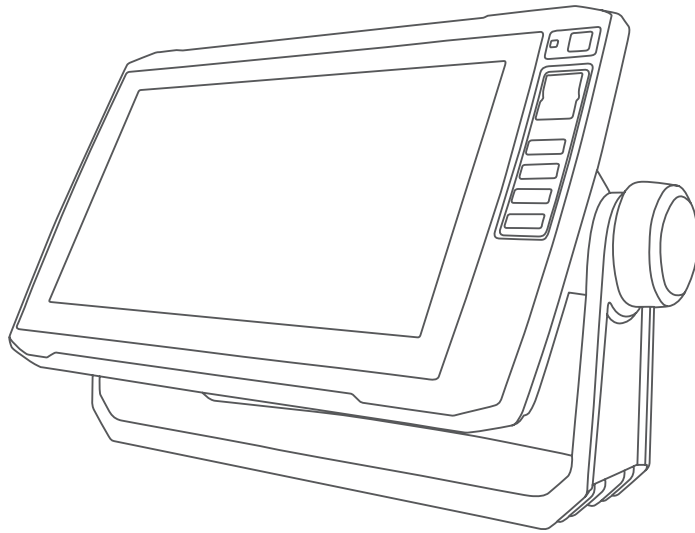


GARMIN®



ECHOMAP™ PLUS

คู่มือการใช้งาน

© 2017 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

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

Garmin®, โลโก้ Garmin, BlueChart®, และ Fusion® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ActiveCaptain®, ECHOMAP™, Fusion-Link™, Garmin ClearVu™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Quickdraw™, GXM™, LiveScope™, OneChart™ และ Panoptix™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

เครื่องหมายการค้าและโลโก้ BLUETOOTH® เป็นกรรมสิทธิ์ของ Bluetooth SIG, Inc. และการใช้เครื่องหมายดังกล่าวโดย Garmin อยู่ภายใต้สิทธิ์การอนุญาตใช้งาน NMEA®, NMEA 2000® และ โลโก้ NMEA 2000 เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ National Marine Electronics Association microSD® และโลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC SiriusXM® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ SiriusXM Radio Inc. Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ.....	1
มุมมองอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40.....	1
ปุ่มอุปกรณ์.....	2
มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 60.....	2
ปุ่มอุปกรณ์.....	3
มุมมองข้อต่อ ECHOMAP Plus 60.....	4
ECHOMAP Plus 70/90 มุมมองด้านหน้า.....	5
ปุ่มอุปกรณ์.....	5
มุมมองข้อต่อ ECHOMAP Plus 70/90.....	6
การกำหนดปุ่มทางลัด.....	6
คำแนะนำและปุ่มลัด.....	6
การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์.....	7
การใส่การ์ดหน่วยความจำ.....	7
กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS.....	7
การเลือกที่มาของ GPS.....	7
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....	8
การปรับแต่งหน้าจอหลัก.....	8
การปรับแต่งหน้า.....	8
การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90.....	8
การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 60.....	9
การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 40.....	9
การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล.....	10
การตั้งค่าประเภทของเรือ.....	10
การปรับไฟหน้าจอ.....	10
การปรับโหมดสี.....	10
การเปลี่ยนภาพพื้นหลัง.....	10
แอป ActiveCaptain.....	11
บทบาท ActiveCaptain.....	11
เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain.....	12
การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ.....	12
การรับการแจ้งเตือน.....	13
การจัดการการแจ้งเตือน.....	13
ทำให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว.....	13
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain.....	14
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	14
แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ.....	15

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา.....	15
การประชุมเข้าและออกจากแผนที่.....	15
การแพนแผนที่ด้วยปุ่ม.....	16
การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปุ่มอุปกรณ์.....	16
สัญลักษณ์บนแผนที่.....	16
การวัดระยะทางบนแผนที่.....	16
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่.....	16
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่.....	17
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่... ..	17
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids.....	17
เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	17
แผนที่แบบฟรีเมียม.....	18
การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ.....	19
การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง.....	20
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ.....	20
ระบบการระบุอัตโนมัติ.....	20
สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS.....	21
ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS.....	21
การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	21
การดูรายการภัยคุกคาม AIS.....	22
การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน.....	22
AIS Aids to Navigation.....	23
สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS.....	24
การปิดการรับสัญญาณ AIS.....	24
เมนูแผนที่.....	25
ชั้นแผนที่.....	25
การตั้งค่า Fish Eye 3D.....	28
แผนที่ที่รองรับ.....	28
แผนที่ Garmin Quickdraw Contours..	29
การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours.....	29
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours.....	29
ชุมชน Garmin Quickdraw.....	30
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain.....	30
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect.....	30
การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours.....	32
การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์.....	32

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง.....	33	การตั้งค่าสีให้กับแตร็คที่ใช้งาน.....	41
รหัสสีของเส้นทาง.....	33	การบันทึกแตร็คที่ใช้งาน.....	42
จุดหมาย.....	33	การเรียกดูรายการแตร็คที่บันทึกไว้.....	42
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ.....	34	การแก้ไขแตร็คที่บันทึกไว้.....	42
เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือ		การบันทึกแตร็คเป็นเส้นทาง.....	42
นำทาง.....	34	การเรียกดูและการนำทางไปยังแตร็คที่	
การค้นหาจุดบริการทางทะเล.....	34	บันทึกไว้.....	42
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรง		การลบแตร็คที่บันทึกไว้.....	42
โดยใช้ตัวเลือกไปที่.....	34	ลบแตร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	42
การหยุดการนำทาง.....	34	การย้อนรอยแตร็คที่ใช้งาน.....	43
เวย์พอยท์.....	34	การลบแตร็คที่ใช้งาน.....	43
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์		การจัดการหน่วยความจำบันทึกแตร็คใน	
พอยท์.....	34	ขณะที่กำลังทำการบันทึก.....	43
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น.....	35	การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึก	
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB.....	35	แตร็ค.....	43
การฉายเวย์พอยท์.....	35	ขอบเขต.....	43
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	35	การสร้างขอบเขต.....	44
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	35	การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต.....	44
การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้..	36	การแปลงแตร็คเป็นขอบเขต.....	44
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่		การแก้ไขขอบเขต.....	44
บันทึกไว้.....	36	การตั้งค่าการเตือนขอบเขต.....	44
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB.....	36	การลบขอบเขต.....	44
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	36	การลบเวย์พอยท์ แตร็ค เส้นทาง และขอบเขต	
เส้นทาง.....	36	ที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	44
การสร้างเส้นทางและการนำทางจาก		คุณลักษณะการเล่นเรือ.....	45
ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ.....	37	การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการ	
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง.....	37	เล่นเรือ.....	45
การดูรายการเส้นทาง.....	37	การแข่งขันเรือใบ.....	45
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก.....	37	การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	45
การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่		การใช้นาฬิกาจับเวลาหลังสำหรับการแข่ง	
บันทึกไว้.....	38	เรือใบ.....	45
การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้น		การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสา	
ทางที่บันทึกไว้.....	38	อากาศ GPS.....	46
การลบเส้นทางที่บันทึก.....	38	การตั้งค่า Layline.....	46
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด.....	38	การตั้งค่าขีดเซยความลึกท้องเรือ.....	47
การแนะนำอัตโนมัติ.....	39	การดำเนินการระบบอัตโนมัติไหลตของเรือ	
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง		ใบ.....	47
การนำทางอัตโนมัติ.....	39	รักษาทิศทางลม.....	48
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง การนำทาง		Tack และ Gybe.....	48
อัตโนมัติ.....	39	เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	49
การปรับเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ.....	39	การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัด	
ยกเลิกการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่		มุม.....	49
กำลังทำงานอยู่.....	39	การดูข้อมูลเรือสำหรับเล่น.....	49
การตั้งค่าถึงตามเวลา.....	40	Fishfinder โซนาร์.....	49
การกำหนดค่าเส้นทางแนะนำ		การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์.....	50
อัตโนมัติ.....	40	มุมมองโซนาร์ ตั้งเดิม.....	50
แตร็ค.....	41		
การแสดงผลแตร็ค.....	41		

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่.....	50	การตั้งค่าลักษณะ RealVü.....	71
มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุ่ม.....	50	การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์	
มุมมอง Flasher.....	51	Panoptix.....	71
ทางลัดหน้า Flasher.....	52	ออโตไพลอต..... 72	
มุมมองโซนาร์.....	53	หน้าจอออโตไพลอต.....	73
มุมมองโซนาร์.....	54	การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละ	
เทคโนโลยีการสแกน SideVü.....	55	ชั้น.....	73
การวัดระยะทางบนจอโซนาร์.....	55	การตั้งค่าประหยัดพลังงาน.....	73
มุมมองโซนาร์ Panoptix.....	55	การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ.....	74
มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü.....	56	การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow	
มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü.....	57	Drive™.....	74
RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ		การใช้ออโตไพลอต.....	74
3D.....	58	การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ.....	74
มุมมองโซนาร์ RealVü ล่าง 3D.....	59	การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออโตไพลอตใน	
RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D... ..	60	โหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นชั้น.....	74
มุมมองของโซนาร์ FrontVü.....	61	รูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	75
มุมมองโซนาร์.....	61	การขับตามรูปแบบยูเทิร์น.....	75
การเลือกชนิดของหัวโซนาร์.....	62	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบ	
การปรับเข็มทิศ.....	62	วงกลม.....	75
การเลือกที่มาของโซนาร์.....	62	การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิก	
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์.....	62	แซก.....	75
การสร้างเว็พพอยท์บนหน้าจอโซนาร์.....	63	การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียม	
การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว.....	63	สัน.....	75
การดูประวัติของโซนาร์.....	63	รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor™ ...	75
การแบ่งปันโซนาร์.....	63	การจับคู่รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต	
การปรับระดับของรายละเอียด.....	63	Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	76
การปรับความเข้มของสี.....	64	การเปลี่ยนคุณสมบัติของปุ่มดำเนินการของ	
การตั้งค่าโซนาร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ		รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor..	76
SideVü.....	64	แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®..... 76	
การตั้งค่าระดับการซุ่มบนหน้าจอโซนาร์		กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์.....	76
รี.....	64	การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้า	
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน.....	65	จอ.....	77
การปรับช่วง.....	65	แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์.....	77
การตั้งค่าลักษณะโซนาร์.....	66	การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์.....	78
เสียงเตือนโซนาร์.....	66	การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของ	
การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง.....	67	รีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์.....	78
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์.....	67	การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์.....	78
ความถี่โซนาร์.....	68	การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	79
การเปิดใช้ A-Scope.....	69	ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบ	
การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix.....	69	ดิจิตอล..... 79	
การปรับมุมการดู RealVü และระดับการ		ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และ	
ซุ่ม.....	69	วิทยุ NMEA 0183 VHF.....	79
การปรับความเร็วในการกวาด RealVü..	69	เปิดใช้งาน DSC.....	79
การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ		รายการ DSC.....	79
FrontVü.....	70	การดูรายการ DSC.....	79
การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ			
FrontVü.....	71		

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC.....	79
สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า.....	80
การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย.....	80
การติดตามตำแหน่ง.....	80
การดูรายงานตำแหน่ง.....	80
การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม.....	80
การสร้างเวปพอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม.....	80
การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง.....	80
การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง.....	81
การดูรอยทางของเรือบนแผนที่.....	81
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง.....	81
การเลือกช่อง DSC.....	81
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง.....	81
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS.....	81

ตัววัดและกราฟ..... 82

การดูเข็มทิศ.....	82
การดูตัววัดการเดินทาง.....	82
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง.....	82
การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง.....	82
ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์.....	83
การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด.....	83
การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด.....	83
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์.....	83
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ.....	83
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	83
การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ.....	84
การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง.....	84
การดูตัววัดลม.....	84
การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ.....	84
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว.....	84
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศทางหน้าของตัววัดลม.....	84
การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่.....	85

การสลับสายแบบดิจิทัล..... 85

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตซ์ดิจิทัล....	85
--	----

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า..... 85

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	85
ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ.....	86
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	86
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน.....	86
การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ.....	86

Media Player..... 86

การเปิด Media Player.....	86
ไอคอนตัวเล่นสื่อ.....	87
การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา.....	87
การเล่นเพลง.....	87
เรียกดูเพลง.....	87
การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ.....	87
การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง.....	87
การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง.....	87
การปรับระดับเสียง.....	88
การเปิดและปิดใช้งานโชน.....	88
การปิดเสียงสื่อ.....	88
วิทยุ VHF.....	88
การสแกนช่อง VHF.....	88
การปรับสแควลซ์ของ VHF.....	88
วิทยุ.....	88
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ.....	88
การเปลี่ยนสถานีวิทยุ.....	88
การเปลี่ยนโหมดการปรับ.....	89
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	89
การเล่น DAB.....	89
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB.....	89
การสแกนสถานี DAB.....	89
การเปลี่ยนสถานี DAB.....	89
ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	90
วิทยุดาวเทียม SiriusXM.....	90
การหา ID วิทยุ SiriusXM.....	90
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM.....	91
การปรับแต่งแนะนำช่อง.....	91
การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	91
การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM.....	91
การตั้งชื่ออุปกรณ์.....	92
การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player.....	92

การกำหนดค่าอุปกรณ์..... 92

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ.....	92
การตั้งค่าระบบ.....	92
การตั้งค่าการแสดงผล.....	93
การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS).....	93
การดูล็อกกิจกรรม.....	93
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	93
การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์ และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด.....	93
การตั้งค่าเรือของฉัน.....	94
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ.....	95
การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ.....	96
การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ.....	96
การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง.....	96
การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง.....	96
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	97
NMEA 0183.....	97
การตั้งค่า NMEA 2000.....	97
เครือข่าย Wi-Fi.....	98
การตั้งค่าการเตือน.....	98
การเตือนการนำทาง.....	98
การเตือนระบบ.....	99
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	99
การตั้งค่าหน่วยวัด.....	99
การตั้งค่าการนำทาง.....	99
การตั้งค่าเรือลำอื่น.....	100
การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน.....	100

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้.. 100

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้.....	100
แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้.....	101
การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม.....	101
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ.....	102
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ.....	102
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์.....	102
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์.....	102

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ.....	102
การล้างข้อมูลที่บันทึก.....	103

ภาคผนวก..... 103

ActiveCaptain และ Garmin Express... ..	103
แอปพลิเคชัน Garmin Express.....	103
การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์.....	104
การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	104
การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express.....	105
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	105
การทำความสะอาดหน้าจอ.....	106
ภาพหน้าจอ.....	106
การจับภาพหน้าจอ.....	107
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์.....	107
การแก้ไขปัญหา.....	107
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS....	107
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา.....	107
โซนาร์ของฉันไม่ทำงาน.....	108
อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ.....	108
อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง.....	108
ศูนย์สนับสนุน Garmin.....	108
ข้อมูลจำเพาะ.....	109
ทุกรุ่น.....	109
รุ่น 4 นิ้ว.....	109
รุ่น 6 นิ้ว.....	110
รุ่น 7 นิ้ว.....	110
รุ่น 9 นิ้ว.....	111
ข้อมูลจำเพาะรุ่นโซนาร์.....	111
NMEA ข้อมูล 0183.....	112
ข้อมูล NMEA 2000 PGN.....	114

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

มุมมองอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40







①	ปุ่มอุปกรณ์
②	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD®
③	ขั้วต่อพลังงานและหัวโซนาร์
④	เสียงเตือน

ประกาศ





แต่ละครั้งที่คุณวางอุปกรณ์ในขायึด คุณควรตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับการยึดติดในตำแหน่งอย่างแน่นหนา สายเคเบิลทั้งหมดถูกดันเข้าสู่อุปกรณ์และตำแหน่ง และขायึดล็อกถูกปิดอย่างแน่นหนา เสียงคลิกจะดังขึ้นหนึ่งครั้งเมื่ออุปกรณ์หรือขायึดได้รับการติดตั้งอย่างถูกต้อง หากสายเคเบิลไม่ได้รับการจัดวางอย่างสมบูรณ์ หรืออุปกรณ์ไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา อุปกรณ์อาจสูญเสียพลังงานหรือหยุดทำงาน นอกจากนี้ อุปกรณ์อาจหล่นออกจากตำแหน่งและเสียหายได้ หากไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา

ปุ่มอุปกรณ์

	เปิดและปิดอุปกรณ์ขณะจับเครื่องไว้ เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซนาร์เมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
	ซูมออกจากแผนที่หรือมุมมอง
	ซูมเข้าในแผนที่หรือมุมมอง
	เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์
SELECT	รับทราบข้อความและเลือกตัวเลือก
BACK	กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้
MARK	บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์
HOME	กลับไปยังหน้าจอหลัก บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ
MENU	เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี ปิดเมนู ถ้ามี บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ

มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 60







	ปุ่ม Power
	เซนเซอร์ไฟหน้าจอตโนมัติ
	ปุ่ม
	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD

ประกาศ

แต่ละครั้งที่คุณวางอุปกรณ์ในแท่นวาง คุณควรตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับการยึดติดในแท่นวางอย่างแน่นหนา สายเคเบิลทั้งหมดถูกดันเข้าสู่อุปกรณ์และแท่นวาง และขายึดล็อคถูกปิดอย่างแน่นหนา เสียงคลิกจะดังขึ้นหนึ่งครั้งเมื่อขายึดได้รับการติดตั้งอย่างถูกต้อง หากสายเคเบิลไม่ได้รับการจัดวางอย่างสมบูรณ์ หรืออุปกรณ์ไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา อุปกรณ์อาจสูญเสียพลังงานหรือหยุดทำงาน นอกจากนี้ อุปกรณ์อาจหล่นออกจากแท่นวางและเสียหายได้ หากไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา

ปุ่มอุปกรณ์

	เปิดและปิดอุปกรณ์ขณะจับเครื่องไว้ เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซนาร์เมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
	ซูมออกจากแผนที่หรือมุมมอง
	ซูมเข้าในแผนที่หรือมุมมอง
	เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์
SELECT	รับทราบข้อความและเลือกตัวเลือก
BACK	กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้านี้
MARK	บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์
HOME	กลับไปยังหน้าจอหลัก บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ
MENU	เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี ปิดเมนู ถ้ามี บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ

มุมมองขั้วต่อ ECHOMAP Plus 60



POWER	การแชร์พลังงานและข้อมูล ¹
N2K	เครือข่าย NMEA 2000®
XDCR	หัวโซนาร์ 4 ฟิน

ประกาศ

ในการป้องกันการกัดกร่อนของหน้าสัมผัสโลหะ ให้ปิดขั้วต่อที่ไม่ได้ใช้ด้วยฝาครอบ

¹ หากคุณไม่ได้เชื่อมต่ออุปกรณ์ NMEA® 0183 หรือชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ เพื่อแบ่งปันข้อมูล ไม่ต้องสนใจสายสีน้ำเงินและสายสีน้ำตาล

ECHOMAP Plus 70/90 มุมมองด้านหน้า



①	ปุ่ม Power
②	เซนเซอร์ไฟหน้าจอตัดโน้มน้ำ
③	หน้าจอสัมผัส
④	ปุ่มทางลัด
⑤	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD

ปุ่มอุปกรณ์

	เปิดและปิดอุปกรณ์เมื่อถือด้วยมือ
⏻	เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซนาร์เมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว
	เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
1 2 3 4	กำหนดปุ่มทางลัด ไปยังหน้าจอที่ใช้งานอยู่เมื่อกดค้าง เปิดหน้าจอที่กำหนดเมื่อกด

มุมมองข้างต่อ ECHOMAP Plus 70/90



POWER	แหล่งจ่ายไฟและอุปกรณ์ NMEA 0183
NMEA 2000	เครือข่าย NMEA 2000
SONAR	หัวโซนาร์ 12 ฟิน
PANOPTIX	โซนาร์ Panoptix™ LiveScope™ หรือ Garmin® Marine Network สำหรับการแชร์โซนาร์ แผนที่ และข้อมูลผู้ใช้

ประกาศ

ในการป้องกันการกัดกร่อนของหน้าสัมผัสโลหะ ให้ปิดขั้วต่อที่ไม่ได้ใช้ด้วยฝาครอบ

เพื่อประสิทธิภาพการทำงานที่ดีที่สุดและเพื่อป้องกันการกัดกร่อน ให้เสียบขั้วต่อสายเคเบิลเข้ากับพอร์ตจนสุดแล้วหมุนวงแหวนล็อคตามเข็มนาฬิกาเพื่อขันให้แน่น หากไม่ได้ติดตั้งแหวนล็อคปลอกแยก คุณต้องทำการติดตั้ง

การกำหนดปุ่มทางลัด

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

1 เปิดหน้าจอ

2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก **ตกลง**

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหมวดหมู่ ถูกใช้บ่อย พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กด **⏻** เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด **⏻** ชั่วๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้
- กดปุ่มตัวเลขค้างไว้เพื่อสร้างทางลัดไปยังหน้าจอ
- เลือก **HOME** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อกลับไปยังหน้าแรก
- เลือก **MENU** เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอนี้
- เลือก **MENU** เพื่อปิดเมนูเมื่อเสร็จสิ้น
- กด **⏻** เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่น การปรับไฟหน้าจอและการล๊อคหน้าจอสัมผัส
- กด **⏻** และเลือก **เปิด ปิด > ปิดอุปกรณ์** หรือกด **⏻** ค้างไว้จนแถบ **ปิดอุปกรณ์** เติบโตเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อสามารถใช้งานได้
- กด **⏻** และเลือก **เปิด ปิด > อุปกรณ์สลิป** เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บายเมื่อสามารถใช้งานได้

การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมค่าแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin

1 ไปที่ garmin.com/manuals/echomapplus60-70-90

2 เลือก *คู่มือสำหรับเจ้าของ*

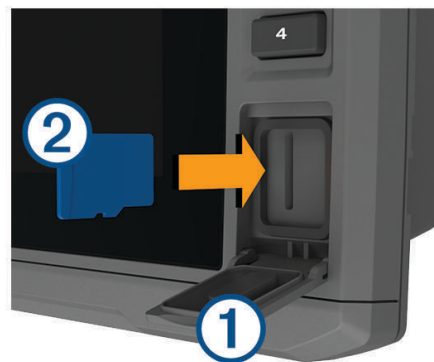
คู่มือเว็บเปิดขึ้น คุณสามารถดาวน์โหลดคู่มือทั้งหมดได้โดยเลือก ดาวน์โหลด PDF

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเสริมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw™ Contours, บันทึกโซนาร์ (ด้วยหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้), ถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ และใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain® ได้

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอแมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

1 เปิดฝาช่องเสียบการ์ด ① ที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตพล็อตเตอร์



2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ ② เข้าไป

3 กดการ์ดลงไปจนมีเสียงคลิก

4 ทำความสะอาดและเช็ดปะเก็นและฝาให้แห้ง

ประกาศ

ในการป้องกันการกัดกร่อน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าการ์ดความจำ ปะเก็น และฝาแห้งสนิทแล้ว ก่อนปิดฝา

5 ปิดฝา

กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

1 เปิดอุปกรณ์

2 โปรดรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม

อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

ในการดูความแรงของสัญญาณดาวเทียม GPS ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียม จะเครื่องหมายคำถามกะพริบจะปรากฏขึ้นเหนือตัวบ่งชี้ตำแหน่งเรือ (H) บนแผนที่ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู (*อุปกรณ์ของฉัน ไม่รับสัญญาณ GPS*, หน้า 107)

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

1 เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม > แหล่ง**

2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

การปรับแต่งหน้าจอหลัก

คุณสามารถเพิ่มรายการและจัดเรียงรายการใหม่บนหน้าจอหลักได้

1 จากหน้าจอหลัก เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการจัดเรียงรายการใหม่ ให้เลือก **เรียงลำดับใหม่** เลือกรายการที่ต้องการเลื่อน และเลือกตำแหน่งใหม่
- ในการเพิ่มรายการลงในหน้าจอหลัก ให้เลือก **เพิ่ม** และเลือกรายการใหม่
- ในการลบรายการที่คุณได้เพิ่มลงในหน้าจอหลัก ให้เลือก **ลบ** และเลือกรายการที่ต้องการลบ
- ในการเปลี่ยนภาพพื้นหลังหน้าจอหลัก ให้เลือก **พื้นหลัง** และเลือกภาพ

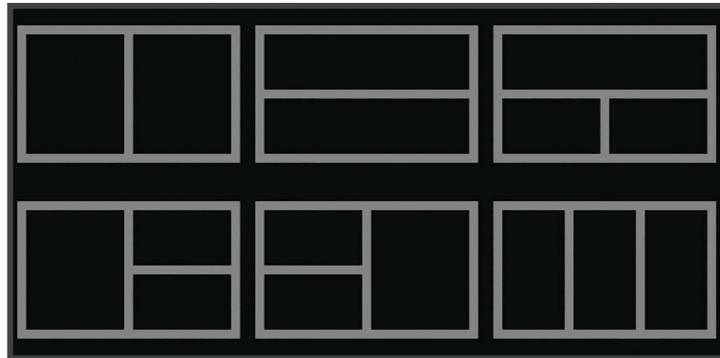
การปรับแต่งหน้า

การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90

คุณสามารถสร้างหน้ารวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1 เลือก **คอมโบ > ปรับแต่ง > เพิ่ม**

2 เลือกแผนผัง



3 เลือกพื้นที่

4 เลือกฟังก์ชันสำหรับพื้นที่

5 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละพื้นที่ของหน้า

6 ลากลูกศรเพื่อปรับขนาดพื้นที่

7 ตัดพื้นที่ค้างไว้เพื่อเรียงลำดับพื้นที่ใหม่

8 ตัดฟิลต์ข้อมูลค้างไว้เพื่อเลือกข้อมูลใหม่

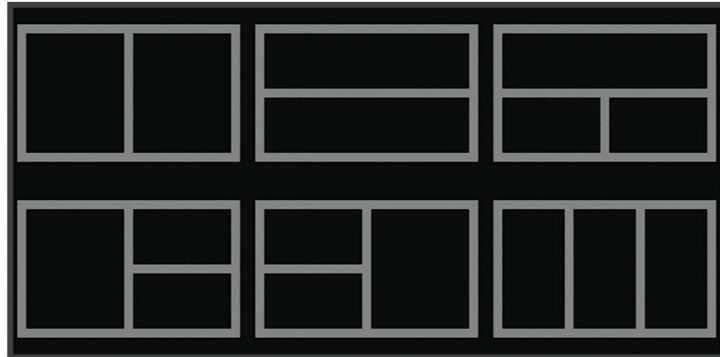
9 เลือก **เสร็จสิ้น** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า

10 ป้อนชื่อของหน้า แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 60

คุณสามารถสร้างหน้าการรวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 1 เลือก **คอมโบ** > **ปรับแต่ง** > **เพิ่ม**
- 2 เลือกแผนผัง



- 3 เลือกพื้นที่
- 4 เลือกฟังก์ชันสำหรับพื้นที่
- 5 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละพื้นที่ของหน้า
- 6 เลือก **ข้อมูล** และปรับแต่งข้อมูลที่แสดง
- 7 เลือก **ถัดไป** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า
- 8 ป้อนชื่อสำหรับหน้า แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**
- 9 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่างต่าง
- 10 เลือกไปยัง **BACK** เพื่อออก

การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 40

คุณสามารถสร้างหน้าการรวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 1 เลือก **คอมโบ** > **ปรับแต่ง** > **เพิ่ม**
- 2 เลือกฟังก์ชันแรก
- 3 เลือกฟังก์ชันที่สอง
- 4 เลือก **แบ่งหน้าจอ** เพื่อเลือกทิศทางของหน้าจอแยก (ทางเลือก)
- 5 เลือก **ถัดไป**
- 6 ป้อนชื่อสำหรับหน้า
คำแนะนำ: เลือก **SELECT** เพื่อเลือกตัวอักษร
- 7 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่างต่าง
- 8 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกตำแหน่งบนหน้าจอหลัก
- 9 เลือก **BACK** เพื่อออก

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลในโอเวอร์เลย์ข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้



1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:

- จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอรวม ให้เลือก **MENU** > **กำหนดค่าการรวม** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**

2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:

- ในการแสดงโอเวอร์เลย์ข้อมูล ให้เลือก **ข้อมูล** เลือกตำแหน่ง และเลือก **BACK**
- ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ต้องการแสดง แล้วเลือก **BACK**
- ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
- ในการเปิดแถบข้อมูล ให้เลือก **แถบบนสุด** หรือ **แถบล่างสุด** แล้วเลือกตัวเลือกที่จำเป็น

3 เลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

- 1 เลือก **การตั้งค่า** > **เรือของคุณ** > **ประเภทเรือ**
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับไฟหน้าจอ

- 1 เลือก **การตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **ไฟหน้าจอ**
- 2 การปรับไฟหน้าจอ

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด **☰** ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

- 1 เลือก **การตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **โหมดสี**
คำแนะนำ: เลือก **☰** > **การแสดงผล** > **โหมดสี** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนภาพพื้นหลัง

- 1 จากหน้าจอหลัก เลือก **MENU** > **พื้นหลัง**
คำแนะนำ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าจากการตั้งค่า > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **พื้นหลัง**
- 2 เลือกภาพ

แอป ActiveCaptain

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

ประกาศ

รุ่น ECHOMAP Plus 60/70/90 สามารถใช้ร่วมกันได้กับแอป ActiveCaptain รุ่น ECHOMAP Plus 40 ไม่สามารถใช้ร่วมกันได้กับแอป ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณสมบัติของแอปจะแตกต่างกันไปตามรุ่นของชาร์ตพล็อตเตอร์

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ชี้อ และอัปเดตแผนที่ได้

คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ

แอปสามารถส่งการแจ้งเตือนอัจฉริยะ เช่น การโทรและข้อความ ไปยังจอแสดงผลชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณเมื่อเชื่อมต่อ

คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ ที่เกี่ยวกับการเล่นเรือ รุ่น ECHOMAP Plus 70/90 สามารถใช้ร่วมกันได้กับชุมชน ActiveCaptain รุ่น ECHOMAP Plus 40/60 ไม่สามารถใช้ร่วมกันได้กับชุมชน ActiveCaptain

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการ์ดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	ไม่
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	ไม่
พucharแจ้งเตือนอัจฉริยะ	ใช่	ใช่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง	ใช่	ไม่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเว็พพอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเว็พพอยท์หรือเส้นทางดังกล่าวไปยังอุปกรณ์ ECHOMAP Plus	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปพลิเคชันดังกล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ, หน้า 7*) ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain
- 2 เลือก **ActiveCaptain** > **สร้างการ์ดหน่วยความจำ ActiveCaptain**

ประกาศ

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เวย์พอยท์ เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึกข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงบนหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 102*) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ, หน้า 102*)

- 3 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **เปิด**
- 4 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 5 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain
- 6 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus
- 7 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi® และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อน

การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่อุปกรณ์ ECHOMAP Plus จะรับการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือและแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ให้เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ** > **เปิดใช้งานการแจ้ง**
- 2 เปิดเทคโนโลยี Bluetooth® ในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือ
- 3 นำอุปกรณ์เข้าสู่ระยะ 10 ม. (33 ฟุต) จากกันและกัน
- 4 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือ ให้เลือก **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ** > **จับคู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์**
- 5 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อจับคู่แอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus
- 6 เมื่อมีข้อความแจ้ง ป้อนคีย์บนอุปกรณ์มือถือของคุณ
- 7 หากจำเป็น ให้ปรับการแจ้งเตือนที่คุณจะได้รับในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือของคุณ

การรับการแจ้งเตือน

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่อุปกรณ์ ECHOMAP Plus จะรับการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือและเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้งเตือนอัจฉริยะ

เมื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้งเตือนอัจฉริยะ และอุปกรณ์มือถือได้รับการแจ้งเตือน ป๊อปอัพการแจ้งเตือนจะปรากฏบนหน้าจอ ECHOMAP Plus ชั่วขณะ

หมายเหตุ: การดำเนินการที่ใช้ได้ขึ้นอยู่กับประเภทของการแจ้งเตือนและระบบปฏิบัติการของโทรศัพท์

- ในการรับสายที่โทรศัพท์ ให้เลือก **รับสาย**
คำแนะนำ: เตรียมโทรศัพท์ไว้ใกล้ๆ โทรศัพท์มือถือจะรับสาย ไม่ใช่ชาร์ตพล็อตเตอร์
- ในการไม่รับสาย ให้เลือก **ปฏิเสธ**
- ในการดูข้อความทั้งหมด ให้เลือก **ตรวจสอบ**
- ในการปิดป๊อปอัพการแจ้งเตือน ให้เลือก **ตกลง** หรือรอให้การแจ้งเตือนปิดโดยอัตโนมัติ
- ในการลบการแจ้งเตือนออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์และอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ล้าง**

การจัดการการแจ้งเตือน

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะที่ควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่คุณจะจัดการการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้งเตือนอัจฉริยะ

เมื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ การแจ้งเตือนอัจฉริยะ และอุปกรณ์มือถือได้รับการแจ้งเตือน ป๊อปอัพการแจ้งเตือนจะปรากฏบนหน้าจอ ECHOMAP Plus ชั่วขณะ คุณสามารถเข้าถึงและจัดการการแจ้งเตือนได้จากหน้าจอ ActiveCaptain

1 เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ** > **ข้อความ**

รายการการแจ้งเตือนจะปรากฏขึ้น

2 เลือกการแจ้งเตือน

3 เลือกตัวเลือก:

หมายเหตุ: ตัวเลือกที่ใช้ได้จะแตกต่างกันไป ขึ้นอยู่กับอุปกรณ์มือถือของคุณและประเภทการแจ้งเตือน

- ในการปิดและลบการแจ้งเตือนออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์และอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ล้าง** หรือ **ลบ**
หมายเหตุ: ซึ่งจะลบข้อความออกจากอุปกรณ์มือถือของคุณ เพียงแค่ปิดและลบการแจ้งเตือนเท่านั้น
- ในการโทรกลับหาหมายเลขโทรศัพท์นั้น ให้เลือก **Call Back** หรือ **โทร**

ทำให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว

คุณสามารถปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและปิดการแจ้งเตือนข้อความในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่กำหนดเพื่อความเป็นส่วนตัว ตัวอย่างเช่น กัปตันสามารถปิดใช้งานการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและข้อความในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้สำหรับการตกปลา แต่อนุญาตให้มีการแจ้งเตือนเกี่ยวกับชาร์ตพล็อตเตอร์สำหรับการควบคุม

1 จากชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องการให้การแจ้งเตือนเป็นส่วนตัว เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากต้องการปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพของชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ เลือก **ป๊อปอัพ**
- หากต้องการปิดการแจ้งเตือนแบบป๊อปอัพและปิดการแจ้งเตือนข้อความในชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ เลือก **ทัศนวิสัย**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain*, หน้า 12)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ดาวน์โหลด**
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
- 3 เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ติดตั้งตอนนี้**

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องลงทะเบียนก่อนที่จะอัปเดตแผนที่ของคุณ (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain*, หน้า 12)

คุณสามารถใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ เพื่อลดระยะเวลาการดาวน์โหลดและประหยัดพื้นที่จัดเก็บ คุณสามารถดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หลังจากที่คุณดาวน์โหลดแผนที่หรือพื้นที่เป็นครั้งแรก ทุกครั้งที่คุณเปิดจะมีการอัปเดตอัตโนมัติ ActiveCaptain

หากคุณกำลังดาวน์โหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวน์โหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ (*การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป/Garmin Express*, หน้า 105) แอป Garmin Express จะดาวน์โหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอป ActiveCaptain

ประกาศ

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

- 1 เมื่อคุณเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **แผนที่ > ≡ > ดาวน์โหลดแผนที่**
- 2 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
- 3 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือกแผนที่ที่จะอัปเดต
แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์นั้น หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรือ: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุ่น ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยุดความลึก ทำจอตเรือ และสถานีพยากรณ์ระดับน้ำในแบบภาพมุมมองสูง

แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยุดความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

มุมมอง 3 มิติ: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยให้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองแบบสามมิติอย่างละเอียดจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยให้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

มุมมองใต้น้ำ 3D: ให้มุมมองใต้น้ำที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่ เมื่อมีการเชื่อมต่อหัวโซนาร์ เป้าหมายที่ถูกพัก (เช่น ปลา) จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด

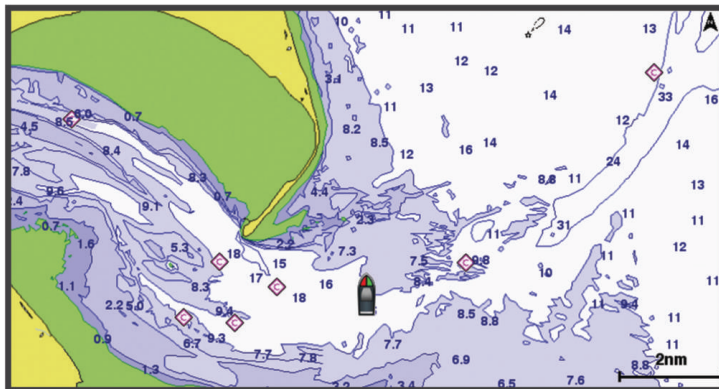
การแสดงความสูงด้วยเดคสี: ให้การไล่ระดับสีระดับความสูงแม่น้ำและแหล่งน้ำริมชายฝั่งที่มีความละเอียดมากขึ้น แผนที่นี้มีประโยชน์สำหรับการตกปลาและดำน้ำ

หมายเหตุ: แผนที่การแสดงความสูงด้วยเดคสีมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรื่อนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยในการนำทาง ในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่เดินเรือ**



แผนที่ตกปลา มอบมุมมองโดยละเอียด พร้อมด้วยรายละเอียดท้องน้ำและเนื้อหาการตกปลาเพิ่มเติม แผนที่นี้ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับใช้งานเมื่อตกปลา ในการเปิด แผนที่ตกปลา ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่ตกปลา**

การซูมเข้าและออกจากแผนที่

ระดับการซูมระบุโดยหมายเลขสเกลที่ด้านล่างของแผนที่ แถบใต้หมายเลขสเกลระบุระยะห่างดังกล่าวบนแผนที่

- ในการซูมออก ให้เลือก **—**
- ในการซูมเข้า ให้เลือก **+**

การแพนแผนที่ด้วยปุ่ม

คุณสามารถเลื่อนแผนที่เพื่อดูพื้นที่นอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันได้


- 1 จากแผนที่ ให้ใช้ปุ่มลูกศร
- 2 เลือก **BACK** เพื่อหยุดการแพนและเปลี่ยนหน้าจอกลับไปยังตำแหน่งปัจจุบัน
หมายเหตุ: ในการแพนจากหน้าจอการรวม ให้เลือก **SELECT**

การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปุ่มอุปกรณ์

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก , ,  หรือ  เพื่อเลื่อนเคอร์เซอร์
- 2 เลือก **SELECT**

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่ละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	พุ่ม
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานียพยากรณ์ระดับน้ำ
	สถานีวัดกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมมองสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

คุณสมบัตินี้ที่พบได้ในแผนที่ส่วนใหญ่ประกอบไปด้วยเส้นชั้นความลึก, โชนน้ำขึ้นน้ำลง, การหยั่งความลึก (ตามที่ปรากฏในแผนที่กระดาษแบบดั้งเดิม), เครื่องช่วยนำทางและสัญลักษณ์; สิ่งกีดขวาง และพื้นที่สายเคเบิลใต้น้ำ

การวัดระยะทางบนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **วัดระยะทาง...**
หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก 

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านขวาของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
- 2 เลือก **สร้างจุดหักเหี้ยว**

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Nav aids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง

2 ในกรณีที่เป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
- ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
- ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **การนำทางอัตโนมัติ**

4 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

5 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ

รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านขวาของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางไปยังตำแหน่งที่เลือก ให้เลือก **นำทางไปยัง**
- ในการทำเครื่องหมายเวย์พอยท์บนตำแหน่งเคอร์เซอร์ ให้เลือก **สร้างจุดหักเลี้ยว**
- ในการดูระยะทางและทิศทางของวัตถุจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ให้เลือก **วัดระยะทาง**
ระยะทางและทิศทางจะปรากฏบนหน้าจอ เลือก **SELECT** เพื่อวัดจากตำแหน่งอื่นนอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
- ในการดูระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ หรือบริการข้อมูลในพื้นที่ใกล้เคียงกับเคอร์เซอร์ ให้เลือก **ข้อมูล**

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Nav aids

จากแผนที่เดินเรือนำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D คุณสามารถดูรายละเอียดเกี่ยวกับเครื่องช่วยนำทางประเภทต่างๆ ได้ ซึ่งรวมถึงแนวเตือน แสงไฟ และสิ่งกีดขวาง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Nav aid

2 เลือกชื่อของ Nav aid

เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีความสำคัญสำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทางที่กำล้งมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำล้งมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำล้งมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทางมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

1 จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > เส้นทางมุ่งหน้า > เครื่องหมายมุม**

2 ในกรณีที่เป็น ให้เลือก **แหล่ง** แล้วเลือกตัวเลือก

- ในการใช้ที่มามีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- ในการใช้เส้นทางมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
- ในการใช้ข้อมูลจากเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **ทิศมุ่งหน้า**
- ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**
ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทางมุ่งหน้า และเส้น COG บนแผนที่

3 เลือก **การแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก

- เลือก **ระยะทาง > ระยะทาง** แล้วป้อนความยาวของเส้นที่แสดงบนแผนที่
- เลือก **เวลา > เวลา** แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในช่วงเวลาที่กำหนดที่ความเร็วปัจจุบันของคุณ

การเปิดจุดวัดมุม

คุณสามารถเพิ่มจุดวัดมุมลงในแผนที่ได้ตามเส้นทางมุ่งหน้า จุดวัดมุมจะเป็นประโยชน์สำหรับการหาตำแหน่งสำหรับการตกปลา

1 ตั้งค่าเส้นทางมุ่งหน้า (*การตั้งค่าเส้นทางที่กำล้งมุ่งไปและจุดวัดมุม*, หน้า 18)

2 เลือก **เครื่องหมายมุม**

แผนที่แบบพรีเมียม

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อการแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Nav aids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม เช่น Garmin Navionics Vision+™ จะช่วยให้คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบพรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้ในบางพื้นที่

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรือนำทาง (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง*, หน้า 20)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 20)

ถนนและข้อมูล POI แบบละเอียด: แสดงถนนและข้อมูลจุดสนใจ (POI) แบบละเอียด ซึ่งรวมถึงถนนเลียบชายฝั่งแบบละเอียด และ POI เช่น ร้านอาหาร ที่พัก และสถานที่ที่น่าสนใจในพื้นที่

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ

การแสดงความสูงด้วยเดคลิ: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเดคลิ


การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ไอคอน  บนแผนที่แสดงถึงสถานีวัดระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีวัดระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีวัดระดับน้ำ
ข้อมูลทิศทางของน้ำขึ้น-ลงและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ 

2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งานไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การตั้งค่าชั้นแผนที่*, หน้า 25)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนเครื่องหมายทิศทาง

สี	ช่วงความเร็วของกระแสน้ำ
เหลือง	0 ถึง 1 นีต
ส้ม	1 ถึง 2 นีต
แดง	มากกว่า 2 นีต

การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่ ให้เลือก **ที่เคลื่อนไหว**

การแสดงผลภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: เมื่อเปิดใช้งาน ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงจะปรากฏที่การซูมระดับต่ำเท่านั้น ในกรณีที่มองไม่เห็นภาพความละเอียดสูงในภูมิภาคแผนที่เสริมของคุณ คุณสามารถเลือก **+** เพื่อทำการซูมเข้าได้ คุณยังสามารถตั้งค่าระดับรายละเอียดให้สูงขึ้นได้โดยการเปลี่ยนรายละเอียดการซูมแผนที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ภาพถ่ายดาวเทียม**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับส่วนพื้นดิน

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping®

- เลือก **ผสมผสานแผนที่ภาพถ่าย** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความทึบที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความทึบของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไร ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือนำทางได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า จุดถ่ายภาพในการตั้งค่าแผนที่ก่อน (**ชั้นแผนที่, หน้า 25**)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ทำจุดเรือ และทำเรือเพื่อช่วยให้คุณคุ้นเคยกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือ ให้เลือกไอคอนกล้อง

- ในการดูภาพมุมสูง ให้เลือก 
- ในการดูภาพถ่ายเปอร์สเปคทีฟ ให้เลือก  ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ในทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก **ภาพถ่าย**








ระบบการระบุอัตโนมัติ

ระบบการระบุอัตโนมัติ (Automatic Identification System - AIS) จะช่วยให้คุณระบุ และติดตามเรือลำอื่นได้ และยังช่วยเตือนคุณให้ทราบถึงการจราจรในบริเวณนั้นด้วย เมื่อมีการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS ภายนอก ชาร์ตพล็อตเตอร์จะสามารถแสดงข้อมูล AIS บางชนิดเกี่ยวกับเรือลำอื่นที่อยู่ในระยะได้ ซึ่งต้องเป็นเรือที่มีการติดตั้งเครื่องรับส่งสัญญาณ และมีการส่งข้อมูล AIS อยู่เป็นระยะด้วย

ข้อมูลที่จะถูกรายงานออกมาสำหรับเรือแต่ละลำจะประกอบไปด้วยข้อมูลประจำตัวทางทะเล (Maritime Mobile Service Identity - MMSI), ตำแหน่ง, ความเร็ว GPS, ทิศทาง GPS, เวลารับจากการส่งสัญญาณตำแหน่งของเรือครั้งสุดท้าย, จุดเฉียดใกล้ที่สุด และเวลาที่ต้องใช้ในการไปจุดเฉียดใกล้ที่สุด

ชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	เรือ AIS เรือกำลังรายงานข้อมูล AIS ทิศทางที่สามเหลี่ยมชี้ไปแสดงถึงทิศทางที่เรือ AIS กำลังมุ่งไป
	เป้าหมายถูกเลือก
	เป้าหมายถูกเปิดใช้งาน เป้าหมายจะดูใหญ่กว่าบนแผนที่ เส้นสีเขียวที่ติดอยู่กับเป้าหมายแสดงถึงทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป ค่า MMSI ความเร็ว และทิศทางของเรือจะปรากฏอยู่ด้านล่างเป้าหมาย ในกรณีที่รายละเอียดถูกตั้งค่าเป็นแสดง ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีเขียวหมายความว่า การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	เป้าหมายอันตรายอยู่ในระยะ เป้าหมายจะกะพริบพร้อมกับมีการส่งเสียงสัญญาณเตือน และมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา หลังจากที่ได้รับทราบถึงสัญญาณเตือนแล้ว สามเหลี่ยมที่สีแดง พร้อมด้วยเส้นสีแดงที่ติดกันจะแสดงให้ทราบถึงตำแหน่ง และทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป หากมีการตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชนให้เป็นปิด เป้าหมายจะยังคงกะพริบอยู่ แต่จะไม่มีเสียงเตือนดังขึ้นมา และก็จะไม่มีการแสดงป้ายเตือนด้วย ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายอันตรายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีแดงหมายความว่า การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายอันตรายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	ตำแหน่งของสัญลักษณ์นี้แสดงถึงจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมายอันตราย และตัวเลขที่อยู่ใกล้กับสัญลักษณ์แสดงถึงเวลาที่ต้องใช้จากจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมาย

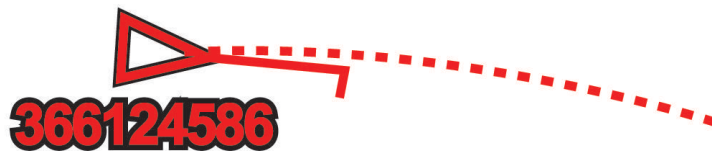
หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใดก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบนแผนที่ที่เป็นเส้นที่ติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย AIS เส้นทิศมุ่งหน้าจะไม่ปรากฏบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

เส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS จะแสดงเป็นเส้นประบนแผนที่ หรือบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ ความยาวของเส้นแสดงเส้นทางคาดเดาขึ้นอยู่กับค่าการคาดเดาทิศมุ่งหน้า ในกรณีที่เป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ไม่ได้ส่งข้อมูลความเร็วมา หรือเรือเป้าหมายไม่มีการเคลื่อนไหว เส้นแสดงเส้นทางคาดเดาจะไม่ปรากฏขึ้น การเปลี่ยนแปลงของความเร็ว เส้นทางบนพื้น หรือข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรืออาจจะกระทบกับการคำนวณเส้นแสดงเส้นทางคาดเดา

ในกรณีที่เส้นทางบนพื้น ทิศมุ่งหน้า และข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือถูกส่งมาโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากเส้นทางบนพื้น และอัตราการเลี้ยวของเรือ ทิศทางที่เป้าหมายเลี้ยวไป ซึ่งขึ้นอยู่กับข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขอที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขอจะไม่เปลี่ยนแปลง



เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือสำเนา > AIS > รายการ AIS**
- 2 เลือกเรือจากรายการ
- 3 เลือก **เปิดใช้งานเป้าหมาย**

การดูรายการภัยคุกคาม AIS

จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก MENU > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS > รายการ AIS

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้เป็นเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือของคุณเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน คุณจะต้องมีซาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะใช้กับ AIS เท่านั้น ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการได้

1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > AIS > การเตือน AIS > เปิด

ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นและการเตือนจะส่งเสียงเมื่อเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ วัตถุ นั้นจะยังถูกติดเลเบลอันตรายบนหน้าจอด้วย เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป และวัตถุ นั้นจะยังคงถูกติดเลเบลสถานะอันตรายบนหน้าจออยู่

2 เลือก ช่วงระยะ

3 เลือก ระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ

4 เลือก เวลาถึง

5 เลือก เวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่อาจจะเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้วสัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่เรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

AIS Aids to Navigation

AIS Aid to Navigation (ATON) เป็นตัวช่วยการนำทางใดๆ ก็ได้ที่ส่งผ่านวิทยุ AIS ATON จะแสดงบนแผนที่และมีข้อมูลการระบุเช่นตำแหน่งและประเภท

มี AIS ATON หลักๆ อยู่ 3 ประเภท ATON แท้จะมีอยู่แบบจับต้องได้และจะส่งข้อมูลการระบุและตำแหน่งจากตำแหน่งตามจริง ATON สิ่งเคราะห์จะมีอยู่แบบจับต้องได้ และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น ATON เสมือนไม่มีอยู่จริง และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น

คุณสามารถดู AIS ATON บนแผนที่เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับวิทยุ AIS ที่เข้ากันได้ ในการแสดง AIS ATON จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > Navaid > ATON** คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ ATON หากคุณเลือก ATON บนแผนที่

สัญลักษณ์	ความหมาย
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศเหนือ
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศใต้
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศตะวันออก
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศตะวันตก
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดพิเศษ
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดปลอดภัย
	ATON แท้หรือสิ่งเคราะห์: เครื่องหมายยอดอันตราย
	ATON เสมือน
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศเหนือ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศใต้
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศตะวันออก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศตะวันตก
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดพิเศษ
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดปลอดภัย
	ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดอันตราย

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS





อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS ที่ทำงานด้วยตัวเองจะส่งรายงานแจ้งตำแหน่งฉุกเฉินเมื่อถูกเปิดใช้งาน ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับสัญญาณจากตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART), วิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) และสัญญาณขอความช่วยเหลือรูปแบบอื่นๆ ได้ การส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือมีความแตกต่างจากการส่งสัญญาณแบบมาตรฐานของ AIS ดังนั้นสัญญาณนี้จึงแสดงออกมาแตกต่างกันในชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณจะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหาตำแหน่ง และให้ความช่วยเหลือเรือหรือคนแทนที่จะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหลีกเลี่ยงการชน

การนำทางไปยังสัญญาณขอความช่วยเหลือ

เมื่อคุณได้รับสัญญาณขอความช่วยเหลือ สัญญาณเตือนการขอความช่วยเหลือจะปรากฏขึ้น

เลือก **ตรวจสอบ > นำทาง** เพื่อเริ่มการนำทางไปยังต้นสัญญาณ

สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	การส่งสัญญาณของอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS เลือกเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสัญญาณ และเริ่มต้นการนำทาง
	สัญญาณขาดหาย
	การทดสอบสัญญาณ ปรากฏขึ้นตอนที่เรือเริ่มการทดสอบอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ และไม่ได้แสดงถึงเหตุฉุกเฉินจริง
	การทดสอบสัญญาณขาดหาย

การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS

เพื่อเป็นการหลีกเลี่ยงการทดสอบ และสัญลักษณ์การเตือนจำนวนมากในบริเวณที่มีเรือหนาแน่นเช่นท่าจอดเรือ คุณสามารถเลือกที่จะรับหรือไม่รับข้อความทดสอบ AIS ได้ ในการทดสอบอุปกรณ์ฉุกเฉิน AIS คุณต้องเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้พร้อมรับการทดสอบสัญญาณเตือน

1 เลือก **การตั้งค่า > เตือน > AIS**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) ให้เลือก **การทดสอบ AIS-EPIRB**
- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของสัญญาณขอความช่วยเหลือ (Man Overboard - MOB) ให้เลือก **การทดสอบ AIS-MOB**
- ในการรับหรือปฏิเสธสัญญาณทดสอบของตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART) ให้เลือก **ทดสอบ AIS-SART**

การปิดการรับสัญญาณ AIS

การรับสัญญาณ AIS จะถูกตั้งค่าให้เป็นเปิดตามมาตรฐาน

เลือก **การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > AIS > ปิด**

ระบบการทำงานของ AIS ทั้งหมดบนแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติจะถูกปิดการใช้งาน การกระทำนี้รวมถึงการตั้งเป้า และการติดตามเรือ AIS การเตือนการชนที่เป็นผลจากการตั้งเป้า และการติดตามเรือ AIS และการแสดงข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS ด้วย

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับมุมมองแผนที่ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้ได้กับแผนที่ ยกเว้น Fish Eye 3D (*การตั้งค่า Fish Eye 3D*, หน้า 28)

จากแผนที่ ให้เลือก MENU

ชั้นแผนที่: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ (*ชั้นแผนที่*, หน้า 25)

ติดตามจุดเดินทาง: ปรับวิธีการแสดงเวย์พอยท์และแทร็ค (*การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 26)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ (*แผนที่ Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 29)

ตั้งค่าแผนที่: ปรับการวางแนวและระดับของรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ และปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 10)

ชั้นแผนที่

คุณสามารถเปิดหรือปิดชั้นแผนที่และคุณสมบัติที่ปรับแต่งได้ของแผนที่ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นฮาร์ดแวร์ที่พร้อมได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก MENU > ชั้นแผนที่

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ (*การตั้งค่าชั้นแผนที่*, หน้า 25)

เรือของฉัน: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ (*การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน*, หน้า 26)

ข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวย์พอยท์ ขอบเขต และแทร็ค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ (*การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 26)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือลำอื่น (*การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น*, หน้า 27)

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก (*การตั้งค่าชั้นน้ำ*, หน้า 27)

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw Contours (*การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 32)

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก MENU > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรื่อนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบฟรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง*, หน้า 20)

หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานะกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานะพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่ารายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

Navaid: แสดงเครื่องช่วยนำทางเช่น ATON หรือไฟกะพริบบนแผนที่ ให้คุณเลือกประเภท navaid NOAA หรือ IALA

จุดให้บริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

Depth: ปรับรายการบนชั้นความลึก (*การตั้งค่าชั้นน้ำ*, หน้า 27)

เขตที่จำกัด: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับเขตที่จำกัดบนแผนที่

จุดถ่ายภาพ: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 20)

การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน**

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทิศมุ่งหน้า ซึ่งก็คือเส้นที่ลากบนแผนที่จากจุดหัวเรือไปในทิศทางที่กำลังเดินทางไป (*การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม, หน้า 18*)

Layline: ปรับ Layline เมื่ออยู่ในโหมดการเล่นเรือ (*การตั้งค่า Layline, หน้า 26*)

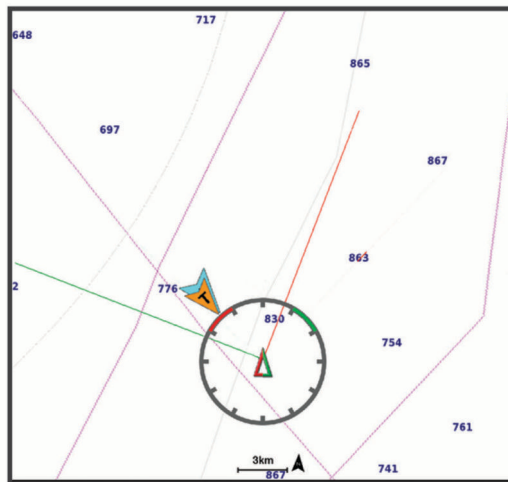
ดอกลม: ทำให้คุณแสดงผังบนแผนที่ ผังลมแสดงภาพของมุมหรือทิศทางลมที่ได้จากเซนเซอร์ลมที่เชื่อมต่อและตั้งค่าที่มาลม ปลายหัวเข็มทิศจะแสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการเล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ, หน้า 10*) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > Layline**

Mark: ตั้งค่าลักษณะ Layline ที่ปรากฏบนแผนภูมิ

เรือ: ตั้งค่าลักษณะเรือที่ปรากฏบนแผนภูมิ

ความยาว: ตั้งค่าความยาวของ Layline

การแสดงผล: ตั้งค่าลักษณะ Layline และเรือที่ปรากฏบนแผนที่

ตั้งค่า > มุมการเล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต่ลมด้วยตัวเอง

ตั้งค่า > มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

ตั้งค่า > มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต่ลมที่เรือกำลังแล่น

ตั้งค่า > การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตั้งค่า > ค่าคงตัวเวลาของกรอง: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ ขอบเขต และแทริคบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > ข้อมูลผู้ใช้**

Waypoints: แสดงเว็พพอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเว็พพอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

แทริค (ขึ้นน้ำ): แสดงแทริคบนแผนที่

การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น

หมายเหตุ: ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ**

DSC: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ DSC และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ DSC

AIS: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ AIS และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ AIS

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเรือลำอื่นบนแผนที่

Heading ที่มุ่งไป/Heading ที่มุ่งไป/Heading ที่มุ่งไป: ตั้งค่าเวลาที่ส่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS

การเตือน AIS: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน, หน้า 22*)

การตั้งค่าชั้นน้ำ

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > น้ำ**

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้งค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่ มุมมอง และรุ่นฮาร์ดแวร์ที่พร้อมใช้ได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

การแสดงความลึกด้วยเดดลี: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเดดลี (*สีของระยะความลึก, หน้า 28*)

ระยะเดดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการซูมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

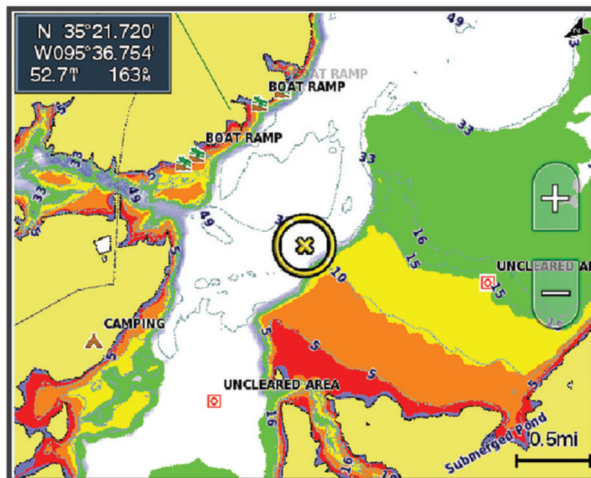
การแสดงความสูงด้วยเดดลี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้น้ำด้วยเดดลี การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจสอบดูว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาแบบนิ่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดยัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ บาง Garmin LakeVü™ และแผนที่ฟรีพรีเมียมเสริมมีช่วงความลึกด้วยเฉดตามปกติ



แดง	จาก 0 ถึง 1.5 ม. (จาก 0 ถึง 5 ฟุต)
ส้ม	จาก 1.5 ถึง 3 ม. (จาก 5 ถึง 10 ฟุต)
เหลือง	จาก 3 ถึง 4.5 ม. (จาก 10 ถึง 15 ฟุต)
เขียว	จาก 4.5 ถึง 6.1 ม. (จาก 15 ถึง 20 ฟุต)

หากต้องการเปิดและปรับจากแผนภูมิ ให้เลือก **MENU** > **ชั้นแผนที่** > **น้ำ** > **ระยะเฉดความลึก**

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก MENU

มุมมอง: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

แทริค (ขึ้นน้ำ): แสดงแทริค

กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซนาร์

สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพัก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผิวน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณสามารถซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ให้ผู้ใช้สามารถสร้างแผนที่ได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณของแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ



วงกลมสีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) วงกลมสีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) วงกลมสีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับขนาดของการ์ดหน่วยความจำของคุณ ที่มาโซนาร์ของคุณ และความเร็วของเรือของคุณ ในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซนาร์แบบสาคัสเดียว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมงได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในซาร์ดฟลิตเตอร์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปบนแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูลเดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

- 1 จากหน้ามุมมองแผนที่ เลือก **MENU > Quickdraw Contours > เริ่มการบันทึก**
- 2 เมื่อการบันทึกเสร็จสมบูรณ์ เลือก **MENU > Quickdraw Contours > หยุดการบันทึก**
- 3 เลือก **จัดการ > ชื่อ** แล้วใส่ชื่อให้แผนที่นั้น

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **เพิ่มป้าย Quickdraw**
- 3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้อื่นได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain](#), หน้า 30)

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้เว็บไซต์ Garmin Connect™ เพื่อเข้าถึง Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect](#), หน้า 30)

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ([เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain](#), หน้า 12)

2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw**

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน ([การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain](#), หน้า 30) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ ([การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain](#), หน้า 30)

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw > ค้นหาชั้นความสูง**

2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว

3 เลือก **เลือกพื้นที่ดาวน์โหลด**

4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด

6 เลือก **พื้นที่ดาวน์โหลด**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวียดนามของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปเพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์ > มีส่วนร่วมกับชุมชน**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect

1 ไปที่ connect.garmin.com

2 เลือก **เริ่มต้นใช้งาน > ชุมชน Quickdraw > เริ่มต้นใช้งาน**

3 หากคุณไม่มีแอคเคาท์ Garmin Connect ให้สร้างใหม่

4 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin Connect ของคุณ

5 เลือก **Dashboard > ทะเล** เพื่อเปิดวิดเจ็ต Garmin Quickdraw

คำแนะนำ: ตรวจสอบว่าคุณมีการ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์เพื่อแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 7)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 3 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 30)
- 4 เลือก **แบ่งปันชั้นความสูงของคุณ**
- 5 เรียกดูการ์ดหน่วยความจำของคุณและเลือกไฟล์เดสก์ท็อป Garmin
- 6 เปิดไฟล์เดสก์ท็อป Quickdraw และเลือกไฟล์ชื่อ ContoursLog.svy

หลังจากอัปโหลดไฟล์ ให้ลบไฟล์ ContoursLog.svy ออกจากการ์ดหน่วยความจำของคุณเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาเกี่ยวกับการอัปโหลดในอนาคต ข้อมูลของคุณจะไม่สูญหาย

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw ได้โดยการใช้เว็บไซต์ Garmin Connect

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain*, หน้า 30)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 2 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 30)
- 3 เลือก **ค้นหาชั้นความสูง**
- 4 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 5 เลือก **เลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด**
- 6 ลากขอบของกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 7 เลือก **เริ่มดาวน์โหลด**
- 8 บันทึกไฟล์ในการ์ดหน่วยความจำของคุณ
คำแนะนำ: หาก你不พบไฟล์ ให้มองหาในโฟลเดอร์ "Downloads" เบราวเซอร์อาจบันทึกไฟล์ไว้ที่นั่น
- 9 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- 10 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 7)
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะรู้จักแผนที่ชั้นความสูงโดยอัตโนมัติ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจใช้เวลาสองสามนาทีเพื่อโหลดแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก MENU > Quickdraw Contours > การตั้งค่า

ค่าขีดเขยการบันทึก: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซนาร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซนาร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซนาร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกซ้อน

ค่าขีดเขยการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเองเพื่อขีดเขยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อขีดเขยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

การสื่อสารค่าขีดเขยการแสดงผลจากชุมชนค่าขีดเขยการแสดงผล: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อขีดเขยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อขีดเขยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

สีของการสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

สีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) สีเหลืองหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) สีแดงหมายถึงความลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

การแสดงความลึกด้วยเฉดสี: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มิได้ เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช้เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaid's และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

⚠ ข้อควรระวัง

หากเรือของคุณมีระบบอัตโนมัติ โพลอต หน้าจอการควบคุมระบบอัตโนมัติ โดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือเพื่อปิดใช้งานระบบอัตโนมัติ

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

ในการให้นำทาง คุณจะต้องเลือกจุดหมาย กำหนดเส้นทาง หรือสร้างเส้นทางขึ้นมา แล้วเดินทางตามเส้นทางนั้น คุณสามารถเดินทางตามเส้นทางบนแผนที่เดินเรือ นำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D ได้

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: นำทาง, เส้นทางไปยัง หรือ การนำทางอัตโนมัติ

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นทางนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบด้วยข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 39)

ในกรณีที่คุณใช้ซอฟต์แวร์โพลอต ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000 ออโตโพลอตจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

สีของเส้นทางจะเปลี่ยนไปตามปัจจัยหลายอย่าง (รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 33)

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ฮาร์ดพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้หรือไม่ (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่</i> , หน้า 34)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 37)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 37)
ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบอัตโนมัติของฉันได้อย่างไร?	นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 37)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คุณมีแผนที่ฟรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางการนำทางอัตโนมัติ</i> , หน้า 39)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู (<i>การแนะนำอัตโนมัติ</i> , หน้า 39)

รหัสสีของเส้นทาง

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนฮาร์ดพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปต่ออย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม NavAids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

เมื่อคุณนำทาง สีของเส้นทางอาจเปลี่ยนไปเพื่อระบุว่าเมื่อใดที่คุณควรระมัดระวัง

สีม่วงแดง: เส้นแสดงเส้นทางเริ่มต้น

ม่วงอ่อน: แก้ไขเส้นทางแบบไดนามิก ซึ่งแสดงว่าคุณออกนอกเส้นทาง

ส้ม: ข้อควรระวัง! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจอยู่ใกล้กับเกณฑ์ขั้นต่ำของการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นสีส้มเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานหรืออาจมีน้ำตื้น แผนที่ Garmin Navionics+™ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น

แถบสีแดง: คำเตือน! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจไม่ปลอดภัย ตามการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นแถบสีแดงเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานที่ต่ำมากหรืออยู่ในน้ำตื้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงและสีเทาในแผนที่รุ่นก่อนหน้า

เทา: ไม่สามารถคำนวณส่วนนี้ของเส้นทางได้เนื่องจากพื้นดินหรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ หรือไม่มีการครอบคลุมของแผนที่ในตำแหน่งนั้น

จุดหมาย

คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทรคที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ค้นหาตามรายชื่อ**
- 2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
- 3 ในกรณีที่เป็นเลือก **เสร็จสิ้น**
จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา
- 4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง**
- 2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง หรือบริการภายในประเทศ**
- 3 ในกรณีที่เป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกจุดหมาย
คุณสามารถเลือก < หรือ > เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม หรือเพื่อแสดงตำแหน่งที่ตั้งบนแผนที่ได้

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

⚠ คำเตือน

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 33*)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง > นำทาง**
เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
- 3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 4 ในกรณีที่เรือออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)
คุณยังสามารถใช้ลูกศร course-to-steer สีส้ม ซึ่งแสดงรัศมีการเลี้ยวที่เสนอเพื่อนำเรือของคุณกลับไปยังเส้นทาง

⚠ คำเตือน

ตรวจสอบเส้นทางสำหรับสิ่งกีดขวางก่อนเลี้ยว หากเส้นทางไม่ปลอดภัย ให้ลดความเร็วของเรือของคุณและกำหนดเส้นทางที่ปลอดภัยกลับไปหาเส้นทาง

การหยุดการนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา เลือก **MENU > หยุดการนำทาง**

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไป ที่ใด และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **MARK**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints > จุดเดินทางใหม่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือกปุ่ม **เลือกตำแหน่ง**
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB

เลือก **MARK > คนตกน้ำ**

เครื่องหมาย Man Overboard (MOB) สากลจะทำเครื่องหมายจุด MOB ที่ดำเนินอยู่ และชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมาย

การฉายเวย์พอยท์

คุณสามารถสร้างเวย์พอยท์ใหม่โดยการฉายระยะทางและทิศทางจากตำแหน่งอื่นได้ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อสร้างเส้นเริ่มต้นและสิ้นสุดการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints > จุดเดินทางใหม่ > ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุดอ้างอิงบนแผนที่
- 3 เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 4 ป้อนระยะ และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 5 ป้อนทิศทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 เลือก **เลือกตำแหน่ง**

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือกตัวเลือก:

- เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints**
- จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **MENU > ติดตามจุดเดินทาง > Waypoints**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
 - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก **ตำแหน่ง**
 - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **Depth**
 - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
 - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**

การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ตำแหน่ง**
- 4 กำหนดตำแหน่งใหม่ให้เวย์พอยท์
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดใหม่ลงไป จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น** หรือ **ยกเลิก**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งใหม่บนแผนที่ และเลือก **เลือกตำแหน่ง**
 - ในการย้ายเวย์พอยท์โดยใช้ตำแหน่งปัจจุบันของเรือ ให้เลือก **ใช้ตำแหน่งปัจจุบัน**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น**

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

⚠ คำเตือน

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Nav aids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่ ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **นำทางไปยัง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **การนำทางอัตโนมัติ**
- 5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่า การแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด
- 6 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > Waypoints > ทั้งหมด**

เส้นทาง

เส้นทางคือเส้นทางจากตำแหน่งหนึ่งไปยังจุดหมายอย่างน้อยหนึ่งจุด

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา วิธีการนี้จะไม่บันทึกเส้นทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก **SELECT > เส้นทางไปยัง**
- 3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
- 4 เลือก **SELECT > เพิ่มทางโค้ง**
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ จุดเลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้กับเรือของคุณที่สุด
- 6 เลือก **SELECT > เสร็จสิ้น**
- 7 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 8 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

คุณสามารถเพิ่มจุดเลี้ยว 250 จุด ต่อเส้นทาง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง > เส้นทางใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันหรือตำแหน่งอื่นก็ได้
- 3 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 4 เลือกตำแหน่งจุดเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว
- 7 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูรายการเส้นทาง

เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง**

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง**
 - 2 เลือกเส้นทาง
 - 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง**
 - 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการแก้ไขการเลี้ยวจากรายการ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใ้บัญญัติรายการทางโค้ง** แล้วเลือกการเลี้ยวจากรายการนั้น
 - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่
- การแก้ไขการเลี้ยวที่ใช้เวย์พอยท์ที่บันทึกไว้จะไม่ย้ายเวย์พอยท์ดังกล่าว แต่จะเป็นการเปลี่ยนตำแหน่งเลี้ยวในเส้นทางใหม่ การย้ายตำแหน่งของเวย์พอยท์ที่ใช้ในเส้นทางจะไม่ย้ายการเลี้ยวในเส้นทาง

การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ด้านหน้าของเรือ**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือก **ออฟเซต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง โดยเว้นช่วงจากเส้นทางจริงเป็นระยะห่างตามที่กำหนด

5 แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบซ้าย**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบขวา**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - ท่าเรือ**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - กราบเรือ**

6 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสรีจลิน**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

7 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

8 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

9 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การลบเส้นทางที่บันทึก

1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทาง**

การแนะนำอัตโนมัติ

⚠ คำเตือน

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เส้นทางและเส้นทางนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสมเท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navais และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย, หน้า 33*)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง** > **การนำทางอัตโนมัติ**
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
- 4 เลือก **เริ่มต้นการนำทาง**
- 5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ (*รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 33*)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าคำแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง** > **เส้นทาง** > **เส้นทางใหม่** > **การนำทางอัตโนมัติ**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้น แล้วเลือก **ถัดไป**
- 3 เลือกจุดหมาย แล้วเลือก **ถัดไป**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางที่อยู่ใกล้ภัยอันตราย ให้เลือก **การตรวจดูอันตราย**
 - ในการปรับเปลี่ยนเส้นทาง ให้เลือก **ปรับเส้นทาง** แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก **ลบ**
 - ในการบันทึกเส้นทาง ให้เลือก **เสร็จสิ้น**

การปรับเส้นทางคำแนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง** > **เส้นทาง**
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก **แก้ไข** > **ปรับเส้นทาง**

คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ การนำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินเรือนำทาง แล้วเลือก ปรับเส้นทาง
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในอุปกรณ์ที่มีปุ่ม ให้ใช้ปุ่มลูกศร
 - ในอุปกรณ์ที่มีหน้าจอสัมผัส ให้ลากเส้นทาง
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบ**
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**

ยกเลิกการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU** > **ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก **BACK** เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เพื่อผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่你会ไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **MENU**

2 เลือก **เวลาที่มาถึง**

คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลกระทบต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเลือดหมูและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง, หน้า 33*)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก **การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ**

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถเล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้นในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่านี้นจะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การแนะนำอัตโนมัติ โดยชี้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง, หน้า 41*)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น การนำทางอัตโนมัติ อาจจะไม่เลือกได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น การนำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้น การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ

2 เลือก การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ

3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว

4 เลือก นำทางไปยัง > การนำทางอัตโนมัติ

5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

6 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก MENU > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10

- หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้

- หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้

7 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ หรือ ใกล้ ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

8 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก MENU > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10

- หากตำแหน่งการวางเส้นอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้

- หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด

9 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ที่สุด หรือ ใกล้ ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง

แทริค

แทริคคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แทริคที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทริคที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทริคในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทริค

1 จากแผนที่ ให้เลือก MENU > ชั้นแผนที่ > ข้อมูลผู้ใช้ > แทริค (ขึ้นน้ำ)

2 เลือกแทริคที่จะแสดง

เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทริคของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทริคที่ใช้งาน

1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทริค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทริคที่ใช้งานอยู่ > สีแทริค

2 เลือกสีแทริค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตามปัจจุบัน
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- 3 เลือก บันทึก

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก ชื่อ แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
 - เลือก สีแทร็ค แล้วเลือกสี
 - เลือก บันทึกเป็นเส้นทาง เพื่อบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง
 - เลือก บันทึกเป็นขอบเขต เพื่อบันทึกแทร็คเป็นขอบเขต

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นเส้นทาง

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ติดตามแทร็ค
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ด้านหน้าของเรือ**
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
- 5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > ลบ

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ติดตามแทร็คที่ใช้งานอยู่
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ลบแทร็คที่ใช้งานอยู่

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่
- 2 เลือก โหมดบันทึก
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก บันทึกจนเต็ม
 - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก ทับของเดิม

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบุเวลาที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > บันทึกช่วงเวลา > อันตรภาค
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก ระยะทาง > เปลี่ยน แล้วป้อนระยะทางลงไป
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก เวลา > เปลี่ยน แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
 - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก ความละเอียด > เปลี่ยน แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค นี่คือการเลือกการบันทึกที่แนะนำ

ขอบเขต

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้เป็นเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นหรือการชนในทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือของคุณเป็นไปอย่างปลอดภัย

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เว็พพอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเว็พพอยท์ แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ขอบเขต > ใหม่
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > เส้นทาง
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง > บันทึกเป็นขอบเขต

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > แทร็ค (ขึ้นน้ำ) > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นขอบเขต

การแก้ไขขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก ตรวจสอบ
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
 - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก **แก้ไขเขตแดน**
 - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้เลือก **การเตือน**

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้ ซึ่งเป็นประโยชน์ในการหลีกเลี่ยงบริเวณเฉพาะหรือเมื่อคุณควรได้นับการแจ้งเตือนอย่างมากในบางบริเวณ

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือกตรวจสอบ > การเตือน
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อเรืออยู่ห่างจากขอบเขตที่กำหนดไว้ ให้เลือก **ระยะห่างค่าเตือน** ป้อนระยะทาง และเลือก **เสร็จสิ้น**
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อคุณเข้าหรือออกจากขอบเขตพื้นที่หรือวงกลม ให้เลือก **พื้นที่** เพื่อแสดง **การเข้าสู่** หรือ **การออก**

การลบขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขเขตแดน > ลบ

การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ทั้งหมด > ตกลง

คุณลักษณะการเล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการเล่นเรือ

คุณต้องเลือกประเภทเรือสำหรับเล่นเพื่อใช้คุณสมบัติการเล่นเรือ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ประเภทเรือ
- 2 เลือก เรือใบ หรือ แล่นเรือคาตามาราน

การแข่งขันเรือใบ

คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณซิงโครไนซ์ตัวนับเวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับเวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่ถูกต้อง

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการเล่นเรือเป็นรูปแบบของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่เหมาะสม

หลังจากที่คุณตั้งหมุดเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาและความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ขยายออกจากแต่ละหมุด

จุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบันของคุณ

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีเขียว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้นเริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

- 1 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU > เส้นเริ่มต้น**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาในขณะที่คุณเดินเรือผ่าน ให้เลือก **Ping เครื่องหมาย**
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาโดยใส่พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด**
 - ในการสลับตำแหน่งของเครื่องหมายด้านซ้ายและขวาหลังจากที่คุณตั้งแล้ว ให้เลือก **สลับกราบซ้ายและขวา**

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ด้วยความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น, หน้า 45*)
- 2 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU > ความเร็วเป้าหมาย** และเลือกความเร็วเป้าหมายของคุณเมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
- 3 เลือก **เวลาเป้าหมาย** และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
- 4 เลือก **BACK**
- 5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การใช้งานพิกานับถอยหลังสำหรับการแข่งเรือใบ, หน้า 45*)

การใช้งานพิกานับถอยหลังสำหรับการแข่งเรือใบ

- 1 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **+** หรือ **-** เพื่อตั้งค่าตัวจับเวลา
- 2 เลือก **MENU > เริ่มต้น** หรือ **MENU > หยุด** เพื่อเริ่มและหยุดตัวจับเวลา

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

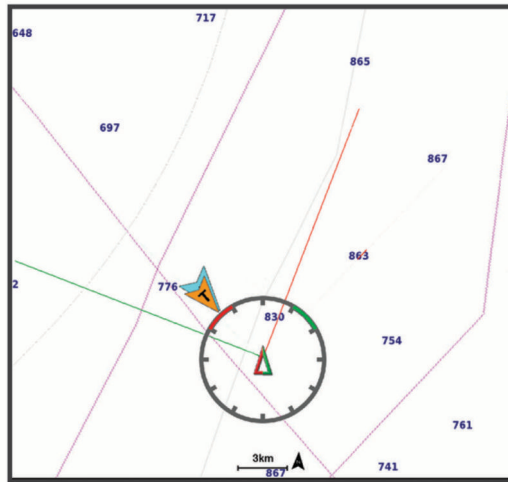
คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี้จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

- 1 จากเมนูการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU** > **เส้นเริ่มต้น** > **ค่าชดเชยหัวเรือ GPS**
- 2 ป้อนระยะทาง
- 3 เลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ*, หน้า 10) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือทางใต้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรือทางใต้ ให้เลือก **MENU** > **ชั้นแผนที่** > **เรือของฉัน** > **Layline**

Mark: ตั้งค่าลักษณะ Layline ที่ปรากฏบนแผนภูมิ

เรือ: ตั้งค่าลักษณะเรือที่ปรากฏบนแผนภูมิ

ความยาว: ตั้งค่าความยาวของ Layline

การแสดงผล: ตั้งค่าลักษณะ Layline และเรือที่ปรากฏบนแผนที่

ตั้งค่า > มุมการแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุมไต้ลมด้วยตัวเอง

ตั้งค่า > มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

ตั้งค่า > มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมไต้ลมที่เรือกำลังแล่น

ตั้งค่า > การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตั้งค่า > ค่าคงตัวของกรอง: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ยาวขึ้น สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

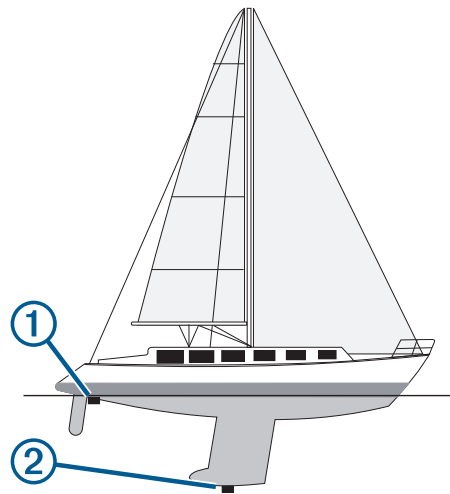
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซนาร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคิล ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซนาร์ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

3 เลือก **+** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก **-** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

คำแนะนำ: หากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณมีปุ่ม ให้ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนระยะทาง

การดำเนินการระบบอัตโนมัติปลอดภัยของเรือใบ

⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบออโตไพลอตจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้ออโตไพลอต

นอกเหนือจากการรักษาทัศนียภาพแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบออโตไพลอตรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมในปัจจุบัน ต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ของคุณกับ เซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 ที่ทำงานร่วมกันได้เพื่อรักษาทิศทางลมหรือปรับใบเรือหรือปรับทิศทางเรือตามลม

การตั้งชนิดการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลมเข้ากับระบบออโตไพลอต สำหรับการกำหนดค่าระบบออโตไพลอตขั้นสูง ดูวิธีการติดตั้งที่มากับระบบออโตไพลอตของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าใบ** > **ชนิดลมปะทะ**
- 2 เลือก **สัมพัทธ์** หรือ **จริง**

การใช้การรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้การรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลมเข้ากับระบบออโตไพลอต

จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **เข้าสู่ลมปะทะตามที่เห็น** หรือ **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาที่สมุงหน้า

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบออโตไพลอต

- 1 เมื่อใช้การรักษาที่สมุงหน้า ให้เลือก **MENU**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาที่สมุงหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก **เข้าสู่ลมปะทะตามที่เห็น**
 - หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาที่สมุงหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก **เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง**

การปรับมุมการรักษาทิศทางลม

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบออโตไพลอตเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก <1° หรือ 1°>
- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้เลือก <<10° หรือ 10°>>

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งออโตไพลอตให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาที่สมุงหน้าหรือทิศทางลม

การ Tack และ Gybe จากการคงทิศทางหัวเรือ

- 1 ใช้การรักษาที่หัวเรือ (*การใช้ออโตไพลอต*, หน้า 74)
- 2 เลือก **MENU**
- 3 เลือกตัวเลือก
ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

- 1 ใช้การรักษาทิศทางลม (*การใช้การรักษาทิศทางลม*, หน้า 48)
- 2 เลือก **MENU**
- 3 เลือกตัวเลือก
ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งค่าหน่วงการปรับใบเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือจะให้คุณหน่วงเวลาการบังคับปรับใบเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าใบ** > **ความล่าช้า Tack/Gybe**
- 2 เลือกระยะเวลาการหน่วง
- 3 ในกรณีที่น่าจะเป็น เลือก **เสรีจลัน**

การเปิดใช้ตัวบ่งชี้ Gybe

หมายเหตุ: ตัวบ่งชี้ Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยฟังก์ชันหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวบ่งชี้ Gybe จะขัดขวางไม่ให้ฮอตโฟลอตทำการ Gybe

- 1 จากหน้าจอโฮตโฟลอต ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าใบ** > **ตัวบ่งชี้ Gybe**
- 2 เลือก **ถูกเปิดใช้งาน**

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทางมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก **MENU** > **ชั้นแผนที่** > **เรือของคุณ** > **เส้นทางมุ่งหน้า** > **เครื่องหมายมุม**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **แหล่ง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
 - ในการใช้เส้นทางมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
 - ในการใช้ข้อมูลจากเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **ทิศมุ่งหน้า**
 - ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซ็นเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทางมุ่งหน้า และเส้นทาง COG บนแผนที่
- 3 เลือก **การแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก
 - เลือก **ระยะทาง** > **ระยะทาง** แล้วป้อนความยาวของเส้นทางที่แสดงบนแผนที่
 - เลือก **เวลา** > **เวลา** แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในเวลาที่กำหนดที่ความเร็วปัจจุบันของคุณ

การดูข้อมูลเรือสำหรับเล่น

หลังจากที่คุณเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น เข็มทิศ MSC™ 10 คุณสามารถดูข้อมูลเรือ เช่น ขึ้น-ลง ระยะพิทช์ และการเอียง

- 1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:
 - จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
 - จากหน้าจอรวม ให้เลือก **MENU** > **กำหนดค่าการรวม** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก **เรือ**
- 3 เลือกข้อมูลที่จะเพิ่มลงในหน้า เช่น **ขึ้น-ลง, ทริม (พิทช์)** หรือ **มุมท้ายเรือ**

Fishfinder โซนาร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซนาร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซนาร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซนาร์และโมดูลวัดความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซนาร์ Panoptix บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซนาร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซนาร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกมุม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับแกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมุมมองโซนาร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90, หน้า 8*)

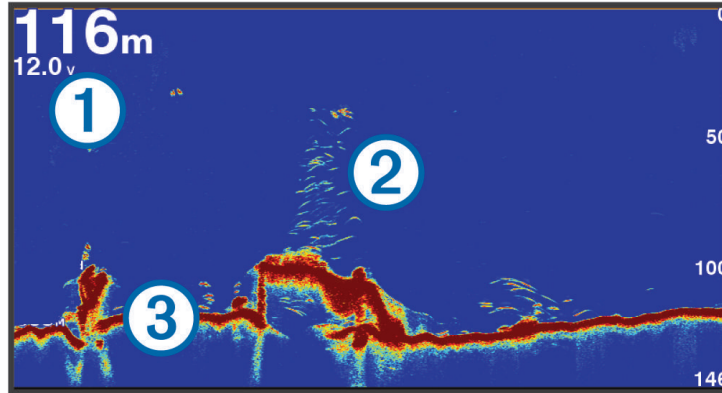
การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์

- ในการปิดใช้งานโซนาร์ที่ทำงานอยู่ จากหน้าจอโซนาร์ ให้เลือก **MENU** > **ทำการส่งโซนาร์**
- ในการปิดใช้งานการส่งสัญญาณโซนาร์ทั้งหมด ให้กด **⏻** และเลือก **ปิดใช้งานโซนาร์ทั้งหมด**

มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมข้อมูลหลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซนาร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซนาร์ที่อ่านได้จากหัวโซนาร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่

ในมุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ สองด้านของหน้าจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์แบบเต็มของความถี่ที่แตกต่างกัน

หมายเหตุ: มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ต้องใช้หัวโซนาร์ชนิดความถี่คู่

มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุม

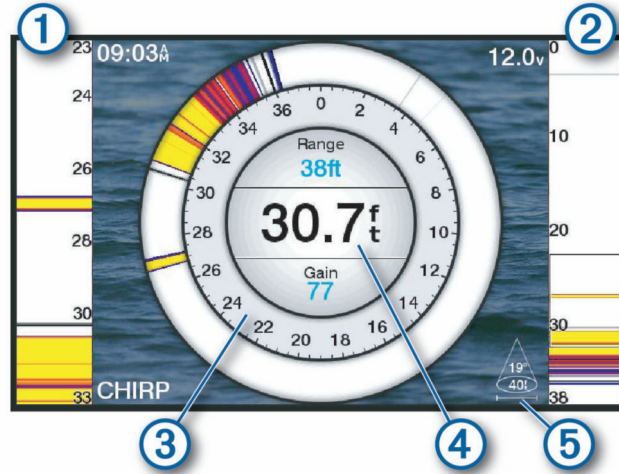
มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุมจะแสดงกราฟเต็มของค่าโซนาร์ที่อ่านได้ และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนหน้าจอเดียวกัน

มุมมอง Flasher

Flasher แสดงข้อมูลโซนาร์บนสเกลความลึกวงกลม เพื่อระบุสิ่งที่อยู่ใต้เรือของคุณ สเกลความลึกวงกลมถูกจัดเป็นวงแหวนที่ส่วนบนสุดและมีทิศทางตามเข็มนาฬิกา ความลึกระบุโดยสเกลภายในวงแหวน ข้อมูลโซนาร์กระพริบบนวงแหวนเมื่อได้ระดับความลึกที่ระบุไว้

สี Flasher จะบ่งบอกถึงความแรงที่แตกต่างกันของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์ รูปแบบสีเริ่มต้นจะเป็นไปตามตัวเลือกสีโซนาร์ทั่วไป โดยสีเหลืองจะหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรงที่สุด สีส้มหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรง สีแดงหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อน สีน้ำเงินหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อนที่สุด และสีขาวหมายถึงไม่มีสัญญาณสะท้อนกลับ

เลือก **โซนาร์ > Flasher**

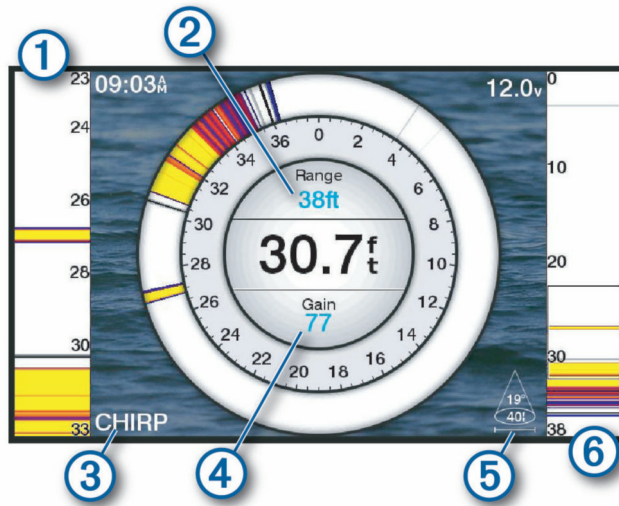


①	A-scope, มุมมองมุมเข้าของมุมมองด้านขวา
②	A-scope พร้อมกับพื้นที่การซุ่มที่ระบุไว้ ^{2 3}
③	สเกลความลึก
④	ความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
⑤	มุมและระยะของกรวยหัวโซนาร์ที่ความลึกปัจจุบัน

² ในอุปกรณ์ที่มีปุ่ม คุณสามารถกด ▲ และ ▼ เพื่อเลื่อนพื้นที่การซุ่มขึ้นและลง บนอุปกรณ์ที่มีหน้าจอสัมผัส คุณสามารถลากโครงร่างเพื่อย้ายพื้นที่ซุ่มขึ้นและลงได้

ทางลัดหน้า Flasher

บนอุปกรณ์โซนาร์ คุณสามารถโต้ตอบกับ Flasher และ A-Scope ได้

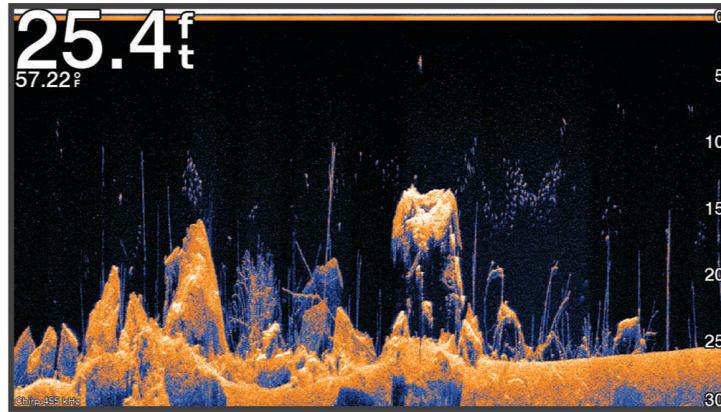


①	ลากขึ้นและลงเพื่อเลื่อนพื้นที่การซุ่ม
②	เลือกเพื่อเพิ่มช่วงระยะ
③	เลือกเพื่อปรับความถี่
④	เลือกเพื่อปรับเกน
⑤	เลือกเพื่อปรับความกว้างลำแสง
⑥	ลากหน้าต่างการซุ่มเพื่อเลื่อนพื้นที่การซุ่มไปยัง A-Scope ด้านซ้าย แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซุ่มเข้า เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซุ่มออก

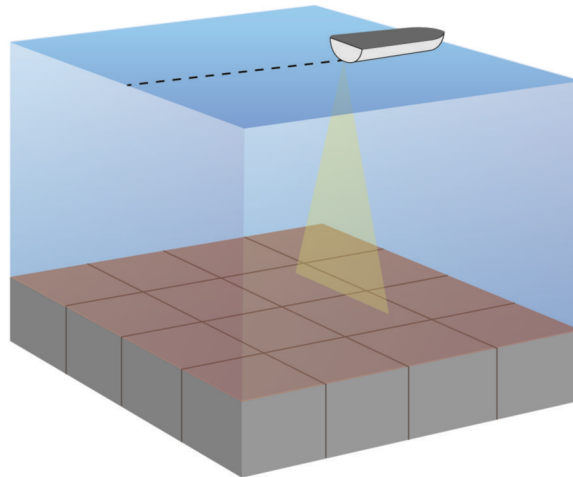
มุมมองโซนาร์

หมายเหตุ: ในการรับโซนาร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

โซนาร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด



หัวโซนาร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซนาร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายภาพเอกซเรย์ ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

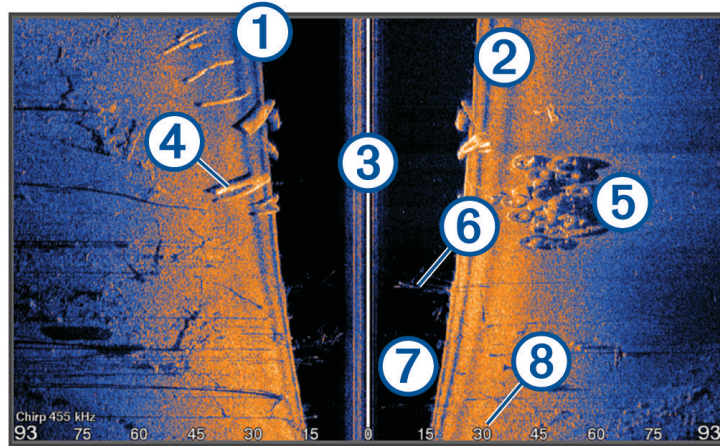


มุมมองโซนาร์

อุปกรณ์บางรุ่นไม่รองรับโซนาร์ Garmin SideVü™ ในตัว หากรุ่นของคุณไม่มีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีโมดูลวัดความลึกและหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

หากรุ่นของคุณมีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

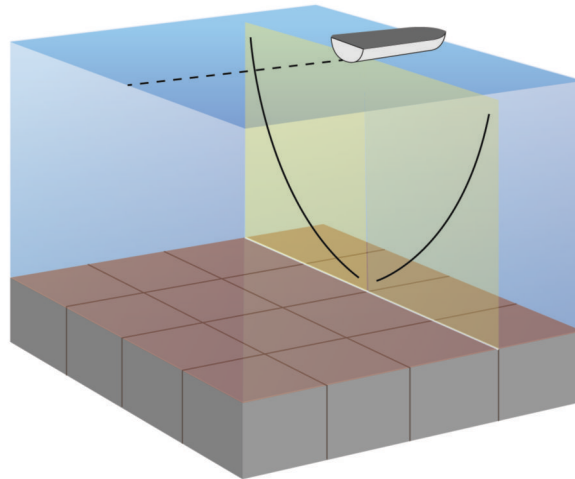
เทคโนโลยีโซนาร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



①	ด้านซ้ายของเรือ
②	ด้านขวาของเรือ
③	หัวโซนาร์บนเรือของคุณ
④	ท่อนไม้
⑤	ยางเก่า
⑥	ต้นไม้
⑦	น้ำระหว่างเรือและพื้น
⑧	ระยะห่างจากด้านข้างของเรือ

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลำคลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซนาร์ SideVü จะใช้ลำคลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านล่างใต้จนถึงด้านข้างของเรือของคุณ



การวัดระยะทางบนจอโซนาร์

คุณสามารถวัดวัดระยะทางระหว่างจุดสองจุดบนมุมมองโซนาร์ SideVü ได้

1 จากมุมมองโซนาร์ SideVü ให้เลือก 

2 เลือกตำแหน่งบนหน้าจอ

3 เลือก ...

หมุดจะปรากฏบนจอ ณ ตำแหน่งที่เลือก

4 เลือกตำแหน่งอื่น

ระยะทางและทิศทางจากหมุดจะแสดงที่มุมบนซ้าย

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของหมุด ให้เลือก 

มุมมองโซนาร์ Panoptix

ในการรับโซนาร์ Panoptix คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้

มุมมองโซนาร์ Panoptix จะให้คุณดูรอบๆ เรือได้แบบเรียลไทม์ คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณ

มุมมองโซนาร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตเร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซนาร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

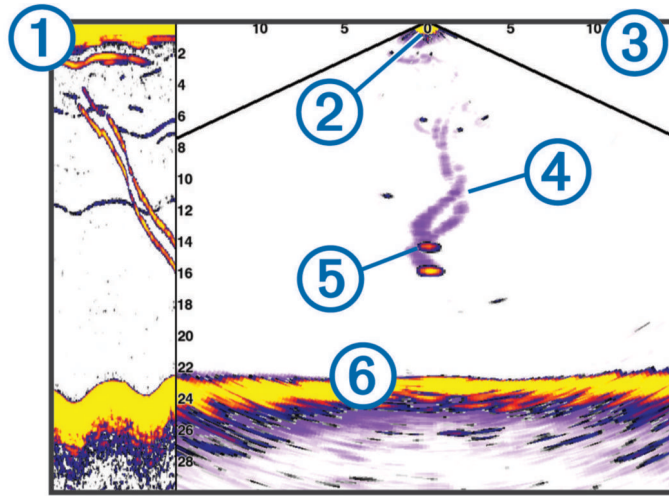
มุมมองโซนาร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตในแต่ละการค้นหาลูกของหัวโซนาร์

ในการดูมุมมองโซนาร์ Panoptix ทั้งห้ามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซนาร์ตัวที่สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซนาร์ Panoptix ให้เลือก Panoptix และเลือกมุมมอง

มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü

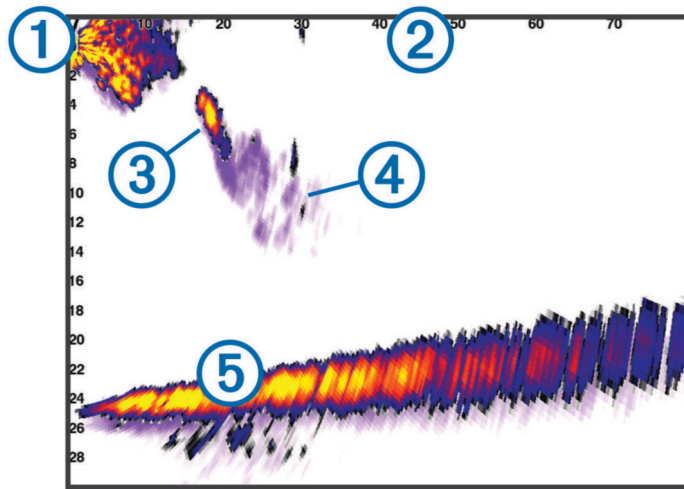
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช้ในการดูฝูงปลาและปลาได้



①	ประวัติมุมมองด้านล่าง Panoptix ในมุมมองโซนาร์แบบเลื่อน
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	รอยทาง
⑤	ดรอปปชอตริก
⑥	พื้น

มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü

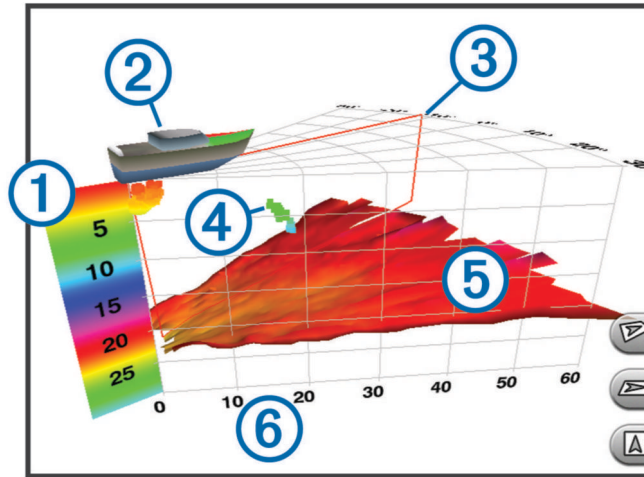
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช้ในการดูฝูงปลาและปลาได้



①	เรือ
②	ช่วงระยะ
③	ปลา
④	รอยทาง
⑤	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D

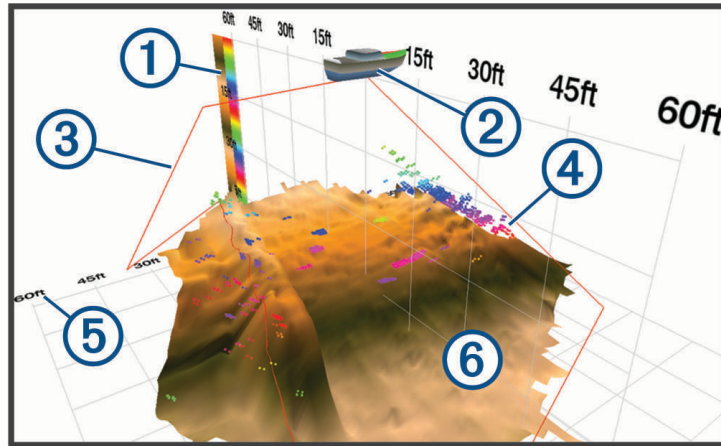
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซนาร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้องเห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ตัวระบุ Ping
④	ปลา
⑤	พื้น
⑥	ช่วงระยะ

มุมมองโซนาร์ RealVü ล่าง 3D

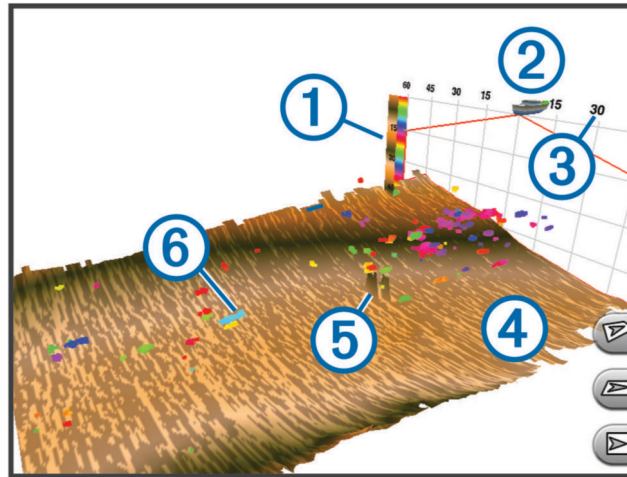
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซนาร์ และสามารถใช้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ



①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ลำแสงโซนาร์
④	ช่วงระยะ
⑤	ปลา
⑥	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D

มุมมองโซนาร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงห้วงน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



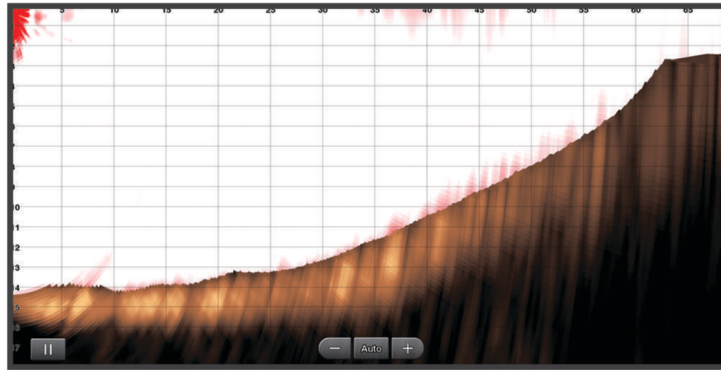
①	คำอธิบายสี่
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	พื้น
⑤	โครงสร้าง
⑥	ปลา

มุมมองของโซนาร์ FrontVü

มุมมองของโซนาร์ Panoptix FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะสูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

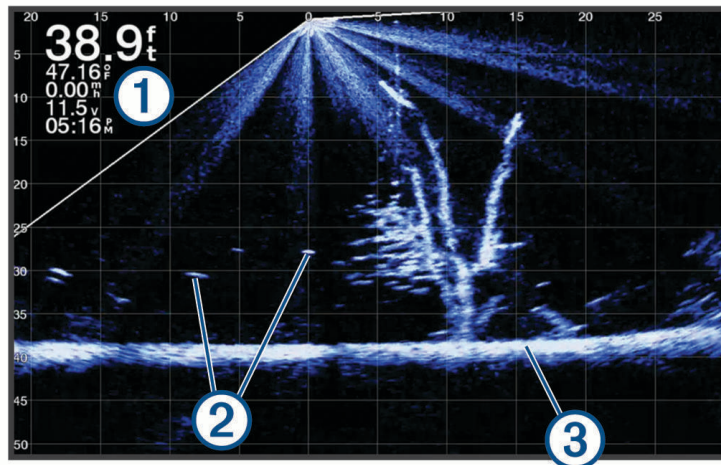
ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซนาร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซนาร์ FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซนาร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซนาร์



มุมมองโซนาร์

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านล่างเรือ และสามารถชี้เพื่อดูปลาและปลาและสิ่งก่อสร้างได้



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

การเลือกชนิดของหัวโซนาร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซนาร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซนาร์ Garmin ClearVü™ ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซนาร์เพื่อให้หัวโซนาร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง

หมายเหตุ: โมดูลโซนาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นไม่รองรับคุณสมบัตินี้

1 การดำเนินการให้เสร็จ:

- จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > ชนิดทรานสดิวเซอร์**
- เลือก **การตั้งค่า > เรือของคุณ > ชนิดทรานสดิวเซอร์**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ตรวจจบบหัวโซนาร์โดยอัตโนมัติ ให้เลือกหัวโซนาร์ที่จะเปลี่ยน และเลือก **ตรวจจบบอัตโนมัติ**
- เพื่อเลือกหัวโซนาร์ด้วยตัวเอง ให้เรียนรู้ช่วงของหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เลือกหัวโซนาร์เพื่อเปลี่ยนแปลง เลือกตัวเลือกที่ตรงกับหัวโซนาร์ที่ติดตั้ง เช่น **ลำแสงคู่ (200/77 kHz)** หรือ **ความถี่คู่ (200/50 kHz)** แล้วเลือก **เปลี่ยนรุ่น**

ประกาศ

การเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเองอาจทำให้หัวโซนาร์ชำรุดเสียหายหรือประสิทธิภาพของหัวโซนาร์ลดลง

หมายเหตุ: หากคุณเลือกหัวโซนาร์ด้วยตนเอง ให้ตัดการเชื่อมต่อหัวโซนาร์นั้น แล้วเชื่อมต่อหัวโซนาร์อื่น คุณควรรีเซ็ตตัวเลือกนี้เป็น **ตรวจจบบอัตโนมัติ**

การปรับเข็มทิศ

ก่อนที่คุณจะปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซนาร์ให้ห่างจากทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อนลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: เข็มทิศอาจไม่ทำงานหากคุณติดตั้งหัวโซนาร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรใช้เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า เช่น เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า SteadyCast™ เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแสดงทิศทางที่หัวโซนาร์ชี้โดยสัมพันธ์กับเรือ

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซนาร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

- 1 จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ใช้งาน AHRS** เพื่อเปิดเซนเซอร์ AHRS
- 3 เลือก **ปรับเทียบเข็มทิศ**
- 4 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การเลือกที่มาของโซนาร์

คุณลักษณะบางตัวอาจใช้ไม่ได้ในทุกรุ่น

เมื่อคุณกำลังใช้ที่มาของโซนาร์สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นมากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีที่มาสองที่สำหรับ Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้จากมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü ได้

- 1 เปิดมุมมองโซนาร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา
- 2 เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง**
- 3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซนาร์นี้


การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์เพื่อให้ระบุที่มาได้ง่าย ตัวอย่างเช่น คุณใช้ "Bow" เป็นชื่อของหัวโซนาร์บนหัวเรือของคุณ

ในการเปลี่ยนชื่อที่มา คุณต้องอยู่ในมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้องสำหรับที่มา ตัวอย่างเช่น ในการเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์ Garmin ClearVü คุณต้องเปิดมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง > เปลี่ยนชื่อที่มา**
- 2 ป้อนชื่อ

การสร้างเว็พอยท์บนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองของโซนาร์ เลือกการดำเนินการ:
 - ในอุปกรณ์ที่มีปุ่ม ให้ < หรือ >
 - ในอุปกรณ์ที่มีหน้าจอสัมผัส ให้ลากหน้าจอหรือสัมผัส **||**
- 2 เลือกตำแหน่ง
- 3 เลือก 
- 4 หากจำเป็น ให้แก้ไขข้อมูลเว็พอยท์ เช่น ชื่อของเว็พอยท์

การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว

- จากมุมมองของโซนาร์ เลือกการดำเนินการ:
- ในอุปกรณ์ที่มีปุ่ม ให้กด < หรือ >
 - ในอุปกรณ์ที่มีหน้าจอสัมผัส ให้ลากหน้าจอหรือสัมผัส **||**

การดูประวัติของโซนาร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซนาร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซนาร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซนาร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซนาร์

- 1 จากมุมมองของโซนาร์ เลือกการดำเนินการ:
 - ในอุปกรณ์ที่มีปุ่ม ให้กด < ค้างไว้
 - ในอุปกรณ์ที่มีหน้าจอสัมผัส ให้ลากหน้าจอไปทางขวา
- 2 เลือก **BACK** เพื่อออก

การแบ่งปันโซนาร์

คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากที่มาที่เข้าร่วมกันได้บน Garmin Marine Network คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์ภายนอกที่เข้าร่วมกันได้ เช่น โมดูลโซนาร์ GCV™ นอกจากนี้คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่มีโมดูลโซนาร์ในตัว

ชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละเครื่องบนเรือสามารถแสดงข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์และหัวโซนาร์ที่เข้าร่วมกันได้ทุกตัวบนเรือ ไม่ว่าชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซนาร์จะติดตั้งที่ใดบนเรือของคุณก็ตาม ตัวอย่างเช่นจากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 93sv ติดตั้งที่ด้านหลังเรือ คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus และหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อื่นที่ติดตั้งด้านหน้าเรือ

เมื่อแบ่งปันข้อมูลโซนาร์ ค่าการตั้งค่าโซนาร์บางค่าเช่น ช่วงระยะ และ เพิ่ม จะได้รับการซิงโครไนซ์ทั่วทั้งอุปกรณ์บนเรือ ค่าการตั้งค่าโซนาร์อื่นๆ เช่น การตั้งค่า ลักษณะแผนที่ จะไม่ได้รับการซิงโครไนซ์ และควรได้รับการกำหนดค่านอุปกรณ์รายอุปกรณ์แต่ละตัว นอกจากนี้อัตราการเลื่อนของมุมมองโซนาร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü จะได้รับการซิงโครไนซ์เพื่อทำให้มุมมองแบบแยกมีความสอดคล้องกันมากขึ้น

หมายเหตุ: การใช้หัวโซนาร์หลายตัวพร้อมกันสามารถสร้างการแทรกสัญญาณข้ามซึ่งสามารถขจัดได้โดยการปรับ การรบกวน ในการตั้งค่าโซนาร์

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อย่างไม่อย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU**
- 2 เลือก **เพิ่ม** หรือ **ความสว่าง**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดเกนหรือความสว่างเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการอนุญาตให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ปรับเกนหรือความสว่างอัตโนมัติ ให้เลือกตัวเลือกอัตโนมัติ

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซนาร์บางตัว การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนสภาพของการกลับคืนความเข้มสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU**
- 2 เลือกตัวเลือกตามมุมมองโซนาร์:
 - เลือก **คอนทราสต์**
 - เลือก **การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > เกนสี**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าเริ่มต้น**

การตั้งค่าโซนาร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ SideVü

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์**

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ความเร็วการเลื่อน: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซนาร์จากขวาไปซ้าย

ในน้ำตื้น คุณอาจต้องการที่จะลดความเร็วการเลื่อนให้ลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเพิ่มความเร็วการเลื่อนได้

เส้นระยะ: แสดงเส้นแนวตั้งที่ระบุระยะทางด้านขวาและด้านซ้ายของเรือ การตั้งค่านี้ใช้ได้สำหรับมุมมองโซนาร์ SideVü

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสีของมุมมองโซนาร์ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้ในเมนู **ลักษณะแผนที่**

รูปแบบสีที่มีความต่างสูงมอบการกำหนดสีที่เข้มกว่าให้กับสัญญาณสะท้อนกลับต่ำ รูปแบบสีที่มีความต่างต่ำมอบการกำหนดสีให้กับสัญญาณสะท้อนกลับต่ำที่คล้ายกับสีพื้นหลัง

ลักษณะแผนที่: กำหนดลักษณะของมุมมองโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซนาร์, หน้า 66*)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ขั้นสูง: ตั้งค่าตัวเลือกโซนาร์ขั้นสูง เช่น การรบกวน (*การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง, หน้า 67*)

การติดตั้งโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เริ่มต้น

การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ซูม**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งความลึกและการซูมอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก **>>** สำหรับตัวเลือกเพิ่มเติม
 - ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายเอง ให้เลือก **ทำเอง > >>**, เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซูมเข้า** หรือ **ซูมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
 - เพื่อขยายพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่งบนหน้าจอ ให้เลือก **ขยาย**
คำแนะนำ: คุณสามารถลากกล่องการขยายไปยังตำแหน่งใหม่บนหน้าจอได้
 - ในการซูมเข้าข้อมูลโซนาร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มลัดด้านล่าง**

ในการยกเลิกการซูม ให้ยกเลิกการเลือกตัวเลือก

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซนาร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ ความเร็วการเลื่อนที่มากขึ้นจะแสดงรายละเอียดจนกว่าจะไม่มีรายละเอียดเพิ่มเติมให้แสดง ซึ่งเป็นจุดที่มีการเริ่มขยายรายละเอียดที่มีอยู่ ออก ซึ่งเป็นประโยชน์ใจขณะเคลื่อนที่หรือทอดลิ่ง หรือเมื่อคุณอยู่ในน้ำลึกที่โซนาร์ส่งเสียงซำมาก การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซนาร์บนหน้าจอ ได้นานขึ้น ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ การตั้งค่า ค่าเริ่มต้น ให้สมดุลที่ตระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ความเร็วการเลื่อน**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเหนือพื้น ให้เลือก **อัตโนมัติ**

ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเรือหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก **อัตโนมัติ**

การตั้งค่า **อัตโนมัติ** จะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อดูมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü/SideVü หรือค้นหาโครงสร้าง ขอแนะนำให้ใช้การตั้งค่า **อัตโนมัติ**

- ในการเลื่อนให้เร็วขึ้น ให้เลือก **ขึ้น**
- ในการเลื่อนภาพให้ช้าลง ให้เลือก **ลง**

การปรับช่วง

คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความลึกสำหรับมุมมองโซนาร์ทั่วไปและ Garmin ClearVü ได้

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านบนนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบถ้วนที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ช่วงระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ซาร์ตพล็อตเตอร์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**

คำแนะนำ: จากหน้าจอโซนาร์ คุณสามารถเลือก **+** หรือ **-** เพื่อปรับช่วงด้วยตนเอง

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก **+** หรือ **-** พร้อมกันเพื่อสลับระหว่างโหมดการปรับโดยอัตโนมัติและด้วยตนเองได้

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์หลายจอ คุณสามารถเลือก SELECT เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์เดียว คุณสามารถเลือก SELECT เพื่อเปลี่ยนทางลัดของปุ่ม **+** และ **-** ได้ การกด SELECT ซ้ำๆ จะทำให้คุณสามารถเลือกกระดืบ ช่วงระยะ เพิ่ม หรือ ขยาย ได้

การตั้งค่าลักษณะโซนาร์





จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์และข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมายและข้อมูลโซนาร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมาย

ภาพขั้นสูง: แสดงภาพโซนาร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลส่งเสียงที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์ส่งเสียงในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซนาร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซนาร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสองคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

เสียงเตือนโซนาร์

คำเตือน

คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซนาร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

คุณสมบัติสัญญาณเตือนนำดินคือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

เลือก **การตั้งค่า** > **เตือน** > **โซนาร์**




นำดิน: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 70) การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

อุณหภูมิน้ำ: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์แจ้งอุณหภูมิที่ 2°F (1.1°C) ที่สูงหรือต่ำกว่าอุณหภูมิที่ระบุ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง

หมายเหตุ: แต่ละมุมมองและหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง**

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาการรบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากการรบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ค่ารบกวนบนผิวน้ำ: ซ่อนค่ารบกวนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างค่ารบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

เกนลี: โปรตดู (*การปรับระดับของรายละเอียด, หน้า 63*)

TVG: ปรับลักษณะการแสดงผลการส่งกลับเพื่อชดเชยสัญญาณโซนาร์ที่ไม่ชัดเจนในน้ำลึก และลดการปรากฏของเสียงรบกวนใกล้กับพื้นผิว เมื่อค่าของการตั้งค่านี้นี้เพิ่มขึ้น สีที่เชื่อมโยงกับสัญญาณรบกวนระดับต่ำและปลาเป้าหมายจะปรากฏอย่างสม่ำเสมอมากกว่าผ่านความลึกของน้ำหลายระดับ นอกจากนี้ การตั้งค่านี้นี้ช่วยลดสัญญาณรบกวนใกล้กับพื้นผิวของน้ำ

ขีดจำกัดการค้นหาพื้น: จำกัดการค้นหาด้านล่างให้อยู่ในระดับความลึกที่เลือกเมื่อตั้งค่า ช่วงระยะ เป็น อัตโนมัติ หากต้องการลดระยะเวลาที่ใช้ในการค้นหาพื้น คุณสามารถเลือกความลึกเพื่อจำกัดการค้นหาพื้นได้ อุปกรณ์จะไม่ค้นหาพื้นใต้น้ำที่ลึกกว่าความลึกที่เลือก ปรับลักษณะการแสดงผลการส่งกลับเพื่อชดเชยสัญญาณโซนาร์ที่ไม่ชัดเจนในน้ำลึก และลดการปรากฏของเสียงรบกวนใกล้กับพื้นผิว เมื่อค่าของการตั้งค่านี้นี้เพิ่มขึ้น สีที่เชื่อมโยงกับสัญญาณรบกวนระดับต่ำและปลาเป้าหมายจะปรากฏอย่างสม่ำเสมอมากกว่าผ่านความลึกของน้ำหลายระดับ นอกจากนี้ การตั้งค่านี้นี้ช่วยลดสัญญาณรบกวนใกล้กับพื้นผิวของน้ำ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของโรงงานสำหรับมุมมองของโซนาร์

ชนิดทรานสดิวเซอร์: ทำให้คุณสามารถเลือกประเภทของหัวโซนาร์ที่กำลังเชื่อมต่อกับอุปกรณ์

พลิกซ้าย/ขวา: เปลี่ยนทิศทางการมองของโซนาร์ SideVü เมื่อหัวโซนาร์ได้รับการติดตั้งโดยสลับด้าน

กลับ180องศา: กำหนดทิศทางการมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์โดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านทำเรือ

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซนาร์ Panoptix

ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้งาน AHRS: ทำให้เซนเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในสามารถตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix เมื่อปิดการตั้งค่านี้นี้ จะถือว่าหัวโซนาร์ได้รับการติดตั้งที่มุม 45 องศา

ความถี่โซนาร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซนาร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลามองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

ความถี่ CHIRP จะอนุญาตให้คุณกวาดพัลส์แต่ละพัลส์ผ่านทางช่วงความถี่ ทำให้แบ่งแยกเป้าหมายในน้ำลึกได้ดีกว่า สามารถใช้ CHIRP เพื่อระบุเป้าหมายอย่างชัดเจนอย่างเช่นปลาในฝูงปลา และการใช้งานในน้ำลึก โดยปกติแล้ว CHIRP ทำงานได้ดีกว่าการใช้ความถี่เดียว เนื่องจากปลาเป้าหมายบางตัวอาจจะเห็นได้ชัดกว่าด้วยความถี่ตายตัว คุณจึงควรพิจารณาถึงเป้าหมายและสภาพน้ำเมื่อใช้ความถี่ CHIRP

หัวโซนาร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซนาร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

การเลือกความถี่ของหัวโซนาร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซนาร์และหัวโซนาร์ทุกตัวได้

คุณสามารถเลือกที่จะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซนาร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ 1/2 ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ความถี่**
- 2 เลือกความถี่ที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *(ความถี่โซนาร์, หน้า 68)*

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซนาร์บางตัวไม่ได้

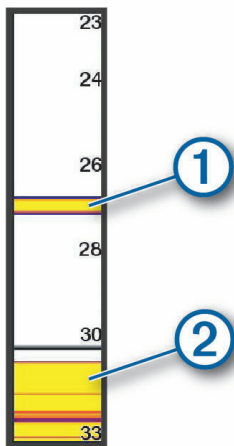
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซนาร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **MENU > ความถี่**
- 2 เลือก **เพิ่ม**
- 3 ป้อนความถี่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้เฉพาะในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมอง โดยแสดงสิ่งที่อยู่ใต้หัวโซนาร์ในขณะนี้ คุณสามารถใช้ A-Scope เพื่อระบุการตอบกลับของเป้าหมายที่อาจพลาดไปเมื่อข้อมูลโซนาร์เลื่อนอย่างรวดเร็วบนหน้าจอ เช่น เมื่อเรือของคุณเคลื่อนที่ด้วยความเร็วสูง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย






A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②
จากมุมมองโซนาร์ เลือก **MENU** > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > ขอบเขต A

การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix

การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม

คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมการดูของมุมมองของโซนาร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- ในการซูมเข้าและออกให้เลือก **+** และ **-**
- ในการปรับมุมมองบนอุปกรณ์ด้วยปุ่ม ให้ใช้ปุ่มลูกศร
- ในการปรับมุมมองในแนวทแยงบนอุปกรณ์หน้าจอสัมผัส ให้เลือก 
- ในการปรับมุมมองในแนวอนบนอุปกรณ์หน้าจอสัมผัส ให้เลือก 
- ในการปรับมุมมองในแนวตั้งบนอุปกรณ์หน้าจอสัมผัส ให้เลือก 

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซนาร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะกะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซนาร์ ประวัติ RealVü 3D

- 1 จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **MENU** > ความเร็วในการกวาด
- 2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าโซนาร์ LiveVü Forward และ FrontVü

จากมุมมองโซนาร์ LiveVü Forward หรือ FrontVü ให้เลือก MENU

เพิ่ม: ความคมชัดของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบถ้วนที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบถ้วนที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี้ด้วยตัวเองจะสามารถลดประสิทธิภาพของ การเตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมส่งสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซนาร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS31

ทำการส่งโซนาร์: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์ที่ทำงานอยู่

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 70) สามารถใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ

การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60

คุณสามารถเปลี่ยนมุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์เพื่อเล็งหัวโซนาร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซนาร์ให้ติดตามลูกบอลที่ผูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

1 จากมุมมองโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü เลือก **MENU > มุมส่งสัญญาณ**

2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü

⚠ คำเตือน

โซนาร์ FrontVü และการเตือนความลึก FrontVü คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เมื่อเรือมีความเร็วเข้าใกล้และเกิน 8 น็อต ความสามารถของคุณในการตอบสนองข้อมูลที่ได้จากโซนาร์ และ/หรือสัญญาณเตือนจะลดลง คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการตระหนักถึงสิ่งรอบตัวคุณในขณะที่อยู่ระหว่างใช้งานและควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ หากไม่ปฏิบัติตามอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือเมื่อใช้การเตือนการชนด้านหน้า (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 72)

1 จากมุมมองของโซนาร์ FrontVü เลือก **MENU > การเตือน FrontVü**

2 เลือก **เปิด**

3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

บนหน้าจอ FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วกว่าระดับด้านหน้าที่เพื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายในคอลัมน์น้ำได้สูงขึ้น ค่าเกนของสีที่สูงขึ้นยังช่วยให้คุณแยกการสะท้อนความเข้มต่ำที่บริเวณสูงกว่าในคอลัมน์น้ำได้ แต่จะทำให้เสียการจำแนกความแตกต่างของการสะท้อนในก้นทะเล คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณจำแนกกระหว่างเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับความเข้มสูง เช่น ทราย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่**

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดสะท้อนกลับโซนาร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งค่าระยะนำดินกว่าด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงหรือซ่อนปุ่มบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ Panoptix เลือก **MENU > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ค่าชดเชยหัวเรือ: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซนาร์

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

ใช้งาน AHRS: เปิดใช้เซ็นเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในเพื่อตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซนาร์ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซนาร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซนาร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

กลับ 180 องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านท่าเรือ

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ LiveVü ด้านล่าง, RealVü ด้านล่างแบบ 3D และ RealVü แบบประวัติ 3D

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเทียบทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix (*การปรับเทียบทิศ, หน้า 62*)

นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

มุมมองแผนที่: ควบคุมว่าหัวโซนาร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านบน การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้เซ็นเซอร์ AHRS เพื่อระบุแนว

นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ PS22

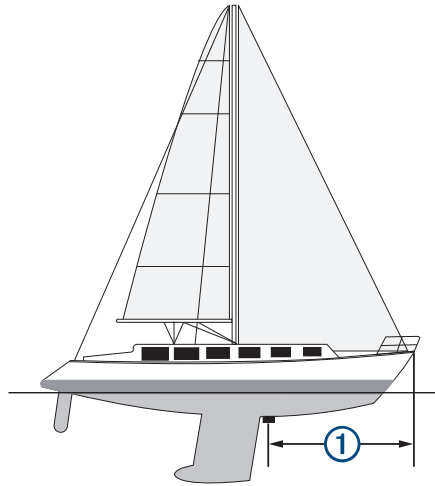
เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหาตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซนาร์ไปจนถึงหัวเรือ



2 จากมุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ค่าชดเชยหัวเรือ**

3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก **เสร็จสิ้น**

ที่มุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

ออโตไพลอต

⚠ คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ ลีนปีกผีเสื้อและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มี การควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนพื้นน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

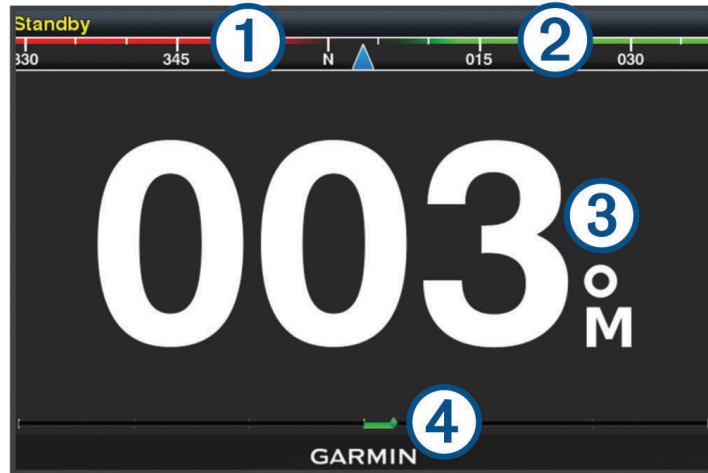
หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้พร้อมใช้งานสำหรับรุ่นที่มีความสามารถเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทัศนียภาพอย่างต่อเนื่อง (รักษาทัศนียภาพ) นอกจากนี้ระบบจะควบคุมพวงมาลัยและโหมดการทำงานและรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยอัตโนมัติอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้งานร่วมกันได้ คุณสามารถสั่งการและควบคุมออโตไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้งานร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com

หน้าจออัตโนมัติไฟลอต



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าให้อัตโนมัติบังคับทิศทาง)
③	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)
④	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น)
⑤	เลี้ยวไปทางกราบเรือซ้าย (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง)
⑥	เลี้ยวไปทางกราบเรือขวา (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง)

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติไฟลอต เลือก **MENU** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ขนาดระดับการเลี้ยว
- 2 เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้หางเสือ

- 1 จากหน้าจออัตโนมัติไฟลอต เลือก **MENU** > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าหมตพาวเวอร์ > ประหยัดพลังงาน
- 2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้หางเสือและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะเวลาเบี่ยงเบนมากก่อนที่อัตโนมัติไฟลอตจะทำการแก้ไข

คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้หางเสือ

การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ

ประกาศ

เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้เข็มทิศภายในของ CCU ออโตไพลอตสำหรับทิศมุ่งหน้า ใช้เข็มทิศ GPS ของบุคคลที่สามารถสามารถทำให้ข้อมูลที่ส่งมาไม่สม่ำเสมอและอาจทำให้เกิดความล่าช้าอย่างมาก ออโตไพลอตต้องการข้อมูลตามช่วงเวลา และไม่สามารถใช้ข้อมูลเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามารถสำหรับตำแหน่ง GPS หรือความเร็ว หากใช้งานเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามารถ ออโตไพลอตจะรายงานสูญเสียข้อมูลการนำทางและที่มาความเร็วเป็นระยะ

หากคุณมีที่มาทิศมุ่งหน้ามากกว่าหนึ่งในเครือข่าย คุณสามารถเลือกที่มาที่คุณต้องการได้ ที่มาสามารถทำงานร่วมกับเข็มทิศ GPS หรือเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กได้

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > แหล่งที่ต้องการ**
- 2 เลือกที่มา
หากที่มาทิศมุ่งหน้าที่คุณเลือกใช้งานไม่ได้ หน้าจอออโตไพลอตจะไม่แสดงข้อมูลใดๆ

การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™

คำเตือน

หากปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive การบังคับเรือด้วยตนเองจะไม่เป็นการหยุดใช้งานระบบออโตไพลอต คุณต้องใช้การควบคุมพวงมาลัยเรือหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อเพื่อหยุดการทำงานของระบบออโตไพลอต

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นออโตไพลอตบางรุ่น

ถ้าคุณสมบัตินี้ Shadow Drive ถูกปิดใช้งาน คุณต้องเปิดใช้งานอีกครั้ง ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเรือด้วยตนเองเพื่อปิดใช้งานระบบออโตไพลอต

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **MENU > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่า Shadow Drive**
 - 2 ถ้า **ถูกปิด** ปรากฏ ให้เลือก **Shadow Drive** เพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive
- เปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อปิดใช้งานคุณสมบัติอีกครั้ง

การใช้ออโตไพลอต


เมื่อคุณใช้ออโตไพลอต ออโตไพลอตจะควบคุมพวงมาลัยเรือและบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU > ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า** หรือ **MENU > ใช้งานลม**
ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจอออโตไพลอต

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะสามารถปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือในขณะที่ออโตไพลอตถูกใช้ ([การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive™](#), หน้า 74)

เมื่อใช้ออโตไพลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเองโดยใช้พวงมาลัยเรือ

Shadow Drive และ  ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเหลือง และคุณจะสามารถบังคับเลี้ยวทั้งหมดโดยใช้พวงมาลัยเรือ

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศมุ่งหน้าสองสามวินาที ระบบออโตไพลอตจะเริ่มการรักษาทิศมุ่งหน้าต่อที่ทิศมุ่งหน้าใหม่

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออโตไพลอตในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น

- 1 ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ([การใช้ออโตไพลอต](#), หน้า 74)
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก **<1°** หรือ **1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 1° หนึ่งครั้ง
 - เลือก **<<10°** หรือ **10°>>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 10° หนึ่งครั้ง
 - กดค้าง **<1°** หรือ **1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยวแบบควบคุมอัตรา
เรือจะยังเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยปุ่ม
 - กดค้าง **<<10°** หรือ **10°>>** เพื่อเริ่มการเลี้ยวจนถึง 10°

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

⚠ คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมีสติสัมปชัญญะในน้ำ

ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศทางหน้าใหม่

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **MENU > รูปแบบการหมุนพังกา > กลับรถ**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่เหมาะสม

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU > รูปแบบการหมุนพังกา > วงกลม**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **เวลา** และเลือกเวลาเพื่อให้ระบบออโตไพลอตบังคับเลี้ยวจนครบหนึ่งรอบ
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังสตาบวและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU > รูปแบบการหมุนพังกา > ซิกแซก**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **แอมพลิจูด** และเลือกองศา
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงเวลา** และเลือกระยะเวลา
- 4 เลือก **ใช้ซิกแซก**

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้นรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณื Man Overboard

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

รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor™


⚠ คำเตือน

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเพื่อควบคุมระบบออโตไพลอต Reactor ที่สามารถทำงานร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานรีโมท โปรดดูคำแนะนำรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor ที่ garmin.com

การจับคู่รีโมทคอนโทรลอัตโนมัติไพลอต Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก MENU > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติไพลอต
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก เปิดใช้งาน
- 3 เลือก การเชื่อมต่อใหม่
- 4 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก  > Pair with MFD
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงและแสดงข้อความยืนยัน
- 5 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก ใช่ เพื่อทำการจับคู่ให้เสร็จสิ้น

การเปลี่ยนคุณสมบัติของปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติไพลอต Reactor

คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบหรือการดำเนินการที่ถูกกำหนดไว้ในปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลอัตโนมัติไพลอต Reactor ได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทอัตโนมัติไพลอต > การดำเนินการของปุ่ม
- 2 เลือกปุ่มดำเนินการที่ต้องการเปลี่ยน
- 3 เลือกรูปแบบหรือการดำเนินการเพื่อกำหนดลงในปุ่มดำเนินการ

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®

คำเตือน

อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้หยุดนิ่ง การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้
อย่าใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือบุคคลอื่นในน้ำอาจสัมผัสโดนใบพัดที่กำลังหมุนอยู่

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนทำความสะอาดหรือทำการบำรุงรักษาใบพัดเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติอัตโนมัติไพลอตของทรอลิ่งมอเตอร์คือเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มี การควบคุม

เรียนรู้การใช้อัตโนมัติไพลอตบนพื้นน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้อัตโนมัติไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ข้อควรระวัง



ขณะที่ใช้คุณสมบัติอัตโนมัติไพลอต ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน

เมื่อจะเก็บหรือจะใช้งานมอเตอร์ ให้ตระหนักถึงพื้นผิวที่ล้อมรอบมอเตอร์ การลื่นไถลขณะกำลังเก็บหรือใช้งานมอเตอร์อาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บได้

คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ Force เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดูและควบคุมมอเตอร์โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin Force ที่ใช้ร่วมกันได้บนเรือของคุณเพื่อควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เปิดใช้งานเครือข่าย Wi-Fi บนชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 98)
- 3 หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network โปรดตรวจสอบว่าชาร์ตพล็อตเตอร์นี้เป็นโฮสต์ของเครือข่าย Wi-Fi
- 4 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin
- 5 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด  สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่
 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์จะเป็นสีน้ำเงินทึบในขณะที่ค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสีเขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

หลังจากที่ชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้แถบโอเวอร์เลย์ของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อควบคุมมอเตอร์ (*การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ*, หน้า 77)

การเพิ่มการควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ

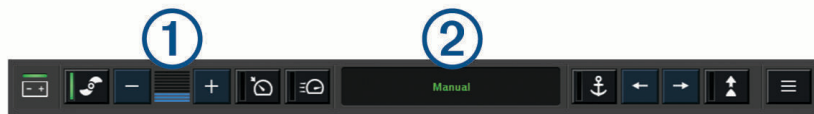
หลังจากที่คุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์เข้ากับทอร์ลิ่งมอเตอร์ Force แล้ว คุณต้องเพิ่มแถบควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์เข้ากับหน้าจอเพื่อควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - จากหน้ารวมหรือแผนผัง SmartMode™ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไข** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
 - จากเต็มหน้าจอ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 3 เลือกแถบบนสุดหรือแถบล่างสุด
- 4 เลือกแถบทอร์ลิ่งมอเตอร์

ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อเพิ่มการควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอทั้งหมดที่คุณต้องการควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์ช่วยให้คุณควบคุมทอร์ลิ่งมอเตอร์ Force และดูสถานะของมอเตอร์ เลือกรายการเพื่อใช้ ปุ่มจะสว่างขึ้นเมื่อถูกเลือก เลือกรายการอีกครั้งเพื่อเลิกใช้



	สถานะแบตเตอรี่ของทอร์ลิ่งมอเตอร์
	เปิดและปิดใบพัด
	ลดความเร็ว
	มาตรวัดความเร็ว
	เพิ่มความเร็ว
	เปิดใช้งานการควบคุมการส่งเรือที่ความเร็วเหนือพื้น (SOG) ปัจจุบัน
	ใช้ใบพัดด้วยความเร็วสูงสุด
	สถานะทอร์ลิ่งมอเตอร์
	เปิดใช้งานล็อกสมอ ซึ่งใช้ทอร์ลิ่งมอเตอร์ในการรักษาตำแหน่งของคุณ
	บังคับเลี้ยวทอร์ลิ่งมอเตอร์ เมื่อล็อกสมออยู่ ให้เลื่อนตำแหน่งตัวล็อกไปข้างหน้าถอยหลังซ้ายหรือขวา
	เปิดใช้งานการรักษาทิศทางหน้า (ตั้งค่าและรักษาทิศทางหน้าปัจจุบัน) เมื่อทอร์ลิ่งมอเตอร์อยู่ในการรักษาทิศทางหน้า แถบอัตโนมัติจะปรากฏขึ้นในแถบทอร์ลิ่งมอเตอร์
	เปิดการตั้งค่าทอร์ลิ่งมอเตอร์

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ เลือก 

ปรับเทียบ: ปรับเข็มทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 78) และตั้งค่าชดเชยหัวเรือของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 79)

เกนสมอ: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่ออยู่ในโหมดลือคสมอ หากต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า

การนำทางที่ได้: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อนำทาง หากต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า

โหมดรักษาทิศทางหน้า: ตั้งค่าโหมดรักษาทิศทางหน้า ตัวเลือกจัดแนวเรือจะพยายามรักษาให้เรือมุ่งหน้าไปในทิศทางเดียวกัน โดยไม่สนกระแส น้ำ ตัวเลือกนำทางไปยังคงจะพยายามนำทางเป็นเส้นตรงในทิศทางที่ร้องขอ

โหมดถึงที่หมาย: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าลือคสมอ ทรอลิ่งมอเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติลือคสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าทำเอง ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

ข้อควรระวัง

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ เมื่อใช้การตั้งค่าทำเองสำหรับตัวเลือกโหมดถึงที่หมาย คุณต้องพร้อมที่จะควบคุมเรือ

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

ด้านที่เก็บใบพัด: ตั้งค่าด้านของทรอลิ่งมอเตอร์ที่ใบพัดหมุนในขณะที่เก็บทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อคุณจัดเก็บรายการอื่นๆ ใกล้กับใบพัดที่เก็บไว้

ปุ่มลัด: เปิดใช้งานปุ่มลัดบนรีโมทคอนโทรลของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์นี้โดยเฉพาะ ปุ่มจะทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ครั้งละหนึ่งตัวเท่านั้น

ใช้ค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัดบนรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์ คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซนาร์และแผนที่

หมายเหตุ: หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์มากกว่าหนึ่งตัวในเครือข่าย คุณสามารถตั้งปุ่มลัดได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพียงหนึ่งตัวเท่านั้น

1 เปิดหน้าจอ

2 กดปุ่มลัดค้างไว้

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหน่วยความจำ ถูกใช้บ่อย พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์

คุณต้องปรับตั้งเข็มทิศในทรอลิ่งมอเตอร์ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติของออโตไพลอตได้

1 เดินเรือไปยังพื้นที่เปิดของน้ำนิ่ง

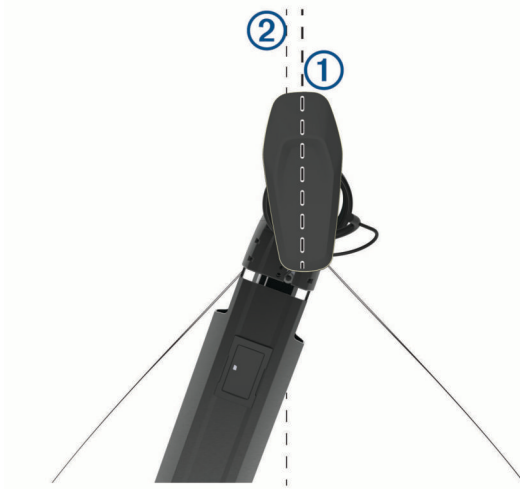
2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > การปรับตั้งค่าเข็มทิศ

3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

ทรอลิ่งมอเตอร์อาจไม่อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือของคุณ ขึ้นอยู่กับมุมในการติดตั้ง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

1 ปรับมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ ① เพื่อให้อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือ ② ของคุณโดยชี้ไปข้างหน้า



2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก  > ปรับเทียบ > ค่าชดเชยหัวเรือ

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ NMEA 0183 VHF

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณเชื่อมต่อกับวิทยุ NMEA 0183 VHF คุณสมบัติเหล่านี้จะเปิดใช้งาน

- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถถ่ายโอนตำแหน่ง GPS ไปยังวิทยุของคุณได้ หากวิทยุของคุณสามารถใช้งานดังกล่าวได้ ข้อมูลตำแหน่ง GPS จะถูกส่งด้วยการเรียกระบบ DSC
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับข้อมูลเหตุร้ายและตำแหน่งของระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC) จากวิทยุ
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถติดตามตำแหน่งของเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งได้

เปิดใช้งาน DSC

เลือก การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > DSC

รายการ DSC

รายการ DSC คือบันทึกการเรียก DSCล่าสุด และที่ติดต่อ DSC อื่นๆ ที่คุณป้อน รายการ DSC สามารถมีรายการย่อยได้ถึง 100 รายการ รายการ DSC แสดงการเรียกล่าสุดจากเรือ หากการเรียกครั้งที่สองได้รับจากเรือลำเดียวกัน การเรียกนี้จะแทนที่การเรียกครั้งแรกในรายการเรียก

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

เลือก ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC > เพิ่มรายชื่อ
- 2 ป้อนหมายเลขรหัสกิจการเคลื่อนที่ทางทะเล (MMSI) ของเรือ
- 3 ป้อนชื่อเรือ

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เข้าร่วมกันได้และวิทยุ VHF ได้รับการเชื่อมต่อโดยใช้ NMEA 0183 ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกไว้กับการเรียกด้วย

■ จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

■ จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **นำทาง** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การติดตามตำแหน่ง

คุณสามารถเชื่อมต่อวิทยุ VHF กับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อส่งรายงานตำแหน่งและติดตามเรือที่ส่งรายงานตำแหน่ง เรือต้องส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการโทร DSC) เพื่อใช้คุณสมบัตินี้ การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกไว้ในรายการ DSC (*การดูรายการ DSC*, หน้า 79)

การดูรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก **>**
 - ในดูแผนที่เดินเรือที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก **<**

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **นำทาง** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > สร้างจุดหักเหี้ยว**

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
 - ในการป้อนชื่อของเรือ ให้เลือก **ชื่อ**
 - ในการเลือกสัญลักษณ์ใหม่ ให้เลือก **สัญลักษณ์** หากมี
 - ในการป้อนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**
 - ในการแสดงเส้นทางเดินสำหรับเรือ หากวิทยุของคุณกำลังติดตามตำแหน่งของเรืออยู่ ให้เลือก **การทดลอง**
 - ในการเลือกสีสำหรับเส้นทางเดิน ให้เลือก **เส้นรอยทาง**

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่ที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทางของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่รายงาน

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > ติดตาม DSC**
- 2 เลือกจำนวนชั่วโมงที่จะแสดงเรือที่ติดตามบนแผนที่เดินเรือ
ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือก 4 ชั่วโมง จุตรอยทางทั้งหมดที่เกิดขึ้นมาน้อยกว่าสี่ชั่วโมงจะปรากฏขึ้นสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมด

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งค่าขอนี้พร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือกช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อๆ มาจนกว่าคุณจะใช้ช่องหนึ่ง

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ > ช่องสัญญาณ**
- 4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่ได้รับข้อมูลการเรียก

- 1 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องสัญญาณ** และเลือกช่องใหม่
- 5 เลือก **ส่ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
- 6 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่เดินเรือหรือแผนที่เดินเรือ 3 มิติ ให้เลือกเป้าหมาย AIS
- 2 เลือก **เรือ AIS > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องสัญญาณ** และเลือกช่องใหม่
- 4 เลือก **ส่ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
- 5 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

ตัววัดและกราฟ

ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูเข็มทิศ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับทิศทาง ทิศทางมุ่งหน้า และเส้นทางโดยใช้เข็มทิศ

เลือก **ตัววัด > เข็มทิศ**

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก **ตัววัด > การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

1 เลือก **ตัววัด > การเดินทาง > MENU**

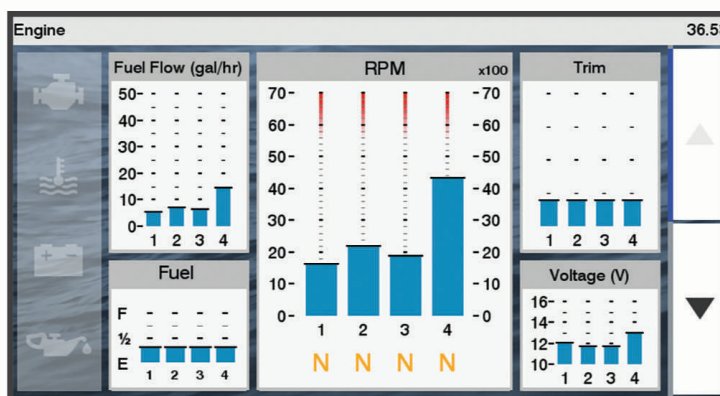
2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตการเดินทาง**
- ในการตั้งค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุดใหม่**
- ในการตั้งค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตมาตรวัดระยะ**
- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตทั้งหมด**

การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง





ก่อนที่คุณจะสามารถดูตัววัดเครื่องยนต์และน้ำมันเชื้อเพลิงได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 ที่มีความสามารถในการรับรู้ข้อมูลก่อน โปรดดูรายละเอียดได้จากคำแนะนำในการติดตั้ง

เลือก **ตัววัด > เครื่องยนต์**



ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

หากไอคอนสว่างขึ้นบนหน้าต้ววัด แสดงว่ามอเตอร์มีปัญหา

	การแจ้งเตือนระดับน้ำมันหรือแรงดันน้ำมันต่ำ
	การแจ้งเตือนอุณหภูมิ
	การแจ้งเตือนแรงดันไฟแบตเตอรี่
	การแจ้งเตือนการเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในต้ววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

- 1 จากหน้าจอต้ววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนูการติดตั้งเกจวัดการเลือกเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์** เครื่องยนต์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกจำนวนเครื่องยนต์
 - เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ** เพื่อตรวจหาจำนวนเครื่องยนต์โดยอัตโนมัติ

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในต้ววัด

คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในต้ววัดได้ (*การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในต้ววัด*, หน้า 83)

- 1 จากหน้าจอต้ววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU > การติดตั้งเกจวัด > การเลือกเครื่องยนต์ > จำนวนเครื่องยนต์**
- 2 เลือก **เครื่องยนต์แรก**
- 3 เลือกเครื่องยนต์ที่จะแสดงในต้ววัดแรก
- 4 ทำซ้ำสำหรับแถบเครื่องยนต์ที่เหลือ

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับต้ววัดเครื่องยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอต้ววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU > การติดตั้งเกจวัด > การเตือนสถานะ > เปิด**

เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของต้ววัดจะปรากฏขึ้น และต้ววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับต้ววัดเครื่องยนต์บางรายการ

- 1 จากหน้าจอต้ววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU > การติดตั้งเกจวัด > การเตือนสถานะ > กำหนดเอง**
- 2 เลือกการเตือนต้ววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก **การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > การเตือนเชื้อเพลิง > เปิด**
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความจุเชื้อเพลิง
- 2 ป้อนความจุทั้งหมดของถังน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกัน

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

คุณสามารถซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ

- 1 เลือก **ตัววัด** > **เครื่องยนต์** > **MENU**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก **เติมทุกถังให้เต็ม** ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกรีเซ็ตเป็นความจุสูงสุด
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก **เติมน้ำมันใส่□เรือ** และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก **ตัววัด** > **ลม**

การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ

คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **ตัววัดลมเล่นเรือ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงมุมการพัดของลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **เข็ม** และเลือกตัวเลือก
 - ในการแสดงความเร็วลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ความเร็วลม** และเลือกตัวเลือก

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือความเร็ว GPS

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **มาตรวัดจากเข็มทิศ** > **การแสดงความเร็ว**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก **ความเร็วน้ำ**
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก **ความเร็ว GPS**

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **มาตรวัดจากเข็มทิศ** > **ที่มาทิศมุ่งหน้า**
- 2 เลือก **เข็มหัวเรือ** หรือ **แม่เหล็ก**

หมายเหตุ: เมื่อเล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มทีสำหรับทั้งสเกลด้านลมและสเกลตามทิศทางลม

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **มาตรวัดจากเข็มทิศ** > **ตั้งค่าประเภทเกจวัด** > **ตัววัดทวนลม**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มทีในทิศด้านลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลสูงขึ้น** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มทีตามทิศทางลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลต่ำลง** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

การสลับสายแบบดิจิทัล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้อาจไม่มีในบางรุ่น

คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตรวจสอบและควบคุมวงจรเมื่อเชื่อมต่อกับระบบสวิตซ์ดิจิทัล

ตัวอย่างเช่น คุณสามารถควบคุมแสงภายในและแสงนำทางของเรือได้ คุณยังสามารถตรวจสอบวงจรของปอพักปลาได้ด้วย สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการซื้อและการกำหนดค่าระบบการสลับสายแบบดิจิทัล โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณ

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตซ์ดิจิทัล

คุณสามารถเพิ่มและปรับแต่งหน้าสวิตซ์ดิจิทัลบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เลือก **การสลับ** > **MENU**

2 เลือก **เพิ่มหน้า** หรือเลือกหน้า

3 ตั้งค่าหน้าตามต้องการ:

- ในการป้อนชื่อของหน้า ให้เลือก **ชื่อ**
- ในการตั้งค่าสวิตซ์ ให้เลือก **แก้ไขสวิตซ์**
- หากต้องการสลับสไตล์สวิตซ์ระหว่างสไตล์การโยกและสไตล์การกด ให้เลือก **สไตล์สวิตซ์**
- ในการลบหน้า ให้เลือก **ลบหน้า**

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด ระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับความบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ วันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่ดูล่าสุด

เลือก **ข้อมูลการนำทาง** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง** > **น้ำขึ้นน้ำลง**

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

⚠ คำเตือน

ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ประกาศไว้ทั้งหมด รมิตระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้อาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่คุณดูครั้งสุดท้าย และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก [ข้อมูลการนำทาง](#) > [กระแสน้ำขึ้น/ลง](#) > [กระแสน้ำ](#)

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก [ข้อมูลการนำทาง](#) > [กระแสน้ำขึ้น/ลง](#) > [ท้องฟ้า](#)

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

1 เลือก [ข้อมูลการนำทาง](#) > [กระแสน้ำขึ้น/ลง](#)

2 เลือก [น้ำขึ้นน้ำลง](#), [กระแสน้ำ](#) หรือ [ท้องฟ้า](#)

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก [เปลี่ยนวันที่](#) > [ทำเอง](#) และใส่วันเดือนปี
- ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก [เปลี่ยนวันที่](#) > [ใช้วันที่ปัจจุบัน](#)
- หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก [วันถัดไป](#)
- หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก [วันก่อนหน้า](#)

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

1 เลือก [ข้อมูลการนำทาง](#) > [กระแสน้ำขึ้น/ลง](#)

2 เลือก [น้ำขึ้นน้ำลง](#) หรือ [กระแสน้ำ](#)

3 เลือก [สถานีใกล้ๆ](#)

4 เลือกสถานี

Media Player

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถควบคุมเสียงนั้นด้วยเครื่องเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้:

- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกัน Fusion-Link™ เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network คุณสามารถควบคุมสเตอริโอของคุณด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอได้โดยอัตโนมัติ
- ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion® หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus™ คุณสามารถควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ ตรวจจับที่คุณมีหนึ่งในสเตอริโอ Fusion ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอโดยอัตโนมัติ
- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้ของบุคคลที่สามเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณอาจจะสามารถควบคุมสเตอริโอของคุณด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

หมายเหตุ: สเตอริโอที่เชื่อมต่อบางรุ่นอาจมีคุณสมบัติบางอย่างจะใช้ไม่ได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

การเปิด Media Player

ก่อนที่คุณจะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์

เลือก [สื่อ](#)

ไอคอนตัวเล่นสื่อ

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

ไอคอน	คำอธิบาย
★	บันทึกหรือลบช่องเป็นการตั้งค่าล่วงหน้า
↻	เล่นซ้ำทุกเพลง
↻ ¹	เล่นซ้ำเพลงเดียว
◀▶	สแกนหาสถานี
⏮⏭⏪⏩⏭⏮	ค้นหาสถานีหรือข้ามเพลง
↔	สลับเปลี่ยน

การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา

คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอ เมื่อคุณมีสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายหลายตัว คุณสามารถเลือกอุปกรณ์จากอุปกรณ์ที่คุณต้องการเล่นเพลงได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้บนอุปกรณ์และที่มาของสื่อทั้งหมด

1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **อุปกรณ์** และเลือกสเตอริโอ

2 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **แหล่ง** และเลือกที่มาของสื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม อุปกรณ์ จะปรากฏเมื่อมีอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์

หมายเหตุ: ปุ่ม แหล่ง จะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

คุณสามารถเรียกดูเพลงในที่มาสื่อบางแหล่งได้

1 จากหน้าจอสื่อและที่มาที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **เรียกดู**

2 เลือกตัวเลือก

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข**

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

1 ในขณะที่เล่นเพลง ให้เลือก **MENU** > **ซ้ำ**

2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เดียว**

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

จากหน้าจอเครื่องเล่น ให้เลือก **MENU** > **ซ้ำ** > **ทั้งหมด**

การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง

1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก **MENU** > **สลับ**

2 หากจำเป็น ให้เลือกตัวเลือก


การปรับระดับเสียง

การเปิดและปิดใช้งานโชน

ถ้าคุณได้ต่อสายลำโพงของเรือของคุณลงในโชน คุณสามารถเปิดใช้โชนที่ต้องการและเปิดโชนที่ไม่ใช้ได้

- 1 จากหน้าจอ ให้เลือก **MENU > ระดับเสียง > เปิด/ปิดใช้งานโชน**
- 2 เลือกโชน

การปิดเสียงสปี

- 1 จากหน้าจอ ให้เลือก 
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **SELECT**

วิทยุ VHF

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับสเตอริโอที่มีเครื่องรับสัญญาณ VHF บางรุ่น

การสแกนช่อง VHF

ก่อนที่คุณจะสแกนช่อง VHF ได้คุณต้องตั้งแหล่งที่มาเป็น VHF ก่อน

คุณสามารถตรวจสอบช่อง VHF ที่บันทึกไว้เป็นการตั้งค่าล่วงหน้าสำหรับกิจกรรม และสลับไปช่องที่ใช้งานอยู่อัตโนมัติ
จากหน้าจอ VHF ให้เลือก **MENU > สแกน**

การปรับสควเอลซ์ของ VHF

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับสเตอริโอที่มีเครื่องรับสัญญาณ VHF บางรุ่น

- 1 จากหน้าที่มา VHF ให้เลือก **MENU > สควเอลซ์**
- 2 ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับสควเอลซ์ของ VHF

วิทยุ

ในการฟังวิทยุ AM หรือ FM คุณต้องมีเสาอากาศ AM/FM ทางทะเลที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับสเตอริโออย่างถูกต้องและอยู่ในระยะของสถานีกระจายเสียง คุณไม่สามารถเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM กับรีโมทคอนโทรลได้ คุณต้องเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM เข้ากับสเตอริโอที่คุณกำลังควบคุมด้วยรีโมทคอนโทรล สำหรับวิธีเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังวิทยุ SiriusXM® คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM, หน้า 90*) สำหรับวิธีเชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับคุณสมบัตินี้ SiriusXM โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของของสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเส่น DAB, หน้า 89*) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับคุณสมบัตินี้ DAB โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของของสเตอริโอ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก **MENU > การติดตั้งโชนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ**
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

- 1 จากหน้าจอ ให้เลือกที่มาที่เกี่ยวข้อง เช่น **FM**
- 2 เลือก **◀◀** หรือ **▶▶** เพื่อปรับหาสถานี

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

- 1 จากหน้าจอ ให้เลือก **MENU** > **โหมดการปรับ**
- 2 เลือกตัวเลือก
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **SELECT**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี AM และ FM ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้เพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

ไม่สามารถบันทึกค่าที่ตั้งล่วงหน้าลงในรีโมทคอนโทรลได้ ค่าที่ตั้งล่วงหน้าจะถูกบันทึกไปยังสเตอริโอที่คุณกำลังควบคุมด้วยรีโมทคอนโทรล

คุณสามารถบันทึกสถานี SiriusXM ที่คุณชื่นชอบหากสเตอริโอเชื่อมต่อกับเครื่องรับ SiriusXM เสริมและเสาอากาศ

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่ชื่นชอบได้ หากสเตอริโอเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ DAB ที่เหมาะสมและตั้งค่าเป็นพื้นที่เครื่องรับที่ถูกต้อง (*การเสวน DAB*, หน้า 89)

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **สถานีที่บันทึก** > **เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก **ลบช่องปัจจุบัน**

การเล่น DAB

เมื่อคุณเชื่อมต่อโมดูลและเสาอากาศ Digital Audio Broadcasting (DAB) ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น Fusion MS-DAB100A เข้ากับสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้คุณก็สามารถค้นหาและเล่นสถานี DAB ได้

ในการใช้ที่มาสื่อ DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ (*การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB*, หน้า 89)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **พื้นที่เครื่องรับ**
- 2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

หมายเหตุ: เนื่องจากมีการออกอากาศสัญญาณ DAB ในประเทศที่เลือกเท่านั้น คุณจึงต้องตั้งพื้นที่เครื่องรับเป็นตำแหน่งที่มีการออกอากาศสัญญาณ DAB

- 1 เลือกที่มาสื่อ **DAB**
- 2 เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ที่มีอยู่

เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

หมายเหตุ: หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จแล้ว ระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มาสื่อ **DAB**
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ท้องถิ่น
- 3 เลือก **◀◀** หรือ **▶▶** เพื่อเปลี่ยนสถานี

เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ

คำแนะนำ: คุณสามารถกด **◀◀** หรือ **▶▶** ค้างไว้เพื่อเปลี่ยนชุดสถานี

การเลือกสถานี DAB จากรายการ

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานี**
- 2 เลือกสถานีจากรายการ

การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > หมวดหมู่**
- 2 เลือกหมวดหมู่จากรายการ
- 3 เลือกสถานีจากรายการ

ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าเพื่อให้เปิดหาได้ง่าย
คุณสามารถบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้ถึง 15 สถานี

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > บันทึกปัจจุบัน**

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าออกหนึ่งค่า ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่ต้องการ
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด**

วิทยุดาวเทียม SiriusXM

เมื่อคุณติดตั้งและเชื่อมต่อสเตอริโอ FUSION-Link™ และ SiriusXM Connect Tuner เข้ากับซาร์ตพรีลิตเตอร์คุณอาจใช้วิทยุดาวเทียม SiriusXM ได้โดยขึ้นอยู่กับการสมัครสมาชิกของคุณ

การหา ID วิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้การสมัครสมาชิก SiriusXM ของคุณได้ คุณต้องมี ID วิทยุของ SiriusXM Connect Tuner ก่อน
คุณสามารถหา ID วิทยุ SiriusXM ได้ที่ด้านหลังของ SiriusXM Connect Tuner, ด้านหลังของบรรจุภัณฑ์ หรือเปลี่ยนช่องซาร์ตพรีลิตเตอร์ไปที่ช่อง 0

- 1 เลือก **สื่อ > แหล่ง > SiriusXM**
- 2 เปลี่ยนไปช่อง 0
ID วิทยุ SiriusXM ไม่มีตัวอักษร I, O, S, หรือ F

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

- 1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1
คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาอากาศ และการเชื่อมต่อ แล้วจึงลองอีกครั้ง
- 2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทยุ
- 3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ www.siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัครสมาชิกในสหรัฐอเมริกา ติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (877) 438-9677 หรือไปที่ www.siriusxm.ca/activatexm เพื่อสมัครสมาชิกในแคนาดา
- 4 แจ้ง ID วิทยุ
โดยปกติแล้วขั้นตอนการเปิดใช้งานจะใช้เวลา 10 ถึง 15 นาที แต่ก็อาจใช้เวลาถึงชั่วโมงได้ ในการให้ SiriusXM Connect Tuner รับข้อความเปิดใช้งาน ต้องเปิดเครื่องและรับสัญญาณ SiriusXM
- 5 หากไม่เปิดใช้งานบริการภายในหนึ่งชั่วโมง ให้ไปที่ <http://care.siriusxm.com/refresh> หรือติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ที่ 1-866-635-2349

การปรับแต่งแนะนำช่อง

ช่องวิทยุ SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้

เลือกตัวเลือก:

- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **สื่อ > เรียกดู > ช่องสัญญาณ**
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM™ ให้เลือก **สื่อ > MENU > ประเภท**

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

- 1 เลือก **สื่อ**
- 2 เลือกช่องรายการเพื่อบันทึกเป็นรายการที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **เรียกดู > สถานที่บันทึก**
 - หากถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **MENU > สถานที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ปลดล็อค**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ
รหัสผ่านเริ่มต้นคือ 0000

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM



ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับไปที่ช่องที่ล็อคไว้

เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล็อค/ปลดล็อค**

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:

-  ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่
-  ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อค

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > เปลี่ยนรหัส PIN**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณแล้วเลือก **เสร็จสิ้น**
- 3 ป้อนรหัสผ่านใหม่
- 4 ยืนยันรหัสผ่านใหม่

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่มต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

- 1 จากเมนูสื่อ ให้เลือก การติดตั้งโซนาร์ > ค่าเริ่มต้นจากโรงงาน
- 2 เลือก ใช่

การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก เรียกดู > ผู้ปกครอง > ล้างการล็อคทั้งหมด
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

การตั้งชื่ออุปกรณ์

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก MENU > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งค่าชื่ออุปกรณ์
- 2 ป้อนชื่ออุปกรณ์
- 3 เลือก SELECT หรือ เสร็จสิ้น


การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสตอร์ริโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้



โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของสตอร์ริโอ ที่ support.garmin.com สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด 

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช่  และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออก และมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที คุณอาจต้องกด  เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง

การตั้งค่าระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ

การแสดงผล: ปรับความสว่างและรูปแบบสีของเบ็คไลท์

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ตั้งสำหรับการเตือนและการเลือก

การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับการตั้งค่าและการแก้ไขดาวเทียม GPS

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: เปิดอุปกรณ์โดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายกำลังไฟฟ้า (*การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ, หน้า 92*)

ปิดอัตโนมัติ: ปิดอุปกรณ์โดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาตามที่คุณเลือก

แผนผังแป้นพิมพ์: ตั้งค่าการจัดเรียงแป้นพิมพ์เป็นแผนผังแบบเรียงตามตัวอักษรหรือแป้นพิมพ์คอมพิวเตอร์ของอุปกรณ์หน้าจอสัมผัส

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

เครื่องจำลอง: ตั้งค่าตัวเลือกสำหรับโหมดจำลอง

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์และเวอร์ชันซอฟต์แวร์

ข้อมูลข้อกำหนด: แสดงข้อมูลข้อกำหนดของอุปกรณ์

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งที่มาของข้อมูลความเร็วที่ใช้เพื่อคำนวณความเร็วลมจริงหรืออัตราการประหยัดน้ำมันเชื้อเพลิง

การตั้งค่าการแสดงผล

บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > การแสดงผล

ไฟหน้าจอ: ตั้งค่าระดับของไฟหน้าจอ

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

พื้นหลัง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้แสดงภาพหรือสีพื้นหลัง

การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS)

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

GLONASS: เปิดหรือปิดข้อมูล GLONASS (ระบบดาวเทียมของรัสเซีย) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

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

Galileo: เปิดหรือปิดข้อมูล Galileo (ระบบดาวเทียมสหภาพยุโรป) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล Galileo ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

แหล่ง: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับข้อมูล GPS

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์ เวอร์ชันแผนที่ฐาน ข้อมูลแผนที่เพิ่มเติมทั้งหมด (หากมี) และหมายเลข ID เครื่อง คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือซื้อข้อมูลแผนที่เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

1 เลือก 

2 เลือก ระบบ

3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

การตั้งค่าเรือของฉันทัน

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่ได้เงินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > เรือของฉันทัน

ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ: ชดเชยค่าพื้นผิวที่อ่านได้สำหรับความลึกของท้องเรือ เพื่อให้สามารถวัดความลึกจากใต้ท้องเรือแทนที่จะวัดจากตำแหน่งหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 47)

ประเภทเรือ: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ

ความจุเชื้อเพลิง: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมของถังน้ำมันเชื้อเพลิงทั้งหมดบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ*, หน้า 84)

เติมทุกถังให้เต็ม: ตั้งค่าระดับถังทั้งหมดเป็นเต็ม (*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 84)

เติมน้ำมันใส่ถังเรือ: ทำให้คุณสามารถป้อนปริมาณของน้ำมันเชื้อเพลิงที่คุณได้เพิ่มลงในถังของคุณ เมื่อคุณไม่ได้เติมน้ำมันจนเต็มถัง (*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 84)

ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ: ตั้งค่าปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถังน้ำมันเชื้อเพลิงทั้งหมดบนเรือของคุณ (*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 84)

ตั้งค่าขีดจำกัดเกจวัด: ตั้งค่าขีดจำกัดบนสุดและต่ำสุดของตัววัดหลายๆ ตัว (*การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง*, หน้า 96)

CZone™: ตั้งค่าวงจรรบบติดตามสวิตช์

อินสแตนซ์ SeaStar: ตั้งค่าวงจรรบบติดตามสวิตช์

ID ตัวเรือ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนหมายเลขประจำตัวเรือ (HIN) โดย HIN จะติดอยู่กับด้านกราบขวาของท้ายเรือส่วนบนหรือใต้ส่วนปลายอาจติดไว้ถาวรที่ด้านบนของท้ายเรือหรือท้ายเรือด้านนอก

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

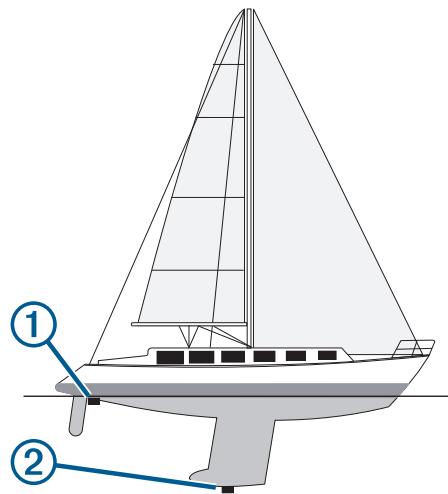
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เสื่อน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเสื่อน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเสื่อน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เสื่อน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซนาร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคิล ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซนาร์ไปยังเสื่อน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่อข้ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

3 เลือก **+** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่เสื่อน้ำ หรือเลือก **-** หากหัวโซนาร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

คำแนะนำ: หากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณมีปุ่ม ให้ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนระยะทาง

การตั้งค่าซดเซยอุณหภูมิน้ำ

ค่าซดเซยอุณหภูมิจะซดเซยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิ หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้

- 1 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย
- 2 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ
- 3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2
ค่านี้คือค่าซดเซยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง
- 4 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าซดเซยอุณหภูมิ
- 5 การดำเนินการให้เสร็จ:
 - หากเซนเซอร์หรือหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซนาร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าซดเซยอุณหภูมิ
 - หากหัวโซนาร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซนาร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าซดเซยอุณหภูมิ
- 6 ป้อนค่าซดเซยอุณหภูมิที่คำนวณในขั้นตอนที่ 3

การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความจุเชื้อเพลิง
- 2 ป้อนความจุทั้งหมดของถังน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกัน

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

คุณสามารถซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ

- 1 เลือก ตัววัด > เครื่องยนต์ > MENU
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมทุกถังให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกรีเซ็ตเป็นความจุสูงสุด
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันในสี่□เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด

หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

- 1 จากหน้าจอตัววัดที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก MENU > การติดตั้งเกจวัด > ตั้งค่าขีดจำกัดเกจวัด
- 2 เลือกตัววัดที่ต้องการปรับแต่ง
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าต่ำสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก ค่าต่ำสุด
 - ในการตั้งค่าสูงสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก ค่าสูงสุด
 - ในการตั้งค่าขีดจำกัดล่างของตัววัดที่ต่ำกว่าค่าพิกัดต่ำสุด ให้เลือก สเกลต่ำสุด
 - ในการตั้งค่าขีดจำกัดบนของตัววัดที่สูงกว่าค่าพิกัดสูงสุด ให้เลือก สเกลสูงสุด
- 4 เลือกค่าขีดจำกัด
- 5 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 4 และ 5 เพื่อตั้งค่าขีดจำกัดตัววัดเพิ่มเติม

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่ใช้เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร

สายส่งข้อมูล: ตั้งค่ารูปแบบอินพุต/เอาต์พุตสำหรับพอร์ตซีเรียลเพื่อใช้เมื่อเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ NMEA ภายนอก คอมพิวเตอร์ หรืออุปกรณ์ Garmin อื่นๆ ตัวเลือก การถ่ายโอนข้อมูล Garmin จะใช้เมื่อเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ ตัวเลือก มาตรฐาน NMEA จะใช้เมื่อเชื่อมต่อกับวิทยุ DSC VHF ความเร็วสูงของ NMEA จะใช้เมื่อเชื่อมต่อกับวิทยุ AIS VHF

การติดตั้ง NMEA 2000: ทำให้คุณสามารถดูและเลเบลอุปกรณ์บนเครือข่าย NMEA 2000 (*การตั้งค่า NMEA 2000*, หน้า 97)

เครือข่ายทางทะเล: ทำให้คุณสามารถดูอุปกรณ์ที่คุณกำลังใช้แผนที่ โซนาร์ หรือเรดาร์ร่วมกัน ไม่พร้อมใช้สำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ทุกรุ่น

หมายเหตุ: คุณสามารถดูข้อมูลที่ได้รับการจัดทำเครือข่ายในรุ่นที่สนับสนุนข้อมูลดังกล่าว ตัวอย่างเช่น คุณไม่สามารถเรดาร์ที่ได้รับการจัดทำเครือข่ายบนรุ่นที่ไม่สนับสนุนเรดาร์

อุปกรณ์ไร้สาย: ให้คุณสามารถตั้งค่าอุปกรณ์ไร้สาย (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 98) ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

เครือข่าย Wi-Fi: ให้คุณสามารถตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 98) ไม่สามารถใช้ได้ในรุ่น ECHOMAP Plus 40

NMEA 0183

ชาร์ตพล็อตเตอร์รองรับมาตรฐาน NMEA 0183 ซึ่งใช้ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ NMEA 0183 หลายชนิด เช่น วิทยุ VHF, อุปกรณ์ NMEA, ออโตไพลอต, เซนเซอร์ลม และเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า

ในการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ NMEA 0183 เสริม โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งชาร์ตพล็อตเตอร์

ประโยค NMEA 0183 ที่ได้รับการอนุมัติสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้แก่ GPAPB, GPBOD, GPBWC, GPGGA, GPGLL, GPGSA, GPGSV, GPRMB, GPRMC, GPRTE, GPVTG, GPWPL, GPXTE และประโยคกรรมสิทธิ์ของ Garmin ได้แก่ PGRME, PGRMM และ PGRMZ

นอกจากนี้ ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้มีการสนับสนุนสำหรับประโยค WPL, DSC และอินพุต NMEA 0183 โซนาร์พร้อมการสนับสนุนสำหรับประโยค DPT (ความลึก) หรือ DBT, MTW (อุณหภูมิน้ำ) และ VHW (อุณหภูมิน้ำ ความเร็ว และทิศมุ่งหน้า)

NMEA การตั้งค่า 0183

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 0183

เครื่องหยั่งน้ำ: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับตัววัดความลึก (ถ้ามี)

เส้นทาง: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับเส้นทาง

ระบบ: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับข้อมูลระบบ

Garmin: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับประโยคที่เป็นกรรมสิทธิ์ของ Garmin

ความแม่นยำตำแหน่ง: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับการส่งเอาต์พุต NMEA

XTE Precision: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับเอาต์พุตข้อผิดพลาด NMEA Crosstalk

จุดเดินทาง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ส่งชื่อหรือหมายเลขเวย์พอยท์ผ่าน NMEA 0183 ขณะนำทาง การใช้หมายเลขอาจแก้ไขปัญหาการใช้งานร่วมกับระบบออโตไพลอต NMEA 0183 ที่เก่ากว่า

การวินิจฉัย: แสดงข้อมูลการวินิจฉัย NMEA 0183

ค่าจากโรงงาน: เรียกคืนการตั้งค่า NMEA 0183 เป็นค่าเริ่มต้นเดิมจากโรงงาน

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายและให้คุณตั้งค่าตัวเลือกสำหรับหัวโซนาร์บางตัวที่เชื่อมต่อโดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

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

เครือข่าย Wi-Fi

ไม่มีในรุ่น ECHOMAP Plus 40

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi

ซาร์ตพล็อตเตอร์สามารถสร้างเครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่าย

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ตกลง
- 2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น
- 3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับซาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของซาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของซาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 98)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับซาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

- 1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
- 2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของซาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 98)
- 3 ป้อนรหัสผ่านซาร์ตพล็อตเตอร์

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีการรบกวน

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่องสัญญาณ
- 2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

การตั้งค่าการเตือน

ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก การตั้งค่า > เตือน > การนำทาง

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนระบบ

เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เตือน

แรงดันไฟฟ้าอุปกรณ์: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าระบบ*, หน้า 92) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับซาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > การเตือนเชื้อเพลิง > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก การตั้งค่า > หน่วยวัด

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์ ตัวอย่างเช่น **กำหนดเอง > Depth > ฟาทอม** เปลี่ยนรูปแบบหน่วยสำหรับความลึกเป็น ฟาทอม

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมปายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศมุ่งหน้า จริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ ตารางสี ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000°) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก การตั้งค่า > การนำทาง

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

การนำทางอัตโนมัติ: ตั้งพารามิเตอร์ที่ซาร์ตพ็อตเตอร์จะใช้เมื่อทำการคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เมื่อคุณกำลังใช้แผนที่แบบฟรีเมียมบางแผนที่

เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว: ตั้งให้การเปลี่ยนการเลี้ยวมีการคำนวณโดยอ้างอิงเวลาหรือระยะทาง

เปลี่ยนเวลาการเลี้ยว: ตั้งจำนวนนาทีก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก เวลา ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว คุณสามารถเพิ่มค่านี้เพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้น การนำทางอัตโนมัติ ที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตได้

เปลี่ยนระยะการเลี้ยว: ตั้งระยะทางก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก ระยะทาง ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว คุณสามารถเพิ่มค่านี้เพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้น การนำทางอัตโนมัติ ที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตได้

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การตั้งค่าเรือลำอื่น

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เข้าร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เลือก การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC)

การเตือน AIS: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 22 และ *การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS*, หน้า 24)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ส่งผลกับอุปกรณ์บนเครือข่ายทั้งหมด

1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > รีเซ็ต

2 เลือกตัวเลือก:

- เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตการตั้งค่า** การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- เพื่อล้างข้อมูลที่บันทึกไว้ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง ให้เลือก **ลบข้อมูลผู้ใช้** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
- ในการล้างข้อมูลที่บันทึกไว้และรีเซ็ตการตั้งค่าอุปกรณ์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้ยกเลิกการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จาก Garmin Marine Network และเลือก **ลบข้อมูลและรีเซ็ตการตั้งค่า** การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมพอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าวถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่เข้าร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ แทรคที่บันทึกไว้ เส้นทาง และขอบเขต

- คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ด้วยการจัดหน่วยความจำ คุณต้องติดตั้งการจัดหน่วยความจำไว้ในอุปกรณ์ อุปกรณ์นี้รองรับการจัดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอร์แมตเป็น FAT32
- คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลได้หากอุปกรณ์ที่เข้าร่วมกันได้สองเครื่องเชื่อมต่อกัน โดยใช้สายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลบนสายไฟ หรือใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 100)

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่พร้อมใช้งานในอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 70/90 สายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลในอุปกรณ์เหล่านั้นสามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ NMEA 0183 เท่านั้น

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40/60 กับอุปกรณ์ Garmin ที่เข้าร่วมกันได้เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้เคียงกัน คุณสามารถเชื่อมต่อสายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลได้ หากติดตั้งอุปกรณ์ไกลจากกันเกินกว่าสายจะเชื่อมถึงได้ คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06)

1 ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ทั้งสองเชื่อมต่ออยู่กับสายกราวด์เดียวกัน

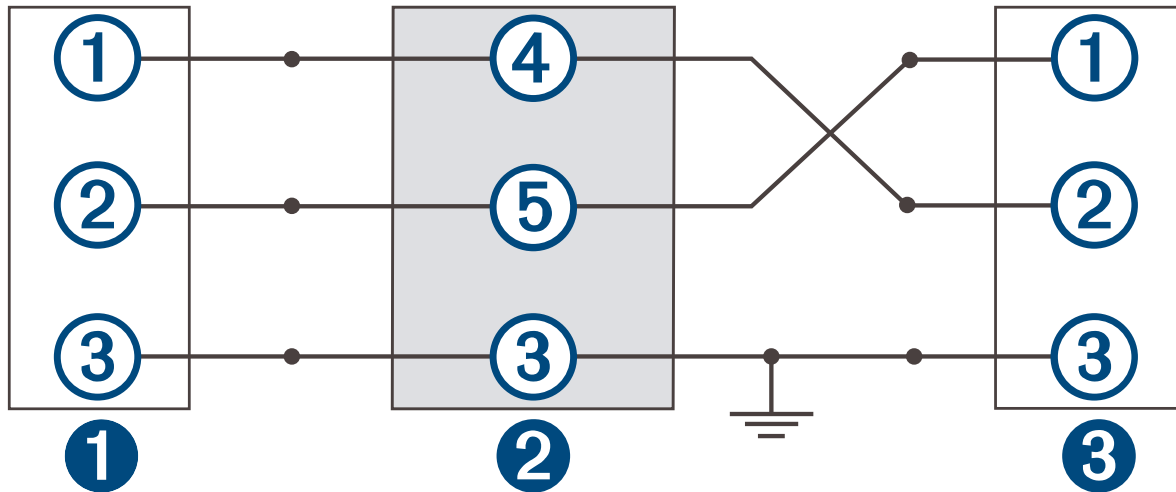
2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้เคียงกัน ให้เชื่อมต่อสายสีน้ำเงินจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำตาลของอุปกรณ์ที่สอง และเชื่อมต่อสายสีน้ำตาลจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำเงินของอุปกรณ์ที่สอง
- หากไม่ได้ติดตั้งอุปกรณ์ใกล้เคียงกัน ให้หาชื่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06) และเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยทำตามคำแนะนำที่ให้มาบนสายเคเบิล (*แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 101)

3 ที่อุปกรณ์ทั้งสอง ให้เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน**

ข้อมูลผู้ใช้จะถูกแบ่งปันระหว่างอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกัน หากคุณเลือก **ลบข้อมูลผู้ใช้** ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกันทั้งสอง

แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้



①	อุปกรณ์แรก
②	สายข้อมูลผู้ใช้
③	อุปกรณ์ที่สอง

รายการ	ฟังก์ชันของสาย	สีของสาย
①	ข้อมูล	น้ำเงิน
②	ข้อมูล	น้ำตาล
③	กราวด์	ดำ
④	ข้อมูล	เขียว
⑤	ข้อมูล	ขาว

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมพอร์ตและเอ็กซ์พอร์ตเวย์พอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ชนิดไฟล์
- 3 เลือก GPX

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **รวมข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**
- 5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายไปยังอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเว็พพอยท์ เส้นทาง เส้นทางนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

- 1 ใส์การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **+** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกชื่อไฟล์จากรายการ หรือเลือก **+**
- 4 เลือก **บันทึกไปที่การ์ด**
- 5 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 6 เปิดโฟลเดอร์ Garmin\UserData บนการ์ดหน่วยความจำ
- 7 คัดลอกไฟล์สำรองบนการ์ด และวางลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโฟลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
- 3 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 4 เลือก **ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง**

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อบันทึกข้อมูลเกี่ยวกับเครื่อง

- 1 ใส์การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อุปกรณ์ Garmin > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

การล้างข้อมูลที่บันทึก

คุณสามารถลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกออกจากหน่วยความจำของอุปกรณ์ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เทร์ริค และขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูลการนำทาง > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้
- 2 เลือกตัวเลือก

ประกาศ

หากคุณเลือก ทั้งหมด ข้อมูลทั้งหมดที่คุณได้บันทึกไว้จะถูกลบ ยกเว้นข้อมูล Garmin Quickdraw Contours

หากคุณเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อีกเครื่องและมีการเปิดใช้ ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อทั้งหมด

ภาคผนวก

ActiveCaptain และ Garmin Express

แอป ActiveCaptain และ Garmin Express ช่วยคุณจัดการชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin และอุปกรณ์อื่นๆ ของคุณ

ActiveCaptain: แอปมือถือ ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อที่ใช้งานง่ายระหว่างอุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ Garmin ([แอป/ActiveCaptain](#), หน้า 11) แอปนี้ให้การเข้าถึงแบบไม่จำกัดสำหรับแผนที่ของคุณ และวิธีการดาวน์โหลดแผนที่ใหม่อย่างรวดเร็วผ่านมือถือโดยใช้คุณสมบัติ OneChart™ คุณยังสามารถใช้แอปเพื่อวางแผนการเดินทางของคุณและซิงค์ข้อมูลผู้ใช้ แอปจะตรวจสอบอุปกรณ์ของคุณเพื่อหาการอัปเดตที่มี และแจ้งให้คุณทราบเมื่อมีการอัปเดต แอปนี้ให้การเข้าถึง ActiveCaptain ชุมชนเพื่อรับคำติชมเกี่ยวกับทำจอตเรือและจุดสนใจอื่นๆ เกี่ยวกับการล่องเรือ

ประกาศ

รุ่น ECHOMAP Plus 60/70/90 มีความสามารถ Wi-Fi ในตัวและใช้ร่วมกันได้กับแอป ActiveCaptain รุ่น ECHOMAP Plus 40 ไม่มีความสามารถ Wi-Fi และไม่สามารถใช้งานร่วมกันได้กับแอป ActiveCaptain

Garmin Express: แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการ์ดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์และแผนที่ Garmin ([แอป/พลิกเคชั่น Garmin Express](#), หน้า 103) คุณควรรู้ใช้แอป Garmin Express สำหรับการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นของการดาวน์โหลดและการอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ และเพื่อหลีกเลี่ยงค่าบริการข้อมูลที่อาจเกิดขึ้นกับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

ฟังก์ชัน	แอปมือถือ ActiveCaptain ⁴	แอปเดสก์ท็อป Garmin Express
ลงทะเบียนอุปกรณ์ Garmin Marine ใหม่ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
อัปเดตแผนที่ Garmin ของคุณ	ใช่	ใช่
ดาวน์โหลดแผนที่ Garmin ใหม่	ใช่	ใช่
เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw Contours เพื่อดาวน์โหลดและแบ่งปันเส้นทางความลึกให้กับผู้ใช้คนอื่น	ใช่	ไม่
ซิงค์อุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ	ใช่	ไม่
เข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับทำจอตเรือและจุดสนใจอื่นๆ ⁵	ใช่	ไม่
รับการแจ้งเตือนอัจฉริยะบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ	ใช่	ไม่

แอปพลิกเคชั่น Garmin Express

แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการ์ดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ อุปกรณ์และแผนที่ Garmin และลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ เราขอแนะนำสำหรับการดาวน์โหลดและอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ เพื่อการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นและเพื่อหลีกเลี่ยงค่าใช้จ่ายด้านข้อมูลสำหรับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

⁵ รุ่น ECHOMAP Plus 70/90 สามารถใช้ร่วมกันได้กับชุมชน ActiveCaptain รุ่น ECHOMAP Plus 40/60 ไม่สามารถใช้ร่วมกันได้กับชุมชน ActiveCaptain

การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์

คุณสามารถติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ Windows® หรือ Mac® ได้

- 1 ไปที่ garmin.com/express
- 2 เลือก **ดาวน์โหลดสำหรับ Windows** หรือ **ดาวน์โหลดสำหรับ Mac**
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

หมายเหตุ: คุณควรใช้แอป ActiveCaptain และอุปกรณ์มือถือเพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอป/ActiveCaptain*, หน้า 12)

คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป/Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 104)
 - 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 7)
 - 3 รอสักครู่
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโฟลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วยความจำ
 - 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
 - 5 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
 - 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
 - 7 หากจำเป็น ให้เลือก **เริ่มต้น ใช้งาน**
 - 8 หากจำเป็น ขณะที่แอปทำการค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้ด้านล่างของหน้าจอ
 - 9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
 - 10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
 - 11 เลือก **+** > **เพิ่ม**
แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
 - 12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์
เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่ที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ
- เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนใหม่โดยใช้แอป Garmin Express

การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอ์เมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

การดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่อาจใช้เวลาสูงสุดสองถึงสามชั่วโมง

คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตแผนที่ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอ์เมตการ์ดใหม่

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 104)
- 2 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 หากมีการอัปเดตแผนที่ ให้เลือก **การอัปเดตแผนที่ > ดำเนินการต่อ**
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณลงในคอมพิวเตอร์
- 7 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ
- 8 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอ์เมตใหม่ จากนั้นเลือก **ตกลง**
- 9 รอขณะคัดลอกการอัปเดตแผนที่ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง
- 10 ปิดแอป Garmin Express
- 11 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- 12 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์
- 13 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 14 เลือก **อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
- 15 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตเสร็จสมบูรณ์
- 16 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ห้ังการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตฟลิตเตอร์อีกครั้ง
- 17 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตจะไม่สมบูรณ์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เมื่อคุณติดตั้งอุปกรณ์ใหม่ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริม

คุณสามารถใช้แอปมือถือคือ ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 14)

คุณยังสามารถใช้แอปเดสก์ท็อป Garmin Express เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตฟลิตเตอร์ของคุณ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 106)

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอ์เมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณควรตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ*, หน้า 93) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณต่ำกว่าเวอร์ชันที่แสดงในเว็บไซต์ คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้แอปมือถือคือ ActiveCaptain (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 14) หรือ แอปเดสก์ท็อป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 106)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express

คุณสามารถคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่มีแอป Garmin Express

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอแมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

การดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

คุณควรรีใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตซอฟต์แวร์ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ติดตั้งแอป Garmin Express (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 104)
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 เลือก การอัปเดตซอฟต์แวร์ > ดำเนินการต่อ
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ
- 7 ตรวจสอบค่าเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก ดำเนินการต่อ
- 8 รอขณะคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง
- 9 ปิดแอป Garmin Express
- 10 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

หลังจากโหลดการอัปเดตไปยังการ์ดหน่วยความจำ ให้ติดตั้งซอฟต์แวร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 106)

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ

ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 106)

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- 2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 3 เลือก **ติดตั้งตอนนี้ > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
- 4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
- 5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้คังการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง
- 6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์จะไม่สมบูรณ์

การทำความสะอาดหน้าจอ

ประกาศ

สารทำความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

- 1 ใช้สารทำความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าเป็นปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ .png คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ของคุณได้

การจับภาพหน้าจอ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก การตั้งค่า > จับภาพหน้าจอ > เปิด
- 3 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 4 กด HOME ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากซาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 จาก Windows Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
- 3 คัดลอกไฟล์ภาพจากการ์ดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 106)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ภายในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

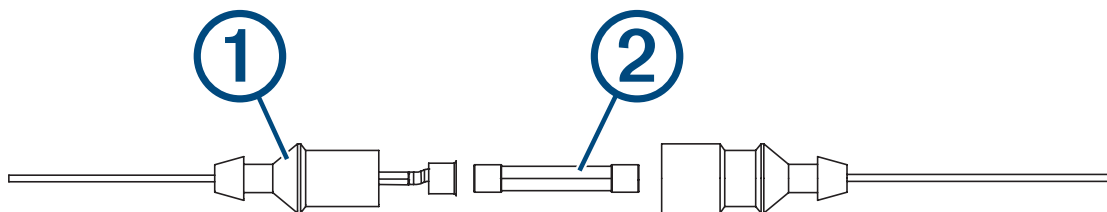
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจากจ่ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า
คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจากจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ
ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม
- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc
ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin


การเปลี่ยนฟิวส์ในสายไฟ

- 1 เปิดเฮาส์ซิงของฟิวส์ ①



- 2 หมุนและดึงฟิวส์เพื่อถอดออก ②
- 3 ใส่ฟิวส์ 3 A fast-blow ใหม่เข้าไป
- 4 ปิดเฮาส์ซิงของฟิวส์

โซนาร์ของฉันไม่ทำงาน

- ตรวจสอบว่าได้ยึดแหวนล้อคบนขั้วต่อสายโซนาร์ได้ยึดแล้ว
- กด  และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดใช้งานโซนาร์แล้ว
- เลือกชนิดของหัวโซนาร์ที่ถูกต้อง (*การเลือกชนิดของหัวโซนาร์*, หน้า 62)

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบของค่าและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษ ถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

- 1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น
หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้เคียงกับปุ่มแผนที่
- 2 เลือก **การตั้งค่า > หน่วยวัด**
- 3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ต้องการ
- 4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง

เวลาจะถูกตั้งโดยการตั้งค่าตำแหน่ง GPS และโซนเวลา

- 1 เลือก **การตั้งค่า > หน่วยวัด > โซนเวลา**
- 2 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีตำแหน่ง GPS

ศูนย์สนับสนุน Garmin

ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดตซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

ข้อมูลจำเพาะ

ทุกรุ่น

ข้อมูลจำเพาะ	ขนาด
วัสดุ	พลาสติกโพลีคาร์บอเนต
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7 ⁶
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 9 ถึง 18 Vdc
ฟิวส์	3 A, 125 V Fast-Acting
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	65 ซม. (25.6 นิ้ว)
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc ⁷	1
ใช้กระแส NMEA 2000 ⁷	75 mA สูง
การ์ดหน่วยความจำ	1 ช่องการ์ด microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB
เว็บบอยท์สูงสุด	5,000
เส้นทางสูงสุด	100
จุดเทร็คที่ใช้จำนวนสูงสุด	50,000 จุด, 50 แทร็คที่บันทึก

รุ่น 4 นิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	ขนาด
ขนาดบนตัวยึด (กว้าง x สูง x ลึก)	10.2 x 16.5 x 0.4 ซม. (4.0 x 6.5 x 3.1 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	5.4 x 9.5 ซม. (2.1 x 3.7 นิ้ว), แนวทแยงมุม 10.5 ซม. (4.3 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WQVGA 480 x 272 พิกเซล
น้ำหนัก	0.7 กก. (1.6 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	25 มม. (9.8 นิ้ว)
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 9 ถึง 18 Vdc
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	5 W
การดึงกระแสไฟตามปกติ (RMS)	0.5 A
การดึงกระแสไฟสูงสุด	2 A

⁶อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้อ่านที่ www.garmin.com/waterrating

⁷NMEA 2000 ไม่สามารถใช้ได้กับรุ่น ECHOMAP Plus 40

รุ่น 6 นิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	ขนาด
ขนาดบนแทนวางและจุดยึดที่มีฐานหมุน (กว้าง x สูง x ลึก)	21.8 x 13.0 x 6.2 มม. (8.6 x 5.1 x 2.6 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	13.7 x 7.7 ซม. (5.4 x 3.1 นิ้ว) แนวทแยงมุม 15.2 ซม. (6.2 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WVGA 400 x 800 พิกเซล
น้ำหนัก	0.75 กก. (1.6 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	65 ซม. (25.6 นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางใกล้สุด	8.0 ซม. (3.14 นิ้ว)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	12 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	0.7 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	1.25 A
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 17.2 dBm สูงสุด

รุ่น 7 นิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	ขนาด
ขนาดบนแทนวางและจุดยึด (กว้าง x สูง x ลึก)	25.9 x 15.4 x 6.3 ซม. (10.2 x 6 x 2.5 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	15.5 x 8.7 ซม. (6.1 x 3.4 นิ้ว) แนวทแยงมุม 17.8 ซม. (7 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WVGA 400 x 800 พิกเซล
น้ำหนัก	0.77 กก. (1.7 ปอนด์)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางใกล้สุด	11.5 ซม. (4.5 นิ้ว)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	15 W, 9 W พร้อมหัวโชนาร์ GT-52
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	0.8 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	2.1 A
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 18.5 dBm สูงสุด

รุ่น 9 นิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	ขนาด
ขนาดบนแทนวางและจุดยึด (กว้าง x สูง x ลึก)	30.3 x 17.8 x 6.5 ซม. (11.9 x 7 x 2.6 นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W x H)	19.9 x 11.3 ซม. (7.8 x 4.8 นิ้ว) แนวทแยงมุม 22.9 ซม. (9 นิ้ว)
ความละเอียดหน้าจอ	WVGA 800 x 400 พิกเซล
น้ำหนัก	1 กก. (2.3 ปอนด์)
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	65 ซม. (25.6 นิ้ว)
ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางใกล้สุด	11.5 ซม. (4.5 นิ้ว)
การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด	18 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS)	1 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	2.4 A
ความถี่ไร้สาย	2.4 GHz @ 18.5 dBm สูงสุด

ข้อมูลจำเพาะรุ่นโซนาร์

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ความถี่โซนาร์ ⁸	ทั่วไป: 50, 77, 83 หรือ 200 kHz CHIRP Garmin ClearVü: 260, 455, หรือ 800 kHz CHIRP SideVü: 260, 455, หรือ 800 kHz
กำลังส่งโซนาร์ (RMS) ⁹	500 W
ความลึกโซนาร์ ¹⁰	701 ม. (2,300 ฟุต) ที่ 77 kHz

⁸ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์

⁹ขึ้นอยู่กับระดับของหัวโซนาร์และความลึก

¹⁰ขึ้นอยู่กับหัวโซนาร์ ความเค็มของน้ำ ชนิดของพื้นใต้น้ำ และสภาพอื่นๆ ของน้ำ

NMEA ข้อมูล 0183

ส่ง

ประโยค	คำอธิบาย
GPAPB	APB: ทิศมุ่งหน้าหรือตัวควบคุมแตร็ค (ออโตไพลอต) ประโยค "B"
GPBOD	BOD: ทิศทาง (จุดเริ่มต้นไปยังที่หมาย)
GPBWC	BWC: ทิศทางและระยะทางถึงเวย์พอยท์
GPGGA	GGA: ข้อมูลคงที่ของ Global Positioning System
GPGLL	GLL: ตำแหน่งทางภูมิศาสตร์ (ละติจูดและลองจิจูด)
GPGSA	GSA: GNSS DOP และดาวเทียมที่ใช้งาน
GPGSV	GSV: สัญญาณดาวเทียม GNSS ที่มองเห็น
GPRMB	RMB: ข้อมูลนำทางขั้นต่ำที่แนะนำ
GPRMC	RMC: ข้อมูลเฉพาะ GNSS ขั้นต่ำที่แนะนำ
GP RTE	RTE: เส้นทาง
GPVTG	VTG: เส้นทางบนพื้นและความเร็วภาคพื้น
GPWPL	WPL: ตำแหน่งเวย์พอยท์
GPXTE	XTE: ข้อผิดพลาดครอสแตร็ค
PGRME	E: ข้อผิดพลาดโดยประมาณ
PGRMM	ดาต้าของแผนที่
PGRMZ	Z: ระดับความสูง
SDDBT	DBT: ความลึกใต้หัวโซนาร์
SDDPT	DPT: ความลึก
SDMTW	MTW: อุณหภูมิน้ำ
SDVHW	VHW: ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ

รับ

ประโยค	คำอธิบาย
DPT	ความลึก
DBT	ความลึกใต้หัวโซนาร์
MTW	อุณหภูมิน้ำ
VHW	ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ
WPL	ตำแหน่งเวย์พอยท์
DSC	ข้อมูลระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล
DSE	ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัลที่ขยายเพิ่ม
HDG	ทิศมุ่งหน้า ความคลาดเคลื่อน ค่าแปรผัน
HDM	ทิศมุ่งหน้า, แม่เหล็ก
MWD	ทิศทางและความเร็วลม
MDA	องค์ประกอบทางอุตุนิยมวิทยา
MWV	ความเร็วและมุมของลม
VDM	ข้อความลิ้งค์ข้อมูล AIS VHF

คุณสามารถซื้อข้อมูลทั้งหมดเกี่ยวกับรูปแบบและประโยคของ Marine Electronics Association (NMEA) จาก www.nmea.org

ข้อมูล NMEA 2000 PGN

ส่งและรับสัญญาณ

PGN	คำอธิบาย
059392	การรับรอง ISO
059904	คำขอ ISO
060928	การอ้างสิทธิ์เลขที่อยู่ ISO
126208	NMEA: ฟังก์ชันกลุ่มคำสั่ง คำขอ และการรับรอง
126996	ข้อมูลผลิตภัณฑ์
127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
128259	ความเร็ว: น่านน้ำอ้างอิง
128267	ความลึกของน้ำ
129539	GNSS DOPs
129799	ความถี่วิทยุ, โหมด และกำลัง
130306	ข้อมูลลม
130312	อุณหภูมิ

ส่ง

PGN	คำอธิบาย
126464	ส่งและรับฟังก์ชันกลุ่มรายการ PGN
127258	ความแปรปรวนทางแม่เหล็ก
129025	ตำแหน่ง: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129026	COG และ SOG: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129029	ข้อมูลตำแหน่ง GNSS
129283	ข้อผิดพลาดครอสเทร็ค
129284	ข้อมูลนำทาง
129285	เส้นทางการนำทางและข้อมูลเวย์พอยท์
129540	สัญญาณดาวเทียม GNSS ในมุมมอง

รับ

PGN	คำอธิบาย
127245	หางเสือ
127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
127488	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
127489	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: โดนามิก
127493	พารามิเตอร์การส่ง: โดนามิก
127498	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: สเตตติก
127505	ระดับของเหลว
129038	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส A
129039	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส B
129040	รายงานตำแหน่งที่ขยาย AIS คลาส B
129794	ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการอยู่กับที่และการเดินทาง AIS คลาส A
129798	รายงานตำแหน่งเครื่องบิน AIS SAR
128000	องศา Leeway ทางทะเล
129802	ข้อความออกอากาศเกี่ยวกับความปลอดภัย AIS
129808	ข้อมูลการโทร DSC
130310	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม
130311	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ล้ำสมัย)
130313	ความชื้น
130314	ความดันจริง
130576	สถานะเรือขนาดเล็ก

ข้อมูลนี้ใช้กับผลิตภัณฑ์ที่ใช้ร่วมกันได้กับ NMEA 2000 เท่านั้น

