TWS) หรือความเร็วลมสัมพันธ์ (AWS) |
| ③ | ตัวระบุตำแหน่งทางเลือน
หมายเหตุ: ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์ทางเลือนเท่านั้น |

การใช้การรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะการใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบอัตโนมัติไหลต

1 เมื่อระบบอัตโนมัติไหลตอยู่ในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก ...

2 เลือกตัวเลือก:

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

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้การรักษาทิศทางลมประเภทล่าสุดที่ใช้ได้อย่างรวดเร็วโดยเลือก  จากโหมดสแตนด์บาย

การเปลี่ยนชนิดของการรักษาทิศทางลม

ขณะที่ใช้การรักษาทิศทางลม ให้เลือก ... > ชนิดลมปะทะ

ชนิดการรักษาทิศทางลมจะเปลี่ยนจาก สัมพัทธ์ เป็น จริง, หรือกลับกัน

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบอัตโนมัติ

1 เมื่อใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ให้เลือก ...

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาทิศมุ่งหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก **การใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
- หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาทิศมุ่งหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

การปรับมุมการรักษาทิศทางลม

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบอัตโนมัติเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก <1° หรือ 1°>

หมายเหตุ: การรักษาทิศทางลม <1° หรือ 1°> เป็นเวลาสองสามวินาทีที่จะเปลี่ยนอัตโนมัติจาก รักษาทิศทางลม เป็น รักษาทิศมุ่งหน้า และเริ่มการบังคับเลี้ยวทางเลี้ยวโดยอัตโนมัติ (*รักษาทิศมุ่งหน้า, หน้า 2*)

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้เลือก <<10° หรือ 10°>>

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อให้ขนาดระดับการเลี้ยวเล็กลงหรือใหญ่กว่า 10° ได้

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งอัตโนมัติให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้าหรือทิศทางลม

การ Tack และ Gybe จากการคงทิศหัวเรือ

1 ใช้การรักษาทิศหัวเรือ (*การใช้อัตโนมัติ, หน้า 2*)

2 เลือก ...

3 เลือกตัวเลือก

อัตโนมัติจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

1 ใช้การรักษาทิศทางลม (*การใช้การรักษาทิศทางลม, หน้า 5*)

2 เลือก ...

3 เลือกตัวเลือก

คำแนะนำ: คุณสามารถเริ่มการหน่วงการปรับใบเรือหรือการเปลี่ยนทิศทางเรือได้โดยตรงโดยใช้ปุ่มเฉพาะบนหน้าจอ

อัตโนมัติจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งค่าหน่วงการปรับใบเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือจะให้คุณหน่วงเวลาการบังคับปรับใบเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

1 จากหน้าจออัตโนมัติ ให้เลือก ... > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ความล่าช้า Tack

2 เลือกระยะเวลาการหน่วง

3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก เสริม

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยฟังก์ชันหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้อัตโนมัติทำการ Gybe

1 จากหน้าจออัตโนมัติ ให้เลือก ... > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ตัวยับยั้ง Gybe

2 เลือก Enabled

การปรับมุมมองด้านลมทิศมุ่งหน้า

ตามค่าเริ่มต้น มุมทิศมุ่งหน้าเมื่อใช้งานความสามารถในการเปลี่ยนทิศทางการปรับใบเรือคือ 45 องศา คุณสามารถปรับตำแหน่งนี้ได้

- 1 จากหน้าจอโอโตไพลอต ให้เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > มุม Tack ทิศมุ่งหน้า**
- 2 ปรับมุมมอง
- 3 ในกรณีที่เป็น เลือก เสร็จสิ้น

การปรับการตอบสนองของโอโตไพลอต

การตั้งค่า การตอบสนอง ทำให้คุณสามารถปรับการตอบสนองของโอโตไพลอตให้เหมาะสมกับสภาพทะเลและลมที่แตกต่างกัน สำหรับการกำหนดค่าโอโตไพลอตขั้นสูง โปรดดูคู่มือการกำหนดค่าที่มาพร้อมกับระบบโอโตไพลอตของคุณ

- 1 จากหน้าจอโอโตไพลอต ให้เลือก ***** > การตอบสนอง**
- 2 ปรับการตอบสนองของหางเสือ
หากคุณต้องการให้หางเสือตอบสนองได้ดีขึ้นและเคลื่อนที่เร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากหางเสือตอบสนองมากเกินไปและเคลื่อนที่เร็วเกินไป ให้ลดค่าลง

การตั้งค่าและกำหนดค่าโอโตไพลอต

ระบบโอโตไพลอตควรได้รับการรับผิดชอบโดยผู้เชี่ยวชาญในช่วงเวลาการติดตั้ง และไม่จำเป็นต้องกำหนดค่าเพิ่มเติม คุณสามารถปรับการกำหนดค่าและการตั้งค่าบางอย่างบนอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยได้หากจำเป็น

การกำหนดค่าโอโตไพลอต

ประกาศ

เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อเรือของคุณ ระบบโอโตไพลอตควรได้รับการติดตั้งและกำหนดค่าโดยช่างติดตั้งที่มีความรู้โดยเฉพาะเท่านั้น จำเป็นต้องมีความรู้เฉพาะทางเกี่ยวกับการบังคับเลี้ยวทางเรือและระบบไฟฟ้าเพื่อการติดตั้งและกำหนดค่าที่เหมาะสม

ระบบโอโตไพลอตต้องได้รับการกำหนดค่าเพื่อให้ทำงานกับเรือของคุณได้อย่างถูกต้อง คุณสามารถกำหนดค่าโอโตไพลอตได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์บนเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับโอโตไพลอต สำหรับคำแนะนำในการกำหนดค่า ให้ไปที่ support.garmin.com และดาวน์โหลดคู่มือการกำหนดค่าสำหรับรุ่นโอโตไพลอตของคุณ

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

- 1 จากหน้าจอโอโตไพลอต เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ขนาดระดับการเลี้ยว**
- 2 เลือกเพิ่ม

การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ

ประกาศ

เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้เข็มทิศภายในของ CCU โอโตไพลอตสำหรับทิศมุ่งหน้า ใช้เข็มทิศ GPS ของบุคคลที่สามสามารถทำให้ข้อมูลที่ส่งมาไม่สม่ำเสมอและอาจทำให้เกิดความล่าช้าอย่างมาก โอโตไพลอตต้องการข้อมูลตามช่วงเวลา และไม่สามารถใช้ข้อมูลเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามสำหรับตำแหน่ง GPS หรือความเร็ว หากใช้งานเข็มทิศ GPS บุคคลที่สาม โอโตไพลอตจะรายงานสูญเสียข้อมูลการนำทางและที่มาความเร็วเป็นระยะ

หากคุณมีที่มาทิศมุ่งหน้ามากกว่าหนึ่งในเครือข่าย คุณสามารถเลือกที่มาที่คุณต้องการได้ ที่มาสามารถทำงานร่วมกับเข็มทิศ GPS หรือเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กได้

- 1 จากหน้าจอโอโตไพลอต ให้เลือก ***** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > แหล่งที่ต้องการ**
- 2 เลือกที่มา
หากที่มาทิศมุ่งหน้าที่คุณเลือกใช้งานไม่ได้ หน้าจอโอโตไพลอตจะไม่แสดงข้อมูลใดๆ

การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive

⚠ คำเตือน

หากปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive การบังคับเบรกด้วยตนเองจะไม่เป็นการหยุดใช้งานระบบอัตโนมัติปลอดภัย คุณต้องใช้การควบคุมพวงมาลัยหรือชาร์ตพลิทเตอร์ที่เชื่อมต่อเพื่อหยุดการทำงานของระบบอัตโนมัติปลอดภัย

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นอัตโนมัติปลอดภัยบางรุ่น

ถ้าคุณสมบัตินี้ Shadow Drive ถูกปิดใช้งาน คุณต้องเปิดใช้งานอีกครั้ง ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเบรกด้วยตนเองเพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติปลอดภัย

1 จากหน้าจออัตโนมัติปลอดภัย เลือก **••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่า Shadow Drive**

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

เปิดใช้งานคุณสมบัตินี้ Shadow Drive คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อปิดใช้งานคุณสมบัตินี้อีกครั้ง

การปรับความไวของคุณสมบัตินี้ Shadow Drive

คุณสามารถปรับความไวของคุณสมบัตินี้ Shadow Drive เพื่อเปลี่ยนปริมาณการควบคุมพวงมาลัยเบรกด้วยตนเองที่ใช้ในการเลี้ยวในระบบอัตโนมัติปลอดภัย การตั้งค่าความไวที่สูงขึ้นจะเป็นการเลี้ยวอัตโนมัติปลอดภัยโดยใช้การควบคุมพวงมาลัยเบรกด้วยตนเองน้อยลง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นอัตโนมัติปลอดภัยบางรุ่น

1 จากหน้าจออัตโนมัติปลอดภัย เลือก **••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > Shadow Drive > ความไว**

2 ปรับความไวให้สูงขึ้นหรือต่ำลง

รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor™

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมรถของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ อัตโนมัติปลอดภัยเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมรถของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมรถอย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยทางเลี้ยวโดยไม่มีการควบคุม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor ไปยังชาร์ตพลิทเตอร์แบบไร้สายเพื่อควบคุมระบบอัตโนมัติปลอดภัย Reactor ที่สามารถทำงานร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานรีโมท โปรดดูคำแนะนำรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor ที่ garmin.com

การจับคู่รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor

1 ในการควบคุมพวงมาลัยเบรก เลือก **••• > การตั้งค่าร่วม > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติปลอดภัย**

2 หากจำเป็น ให้เลือก **เปิดใช้งาน**

3 เลือก **การเชื่อมต่อใหม่**

4 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก **[≡] > Pair with MFD**

การควบคุมพวงมาลัยเบรกจะส่งเสียงและแสดงข้อความยืนยัน

5 บนการควบคุมพวงมาลัยเบรก ให้เลือก **ใช่** เพื่อทำการจับคู่ให้เสร็จสิ้น

การเปลี่ยนคุณสมบัตินี้ของปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor

คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบหรือการดำเนินการที่ถูกกำหนดไว้ในปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติปลอดภัย Reactor ได้

1 เลือก **••• > การตั้งค่าร่วม > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติปลอดภัย > การดำเนินการของปุ่ม**

2 เลือกปุ่มดำเนินการที่ต้องการเปลี่ยน

3 เลือกรูปแบบหรือการดำเนินการเพื่อกำหนดลงในปุ่มดำเนินการ

การเปิดใช้งานการควบคุมอัตโนมัติของนาฬิกา Garmin

คุณสามารถควบคุมอัตโนมัติของนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ไปที่ garmin.com สำหรับรายการนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

หมายเหตุ: การแจ้งเตือนอัจฉริยะจะใช้นาฬิกาไม่ได้เมื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติ

- 1 เลือก **...** > **การตั้งค่ารวม** > **การสื่อสาร** > **อุปกรณ์ไร้สาย** > **แอป Connect IQ™** > **การควบคุมอัตโนมัติ** > **เปิดใช้งาน** > **การเชื่อมต่อใหม่**
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การปรับแต่งการดำเนินการของปุ่มอัตโนมัติ

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการดำเนินการของปุ่มอัตโนมัติ คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าอัตโนมัติของนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

คุณสามารถเลือกการดำเนินการอัตโนมัติของนาฬิกา Garmin จะดำเนินการได้สูงสุดสามรายการ

หมายเหตุ: การดำเนินการอัตโนมัติของนาฬิกาที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับนาฬิกาอัตโนมัติที่ติดตั้ง

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

การดูการวินิจฉัยอัตโนมัติ

คุณสามารถดูรายงานการวินิจฉัยของระบบอัตโนมัติเพื่อช่วยในการกำหนดค่าและการแก้ไขปัญหา

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติ เลือก **...** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การวินิจฉัย**
- 2 เลือก **<** และ **>** เพื่อดูหน้าการวินิจฉัย

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก บันทึกไปที่การ์ด เพื่อบันทึกข้อมูลการวินิจฉัยลงในการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์ หรือเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อ

การตั้งค่าและการกำหนดค่าอุปกรณ์

คุณสามารถปรับการตั้งค่าและการกำหนดค่าสำหรับอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยนี้ เช่น เสียง และหน่วยวัด

การตั้งค่าระบบ

เลือก **...** > **การตั้งค่ารวม** > **ระบบ**

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและการตั้งค่าเสียง (หากมี)

การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณตั้งค่าเวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก **...** > **การตั้งค่ารวม** > **ระบบ** > **เสียงและการแสดงผล**

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ตั้งสำหรับการเตือนและการเลือก

Backlight: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ

ซิงค์แบ็คไลท์: ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของชาร์ตพล็อตเตอร์และอุปกรณ์อื่นในสถานี

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือกลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS)

หมายเหตุ: การตั้งค่าและข้อมูล GPS จะใช้ได้เฉพาะเมื่อการควบคุมพวงมาลัยเรือเชื่อมต่อกับเสาอากาศ GPS หรืออุปกรณ์ที่มีสามารถใช้ GPS เท่านั้น

เลือก ***** > การตั้งค่ารวม > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

GLONASS: เปิดหรือปิดข้อมูล GLONASS (ระบบดาวเทียมของรัสเซีย) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดีสามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

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

Galileo: เปิดหรือปิดข้อมูล Galileo (ระบบดาวเทียมสหภาพยุโรป) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดีสามารถใช้ข้อมูล Galileo ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

แหล่ง: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับข้อมูล GPS

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์และหมายเลข ID เครื่องได้ คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือสำหรับการแก้ไขปัญหา

เลือก ***** > การตั้งค่ารวม > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์**

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก ***** > การตั้งค่ารวม > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์**

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

1 เลือก *****การตั้งค่ารวม**

2 เลือก **ระบบ**

3 เลือก **ข้อมูลข้อกำหนด**

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก ***** > การตั้งค่ารวม > การกำหนดค่า**

หน่วยวัด: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

ตัวกรอง: ทำให้ค่าที่แสดงในฟิลต์ข้อมูลเรียบลง ซึ่งสามารถลดสัญญาณรบกวนหรือแสดงแนวโน้มในระยะยาวได้ การเพิ่มการตั้งค่าตัวกรองจะเพิ่มการทำให้เรียบขึ้น และการลดจะทำให้การทำให้เรียบลดลง การตั้งค่าตัวกรองเป็น 0 จะปิดใช้งานตัวกรองและค่าที่แสดงจะเป็นค่าดิบจากแหล่งที่มา คุณยังสามารถซิงค์การตั้งค่าเหล่านี้ระหว่างอุปกรณ์ทั้งหมดที่เปิดการตั้งค่าซิงค์ตัวกรอง

แผนผังแป้นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนแป้นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก ***** > การตั้งค่ารวม > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000**

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายและให้คุณตั้งค่าตัวเลือกสำหรับหัวโชนาร์บางตัวที่เชื่อมต่อโดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

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

เครือข่าย Wi-Fi

การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi

อุปกรณ์นี้สามารถโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สาย อย่างเช่น ชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นหรือโทรศัพท์ของคุณ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่าย

หมายเหตุ: คุณไม่มีตัวเลือกในการตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi หากอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network เดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีความสามารถ Wi-Fi ใน Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์จะต้องโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi

- 1 เลือก **...** > **การตั้งค่าร่วม** > **การสื่อสาร** > **เครือข่าย Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **เปิด** > **ตกลง**
- 2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น
- 3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย เช่น โทรศัพท์ของคุณ รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ

ก่อนที่คุณจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายบนอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือก่อน (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 11)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเพื่อแชร์ข้อมูล

- 1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
- 2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 11)
- 3 ป้อนรหัสผ่านเครือข่ายไร้สาย

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีกรรบกวน

- 1 เลือก **...** > **การตั้งค่าร่วม** > **การสื่อสาร** > **เครือข่าย Wi-Fi** > **ขั้นสูง** > **ช่องแคบ**
- 2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

Garmin Marine Network

Garmin Marine Network ช่วยให้คุณสามารถใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์ต่อพ่วง Garmin กับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อย่างรวดเร็วและง่ายดาย คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์กับ Garmin Marine Network เพื่อรับข้อมูลและแบ่งปันข้อมูลกับอุปกรณ์และชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่ใช้ร่วมกันได้กับ Garmin Marine Network

เลือก **...** > **การตั้งค่าร่วม** > **การสื่อสาร** > **เครือข่ายทางทะเล**

การตั้งค่าการเตือน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 9) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนระบบ

เลือก *** > การตั้งค่าร่วม > ระบบ > เตือน

แรงดันไฟฟ้าเครื่อง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

การเตือน NMEA 2000

เลือก *** > การตั้งค่าร่วม > เครือข่าย > เตือน

การแจ้งเตือน NMEA 2000: เปิดและปิดการแจ้งเตือนเกี่ยวกับเครือข่าย NMEA 2000 และอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์ตอนที่คุณติดตั้งอุปกรณ์ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริมให้กับอุปกรณ์ของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์จะต้องใช้อุปกรณ์เสริมตัวอ่านการ์ดหน่วยความจำ Garmin หรือชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin อีกตัวที่เชื่อมต่อ กับ Garmin Marine Network

ไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม

ข้อมูลจำเพาะ

ขนาดโดยไม่มีฝาครอบบังแสงแดด (H x W x D)	105 x 140 x 51 มม. (4.13 x 4.51 x 2.01 นิ้ว)
ขนาดพร้อมฝาครอบบังแสงแดด (H x W x D)	113 x 144 x 56 มม. (4.45 x 5.67 x 2.20 นิ้ว)
น้ำหนักโดยไม่มีฝาครอบบังแสงแดด	328 กรัม (11.57 ออนซ์)
น้ำหนักพร้อมฝาครอบบังแสงแดด	375 กรัม (13.23 ออนซ์)
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F (ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	20 ซม. (7.87 นิ้ว)
วัสดุตัวเครื่อง	โพลีคาร์บอเนตที่มีประเก็นเต็มรูปแบบ
วัสดุของเลนส์	กระจกที่มีพื้นผิวป้องกันแสงสะท้อนและป้องกันรอยนิ้วมือ
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ¹
ความสว่าง	1200 cd/m ² (NIT)
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	220 mA
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	400 mA
การใช้ไฟฟ้า	5.85 W สูงสุด
แรงดันไฟฟ้าอินพุต NMEA 2000	9 ถึง 16 Vdc
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	13 (650 mA)

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

