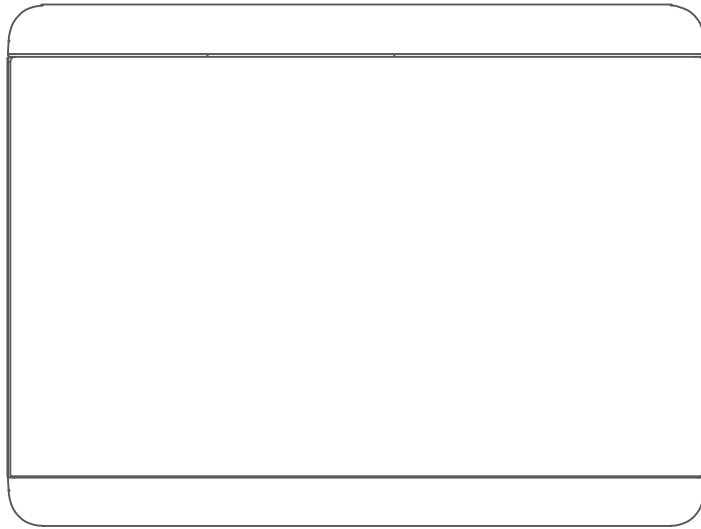


GARMIN®



GHC™ 50

使用者手冊

© 2022 版權所有，Garmin Ltd. 或其子公司

版權所有。根據著作權法規定，未經 Garmin 書面同意，不得複製此手冊之全部或局部內容。Garmin 保留變更或改良其產品、以及變更此手冊內容之權利，而無義務知會任何人士或組織關於此類變更或改良。請至 www.garmin.com 取得關於使用本產品的最新更新及補充資訊。

Garmin® 及 Garmin 標誌為 Garmin Ltd. 或其子公司在美國及其他國家/地區註冊的商標。GHC™ 與 Shadow Drive™ 為 Garmin Ltd. 或其子公司的商標。未獲得 Garmin 明確同意，不得使用這些商標。

NMEA 2000® 和 NMEA 2000® 標誌為 National Marine Electronics Association 的註冊商標。

台灣國際航電股份有限公司

M/N: E3545

目錄

簡介	1	在 Garmin 手錶上啟用自動舵控制	8
基本自動引航操作	1	自訂自動引航按鈕動作	8
航行方向畫面	1	檢視自動舵診斷	8
待機模式	2	裝置設定與偏好設定	9
啟用自動舵	2	系統設定	9
停用自動引航	2	聲音與螢幕設定	9
保持航行方向	2	衛星定位 (GPS) 設定	9
調整航行方向	2	檢視系統軟體資訊	9
動力船隻自動舵操作	3	檢視電子標籤法規及法規遵循資訊	9
轉向模式	3	偏好設定	10
依照 U 形轉彎模式行進	3	通訊設定	10
設定與依照繞圈模式行進	3	NMEA 2000 設定	10
設定與依照之字形模式行進	3	Wi-Fi® 網路	10
依照威廉生掉頭法模式行進	3	Garmin Marine Network	11
依照軌道模式行進	3	設定警報	11
設定與依照首蓂葉形模式行進	4	系統警報	11
設定與依照搜尋模式行進	4	NMEA 2000 警示	11
取消轉向模式	4	軟體更新	11
帆船自動引航操作	4	規格	12
保持風向	5	低功率電波輻射器材管理宣告	12
啟用保持風向	5		
從保持航行方向中啟用保持風向	5		
調整保持風向角度	6		
迎風換舷和順風換舷	6		
從保持航行方向中進行迎風換舷和順風換舷	6		
從保持風向中進行迎風換舷和順風換舷	6		
設定迎風換舷延遲	6		
啟用順風換舷禁止	6		
調整航行方向迎風角度	6		
調整自動舵回應	7		
自動舵設定與組態	7		
自動引航設定	7		
調整階段式轉向增量	7		
選擇偏好的航行方向來源	7		
啟用 Shadow Drive 功能	7		
Reactor™ 自動引航遙控	8		
配對 Reactor 自動舵遙控	8		
變更 Reactor 自動舵遙控動作鍵的功能	8		

簡介

警告

請見產品包裝內附的 GARMIN 安全及產品資訊須知，以瞭解產品注意事項及其他重要資訊。

您必須負責安全且謹慎地操作您的船隻。自動引航是能增強您操作船隻能力的工具。它不會減輕您安全操作船隻的責任。請避開導航危險，而且絕不可無人看管船舵。

學習在平靜而且沒有危險的開放水域中操作自動引航。

在水域中靠近危險處 (例如靠近船塢、樁材和其他船隻) 操作自動引航時請小心謹慎。

自動引航系統會持續調整您船隻的轉向以維持恆定的航行方向。除了基本的保持航行方向功能外，此系統也允許手動轉向和自動轉向功能及方式的數種模式。

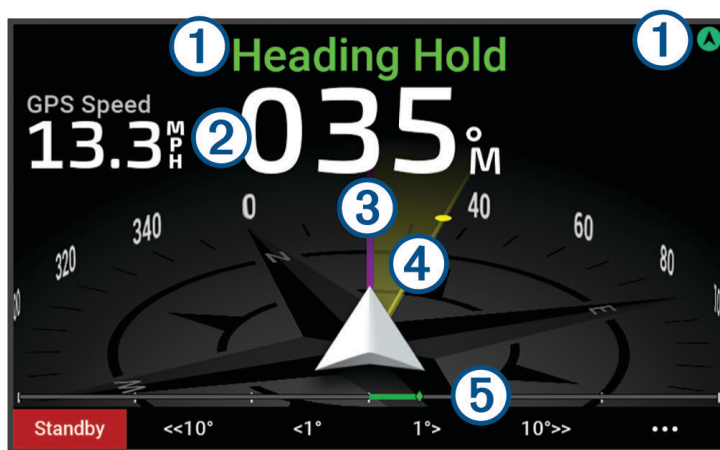
您可以使用船舵控制裝置操作自動引航系統。您可以使用船舵控制來啟用和轉向、設定以及自訂自動引航系統。

如需安裝船舵控制或自動引航系統的其他元件的相關資訊，請參閱船舵控制和自動引航系統隨附的安裝指示。


基本自動引航操作


航行方向畫面

航行方向畫面會顯示自動引航的狀態。



自動引航狀態資訊和圖示。

① 當自動引航處於待機模式時，待機和  會顯示為灰色。

當自動引航啟用時，停止前進和  會顯示為綠色。

數字航行方向資訊。

② 在自動引航處於待機模式時，顯示實際航行方向。
在自動引航啟用時，顯示預期的航行方向。

③ 實際航行方向 (自動引航啟用時)。
羅盤刻度圖上的洋紅色線會顯示實際航行方向。

④ 預期航行方向 (自動引航啟用時)。
使用船舵控制調整航行方向時，會顯示黃色線。自動引航會轉向船隻，直到實際航行方向與預期的航行方向對齊為止。

⑤ 舵位置指示器。
備忘錄： 此功能只在舵感應器連接時才可使用

待機模式

⚠ 小心

在待機模式下，自動引航不會轉向船隻。當自動引航處於待機模式時，您有責任控制船舵。


在待機模式中，您可以啟用自動引航並調整設定。

當自動引航處於待機模式時，航行方向畫面頂端的待機和  會顯示為灰色。

啟用自動舵

當您啟用自動舵時，自動舵會控制船舵並轉向船隻以維持您的航行方向。

從待機模式下的航行方向畫面中，選擇**啟用**。

啟用自動舵時，航行方向畫面頂端的停止前進和  會顯示為綠色。您的實際和預期航行方向資訊會顯示在航行畫面中央。

備忘錄：若已安裝在帆船上時，您可以在相容的風向感應器連接至相同的 NMEA 2000® 網路 ([保持風向](#), [第 5 頁](#)) 時，啟用標準保持航行方向或啟用保持風向。

停用自動引航

當您停用自動引航時，自動引航會停止控制船舵，而且您必須轉向船隻以維持您的航行方向。

在保持航行方向狀態下，從航行方向畫面選取**待機**。

當自動引航處於待機模式時，航行方向畫面頂端的待機和  會顯示為灰色。

⚠ 小心

在處於待機模式時，自動引航不會轉向船隻。當自動引航處於待機模式時，您有責任控制船舵。

保持航行方向

您可以啟用自動舵保持航行方向功能，以維持目前的航行方向而不必轉向船隻。

調整航行方向

當自動引航啟用時，您可以使用船舵控制上的按鍵調整航行方向，或是如果您的自動引航配備 Shadow Drive™ 技術，則可使用船舵調整航行方向。

使用船舵控制裝置調整航行方向

在您可以使用船舵控制裝置轉向船隻之前，您必須啟用自動引航。

- 選取 <1° 或 1°> 以 1° 為增量單位調整航行方向。

備忘錄：按住 <1° 或 1°> 會啟動操舵轉向 (僅限電動滑行式船體或動力排水式船體船隻)。

備忘錄：您可以調整設定以變更階段式和操舵轉向行為。

- 選取 <<10° 或 10°>> 以 10° 為增量單位調整航行方向。

備忘錄：您可以調整設定，使階段式轉彎幅度小於或大於 10°。

使用船舵調整航行方向

備忘錄：當自動舵啟用時，您必須先啟用 Shadow Drive 功能，才能使用船舵調整航行方向。

在自動舵啟用的情況下，使用船舵手動轉向船隻。

航行方向畫面頂端的 Shadow Drive 和  會顯示為黃色，且您可以使用船舵完全控制轉向。

當您放開船舵然後維持特定航行方向幾秒鐘時，自動舵會在新航行方向上繼續保持航行方向。

動力船隻自動舵操作

轉向模式



警告

您必須負責安全地操作您的船隻。您必須先確定水域中沒有障礙物，才可開始模式。

自動舵能夠以用於漁獵的預設模式轉向船隻，也可以執行其他特殊操縱，例如 U 形轉彎和威廉遜迴轉法。

如有註明，部分模式轉向是根據 GPS，如果沒有 GPS 天線或裝置未連接至與船舵控制相同的 NMEA 2000 網路，就無法使用。

依照 U 形轉彎模式行進

您可以使用 U 形轉彎模式來使船隻轉彎 180 度並且維持新的航行方向。

- 1 從自動駕駛畫面中選取 **••• > 模式轉向 > 迴轉**。
- 2 選取 **啟用左舷** 或 **啟用右舷**。

設定與依照繞圈模式行進

您可以使用繞圈模式來使船隻以連續繞圈的方式轉向，並且朝指定的方向以指定的時間間隔轉向。

- 1 從自動駕駛畫面中選取 **••• > 模式轉向 > 環行**。
- 2 必要時，選取 **時間**，然後選取自動駕駛完整轉一圈的時間。
- 3 選取 **啟用左舷** 或 **啟用右舷**。

設定與依照之字形模式行進

您可以使用之字形模式來使船隻從目前的航行方向開始轉向，從左舷轉向到右舷然後回頭，並且遵循指定的時間和角度。

- 1 從自動駕駛畫面中選取 **••• > 模式轉向 > Z 字形**。
- 2 必要時，請選取 **振幅**，然後選取角度。
- 3 必要時，請選取 **週期**，然後選取時間長度。
- 4 選取 **導入之字形航行**。

依照威廉生掉頭法模式行進

您可以使用威廉生掉頭法模式來使船隻掉頭航行到威廉生掉頭法啟動處的位置旁邊。威廉生掉頭法模式可以使用在人員落水的情況中。

- 1 從自動駕駛畫面中選取 **••• > 模式轉向 > 威廉遜迴旋法**。
- 2 選取 **啟用左舷** 或 **啟用右舷**。

依照軌道模式行進

在您可以使用此轉向模式之前，船舵控制必須與相容 Garmin® 的航儀和 GPS 來源連線至相同的 NMEA 2000 網路。

您可以使用軌道模式來使船隻以連續繞圈的方式繞著已啟用的航點轉向。繞圈的大小是由您開始軌道模式時您與已啟用航點的距離來決定。

請參閱 Garmin 航儀的使用者手冊，以取得有關設定和使用航點的更多資訊。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **••• > 模式轉向 > 軌道**。
- 2 選擇 **啟用左舷** 或 **啟用右舷**。

設定與依照苜蓿葉形模式行進

在您可以使用此轉向模式之前，船舵控制必須與相容 Garmin 的航儀和 GPS 來源連線至相同的 NMEA 2000 網路。

您可以使用苜蓿葉形模式來使航隻轉向以重複通過已啟用的航點。當您開始苜蓿葉形模式時，自動舵會使船隻朝向已啟用的航點行駛然後開始苜蓿葉形模式。

您可以調整航點與自動舵使船隻轉彎以進行另一次通過航點之位置的距離。預設值會在距已啟用航點 1000 英尺 (300 公尺) 的範圍使船隻轉彎。

請參閱 Garmin 航儀的使用者手冊，以取得有關設定和使用航點的更多資訊。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **模式轉向** > **三葉形**。
- 2 必要時，請選擇**長度**，然後選擇距離。
- 3 選擇**啟用左舷**或**啟用右舷**。

設定與依照搜尋模式行進

在您可以使用此轉向模式之前，船舵控制必須與相容 NMEA 2000 的航儀和 GPS 來源連線至相同的 Garmin 網路。

您可以使用搜尋模式來使船隻以從已啟用的航點起向外逐漸變大之圓圈的方式轉向，形成螺旋形模式。當您開始搜尋模式時，自動舵會立即驅動船隻，以現用航點為中心繞圓航行，並在完成每一圈時擴大繞圈。

請參閱 Garmin 航儀的使用者手冊，以取得有關設定和使用航點的更多資訊。

您可以調整螺旋形中每一個圓圈的距離。預設圓圈之間的距離是 50 英尺 (20 公尺)。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **模式轉向** > **搜尋**。
- 2 必要時，請選擇**搜尋樣式間隔**，然後選擇距離。
- 3 選擇**啟用左舷**或**啟用右舷**。

取消轉向模式

- 實際使船隻轉向。
 - 備忘錄：** 必須啟用 Shadow Drive 功能，以透過實際使船隻轉向來取消轉向模式。
- 選擇**待機**。

帆船自動引航操作

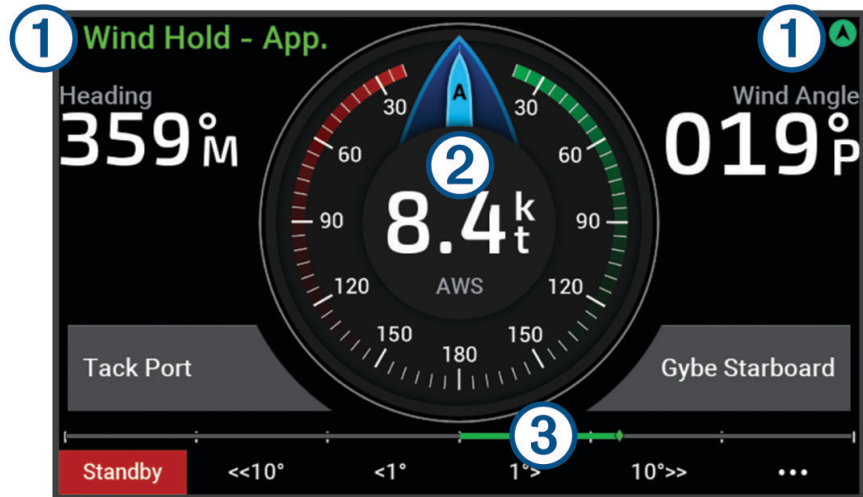
⚠ 小心

在啟用時，自動引航只會控制舵。您和您的船員在自動引航啟用時仍對船帆負有責任。



除了保持航行方向外，您可以使用自動引航來維持保持風向。您也可以在迎風換舷 (tacking) 和順風換舷 (gybing) 時使用自動引航來控制舵。

保持風向

您可以設定自動舵以相對表觀或直實風向角維持特定相對方位。您必須將相容的風向感應器與自動舵系統連接到相同的 NMEA 2000 網路，才能執行保持風向或基於風向的轉向操縱。



自動舵狀態資訊和圖示。


- ① 當自動舵處於待機模式時，待機和  會顯示為灰色。
當自動舵處於保持風向時，風向固定和  會顯示為綠色。

- ② 測風儀錶
顯示真實風速 (TWS) 或表觀風速 (AWS)。

- ③ 舵位置指示器。
備忘錄： 此功能只在舵感應器連接時才可使用

啟用保持風向

在您可以啟用保持風向之前，您必須先將 NMEA 2000 風向感應器連接至自動舵。

- 1 在自動舵處於待機模式時，選擇 **...**。
- 2 選擇一個選項：
 - 要啟用固定視風向，請選擇**啟用視風保持**。**啟用視風保持**。
 - 要啟用固定真風向，請選擇**啟用真風保持**。**秘訣：** 您可以從待機模式選擇 ，來快速啟用上次使用的保持風向類型。

變更保持風向類型

在啟用保持風向的情況下，選擇 **...> 風速角類型**。
保持風向類型會從視風變為真運動，反之亦然。

從保持航行方向中啟用保持風向

在您可以啟用保持風向之前，您必須先將 NMEA 2000 風向感應器連接至自動舵。

- 1 在啟用保持航行方向的情況下，選擇 **...**。
- 2 選擇一個選項：
 - 要從保持航行方向變更為固定視風向，請選擇**啟用視風保持**。**啟用視風保持**。
 - 要從保持航行方向變更為固定真風向，請選擇**啟用真風保持**。

調整保持風向角度

您可以在啟用保持風向時在自動舵上調整保持風向角度。

- 要以 1° 的增量調整保持風向角度，請選擇 <1° 或 1°>。

備忘錄： 按住 <1° 或 1°> 幾秒，會自動將自動舵從風向固定轉變為停止前進，並啟動船舵轉向 (保持航行方向, 第 2 頁)。

- 要以 10° 的增量調整保持風向角度，請選擇 <<10° 或 10°>>。

備忘錄： 您可以調整設定，使階段式轉彎幅度小於或大於 10°。

迎風換舷和順風換舷

您可以設定自動引航以在啟用保持航行方向或保持風向時執行迎風換舷和順風換舷。

從保持航行方向中進行迎風換舷和順風換舷

- 1 啟用保持航行方向 (啟用自動舵, 第 2 頁)。

- 2 選取...

- 3 選取一個選項。

自動引航會透過迎風換舷或順風換舷來轉向您的船隻。

從保持風向中進行迎風換舷和順風換舷

在您可以啟用保持風向之前，您必須先安裝有測風感應器。

- 1 啟用保持風向 (啟用保持風向, 第 5 頁)。

- 2 選擇...

- 3 選擇一個選項。

秘訣： 您可以使用專用的螢幕按鈕，直接從保持風向開始進行迎風換舷或順風換舷的操作。

自動舵會透過迎風換舷或順風換舷來轉向您的船隻，並且迎風換舷或順風換舷進度的相關資訊會顯示在畫面上。

設定迎風換舷延遲

迎風換舷延遲可在您啟動此操縱之後，延遲迎風換舷的轉向。

- 1 從自動舵畫面中選擇... > 自動舵設置 > 航行設置 > 迎風航向延遲。

- 2 選擇延遲的長度。

- 3 必要時，選擇完成。

啟用順風換舷禁止

備忘錄： 順風換舷禁止不會防止您使用船舵或階段式轉向來手動執行順風換舷。

順風換舷禁止會防止自動舵執行順風換舷。

- 1 從自動舵畫面中選擇... > 自動舵設置 > 航行設置 > 順風轉向抑制器。

- 2 選擇已啟用。

調整航行方向迎風角度

依預設，執行迎風操作時的航行方向角度為 45 度。您可以調整此角度。

- 1 從自動舵畫面中選擇... > 自動舵設置 > 航行設置 > 迎風航向鎖定定位角度。迎風航向鎖定位角度。

- 2 調整角度。

- 3 必要時，選擇完成。

調整自動舵回應

回應設定可讓您針對不同的海面和風力狀況調整自動舵回應功能。

如需進階自動舵設定，請參閱自動舵系統隨附的設定指南。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **回應**。
- 2 調整船舵回應。

如果要讓船舵反應更為靈敏且移動更加迅速，請增加該值。如果船舵反應過於靈敏且移動速度太快，請降低該值。

自動舵設定與組態

自動舵系統應在安裝時由專業人員進行調試，不需要進一步設定。

如有需要，您可以調整船舵控制裝置上的特定偏好和設定。

自動引航設定

注意

為避免您的船隻受損，自動引航系統應該要由合格的船舶安裝技師安裝並設定。必須具有航海轉向元件系統和電力系統的特定知識才能正確安裝並設定。

必須將自動引航系統設定好，能在您的船上正確運作。您可使用相同 NMEA 2000 網路上的航儀來設定自動引航。如需設定指示，請前往 support.garmin.com 下載特定自動引航型號的設定指南。

調整階段式轉向增量

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **自動舵設置** > **轉向大小調整**。
- 2 選擇增量。

選擇偏好的航行方向來源

注意

為獲得最佳效果，請使用自動舵 CCU 內部羅盤作為航行方向來源。使用第三方 GPS 羅盤可能造成資訊傳送不穩定，進而導致過度延遲。自動舵需要穩定適時的資訊，因此無法經常仰賴第三方 GPS 羅盤取得 GPS 位置或速度資訊。如果使用第三方 GPS 羅盤，自動舵可能會定期回報導航資料和速度來源遺失。

如果您在網路上有超過一個航行方向來源，您可以選擇您偏好的來源。這個來源可以是相容的 GPS 羅盤或磁方位航行方向感應器。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **自動舵設置** > **偏好來源**。
- 2 選擇來源。

如果所選的航行方向來源無法使用，自動舵畫面不會顯示任何資料。

啟用 Shadow Drive 功能

警告

如果 Shadow Drive 功能已停用，手動轉向船隻並不會停用自動舵系統。您必須使用船舵控制或已連接的航儀來停用自動舵系統。

備忘錄：此 Shadow Drive 功能並非所有自動舵型號皆提供。

如果 Shadow Drive 功能已停用，您必須再次啟用，然後才能手動轉向船隻以停用自動舵系統。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **自動舵設置** > **Shadow Drive 設置**。
- 2 若顯示 **已停用**，請選擇 **Shadow Drive** 以啟用 Shadow Drive 功能。

Shadow Drive 功能已啟用。您可以重複這些步驟以再次停用此功能。

調整 Shadow Drive 功能的敏感度

您可以調整 Shadow Drive 功能的敏感度，以變更停用自動舵所需的手動船舵活動量。較高的敏感度設定會在手動船舵移動較少的情況下停用自動舵。

備忘錄：此 Shadow Drive 功能並非所有自動舵型號皆提供。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **自動舵設置** > **Shadow Drive** > **靈敏度**。
- 2 調整靈敏度更高或更低。

Reactor™ 自動引航遙控


警告

您必須負責安全且謹慎地操作您的船隻。自動引航是能增強您操作船隻能力的工具。它不會減輕您安全操作船隻的責任。請避開導航危險，而且絕不可無人看管船舵。

您可以將 Reactor 自動引航遙控無線連線至航儀以控制相容的 Reactor 自動引航系統。

如需更多使用遙控器的資訊，請參閱 garmin.com 上的 Reactor 自動引航遙控指示

配對 Reactor 自動舵遙控

- 1 在船舵控制上，選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **无线设备** > **無線遙控器** > **自動舵遙控器**。
- 2 必要時，選擇**啟用**。
- 3 選擇**新增連線**。
- 4 在遙控器上選擇  > **Pair with MFD**。
船舵控制會發出嗶聲並顯示確認訊息。
- 5 在船舵控制上選擇**是**以完成配對程序。

變更 Reactor 自動舵遙控動作鍵的功能

您可以變更指派給 Reactor 自動舵遙控動作鍵的模式或動作。

- 1 選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **无线设备** > **無線遙控器** > **自動舵遙控器** > **按鈕動作**。
- 2 選擇要變更的動作鍵。
- 3 選擇要指派給動作鍵的模式或動作。

在 Garmin 手錶上啟用自動舵控制

您可以使用相容的 Garmin 手錶控制 Garmin 自動舵。請前往 garmin.com，以取得相容的 Garmin 手錶清單。

備忘錄：自動舵遙控啟用時，無法在手錶上使用智慧通知。

- 1 選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **无线设备** > **Connect IQ™ 應用程式** > **自動舵控制** > **啟用** > **新增連線**。
- 2 依照螢幕指示進行操作。

自訂自動引航按鈕動作

在您設定自動引航按鈕動作前，必須先安裝並設定相容的 Garmin 自動引航。

您可選取最多三個自動引航動作，讓 Garmin 手錶執行。

備忘錄：可用的自動引航動作視您安裝的自動引航而定。

- 1 在航儀上選取**通信** > **无线设备** > **Connect IQ™ 應用程式** > **自動舵控制** > **按鈕動作**。
- 2 選取按鈕。
- 3 選取動作。

檢視自動舵診斷

您可以檢視自動舵系統的診斷報告，以協助進行設定和疑難排解。

- 1 從自動舵畫面中選擇 **...** > **自動舵設置** > **診斷**。
- 2 選擇 **<** 和 **>** 以檢視診斷頁面。

秘訣：您可以選擇保存到卡，將診斷資訊儲存至所連接航儀或讀卡機中的記憶卡。

裝置設定與偏好設定

您可以調整船舵控制裝置上的特定偏好和設定，例如聲音和測量單位。

系統設定

選擇 **...** > **全域設定** > **系統**。

聲音與顯示: 調整顯示設定和音訊設定 (如果適用)。

衛星定位: 提供有關 GPS 衛星及其設定的資訊。

系統資訊: 提供網路上的裝置及其軟體版本的資訊。

自動開機: 控制哪些裝置會在電源開啟時自動啟動。

自動關機: 在系統的休眠時間達到選取的時間長度後，自動關閉系統。

模擬模式: 開啟或關閉模擬器以及設定時間、日期、速度和模擬地點。

聲音與螢幕設定

選擇 **...** > **全域設定** > **系統** > **聲音與顯示**。

蜂鳴器: 開啟與關閉警報與選取項目的音效。

背光: 設定背光亮度。

背光同步: 同步處理工作站內其他航儀和儀器的背光亮度。

顏色模式: 設定裝置顯示白天或夜間模式。您可以選擇自動選項，讓裝置依時間自動設為白天或夜間顏色。

開機畫面: 設定開啟裝置時所顯示的影像。

衛星定位 (GPS) 設定

備忘錄: 只有當船舵控制裝置連接至 GPS 天線或具備 GPS 功能的裝置時，才能使用 GPS 設定和資訊。

選擇 **...** > **全域設定** > **系統** > **衛星定位**。

衛星圖: 顯示 GPS 衛星在天空的相對位置。

GLONASS: 開啟或關閉 GLONASS 資料 (俄羅斯衛星系統)。在天空能見度不佳的情況下使用系統時，GLONASS 資料可與 GPS 搭配使用，以提供更精確的位置資訊。

WAAS/EGNOS: 開啟或關閉 WAAS 資料 (於北美地區) 或 EGNOS 資料 (於歐洲地區)，該功能可提供更精確的 GPS 位置資訊。使用 WAAS 或 EGNOS 資料時，裝置可能需要花費較長的時間才能取得衛星訊號。

Galileo: 開啟或關閉 Galileo 資料 (歐盟衛星系統)。在天空能見度不佳的情況下使用系統時，Galileo 資料可與 GPS 搭配使用，以提供更精確的位置資訊。

航速濾波: 計算您的船隻在短時間內的平均速度，以取得順暢行駛的速度值。

來源: 允許選擇偏好的 GPS 資料來源。

檢視系統軟體資訊

您可以檢視軟體版本和機台 ID 號碼。您可能需要此資訊以更新系統軟體或進行疑難排解。

選擇 **...** > **全域設定** > **系統** > **系統資訊** > **軟體資訊**。

檢視事件紀錄

事件記錄會顯示系統事件的清單。

選取 **...** > **全域設定** > **系統** > **系統資訊** > **事件日誌**。

檢視電子標籤法規及法規遵循資訊

本裝置的標籤是以電子方式提供。電子標籤可提供法規資訊，例如 FCC 所提供的識別號碼或地區法規遵循標記，以及適用的產品及授權資訊。並非所有機型均提供此功能。

1 選擇 **...** > **全域設定**。

2 選擇 **系統**。

3 選擇 **法規資訊**。

偏好設定

選擇 **...** > **全域設定** > **偏好設定**。

單位: 設定測量單位。

語言: 設定螢幕文字語言。

篩選器: 平滑處理資料欄位中顯示的值，這會降低雜訊，或顯示較長期間的趨勢。提高篩選器設定可提高平滑度並減少降低平滑度的狀態。篩選器設定為 0 會停用篩選，而顯示的值則會是來源的原始值。您也可以在所有啟用同步篩選器設定的裝置上同步這些設定。

鍵盤配置: 配置螢幕鍵盤上的按鍵。

螢幕截圖: 可讓裝置儲存畫面影像。

通訊設定

NMEA 2000 設定

選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **NMEA 2000 設置**。

設備清單: 顯示連線到網路的裝置，並可讓您為某些使用 NMEA 2000 網路連線的探頭設定選項。

標籤設備: 變更可用已連接裝置的標示。

命名網路上裝置和感應器

您可以為連接到 Garmin Marine Network 以及 NMEA 2000 網路的裝置和感應器命名。

- 1 選擇 **...** > **全域設定** > **通信**。
- 2 選擇 **網路設備** 或 **NMEA 2000 設置** > **設備清單**。
- 3 從左側的清單選擇一個裝置。
- 4 選擇**更改名稱**。
- 5 輸入名稱，然後選擇**完成**。

Wi-Fi 網路

設定 Wi-Fi 網路

此裝置可以託管您能用來連線另一個航儀或您的手機等無線裝置的 Wi-Fi 網路。第一次存取無線網路設定時，會提示您設定網路。

備忘錄： 如果船舵控制裝置與具有 Wi-Fi 功能的航儀連接至相同的 Garmin Marine Network，則您就沒有設定 Wi-Fi 網路的選項。在 Garmin Marine Network 上，航儀必須託管 Wi-Fi 網路。

- 1 選擇**...** > **全域設定** > **通信** > **Wi-Fi 網路** > **Wi-Fi** > **開啟** > **確認**。
- 2 必要時，請輸入此無線網路的名稱。
- 3 輸入密碼。
您將需要用到此密碼從手機等無線裝置存取無線網路。密碼有大小寫之分。

將無線裝置連接至船舵控制

在您可以將無線裝置連接至船舵控制無線網路之前，您必須在船舵控制上設定無線網路 ([設定 Wi-Fi 網路, 第 10 頁](#))。

您可以連接多個無線裝置到船舵控制以共用資料。

- 1 從無線裝置中，開啟 Wi-Fi 技術並搜尋無線網路。
- 2 選擇您船舵控制無線網路的名稱 ([設定 Wi-Fi 網路, 第 10 頁](#))。
- 3 輸入無線網路密碼。

變更無線頻道

如果找到或連接裝置有困難，或者如果遭遇干擾，您可以變更無線頻道。

- 1 選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **Wi-Fi 網路** > **進階** > **航道/海峽**。
- 2 輸入新的頻道。

不需要變更連線到此網路之裝置的無線頻道。

Garmin Marine Network

Garmin Marine Network 可讓您快速簡單地讓航儀共用來自 Garmin 週邊裝置的資料。您可以將裝置連接至 Garmin Marine Network 以及與 Garmin Marine Network 相容的其他裝置及航儀，互相接收及分享資料。
選擇 **...** > **全域設定** > **通信** > **網路設備**。

設定警報

⚠ 小心

必須開啟蜂鳴器設定，才能發出警報音 (聲音與螢幕設定, 第 9 頁)。未設定警報音可能導致人員受傷或財產受損。

系統警報

選擇 **...** > **全域設定** > **鬧鐘** > **系統**。

設備電壓: 設定當電池到達指定低電壓時發出警報音。

GPS 精度: 設定當 GPS 位置精度落到使用者界定值外時發出警報音。

NMEA 2000 警示

選取 **...** > **全域設定** > **鬧鐘** > **網路**。

NMEA 2000 警示: 啟用與停用與 NMEA 2000 網路和連線裝置相關的警示。

軟體更新

當您安裝裝置或新增配件到裝置上時，您可能需要更新裝置軟體。

軟體更新需要 Garmin 讀卡機配件或另一部有內建讀卡機的 Garmin 航儀 (透過 Garmin Marine Network 連接)。

請前往 garmin.com/support/software/marine.html 以取得更多資訊。

規格

不含遮陽罩的尺寸 (高 × 寬 × 深)	105 x 140 x 51 公釐 (4.13 x 4.51 x 2.01 英吋)
含遮陽罩的尺寸 (高 × 寬 × 深)	113 x 144 x 56 公釐 (4.45 x 5.67 x 2.20 英吋)
不含遮陽罩的重量	328 公克 (11.57 盎司)
含遮陽罩的重量	375 公克 (13.23 盎司)
溫度範圍	5° 到 131°F (-15° 到 55°C)
羅盤安全距離	20 公分 (7.87 英吋)
外殼材質	全密合聚碳酸酯
鏡片材質	防眩光及防指紋表面處理的玻璃
防水等級	IEC 60529 IPX7 ¹
亮度	1200 cd/m ² (NIT)
一般電流消耗：12 Vdc	220 毫安培
最大電流消耗：12 直流電壓	400 毫安培
用電	最大 5.85 瓦
NMEA 2000 輸入電壓	9 至 16 伏特
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	13 (650 毫安培)

低功率電波輻射器材管理宣告

本產品謹遵循中華民國國家通訊傳播委員會所頒布電信管理法，並經驗證通過合格，請使用者遵循相關電信法規以避違反規定受罰。若使用者欲攜帶本機至其他國家應用，也請遵循該地區或國家之相關法令限制。根據國家通訊傳播委員會低功率射頻器材技術規範規定

3.8.2 章節：

取得審驗證明之低功率射頻器材，非經核准，公司、商號或使用者均不得擅自變更頻率、加大功率或變更原設計之特性及功能。

低功率射頻器材之使用不得影響飛航安全及干擾合法通信；經發現有干擾現象時，應立即停用，並改善至無干擾時方得繼續使用。

前項合法通信，指依電信法規定作業之無線電通信。低功率射頻器材須忍受合法通信或工業、科學及醫療用電波輻射性電機設備之干擾。

¹裝置若意外暴露於水中，承受程度水深最深為 1 公尺，最多 30 分鐘。如需更多資訊，請至 www.garmin.com/waterrating。

