



GPSMAP® Seria 8000/8500



Podręcznik użytkownika

© 2013 Garmin Ltd. lub jej oddziały

Wszelkie prawa zastrzeżone. Zgodnie z prawami autorskimi, kopiowanie niniejszego podręcznika użytkownika w całości lub częściowo bez pisemnej zgody firmy Garmin jest zabronione. Firma Garmin zastrzega sobie prawo do wprowadzenia zmian, ulepszeń do produktów lub ich zawartości niniejszego podręcznika użytkownika bez konieczności powiadamiania o tym jakiegokolwiek osoby lub organizacji. Odwiedź stronę internetową www.garmin.com, aby pobrać bieżące aktualizacje i informacje uzupełniające dotyczące użytkowania niniejszego produktu.

Garmin®, logo Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, GPSMAP®, FUSION®, quatix®, Ultrascroll® oraz VIRB® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanymi w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. ActiveCaptain™, ECHOMAP™, Fantom™, FUSION-Link™, Garmin ClearVü™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Helm™, Garmin LakeVü™, Garmin Nautix™, Garmin Quickdraw™, GCV™, GMR™, GRID™, GXM™, HomePort™, MotionScope™, OneChart™, Panoptix™, Shadow Drive™ oraz SmartMode™ są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

Apple® jest znakiem towarowym firmy Apple Inc. zarejestrowanym w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Android™ jest znakiem towarowym firmy Google™ Inc. Znak i logo Bluetooth® stanowią własność firmy Bluetooth SIG, Inc., a używanie ich przez firmę Garmin podlega warunkom licencji. CZone™ jest znakiem towarowym firmy Power Products, LLC. FLIR® jest zarejestrowanym znakiem towarowym firmy FLIR Systems, Inc. SiriusXM® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® Jest znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation. Windows® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Microsoft Corporation w Stanach Zjednoczonych i w innych krajach. Wszystkie pozostałe znaki towarowe i prawa autorskie stanowią własność poszczególnych jednostek.

Spis treści

Wstęp.....	1
Ogólne informacje o urządzeniu	1
Korzystanie z ekranu dotykowego	1
Przyciski na ekranie	2
Blokowanie i odblokowanie ekranu dotykowego	4
Porady i skróty	4
Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym	4
Pobieranie podręczników użytkownika	4
Centrum obsługi klienta firmy Garmin	4
Wkładanie karty pamięci	5
Odbieranie sygnałów z satelitów GPS	5
Wybór źródła GPS	5

Dostosowywanie plotera nawigacyjnego	6
Ekran główny	6
Dodawanie pozycji do Ulubionych	6
Dostosowywanie stron	7
Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji	7
Dodawanie układu SmartMode	7
Tworzenie nowej strony Kombinacje	8
Usuwanie strony Kombinacje	8
Dostosowywanie nakładek danych	8
Resetowanie układów stacji	9
Zapamiętane ustawienia	9
Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia	9
Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami	9
Ustawianie typu jednostki	9
Regulowanie podświetlenia	9
Dostosowywanie schematu kolorów	9
Dostosowywanie ekranu startowego ..	10
Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego	10
Automatyczne wyłączenie systemu	10

Aplikacja ActiveCaptain™	10
Role ActiveCaptain	11
Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain	11
Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain	11
Aktualizowanie map przy użyciu ActiveCaptain	12

Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi	12
Sieć Wi-Fi	12
Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi	12
Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego	12
Zmiana kanału bezprzewodowego ..	13
Zmiana hosta Wi-Fi	13

Mapy i widoki map 3D	13
Mapa nawigacyjna i mapa wędkarska	14
Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego	14
Symbole mapy	14
Pomiar dystansu na mapie	15
Tworzenie punktu na mapie	15
Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie	15
Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych	15
Nawigacja do punktu na mapie	16
Płatne mapy	16
Wyświetlanie informacji o stacjach pływów	17
Animowane wskaźniki pływów i prądów	17
Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów	17
Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej	18
Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych	18
System automatycznej identyfikacji ..	18
Symbole celów AIS	19

Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS.....	20
Aktywacja celu dla statku AIS.....	20
Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel.....	20
Dezaktywacja celu dla statku AIS.....	20
Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA.....	20
Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa.....	21
Sygnały wzywania pomocy AIS.....	21
Nawigacja do jednostki nadającej sygnał wzywania pomocy.....	21
Symbole celów wykorzystywane w nadajniku sygnałów wzywania pomocy AIS.....	21
Włączanie alertów testowych nadajnika AIS.....	22
Wyłączanie odbioru sygnału AIS.....	22
Menu mapy.....	22
Warstwy mapy.....	22
Ustawienia warstw mapy.....	23
Ustawienia warstwy głębokości....	23
Ustawienia warstwy Moja łódź.....	23
Ustawienia layline.....	24
Ustawienia warstwy danych użytkownika.....	24
Ustawienia warstwy Inne statki....	24
Ustawienia warstwy wody.....	25
Ustawienia warstwy Pogoda.....	25
Ustawienia nakładki radaru.....	25
Ustawienia mapy.....	26
Ustawienia widoku Fish Eye 3D.....	26
Obsługiwane mapy.....	26

Garmin Quickdraw Contours – mapy..... 27

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours.....	27
Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours.....	27
Społeczność Garmin Quickdraw.....	28
Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain.....	28

Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain.....	28
Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain.....	28
Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji Garmin Connect™.....	28
Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji Garmin Connect.....	29
Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji Garmin Connect.....	29
Garmin Quickdraw Contours – ustawienia.....	30
Cieniowanie zakresu głębokości.....	30

Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego..... 31

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji.....	32
Cele.....	32
Wyszukiwanie celu według nazwy... 32	
Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej.....	32
Wyszukiwanie celu z usługami morskimi.....	32
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą.....	33
Punkty.....	33
Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu.....	33
Tworzenie punktu w innej pozycji....	33
Zaznaczanie pozycji SOS.....	33
Wyświetlanie listy punktów.....	33
Edytowanie zapisanego punktu.....	33
Przenoszenie zapisanego punktu....	34
Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego.....	34
Usuwanie punktu lub pozycji MOB... 34	
Usuwanie wszystkich punktów.....	34
Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do.....	35

Trasy.....	35	Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu.....	42
Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacją.....	35	Granice.....	42
Tworzenie i zapisywanie trasy.....	35	Tworzenie granicy.....	42
Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej.....	36	Konwersja trasy do granicy.....	43
Edytowanie zapisanej trasy.....	36	Konwersja śladu do granicy.....	43
Przeglądanie zapisanej trasy i podróży zapisaną trasą.....	36	Edycja granicy.....	43
Przeglądanie zapisanej trasy i podróży równoległe do niej.....	37	Łączenie granicy z układem SmartMode.....	43
Usuwanie zapisanej trasy.....	37	Ustawianie alarmu granicy.....	43
Usuwanie wszystkich zapisanych tras.....	37	Usuwanie granicy.....	43
Nawigacja automatyczna.....	37	Synchronizowanie danych użytkownika w sieci Garmin Marine Network.....	44
Ustawianie ścieżki funkcji Nawigacja automatyczna i podążanie nią.....	38	Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, tras i śladów.....	44
Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Nawigacja automatyczna.....	38	Funkcje żeglarskie.....	44
Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawigacja automatyczna.....	38	Ustawianie typu jednostki.....	44
Anulowanie trwającego obliczania Nawigacja automatyczna.....	38	Regaty.....	44
Ustawianie zaplanowanego przybycia.....	38	Naprowadzanie na linię startu.....	44
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej.....	39	Ustawianie linii startu.....	45
Regulowanie dystansu od brzegu.....	40	Korzystanie z naprowadzania na linię startu.....	45
Ślady.....	40	Uruchamianie stopera regatowego..	45
Wyświetlanie śladów.....	40	Zatrzymywanie stopera regatowego.....	45
Ustawianie koloru aktywnego śladu.....	41	Ustawianie odległości między dziobem a anteną GPS.....	45
Zapisywanie aktywnego śladu.....	41	Ustawienia layline.....	46
Wyświetlenie listy zapisanych śladów.....	41	Ustawianie przesunięcia kilu.....	46
Edytowanie zapisanego śladu.....	41	Działanie autopilota żeglarskiego.....	47
Zapisywanie śladu jako trasy.....	41	Utrzymywanie wiatru.....	47
Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróży zarejestrowanym śladem...	41	Ustawianie typu utrzymywania wiatru.....	47
Usuwanie zapisanego śladu.....	41	Włączanie utrzymywania wiatru...	47
Usuwanie wszystkich zapisanych śladów.....	41	Włączanie funkcji utrzymywania wiatru w trybie utrzymywania kierunku.....	47
Odtwarzanie aktywnego śladu.....	42	Regulowanie kąta utrzymywania wiatru przy użyciu autopilota.....	47
Czyszczenie aktywnego śladu.....	42	Hals i zwrot przez rufę.....	47
Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania.....	42	Halsowanie i zwrot przez rufę w trybie utrzymywania kierunku...	47
		Halsowanie i zwroty przez rufę w trybie utrzymywania wiatru.....	48
		Ustawianie opóźnienia halsu lub zwrotu przez rufę.....	48

Włączanie blokady zwrotu przez rufę.....	48
Linia kierunku i znaczniki kątów.....	48
Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów.....	48

Sonar Fishfinder..... 49

Przerywanie przesyłania sygnałów sonarowych.....	49
Zmiana widoku sonaru.....	49
Widok sonaru Tradycyjny.....	49
Widok sonaru Podział częstotliwości.....	50
Widok sonaru Podział powiększenia.....	50
Widok sonaru Garmin ClearVü.....	50
Widok sonaru SideVü.....	51
SideVüTechnologia skanująca.....	52
Pomiar dystansu na ekranie sonaru.....	52
PanoptixWidoki sonaru.....	52
LiveVüWidok pod kadłubem sonaru.....	53
Widok przed kadłubem sonaru LiveVü.....	54
Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü.....	55
Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D z wiązką w dół.....	55
Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym.....	56
FrontVüWidok sonaru.....	57
Określanie typu przetwornika.....	57
Kalibracja kompasu.....	57
Tworzenie punktu na ekranie sonaru... ..	58
Wstrzymywanie wyświetlania sonaru.. ..	58
Wyświetlanie historii sonaru.....	58
Udostępnianie sonaru.....	58
Wybór źródła sonaru.....	58
Zmiana nazwy źródła sonaru.....	58
Dostosowywanie poziomu szczegółowości.....	59
Dostosowywanie intensywności kolorów.....	59
Zapisy danych sonaru.....	59
Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar.....	59
Przerywanie zapisu sonaru.....	59

Usuwanie zapisów danych sonaru... ..	60
Odtwarzanie zapisów danych sonaru.....	60
Ustawienia sonarów tradycyjnych, Garmin ClearVü i SideVü.....	60
Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru.....	60
Ustawianie prędkości przesuwu.....	61
Regulowanie zasięgu dla skali głębokości lub szerokości.....	61
Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru.....	62
Ustawienia wyglądu sonaru.....	62
Alarmy sonaru.....	63
Zaawansowane ustawienia sonaru.....	63
Ustawienia instalacyjne przetwornika Tradycyjny, Garmin ClearVü oraz SideVü.....	64
Częstotliwości sonaru.....	64
Wybór częstotliwości.....	65
Tworzenie predefiniowanej częstotliwości.....	65
Włączanie funkcji A-Scope.....	65
Ustawienia sonaru Panoptix.....	66
Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü.....	66
Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü.....	66
Menu sonaru LiveVü z wiązką skierowaną do przodu i FrontVü.....	66
Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü i FrontVü.....	67
Ustawianie alarmu głębinowego FrontVü.....	67
Ustawienia wyglądu LiveVü i FrontVü.....	67
Ustawienia wyglądu RealVü.....	67
Ustawienia instalacyjne przetwornika Panoptix.....	68
Ustawianie przesunięcia dziobu... ..	69

Radar..... 69

Interpretacja wskazań radaru.....	70
Nakładki radaru.....	70

Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy.....	71	Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu.....	78
Przesyłanie sygnałów radarowych.....	71	Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru.....	79
Przerywanie przesyłania sygnałów radarowych.....	71	Automatyczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru.....	79
Konfiguracja trybu cyklu przesyłu....	71	Ręczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru.....	79
Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej.....	72	Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru.....	79
Regulacja zasięgu radaru.....	72	Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru.....	80
Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru.....	72	Menu Opcje radaru.....	80
Radar dopplerowski MotionScope™	73	Menu Ustawienia radaru.....	80
Włączanie strefy strzeżonej.....	73	Ustawienia wyglądu radaru.....	81
Określanie okrągłej strefy strzeżonej.....	73	Ustawienia instalacji radaru.....	81
Określanie częściowej strefy strzeżonej.....	74	Przesuniecie na przedzie łodzi....	81
Wyłączanie strefy strzeżonej.....	74	Ustawianie własnej pozycji zatrzymania.....	81
MARPA.....	74	Wybór innego źródła danych sonaru...	82
Symbole celów MARPA.....	75	Zmiana trybu radaru.....	82
Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu.....	75	Autopilot.....	82
Usuwanie znacznika MARPA z obiektu.....	75	Otwieranie ekranu autopilota.....	82
Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA.....	75	Ekran autopilota.....	83
Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA.....	75	Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym.....	83
Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru.....	76	Ustawianie oszczędzania energią....	83
VRM i EBL.....	76	Włączanie funkcji Shadow Drive™	83
Wyświetlanie VRM i EBL.....	76	Pasek nakładki autopilota.....	84
Regulowanie VRM i EBL.....	76	Włączanie autopilota.....	84
Pomiar dystansu i namiaru do obiektu.....	76	Regulowanie kierunku przy użyciu steru.....	84
Ślady echa.....	77	Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego.....	84
Włączanie śladów echa.....	77	Wzorce sterowania.....	84
Regulowanie długości śladów echa.....	77	Używanie wzorca zawracania.....	84
Usuwanie śladów echa.....	77	Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu.....	85
Optymalizowanie wyświetlania radaru.....	77	Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania.....	85
Czułość radaru i zakłócenia.....	78	Używanie wzorca pętli Williamsona.....	85
Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru.....	78	Używanie wzorca ruchu po orbicie..	85
Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru.....	78		

Konfiguracja i używanie wzorca liścia koniczyny	85
Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania	85
Anulowanie wzorca sterowania	86

Cyfrowe wywołanie selektywne..... 86

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF	86
Włączanie DSC	86
Lista DSC	86
Wyświetlanie listy DSC	86
Dodawanie kontaktu DSC	86
Sygnał wzywania pomocy	87
Nawigowanie do statku wzywającego pomocy	87
Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF	87
Sygnały wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego	87
Śledzenie pozycji	87
Wyświetlanie raportu pozycji	87
Nawigowanie do śledzonego statku	88
Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku	88
Edycja informacji w raporcie pozycji	88
Usuwanie wezwania pozycja-raport	88
Wyświetlanie szlaków na mapie	88
Indywidualne rutynowe wywołanie	88
Wybór kanału DSC	88
Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania	89
Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS	89

Wskaźniki i wykresy..... 89

Wyświetlanie wskaźników	89
Zmiana danych wyświetlanych na wskaźnikach	89
Dostosowywanie wskaźników	89
Dostosowywanie limitów dla wskaźnika silnika i wskaźnika paliwa	90

Wyświetlanie wskaźników silnika i paliwa	90
Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach	90
Dostosowywanie wyświetlania silników na wskaźnikach	90
Włączanie alarmów stanu dla wskaźników silnika	90
Włączanie niektórych alarmów stanu dla wskaźników silnika	90
Ustawianie alarmu paliwa	90
Ustawianie pojemności paliwa jednostki	91
Synchronizowanie danych dotyczących paliwa z faktycznym stanem paliwa	91
Wyświetlanie wskaźników wiatru	91
Ustawienie wskaźnika wiatru	91
Konfigurowanie źródła prędkości	91
Ustawienie źródła kierunku dla wskaźnika wiatru	91
Ustawienie bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru	92
Wyświetlanie wskaźników podróży	92
Resetowanie wskaźników podróży	92
Wyświetlanie wykresów	92
Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu	92
Zarządzanie baterią	92
Konfiguracja strony zarządzania baterią	93

Pływy, prądy i informacje astronomiczne..... 93

Informacje o stacjach pływów	93
Informacje o stacjach prądów	93
Informacje astronomiczne	93
Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat	93
Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów	93
Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej	94

Menedżer ostrzeżeń..... 94

Wyświetlanie wiadomości	94
Sortowanie i filtrowanie wiadomości	94

Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci.....	94
Usuwanie wszystkich wiadomości.....	94

Odtwarzacz multimedialny..... 94

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego.....	94
Ikony.....	95
Wybór źródła multimedialnego.....	95
Odtwarzanie muzyki.....	95
Przeglądanie muzyki.....	95
Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego.....	95
Ustawianie utworu do powtarzania.....	95
Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania.....	95
Ustawianie utworów do odtwarzania losowego.....	95
Regulowanie głośności.....	96
Wyciszanie multimediiów.....	96
Włączanie i wyłączanie stref.....	96
Radio VHF.....	96
Skanowanie kanałów UKF.....	96
Dostosowywanie redukcji szumu UKF.....	96
Radio.....	96
Ustawianie regionu tunera.....	96
Zmiana stacji radiowej.....	96
Zmiana trybu dostrajania.....	96
Zapamiętane ustawienia.....	97
Zapamiętywanie stacji.....	97
Wybieranie zapamiętanych stacji.....	97
Usuwanie zapamiętanych stacji...	97
Odtwarzanie w systemie DAB.....	97
Ustawianie regionu tunera DAB.....	97
Wyszukiwanie stacji DAB.....	97
Zmiana stacji DAB.....	97
Wybieranie stacji DAB z listy.....	97
Wybieranie stacji DAB z kategorii.....	98
Zapamiętane DAB.....	98
Zapamiętywanie stacji DAB.....	98
Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy.....	98
Usuwanie zapamiętanych stacji DAB.....	98

Radio satelitarne SiriusXM.....	98
Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM.....	98
Aktywowanie subskrypcji SiriusXM.....	99
Dostosowywanie listy kanałów.....	99
Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście.....	99
Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM.....	99
Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM.....	99
Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM...	100
Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej..	100
Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM.....	100
Ustawianie nazwy urządzenia.....	100
Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego.....	100

Pogoda SiriusXM..... 100

Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM.....	101
Transmisje danych pogodowych.....	101
Zmiana mapy pogody.....	101
Wyświetlanie informacji o opadach...	101
Widoki opadów.....	101
Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych....	101
Informacje o huraganie.....	102
Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne.....	102
Informacje o prognozie.....	102
Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego.....	102
Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia.....	103
Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża.....	103
Prognozy dla miast.....	104
Wyświetlanie warunków morskich....	104
Wiatry powierzchniowe.....	104
Wysokość, częstotliwość i kierunek fali.....	104

Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego	105
Wyświetlanie informacji o wędkarstwie	105
Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody	105
Prognozowanie rozmieszczenia ławic ryb	105
Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza	105
Informacje o widoczności	106
Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego ..	106
Wyświetlanie raportów z boi	106
Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi	106
Nakładka pogody	106
Włączenie nakładki pogody na mapie	106
Ustawienia nakładki pogody dla mapy nawigacyjnej	107
Ustawienia nakładki pogody dla mapy wędkarskiej	107
Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody	107

Wyświetlanie filmu..... 107

Wybór źródła sygnału wideo	107
Naprzemienne wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo	107
Sieciowe urządzenia wideo	108
Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci	108
Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci	108
Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci	108
Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci	108
Ustawienia kamery	109
Ustawienia wideo	109
Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo	109
Sterowanie ruchem kamery	109

Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie	110
Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów	110
Konfigurowanie wyświetlania filmów	110
Konfiguracja wyświetlania obrazu z komputera	110
Wyłączanie trybu wyświetlania obrazu z komputera	110
Kamery sportowe Garmin VIRB®	111
Podłączanie kamery sportowej VIRB 360	111
Podłączanie kamery sportowej VIRB	111
Sterowanie kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego	112
Ustawienia kamery sportowej VIRB	112
Ustawienia wideo kamery sportowej VIRB	112
Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów	112
Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB	113
Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB	113

Konfiguracja urządzenia..... 113

Ustawienia systemowe	113
Ustawienia dźwięku i wyświetlania	114
Ustawienia GPS	114
Ustawienia stacji	114
Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym ..	114
Wyświetlanie dziennika zdarzeń	114
Ustawienia preferencji	115
Ustawienia jednostek	115
Ustawienia nawigacji	115
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej	116
Regulowanie dystansu od brzegu	117
Ustawienia komunikacji	118
NMEA Ustawienia 0183	118

Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183	118
Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183	118
Ustawienia NMEA 2000	118
Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci	119
Sieć morska	119
Ustawianie alarmów	119
Alarmy nawigacji	119
Ustawianie alarmu kotwicznego	119
Alarmy systemu	119
Alarmy sonaru	120
Ustawianie alarmów pogodowych	120
Ustawianie alarmu paliwa	120
Ustawienia Moja łódź	120
Ustawianie przesunięcia kilu	121
Ustawianie przesunięcia temperatury wody	121
Kalibracja czujnika prędkości po wodzie	122
Inne ustawienia statków	122
Ustawienia synchronizowane w sieci Garmin Marine Network	123
Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego ..	124

Udostępnianie i zarządzanie danymi użytkownika..... 124

Kopiowanie punktów trasy, tras i śladów z programu HomePort do plotera nawigacyjnego	124
Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów ..	124
Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci	124
Kopiowanie danych użytkownika na kartę pamięci	125
Kopiowanie wbudowanych map na kartę pamięci	125
Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze	125
Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego	125
Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci	125

Załącznik..... 126

Rejestrowanie urządzenia	126
Aktualizacja oprogramowania	126
Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci	127
Aktualizacja oprogramowania urządzenia	127
Przełączanie cyfrowe	127
Parowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID z ploterem nawigacyjnym	128
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera	128
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID	128
Obracanie joysticka GRID	128
Czyszczenie ekranu	128
Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci ...	128
Zrzuty ekranowe	128
Wykonywanie zrzutów ekranowych	129
Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera	129
Rozwiązywanie problemów	129
Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS	129
Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza	129
Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu	130
Dane techniczne	130
Dane techniczne	130
NMEA 2000 Informacje o PGN	132
NMEA 0183 – informacje	134

Wstęp

⚠ OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne we wszystkich modelach.

Strona internetowa firmy Garmin® dostępna pod adresem www.garmin.com, zawiera aktualne informacje o produkcie. Strony pomocy pozwalają uzyskać odpowiedzi na najczęściej zadawane pytania natury technicznej, a także pobrać aktualizacje oprogramowania i map. Znajdują się tam także dane kontaktowe działu pomocy firmy Garmin, z których można skorzystać w razie wątpliwości.

Ogólne informacje o urządzeniu

Rozmieszczenie elementów urządzenia może się różnić w zależności od modelu.



①	Ekran dotykowy
②	klawisz zasilania
③	Automatyczny czujnik podświetlenia

Korzystanie z ekranu dotykowego

- Dotknij ekranu, aby wybrać element.
- Przeciągnij lub przesunij palcem po ekranie, aby przesunąć lub przewinąć zawartość ekranu.
- Zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby zmniejszyć obraz.
- Rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.

Przyciski na ekranie

Te przyciski na ekranie mogą być wyświetlane na niektórych ekranach i w przypadku niektórych funkcji. Niektóre przyciski są dostępne tylko na stronie kombinacji lub na układzie SmartMode™, lub po podłączeniu akcesoriów, takich jak radar.

Przycisk	Funkcja
	Usuwa ikony z ekranu i powoduje wyśrodkowanie ekranu na łodzi
	Otwiera pełnoekranowy widok elementu
	Tworzy nowy punkt
	Tworzy trasę ze zwrotami do celu podróży
	Dodaje zwrot do trasy w wybranym miejscu
	Usuwa ostatni zwrot dodany do trasy
	Tworzy bezpośrednią trasę bez zwrotów do celu podróży
	Tworzy trasę wyznaczoną przez funkcję nawigacji automatycznej do celu podróży
	Rozpoczyna nawigację
	Kończy pracę nawigacji
	Zatrzymuje i rozpoczyna nadawanie sygnału radarowego
	Otwiera menu regulacji wzmocnienia sygnału radarowego
	Otwiera menu regulacji zakłócenia od wody dla radaru
	Otwiera menu regulacji zakłócenia od deszczu dla radaru
	Włącza i wyłącza ślad echa radaru
	Namierza cel radarowy i rozpoczyna jego śledzenie
	Pokazuje i konfiguruje ruchomy znacznik odległości/elektroniczną linię namiarową
	Otwiera menu strony lub funkcji
	Otwiera menu Pogoda dla strony lub funkcji
	Otwiera menu Radar dla strony lub funkcji
	Otwiera menu Nastawy dla strony lub funkcji

Blokowanie i odblokowanie ekranu dotykowego

Ekran dotykowy można zablokować, aby zapobiec przypadkowemu uruchomieniu funkcji przez jego dotknięcie.

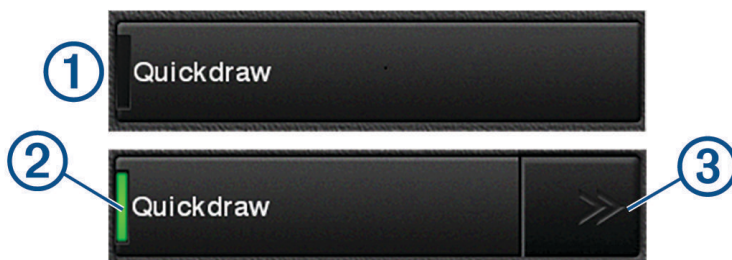
- 1 Wybierz  > **Zablokuj ekran dotykowy**, aby zablokować ekran.
- 2 Wybierz , aby odblokować ekran.

Porady i skróty

- Naciśnij , aby włączyć ploter nawigacyjny.
- Wybierz **Główny** na dowolnym ekranie, aby powrócić do ekranu głównego.
- Wybierz **Menu**, aby otworzyć dodatkowe ustawienia tego ekranu.
- Wybierz **Menu**, aby zamknąć menu, gdy skończysz.
- Naciśnij , aby otworzyć dodatkowe opcje, takie jak regulację jasności czy blokowanie ekranu dotykowego.
- Naciśnij , a następnie wybierz kolejno **Wyłącz** > **Wyłącz system** lub przytrzymaj , aż pasek **Wyłącz system** zapełni się i nastąpi wyłączenie plotera nawigacyjnego.
- Naciśnij  i wybierz **Wyłącz** > **Uśpienie stacji**, aby ustawić ploter nawigacyjny w trybie czuwania.
- Na ekranie głównym niektórych modeli można przesuwając w górę lub w dół przyciski kategorii po prawej stronie, aby wyświetlić dodatkowe przyciski.

W niektórych modelach nie wszystkie przyciski kategorii po prawej stronie są widoczne. Symbole strzałek na górze lub na dole wskazują, że niektóre przyciski są niewidoczne.

- W przypadku niektórych przycisków menu naciśnij przycisk ①, aby włączyć opcję.



Zielone światło na opcji oznacza, że jest ona włączona ②.

- Jeśli są dostępne, naciśnij przyciski strzałek ③, aby otworzyć menu.

W przypadku niektórych przycisków po wybraniu opcji ② wyświetlane zostają przyciski strzałek ③.

Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Podręcznik użytkownika**.
- 2 Wybierz podręcznik użytkownika.
- 3 Wybierz **Otwarty**.

Pobieranie podręczników użytkownika

Najnowsze wersje podręczników użytkownika i ich tłumaczenia można pobrać ze strony internetowej Garmin.

- 1 Odwiedź stronę garmin.com/manuals/GPSMAP8000.
- 2 Pobierz podręcznik użytkownika.

Centrum obsługi klienta firmy Garmin

Odwiedź stronę support.garmin.com, aby zasięgnąć pomocy oraz informacji w takich zasobach, jak podręczniki, często zadawane pytania, filmy, aktualizacje oprogramowania czy obsługa klienta.

Wkładanie karty pamięci

Ten ploter nawigacyjny umożliwia korzystanie z opcjonalnych kart pamięci. Karty z mapami umożliwiają przeglądanie zdjęć satelitarnych i zdjęć lotniczych o wysokiej rozdzielczości przedstawiających porty, zatoki, przystanie i inne punkty szczególne. Puste karty pamięci mogą służyć do rejestrowania danych map Contours Garmin Quickdraw™, danych sonarowych (po zastosowaniu zgodnego przetwornika) oraz do przesyłania danych, takich jak punkty i trasy, do innego zgodnego plotera nawigacyjnego lub do komputera.

To urządzenie obsługuje karty pamięci o pojemności do 32 GB w formacie FAT32.

- 1 Otwórz drzwiczki ❶ czytnika kart pamięci.



- 2 Włóż kartę pamięci ❷ oznaczeniem odwróconym od drzwiczek.
- 3 Dociskaj kartę, aż zaskoczy.
- 4 Zamknij drzwiczki czytnika.

Odbieranie sygnałów z satelitów GPS

Urządzenie może wymagać czystego widoku nieba w celu odebrania sygnałów z satelitów. Godzina i data są ustawiane automatycznie w oparciu o pozycję GPS.

- 1 Włącz urządzenie.
- 2 Zaczekaj, aż urządzenie zlokalizuje satelity.

Odebranie sygnałów satelitarnych może zająć od 30 do 60 sekund.

Gdy urządzenie zlokalizuje satelity, u góry ekranu głównego pojawi się symbol .

Jeśli urządzenie utraci sygnał satelitarny, symbol  zniknie, a na mapie, nad ikoną , pojawi się migający znak zapytania.

Więcej informacji na temat systemu GPS można znaleźć na stronie www.garmin.com/aboutGPS. Pomoc dotyczącą akwizycji sygnału satelitów można znaleźć w sekcji [Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS](#), strona 129.

Wybór źródła GPS

Jeśli dostępne jest więcej niż jedno źródło danych GPS, można wybrać preferowane źródło.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **GPS** > **Źródło**.
- 2 Wybierz źródło danych GPS.

Dostosowywanie plotera nawigacyjnego

Ekran główny

Ekran główny plotera nawigacyjnego daje dostęp do wszystkich funkcji plotera. Ich zakres zależy od tego, jakie akcesoria podłączono do urządzenia. W tej instrukcji część opcji i funkcji może nie być omówiona.

Kategorie widoczne wzdłuż prawej krawędzi ekranu zapewniają szybki dostęp do podstawowych funkcji plotera nawigacyjnego. Na przykład w kategorii Sonar znajdują się widoki i strony związane z funkcją sonaru. Często używane pozycje możesz zapisać w kategorii Ulubione.

Opcje widoczne u dołu ekranu głównego, za wyjątkiem przycisku Ustawienia, są zawsze widoczne na wszystkich pozostałych ekranach. Z przycisku Ustawienia można korzystać tylko na stronie głównej.

Opcja Główny pozwala na powrót do strony głównej z innych ekranów.

W przypadku instalacji wielu wyświetlaczy w ramach sieci morskiej firmy Garmin można je pogrupować w celu utworzenia stacji. Pogrupowanie w stację umożliwia wspólną pracę wyświetlaczy, które w przeciwnym razie działałyby oddzielnie. Można dostosować układ stron każdego wyświetlacza, dzięki czemu każda strona może wyglądać inaczej na poszczególnych wyświetlaczach. Po zmianie układu strony na jednym wyświetlaczu, zmiany te są widoczne jedynie na tym jednym wyświetlaczu. Nazwa i symbol układu zmienione na jednym wyświetlaczu są widoczne na wszystkich wyświetlaczach należących do stacji, co pozwala zachować jednolity wygląd.

Elementy SmartMode są związane z aktywnością, np. pływaniem rekreacyjnym lub dokowaniem. Wybranie przycisku SmartMode na stronie głównej umożliwia wyświetlanie na każdym wyświetlaczu należącym do stacji innych informacji. Jeśli na przykład na ekranie głównym wybrany zostanie tryb Pływanie, na jednym wyświetlaczu może być wyświetlana mapa nawigacyjna, na drugim ekran radaru.

Dodawanie pozycji do Ulubionych

- 1 Na ekranie głównym wybierz kategorię po prawej.
- 2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk po lewej stronie.
Element zostanie dodany do kategorii ekranu głównego Ulubione.

Dostosowywanie stron

Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji

Układ i dane pokazywane na stronach kombinacji i w widokach SmartMode można dostosować do własnych preferencji. W przypadku zmiany układu strony na używanym wyświetlaczu zmiany są widoczne wyłącznie na tym wyświetlaczu, za wyjątkiem nazwy i symbolu SmartMode. W przypadku zmiany nazwy SmartMode lub symbolu układu nowa nazwa i symbol są widoczne na wszystkich wyświetlaczach należących do stacji.

- 1 Otwórz stronę, którą chcesz dostosować.
- 2 Wybierz **Menu**.
- 3 Wybierz **Edytuj schemat** lub **Edytuj kombinację**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić nazwę, wybierz kolejno **Nazwa** lub **Nazwa i symbol** > **Nazwa**, wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
 - Aby zmienić symbol SmartMode, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Symbol**, a następnie wybierz nowy symbol.
 - Aby zmienić liczbę wyświetlanych funkcji oraz układ ekranu, wybierz **Układ**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
 - Aby zmienić funkcję części ekranu, wybierz odpowiednie okno, a potem z listy po prawej stronie wybierz funkcję.
 - Aby zmienić sposób dzielenia ekranu, przeciągnij strzałki do nowej lokalizacji.
 - Aby zmienić dane wyświetlane na stronie oraz dodatkowe paski danych, wybierz **Nakładki**, a następnie wybierz opcję.
 - Aby przypisać zapamiętane ustawienie do elementu ekranu SmartMode, wybierz kolejno **Nastawy** > **Uwzględnij**, a następnie wybierz z listy po prawej stronie zapamiętane ustawienie.

Dodawanie układu SmartMode

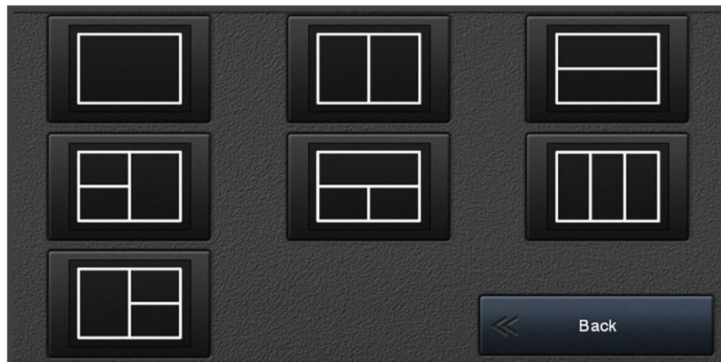
Zależnie od potrzeb, możesz dodawać układy SmartMode. Wszelkie zmiany dokonane na jednym układzie SmartMode ekranu głównego w stacji są wyświetlane na wszystkich wyświetlaczach w stacji.

- 1 Na ekranie głównym wybierz kolejno **SmartMode™** > **Menu** > **Dodaj układ**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić nazwę, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
 - Aby zmienić symbol SmartMode, wybierz kolejno **Nazwa i symbol** > **Symbol**, a następnie wybierz nowy symbol.
 - Aby zmienić liczbę wyświetlanych funkcji oraz układ ekranu, wybierz **Układ**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
 - Aby zmienić funkcję części ekranu, wybierz odpowiednie okno, a potem z listy po prawej stronie wybierz funkcję.
 - Aby zmienić sposób dzielenia ekranu, przeciągnij strzałki do nowej lokalizacji.
 - Aby zmienić dane wyświetlane na stronie oraz dodatkowe paski danych, wybierz **Nakładki**, a następnie wybierz opcję.
 - Aby przypisać zapamiętane ustawienie do elementu ekranu SmartMode, wybierz kolejno **Nastawy** > **Uwzględnij**, a następnie wybierz z listy po prawej stronie zapamiętane ustawienie.

Tworzenie nowej strony Kombinacje

Można stworzyć własną stronę kombinacji, która będzie dostosowana do potrzeb użytkownika.

- 1 Wybierz **Kombinacje** > **Menu** > **Dodaj kombinację**.
- 2 Wybierz okno.
- 3 Wybierz funkcję dla tego okna.
- 4 Powtórz te czynności dla każdego okna na stronie.
- 5 Przeciągnij strzałki, aby zmienić rozmiar okien.
- 6 Przytrzymaj okno, aby zmienić kolejność.
- 7 Przytrzymaj pole danych, aby wybrać nowe dane.
- 8 Wybierz **Układ**, a następnie wybierz odpowiedni układ.



- 9 Wybierz **Nazwa**, wpisz nazwę strony i wybierz **Gotowe**.
- 10 Wybierz **Nakładki** i wybierz dane, które mają być wyświetlane.
- 11 Po wprowadzeniu zmian dotyczących strony wybierz opcję **Gotowe**.

Usuwanie strony Kombinacje

- 1 Wybierz **Kombinacje** > **Menu** > **Usuń kombinację**.
- 2 Wybierz kombinację.

Dostosowywanie nakładek danych

Możesz dostosować informacje wyświetlane na ekranie.

- 1 Wybierz odpowiednią opcję w zależności od typu oglądanego ekranu:
 - W widoku pełnoekranowym wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj nakładki**.
 - Na ekranie kombinacji wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj kombinację** > **Nakładki**.
 - Na ekranie SmartMode wybierz kolejno **Menu** > **Edytuj schemat** > **Nakładki**.

PORADA: Aby szybko zmienić dane wyświetlane w oknie nakładki, naciśnij i przytrzymaj pole nakładki.
- 2 Wybierz element, aby dostosować dane i pasek danych:
 - Aby zmienić dane wyświetlane w polu nakładki, zaznacz pole nakładki, wybierz nowe dane do wyświetlenia i wybierz **Wróć**.
 - Aby wybrać lokalizację i układ paska nakładki danych, wybierz **Dane**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
 - Aby dostosować informacje wyświetlane podczas nawigacji, wybierz **Nawigacja**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
 - Aby włączyć inne paski danych, np. elementy sterujące multimediami, wybierz **Pasek górny** lub **Pasek dolny**, a następnie wybierz odpowiednie opcje.
- 3 Wybierz **Gotowe**.

Resetowanie układów stacji

Istnieje możliwość przywrócenia domyślnych układów dla wszystkich stacji.

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje o stacji > Resetuj stację**.

Zapamiętane ustawienia

Zapamiętane ustawienie to zbiór ustawień, który optymalizuje ekran lub widok. Można użyć konkretnych zapamiętanych ustawień, aby zoptymalizować grupy ustawień dla danej czynności. Na przykład niektóre ustawienia mogą być optymalne podczas połowów, a niektóre podczas pływania. Zapamiętane ustawienia są dostępne na niektórych ekranach, takich jak mapy, widoki sonaru i widoki radaru.

Aby wybrać zapamiętane ustawienie dla zgodnego ekranu, wybierz **Menu > **, a następnie nastawę.

W przypadku wprowadzenia zmian w ustawieniach lub widoku podczas korzystania z zapamiętanych ustawień można zapisać zmiany w zapamiętanym ustawieniu lub utworzyć nowe zapamiętane ustawienie na podstawie dostosowanych opcji.

Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia

Po dostosowaniu ustawień i widoku ekranu można zapisać tę zmienioną konfigurację jako nowe zapamiętane ustawienie.

- 1 Na zgodnym ekranie zmień ustawienia lub widok.
- 2 Wybierz **Menu >  > Zapisz > Nowy**.
- 3 Wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.

Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami

Fabrycznie załadowane zapamiętane ustawienia można dostosować, a samodzielnie utworzone zapamiętane ustawienia można edytować.

- 1 Na zgodnym ekranie wybierz **Menu >  > Zarządzaj**.
- 2 Wybierz zapamiętane ustawienie.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić nazwę zapamiętanego ustawienia, wybierz **Zmień nazwę**, a następnie wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
 - Aby edytować zapamiętane ustawienie, wybierz **Edytuj**, a następnie zaktualizuj zapamiętane ustawienie.
 - Aby usunąć zapamiętane ustawienie, wybierz **Usuń**.
 - Aby przywrócić fabryczną wersję zapamiętanych ustawień wybierz **Zeruj wszystko**.

Ustawianie typu jednostki

Użytkownik może wybrać typ łodzi, aby skonfigurować ustawienia plotera nawigacyjnego i użyć funkcji dostosowanych do posiadanego typu łodzi.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Typ jednostki**.
- 2 Wybierz opcję.

Regulowanie podświetlenia

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Wyświetlanie > Podświetlenie**.
- 2 Dostosuj podświetlenie.

PORADA: Na dowolnym ekranie naciśnij kilkakrotnie , aby przełączać poziomy jasności. Funkcja ta przydaje się, gdy poziom jasności jest tak niski, że wyświetlacz staje się nieczytelny.

Dostosowywanie schematu kolorów

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Dźwięki i wyświetlanie > Sch. kolorów**.

PORADA: Aby uzyskać dostęp do ustawień kolorów, na dowolnym ekranie wybierz kolejno  > **Sch. kolorów**.
- 2 Wybierz opcję.

Dostosowywanie ekranu startowego

Ekran startowy plotera nawigacyjnego można spersonalizować.

- 1 Włóż kartę pamięci zawierającą obraz, który chcesz wykorzystać.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Obraz startowy** > **Wybierz obraz**.
- 3 Wybierz gniazdo karty pamięci.
- 4 Wybierz obraz.
Aby uzyskać najlepsze rezultaty, wybierz obraz w rozmiarze 50 MB lub mniejszy.
- 5 Wybierz **Ustaw jako obr. pocz.**.

Aby wyświetlić ekran startowy z nowym obrazem, wyłącz i włącz ploter nawigacyjny.

Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego

Ploter nawigacyjny można skonfigurować tak, aby włączał się automatycznie po podłączeniu zasilania. W przeciwnym razie ploter będzie trzeba włączyć przez naciśnięcie przycisku .

Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Autouruchamianie**.

UWAGA: Jeśli dla funkcji Autouruchamianie wybrano opcję Wł., a ploter nawigacyjny został wyłączony przez naciśnięcie przycisku , po czym zasilanie zostało odłączone i ponownie podłączone w ciągu mniej niż 2 minut, w celu ponownego uruchomienia plotera może okazać się konieczne naciśnięcie przycisku .

Automatyczne wyłączanie systemu

Można ustawić ploter nawigacyjny oraz cały system, aby automatycznie się włączał po upływie ustawionego czasu uśpienia. Można też wyłączyć system ręcznie przez naciśnięcie i przytrzymanie przycisku .

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Automatyczne wyłączenie**.
- 2 Wybierz opcję.

Aplikacja ActiveCaptain™

PRZESTROGA

Ta funkcja umożliwia użytkownikom przesyłanie informacji. Firma Garmin nie gwarantuje dokładności, niezawodności, kompletności ani aktualności informacji przesyłanych przez użytkowników. Użytkownik używa i polega na informacjach przesłanych przez użytkowników na własną odpowiedzialność.

UWAGA: Aby korzystać z funkcji ActiveCaptain, należy podłączyć ploter nawigacyjny do adaptera Wi-Fi®.

Aplikacja ActiveCaptain zapewnia połączenie z urządzeniem GPSMAP, mapami i społecznością, umożliwiając zarządzanie urządzeniami pokładowymi.

Urządzenie mobilne z aplikacją ActiveCaptain umożliwia pobieranie, zakup i aktualizację map. Aplikacja umożliwia łatwe i szybkie przesyłanie danych użytkownika, takich jak punkty i trasy, połączenie ze społecznością Garmin Quickdraw Contours oraz aktualizację oprogramowania urządzenia. Przy użyciu aplikacji można także zaplanować podróż oraz wyświetlać i kontrolować swoje urządzenie GPSMAP.

Można połączyć się ze społecznością ActiveCaptain i uzyskiwać aktualne opinie dotyczące przystani oraz innych punktów szczególnych. W przypadku sparowania aplikacja może także przysyłać powiadomienia z telefonu, takie jak połączenia i wiadomości tekstowe, na ekran plotera nawigacyjnego.

Role ActiveCaptain

Poziom interakcji z urządzeniem GPSMAP przy użyciu aplikacji ActiveCaptain zależy od Twojej roli.

Funkcja	Właściciel	Gość
Zarejestruj urządzenie, wbudowane mapy i uzupełniające karty map w koncie.	Tak	
Aktualizuj program	Tak	Tak
Prześlij automatycznie pobrane lub utworzone izobaty Garmin Quickdraw	Tak	
Powiadomienia typu push z telefonu	Tak	Tak
Automatycznie przesyłaj dane użytkownika, takie jak punkty czy trasy	Tak	
Rozpocznij nawigację do określonego punktu lub określonej trasy i wysyłaj ten punkt lub trasę do urządzenia GPSMAP	Tak	Tak

Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain

UWAGA: Funkcja ActiveCaptain jest dostępna tylko w modelach wyposażonych w technologię Wi-Fi.

Aplikacja ActiveCaptain umożliwia podłączenie urządzenia mobilnego do urządzenia GPSMAP. Aplikacja zapewnia szybką i łatwą metodę interakcji z ploterem nawigacyjnym oraz wykonywania zadań, takich jak udostępnianie danych, rejestrowanie, aktualizowanie oprogramowania urządzenia i odbieranie powiadomień z urządzenia mobilnego.

- 1 W urządzeniu GPSMAP wybierz **ActiveCaptain**.
- 2 Na stronie **ActiveCaptain** wybierz kolejno **Sieć Wi-Fi > Wi-Fi > Wł.**
- 3 Podaj nazwę i hasło dla tej sieci.
- 4 Ze sklepu z aplikacjami w urządzeniu mobilnym zainstaluj i otwórz aplikację ActiveCaptain.
- 5 Umieść urządzenie mobilne w odległości nie większej niż 32 m (105 stóp) od urządzenia GPSMAP.
- 6 W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi i połącz się z urządzeniem Garmin, używając nazwy i hasła wprowadzonego w urządzeniu Garmin.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Jeśli urządzenie jest wyposażone w technologię Wi-Fi, można używać aplikacji ActiveCaptain do pobierania i instalowania najnowszych aktualizacji oprogramowania w urządzeniu.

NOTYFIKACJA

Aktualizacje oprogramowania mogą wymagać pobrania przez aplikację plików o dużym rozmiarze. Zastosowanie mają typowe ograniczenia transferu danych i opłaty stosowane przez dostawcę usług internetowych. Aby dowiedzieć się więcej na temat ograniczeń transferu danych i opłat, skontaktuj się z dostawcą usług internetowych.

Proces instalacji może potrwać kilka minut.

- 1 Podłącz urządzenie mobilne do urządzenia GPSMAP (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain, strona 11*).
- 2 Jeśli dostępna jest aktualizacja oprogramowania i masz dostęp do Internetu w swoim urządzeniu mobilnym, wybierz **Aktualizacje oprogramowania > Pobierz**.
Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne. Po ponownym połączeniu aplikacji z urządzeniem GPSMAP aktualizacja jest przesyłana do urządzenia. Po ukończeniu przesyłania wyświetli się monit o instalację aktualizacji.
- 3 Po wyświetleniu się monitu w urządzeniu GPSMAP wybierz opcję instalacji aktualizacji.
 - Aby natychmiast zainstalować oprogramowanie, wybierz **OK**.
 - Aby opóźnić instalację aktualizacji, wybierz **Anuluj**. Aby zainstalować aktualizację w wybranym momencie, wybierz **ActiveCaptain > Aktualiz. oprogram. > Instaluj teraz**.

Aktualizowanie map przy użyciu ActiveCaptain

Aplikacji ActiveCaptain można używać do pobierania i instalowania najnowszych aktualizacji oprogramowania w urządzeniu. Aby zaoszczędzić miejsce na urządzeniu mobilnym i karcie ActiveCaptain oraz skrócić czas pobierania, zalecamy używać aplikacji ActiveCaptain do pobierania jedynie potrzebnych map.

W przypadku pobierania kompletnej mapy można użyć aplikacji Garmin Express™ do zapisania plików na karcie pamięci. Aplikacja Garmin Express pobiera duże mapy szybciej, niż ActiveCaptain. Więcej informacji można znaleźć na stronie garmin.com/express.

NOTYFIKACJA

Aktualizacje map mogą wymagać pobrania przez aplikację plików o dużym rozmiarze. Zastosowanie mają typowe ograniczenia transferu danych i opłaty stosowane przez dostawcę usług internetowych. Aby dowiedzieć się więcej na temat ograniczeń transferu danych i opłat, skontaktuj się z dostawcą usług internetowych.

- 1 Podłącz urządzenie mobilne do urządzenia GPSMAP (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain, strona 11*).
- 2 Jeśli dostępna jest aktualizacja map i masz dostęp do Internetu w swoim urządzeniu mobilnym, wybierz kolejno **OneChart** > **Moje mapy**.
- 3 Wybierz mapę do zaktualizowania.
- 4 Wybierz obszar do pobrania.
- 5 Wybierz **Pobierz**.

Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne. Po ponownym połączeniu aplikacji z urządzeniem GPSMAP aktualizacja zostanie przesłana do urządzenia. Po ukończeniu przesyłania zaktualizowane mapy są dostępne do użycia.

Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi

Plotery nawigacyjne mogą tworzyć sieć bezprzewodową, do której można podłączać urządzenia bezprzewodowe.

Przed utworzeniem sieci Wi-Fi należy połączyć ploter nawigacyjny z adapterem Wi-Fi.

Podłączanie urządzeń bezprzewodowych pozwala korzystać z aplikacji Garmin, na przykład ActiveCaptain.

Sieć Wi-Fi

Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi

Plotery nawigacyjne mogą tworzyć sieć Wi-Fi, do której można podłączać urządzenia bezprzewodowe. Przy pierwszym wejściu w ustawienia sieci bezprzewodowej zostanie wyświetlony monit o skonfigurowanie sieci.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Sieć Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Wł.** > **OK**.

- 2 W razie potrzeby wpisz nazwę sieci bezprzewodowej.

- 3 Wpisz hasło.

Hasło to będzie potrzebne do połączenia urządzenia bezprzewodowego z siecią bezprzewodową. W hasło rozróżniane są wielkie i małe litery.

Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego

Przed podłączeniem urządzenia bezprzewodowego do sieci bezprzewodowej plotera nawigacyjnego, należy najpierw skonfigurować tę sieć (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi, strona 12*).

Do plotera nawigacyjnego można podłączyć wiele urządzeń bezprzewodowych w celu udostępniania danych.

- 1 W urządzeniu bezprzewodowym włącz technologię Wi-Fi i wyszukaj sieci bezprzewodowe.
- 2 Wybierz nazwę sieci bezprzewodowej, do której należy ploter nawigacyjny (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi, strona 12*).
- 3 Wpisz hasło do sieci.

Zmiana kanału bezprzewodowego

Można zmienić kanał bezprzewodowy w przypadku problemów z wyszukaniem lub połączeniem się z urządzeniem bądź gdy występują zakłócenia.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć Wi-Fi > Zaawansowane > Kanał**.
- 2 Podaj nowy kanał.

Nie trzeba zmieniać kanału sieci bezprzewodowej w urządzeniach podłączonych do tej sieci.

Zmiana hosta Wi-Fi

Możesz wybrać, który ploter nawigacyjny ma służyć jako host Wi-Fi. Bywa to przydatne w przypadku kłopotów z komunikacją z siecią Wi-Fi. Zmiana hosta Wi-Fi pozwala wybrać ploter nawigacyjny, który fizycznie znajduje się w mniejszej odległości od urządzenia przenośnego.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć Wi-Fi > Zaawansowane > Host Wi-Fi**.
- 2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Mapy i widoki map 3D

Dostępne mapy i widoki 3D zależą od użytych danych map oraz akcesoriów.

Aby uzyskać dostęp do map oraz widoków 3D mapy, wybierz Mapy.

Mapa nawigacyjna: Wyświetla dane nawigacji dostępne w ramach fabrycznie załadowanych map oraz w ramach map uzupełniających, jeśli są one dostępne. Dane obejmują boje, światła, kable, sondowania głębokości, przystanie oraz stacje pływów w widoku z góry.

Perspective 3D: Zapewnia widok z góry i z tyłu łodzi (odpowiednio do kursu) i stanowi wizualną pomoc w nawigacji. Ten widok przydaje się podczas nawigacji w pobliżu płycizn, raf, mostów i kanałów, a także podczas określania tras umożliwiających wpłynięcie do nieznanych portów i na kotwiczowiska, a także wypłynięcie z nich.

Mariner's Eye 3D: Zapewnia szczegółowy, trójwymiarowy widok z góry i z tyłu łodzi (odpowiednio do kursu) i stanowi wizualną pomoc w nawigacji. Ten widok przydaje się podczas nawigacji w pobliżu płycizn, raf, mostów i kanałów, a także podczas określania tras umożliwiających wpłynięcie do nieznanych portów i na kotwiczowiska, a także wypłynięcie z nich.

UWAGA: Widoki 3D mapy są dostępne w przypadku korzystania z płatnych map oraz na określonych obszarach.

Fish Eye 3D: Zapewnia widok dna spod wody, przedstawiając jego dokładny obraz na podstawie informacji o mapie. Po podłączeniu przetwornika sonaru obiekty znajdujące się w toni (np. ryby) zostaną oznaczone jako czerwone, zielone i żółte obszary. Czerwony kolor oznacza największe cele, a zielony – najmniejsze.

Mapa wędkarska: Wyświetlanie na mapie szczegółowych izobat i sondowań głębín. Wybór powoduje usunięcie z mapy danych nawigacji oraz wyświetlenie szczegółowych danych barometrycznych i wzmocnionych izobat wykorzystywanych do celów badania dna. Ta mapa nadaje się doskonale do wędkowania głębínowego z dala od brzegu.

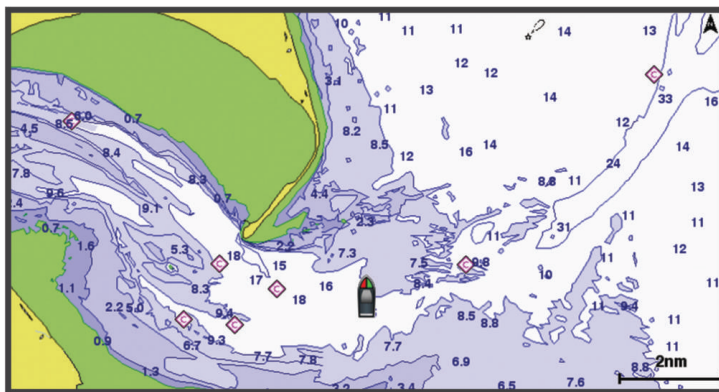
UWAGA: Mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Nakładki radaru: Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radaru pozwalają nałożyć informacje radarowe na mapę nawigacyjną lub mapę wędkarską. Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Mapa nawigacyjna i mapa wędkarska

UWAGA: Mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Mapa nawigacyjna jest zoptymalizowana pod kątem nawigacji. Możesz planować trasę, wyświetlać informacje o mapie i używać jej jako pomocy nawigacyjnej. Aby otworzyć Mapę nawigacyjną, wybierz kolejno **Mapy > Mapa nawigacyjna**.



Mapa wędkarska dostarcza bardziej szczegółowych informacji o rodzaju dna oraz występujących ryb na danym terenie ryb. Ta mapa nadaje się doskonale do wędkowania. Aby otworzyć Mapę wędkarską, wybierz kolejno **Mapy > Mapa wędkarska**.

Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego

Istnieje możliwość szybkiego powiększania i pomniejszania wielu ekranów, np. map i sonaru.

- Zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby zmniejszyć obraz.
- Rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.

Symbole mapy

Ta tabela zawiera niektóre spośród najczęściej wyświetlanych na szczegółowych mapach symboli.

Ikona	Opis
	Boja
	Informacje
	Usługi morskie
	Stacja pływów
	Stacja prądów
	Dostępne zdjęcie z góry
	Dostępne zdjęcie w perspektywie

Inne elementy wspólne dla większości map obejmują izobaty, strefy pływów, sondowania punktowe (w formie przedstawionej na oryginalnej mapie papierowej), symbole i pomoce nawigacyjne, przeszkody i okolice kabli.

Pomiar dystansu na mapie

Wybierz **Pomiar dystansu**.

Na ekranie wyświetlony zostanie znacznik w miejscu aktualnej pozycji. Dystans i kierunek od znacznika znajduje się w rogu.

PORADA: Aby zresetować znacznik i zmierzyć dystans od aktualnej pozycji kursora, wybierz Wybierz.

Tworzenie punktu na mapie

- 1 Wybierz pozycję lub obiekt na mapie.
- 2 Wybierz .

Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie

Na mapie nawigacyjnej lub mapie wędkarskiej można wyświetlać informacje o pozycji lub o obiekcie, takie jak pływy, prądy, informacje astronomiczne, notatki do mapy lub lokalne usługi.

- 1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz pozycję lub obiekt.
Wzdłuż górnej krawędzi mapy zostanie wyświetlona lista opcji. Wyświetlane opcje różnią się w zależności od wybranej pozycji lub obiektu.
- 2 W razie potrzeby wybierz .
- 3 Wybierz **Informacja**.

Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych

Na mapie nawigacyjnej, mapie wędkarskiej, w widoku Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D mapy można wyświetlić szczegółowe informacje o różnego rodzaju pomocach nawigacyjnych, w tym o pławach, światłach i przeszkodach.

UWAGA: Mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Widoki 3D mapy są dostępne w przypadku korzystania z płatnych map oraz na określonych obszarach.

- 1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz pomoc nawigacyjną.
- 2 Wybierz nazwę pomocy nawigacyjnej.

Nawigacja do punktu na mapie

PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać łądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez łąd lub płycznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie łądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

1 Wybierz pozycję na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.

2 W razie potrzeby wybierz **Nawiguj do**.

3 Wybierz opcję:

- Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz **Nawiguj do** lub .
- Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwroty, wybierz **Trasa do** lub .
- Aby skorzystać z nawigacji automatycznej, wybierz **Nawigacja automatyczna** lub .

4 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.

5 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć łądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Płatne mapy

PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać łądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

UWAGA: Niektóre modele nie obsługują wszystkich map.

Opcjonalne płatne mapy, takie jak BlueChart® g2 Vision®, pozwalają optymalnie wykorzystać ploter nawigacyjny. Poza szczegółowymi mapami morskimi, produkty te mogą zawierać także poniższe funkcje, które są dostępne w niektórych obszarach.

Mariner's Eye 3D: Zapewnia widok z góry i z tyłu łodzi oraz stanowi trójwymiarową pomoc w nawigacji.

Fish Eye 3D: Zapewnia trójwymiarowy widok dna spod wody, przedstawiając na mapie jego dokładny obraz na podstawie informacji o mapie.

Mapy wędkarskie: Umożliwiają wyświetlenie map ze wzmocnionymi izobatami, bez danych nawigacyjnych. Te mapy nadają się doskonale do wędkowania głębinowego z dala od brzegu.

Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości: Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości przedstawiają realistyczny obraz łądu i wody na mapie nawigacyjnej ([Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej, strona 18](#)).

Zdjęcia lotnicze: Wyświetlanie zdjęć lotniczych przystani i innych obiektów ważnych z punktu widzenia nawigacji, które pozwalają wyobrazić sobie otoczenie ([Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych, strona 18](#)).

Szczegółowe dane dotyczące dróg i punktów szczególnych: Wyświetlenie szczegółowych danych dotyczących dróg i punktów szczególnych (POI), w tym bardzo szczegółowych danych o drogach na wybrzeżu i punktach szczególnych takich, jak restauracje, zakwaterowanie, lokalne atrakcje.

Nawigacja automatyczna: Wykorzystuje konkretne informacje o jednostce pływającej i dane mapy do określenia najlepszej ścieżki do celu.

Wyświetlanie informacji o stacjach pływów

Symbol  na mapie oznacza stację pływów. Dla stacji pływów można wyświetlić szczegółowy wykres, który pozwoli przewidzieć poziom pływów dla różnych godzin i dni.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz stację pływów.

W pobliżu symbolu  zostaną wyświetlone informacje o kierunku pływu i poziomie pływu.

2 Wybierz nazwę stacji.

Animowane wskaźniki pływów i prądów

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej można wyświetlać animowane wskaźniki stacji pływów i kierunku podróży. Należy także włączyć animowane ikony w ustawieniach mapy ([Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów, strona 17](#)).

Wskaźnik stacji pływów jest wyświetlany na mapie jako pionowy wykres słupkowy ze strzałką. Czerwona strzałka skierowana w dół oznacza odpływ, a niebieska strzałka skierowana w górę oznacza przypływ. Po najechaniu kursorem na wskaźnik stacji pływów powyżej wskaźnika stacji wyświetlona zostanie wysokość pływu w stacji.

Wskaźniki kierunku prądu są wyświetlane na mapie w formie strzałek. Kierunek każdej ze strzałek wskazuje kierunek prądu w danej pozycji na mapie. Kolor strzałki wskazującej kierunek prądu oznacza zakres prędkości prądu w danej pozycji. Po najechaniu kursorem na wskaźnik kierunku prądu powyżej wskaźnika kierunku wyświetlona zostanie prędkość prądu dla danej pozycji.

Kolor	Zakres prędkości prądu
Żółty	0 do 1 węzła
Pomarańczowy	1 do 2 węzłów
Czerwony	2 lub więcej węzłów

Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Na mapie nawigacyjnej i wędkarskiej można wyświetlać statyczne lub animowane wskaźniki stacji pływów lub prądów.

1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Mapa > Pływy i prądy**.

2 Wybierz opcję:

- Aby wyświetlać na mapie animowane wskaźniki stacji pływów i animowane wskaźniki kierunku prądów, wybierz **Animowane**.
- Wybierz **Suwak**, aby aktywować suwak pływów i prądów, który umożliwia określenie czasu zgłaszania pływów i prądów na mapie.

Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Można nałożyć wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne na części mapy nawigacyjnej obejmującej ląd oraz na części obejmujące ląd i morze.

UWAGA: Po włączeniu wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne są dostępne tylko dla mniejszych poziomów powiększenia. Jeśli wysokiej rozdzielczości zdjęcia satelitarne nie są wyświetlane dla regionu z mapy opcjonalnej, można wybrać , aby powiększyć mapę. Można także zwiększyć stopień szczegółowości, zmieniając poziom szczegółów dla powiększania mapy.

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Zdjęcia satelitarne**.

2 Wybierz opcję:

- Wybierz **Tylko ląd**, aby wyświetlić standardowe informacje dotyczące wody i zdjęcia nałożone na obszar lądu na mapie.
- Wybierz **Fotomapa**, aby wyświetlać zdjęcia akwenu i lądu z określonym poziomem przezroczystości. Wyreguluj przezroczystość zdjęcia za pomocą suwaka. Im wyższa wartość procentowa zostanie wybrana, w tym większym stopniu zdjęcia będą zakrywać obszar wody i lądu na mapie i tym lepiej będą widoczne.

Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych

Aby było możliwe wyświetlenie na mapie nawigacyjnej zdjęć lotniczych, należy włączyć opcję Zdjęcia satelitarne w ustawieniach mapy.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Korzystając ze zdjęć lotniczych obiektów orientacyjnych, przystani i portów, można w łatwiejszy sposób określić swoje położenie i zapoznać się z układem przystani lub portu przed dotarciem na miejsce.

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz ikonę aparatu:

- Aby wyświetlić zdjęcie z góry, wybierz .
- Aby wyświetlić zdjęcie w perspektywie, wybierz . Zdjęcie zostało wykonane z pozycji aparatu, który podczas wykonywania zdjęcia był ustawiony w kierunku wskazanym przez stożek.

2 Wybierz **Zdjęcie lotnicze**.

System automatycznej identyfikacji

System automatycznej identyfikacji (AIS) umożliwia identyfikację oraz śledzenie innych statków oraz otrzymywanie ostrzeżeń o innych jednostkach znajdujących się w pobliżu. Po podłączeniu do zewnętrznego urządzenia AIS ploter nawigacyjny może wyświetlać określone dane AIS dotyczące innych statków znajdujących się w zasięgu, które są wyposażone w transponder oraz które w aktywny sposób przesyłają informacje AIS.

Informacje zgłaszane przez każdy statek obejmują numer MMSI, pozycję, prędkość GPS, kierunek GPS, czas, jaki minął od zgłoszenia przez statek ostatniej pozycji, najbliższe miejsce zbliżenia oraz czas do miejsca zbliżenia.

Niektóre modele ploterów nawigacyjnych obsługują też system BFT (Blue Force Tracking). Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem.

Symbole celów AIS

Symbol	Opis
	Statek AIS. Statek nadający sygnał AIS. Trójkąt wskazuje kierunek, w którym porusza się statek AIS.
	Wybór celu.
	Aktywacja celu. Cel wydaje się większy na mapie. Zielona linia prowadząca do celu wskazuje kierunek celu. Numer MMSI, prędkość i kierunek statku są widoczne poniżej celu (jeśli dla funkcji wyświetlania szczegółowych informacji wybrano opcję Pokaż). W przypadku utraty sygnału AIS ze statku zostanie wyświetlony baner komunikatu.
	Utrata sygnału celu. Zielony symbol X oznacza utratę sygnału AIS ze statku. W takim przypadku ploter nawigacyjny wyświetla baner komunikatu z pytaniem, czy statek ma być nadal śledzony. W przypadku rezygnacji z dalszego śledzenia symbol utraconego sygnału statku zniknie z mapy lub z widoku 3D mapy.
	Niebezpieczny cel w zasięgu. Cel miga, włącza się alarm i zostaje wyświetlony baner komunikatu. Po potwierdzeniu alarmu zostanie wyświetlony nakreślony linią ciągłą czerwony trójkąt z prowadzącą do niego czerwoną linią, który wskazuje położenie oraz kierunek celu. Jeśli alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa został wyłączony, cel zacznie migać, alarm nie uruchomi się jednak i nie zostanie wyświetlony baner alarmu. W przypadku utraty sygnału AIS ze statku zostanie wyświetlony baner komunikatu.
	Utrata sygnału niebezpiecznego celu. Czerwony symbol X oznacza utratę sygnału AIS ze statku. W takim przypadku ploter nawigacyjny wyświetla baner komunikatu z pytaniem, czy statek ma być nadal śledzony. W przypadku rezygnacji z dalszego śledzenia symbol utraconego sygnału niebezpiecznego celu zniknie z mapy lub z widoku 3D mapy.
	Położenie tego symbolu wskazuje punkt największego zbliżenia do niebezpiecznego celu. Liczby widoczne w pobliżu symbolu wskazują czas do punktu największego zbliżenia do tego celu.

UWAGA: Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem, niezależnie od ich statusu.

Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS

W przypadku, gdy aktywowany cel AIS nadaje informacje o kierunku i kursie nad dnem, kierunek celu jest widoczny na mapie w postaci linii ciągłej prowadzącej do symbolu celu AIS. Linia kierunku nie jest widoczna w widoku mapy 3D.

Planowany kurs aktywowanego celu AIS jest widoczny na mapie lub w widoku mapy 3D jako linia przerywana. Długość planowanego kursu zależy od wartości ustawienia planowanego kierunku. Jeśli aktywowany cel AIS nie przesyła informacji o prędkości lub jeśli statek nie porusza się, linia planowanego kursu nie jest wyświetlana. Informacje o zmianach prędkości, kursu nad dnem oraz prędkości jego zmiany nadawane przez statek mogą wpłynąć na obliczenia pozwalające wyznaczyć linię planowanego kursu.

Jeśli cel AIS nadaje informacje o kierunku, kursie nad dnem oraz prędkości jego zmiany, planowany kurs celu jest obliczany na podstawie informacji dotyczących kursu nad dnem i prędkości jego zmiany. Kierunek, w jakim następuje zwrot celu, także jest wyznaczany na podstawie informacji o prędkości zmiany kursu i jest wskazywany przez końcowy element linii kierunku. Długość elementu końcowego nie zmienia się.



Jeśli cel AIS nadaje informacje o kierunku i kursie nad dnem, nie są jednak przesyłane informacje o prędkości zmiany kursu, planowany kurs celu jest obliczany na podstawie informacji dotyczących kursu nad dnem.

Aktywacja celu dla statku AIS

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS** > **Aktywuj cel**.

Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel

Istnieje możliwość wyświetlenia stanu sygnału AIS, numeru MMSI, prędkości GPS, kierunku GPS i innych zgłaszanych informacji odnoszących się do statku ustawionego jako cel.

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz **Statek AIS**.

Dezaktywacja celu dla statku AIS

- 1 W widoku mapy lub w widoku mapy 3D wybierz statek AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS** > **Dezaktywuj**.

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA

- 1 Na mapie wybierz kolejno **Menu** > **Warstwy** > **Inne statki** > **Lista** > **Pokaż**.
- 2 Wybierz rodzaje zagrożeń, które mają być uwzględnione na liście.

Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa

Zanim będzie możliwe ustawienie alarmu kolizyjnego, konieczne jest podłączenie zgodnego plotera nawigacyjnego do urządzenia AIS lub do radaru.

Alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa jest dostępny wyłącznie w przypadku systemów AIS i MARPA. Funkcja MARPA działa w przypadku dostępności radaru. Można dostosowywać strefę bezpieczeństwa umożliwiającą uniknięcie kolizji.

1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Alarm kolizyjny > Wł..**

Gdy w strefie bezpieczeństwa wokół statku znajdzie się obiekt ze znacznikiem MARPA lub statek z systemem AIS, wyświetlony zostanie baner komunikatu. Obiekt również zostanie oznaczony na ekranie jako niebezpieczny. Gdy alarm się wyłączy, baner komunikatu zniknie, a alarm dźwiękowy zostanie wyłączony – obiekt pozostanie jednak oznaczony na ekranie jako niebezpieczny.

2 Wybierz **Zasięg**.

3 Określ promień dla strefy bezpieczeństwa wokół statku.

4 Wybierz **Czas do**.

5 Określ czas, po którym zostanie włączony alarm w przypadku stwierdzenia, że obiekt wpłynie do strefy bezpieczeństwa statku.

Na przykład, aby otrzymać powiadomienie na 10 minut przed zbliżającym się przecięciem linii strefy bezpieczeństwa, wybierz dla opcji Czas do wartość 10. Spowoduje to również włączenie się alarmu na 10 minut przed wpływieniem statku do strefy bezpieczeństwa.

Sygnały wzywania pomocy AIS

Wbudowane nadajniki sygnałów wzywania pomocy AIS to wbudowane urządzenia, które po aktywacji przesyłają raporty ratunkowe z informacją o pozycji. Ploter nawigacyjny może odbierać sygnały z nadajników ratunkowych SART, radiopław awaryjnych EPIRB i innych sygnałów „człowiek za burtą”. Nadawane sygnały wzywania pomocy różnią się od standardowych sygnałów przesyłanych przez system AIS, w związku z czym są inaczej przedstawiane w ploterze nawigacyjnym. Zamiast śledzenia sygnału wzywania pomocy pozwalającego uniknąć kolizji ma miejsce śledzenie sygnału wzywania pomocy w celu zlokalizowania statku lub osoby i umożliwienia udzielenia pomocy.

Nawigacja do jednostki nadającej sygnał wzywania pomocy

Po odebraniu sygnału wzywania pomocy wyświetla się alarm sygnału wzywania pomocy.

Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**, aby rozpocząć nawigację do jednostki nadającej sygnał.

Symbole celów wykorzystywane w nadajniku sygnałów wzywania pomocy AIS

Symbol	Opis
	Sygnał wzywania pomocy AIS nadawany przez statek. Wybierz, aby wyświetlić więcej informacji na temat sygnału i rozpocząć nawigację.
	Utrata sygnału.
	Test sygnału. Wyświetla się, gdy na statku zostanie rozpoczęty test nadajnika sygnałów wzywania pomocy; nie informuje o rzeczywistej sytuacji awaryjnej.
	Utracono sygnał testowy.

Włączanie alertów testowych nadajnika AIS

Aby uniknąć dużej liczby symboli i alertów testowych w zatłoczonych miejscach, takich jak przystanie, można wybrać ustawienia pozwalające odbierać lub ignorować komunikaty testowe AIS. Aby przetestować funkcję odbioru sygnałów awaryjnych w urządzeniu AIS, należy włączyć ploter nawigacyjny w celu umożliwienia odbioru alertów testowych.

1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > AIS**.

2 Wybierz opcję:

- Aby odbierać lub ignorować sygnały testowe radiopławy awaryjnej (EPRIB), wybierz **Test AIS-EPRIB**.
- Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały „człowiek za burtą” (MOB), wybierz **Test AIS-MOB**.
- Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały ratunkowe SART, wybierz **Test AIS-SART**.

Wyłączanie odbioru sygnału AIS

Odbiór sygnału AIS jest domyślnie wyłączony.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki > AIS > Wył.**

Wszystkie funkcje systemu AIS dla wszystkich map i widoków mapy 3D są wyłączone. Dotyczy to również ustawiania celów AIS i ich śledzenia, alarmów kolizyjnych, które wynikają z ustawienia celów AIS i ich śledzenia, a także wyświetlania informacji o statkach AIS.

Menu mapy

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map. Niektóre opcje wymagają wykupienia płatnych map lub podłączenia akcesoriów, np. radaru.

Na mapie wybierz Menu.

Warstwy: Pozwala dostosować wygląd różnych pozycji na mapie ([Warstwy mapy, strona 22](#)).

Quickdraw Contours: Umożliwia włączenie rysowania konturów dna i tworzenie etykiet na mapach wędkarskich ([Garmin Quickdraw Contours – mapy, strona 27](#)).

Ustawienia: Pozwala na dostosowanie ustawień mapy ([Ustawienia mapy, strona 26](#)).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie ([Dostosowywanie nakładek danych, strona 8](#)).

Warstwy mapy

Warstwy na mapach pozwalają włączać, wyłączać i dostosowywać różne funkcje map. Każde ustawienie odnosi się do używanej mapy lub widoku mapy.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map i modeli ploterów. Niektóre opcje wymagają wykupienia płatnych map lub podłączenia akcesoriów.

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy**.

Mapa: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z mapami ([Ustawienia warstw mapy, strona 23](#)).

Moja łódź: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z łodzią ([Ustawienia warstwy Moja łódź, strona 23](#)).

Dane użytkownika: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie danych użytkownika, np. punktów, granic i śladów oraz otwieranie list z danymi użytkownika ([Ustawienia warstwy danych użytkownika, strona 24](#)).

Inne statki: Umożliwia dostosowanie sposobu wyświetlania innych statków ([Ustawienia warstwy Inne statki, strona 24](#)).

Woda: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie informacji o głębokości ([Ustawienia warstwy wody, strona 25](#)).

Quickdraw Contours: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie danych Garmin Quickdraw ([Garmin Quickdraw Contours – ustawienia, strona 30](#)).

Ślady: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie śladów w widoku 3D mapy.

Kręgi zasięgu: Umożliwia wyświetlanie i konfigurowanie wyglądu kręgów zasięgu w widoku 3D mapy. Kręgi zasięgu pozwalają zwizualizować odległości w niektórych widokach mapy.

Ustawienia warstw mapy

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Mapa**.

Zdjęcia satelitarne: Niektóre płatne mapy oferują zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości, które przedstawiają realistyczny obraz lądu albo lądu i wody na mapie nawigacyjnej ([Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej, strona 18](#)).

Pływy i prądy: Pozwala na wyświetlanie wskaźników stacji pływów na mapie ([Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów, strona 17](#)), a także aktywuje suwak pływów oraz prądów, który umożliwia określenie czasu zgłaszania pływów i prądów na mapie.

Pomoce nawigacyjne: Wyświetlanie pomocy nawigacyjnych na mapie.

POI na lądzie: Wyświetlanie lądowych punktów szczególnych na mapie.

Punkty zdjęć: Wyświetlanie ikon aparatu dla zdjęć lotniczych ([Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych, strona 18](#)).

Punkty usług: Wyświetlanie lokalizacji punktów usług morskich.

Głębokość: Umożliwia dostosowywanie pozycji na warstwie głębokości ([Ustawienia warstwy głębokości, strona 23](#)).

Ustawienia warstwy głębokości

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Mapa > Głębokość**.

Cieniowanie głębokości: Określenie zakresu wysokości, dla których ma zostać wyświetlone cieniowanie.

Cieniowanie płycizny: Zmiana cieniowania z linii brzegowej na określoną głębokość.

Punkty głębokości: Włączenie sondowania punktowego oraz ustawienie niebezpiecznej głębokości. Punkty głębokości, które odpowiadają niebezpiecznym głębokościom lub są położone na mniejszej głębokości od nich zostaną oznaczone czerwonym tekstem.

Obrysy łowisk: Ustawia poziom przybliżenia odpowiedni do wyświetlania szczegółowego widoku izobat i sondowań głębín oraz upraszcza i optymalizuje wyświetlanie mapy podczas wędkowania.

Ustawienia warstwy Moja łódź

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Moja łódź**.

Linia kierunku: Wyświetlanie i dostosowywanie linii kierunku, czyli linii na mapie prowadzącej od dziobu łodzi w kierunku podróży ([Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów, strona 48](#)).

Aktywne ślady: Wyświetla aktywny ślad na mapie i otwiera menu Opcje aktywnego śladu.

Róża wiatrów: Pokazuje wizualne odwzorowanie informacji o kącie wiatru lub jego kierunku, które pochodzą z podłączonego czujnika wiatru, i konfiguruje źródło danych wiatru.

Róża kompasowa: Wyświetla różę kompasową wokół łodzi, wskazując kierunek kompasu w odniesieniu do kierunku łodzi. Włączenie tej opcji powoduje wyłączenie opcji Róża wiatrów.

Ikona pojazdu: Umożliwia ustawienie ikony przedstawiającej aktualną pozycję na mapie.

Ustawienia layline

Aby móc korzystać z funkcji layline, trzeba podłączyć czujnik wiatru do plotera nawigacyjnego.

W trybie żeglarstwa ([Ustawianie typu jednostki, strona 9](#)) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Moja łódź > Layline > Konfiguracja**.

Wyświetlanie: Ustawianie sposobu wyświetlania layline i jednostki na mapie oraz regulacja długości layline.

Kąt żeglowania: Pozwala określić, w jaki sposób urządzenie oblicza layline. Opcja Bieżące pozwala obliczać layline na podstawie kąta wiatru mierzonego przez czujnik wiatru. Opcja Ręcznie pozwala obliczać layline na podstawie ręcznie wprowadzonego kąta nawietrznej i zawietrznej.

Kąt natarcia: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

Zawietrz- - kąt: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta zawietrznej.

Korekta pływów: Pozwala korygować layline na podstawie pływów.

Filtr layline: Filtruje dane layline na podstawie podanego czasu i interwału. Aby otrzymać płynniejszą layline poprzez odfiltrowanie drobnych zmian kursu kompasowego lub kąta wiatru rzeczywistego, wybierz wyższą wartość. Aby otrzymać layline o większej czułości na zmiany kursu kompasowego lub kąta wiatru rzeczywistego, wybierz niższą wartość.

Ustawienia warstwy danych użytkownika

Można wyświetlać na mapie dane użytkownika, takie jak punkty trasy, granice i ślady.

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Dane użytkownika**.

Punkty: Pokazuje punkty trasy na mapie i otwiera listę punktów trasy.

Granice: Pokazuje granice na mapie i otwiera listę granic.

Ślady: Pokazuje ślady na mapie.

Ustawienia warstwy Inne statki

UWAGA: Opcje te wymagają podłączenia akcesoriów, takich jak odbiornik AIS, radar i radio VHF.

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Inne statki**.

DSC: Ustawianie sposobu wyświetlania na mapie statków DSC i śladów oraz wyświetlanie listy DSC.

AIS: Ustawianie sposobu wyświetlania na mapie statków AIS i śladów oraz wyświetlanie listy AIS.

MARPA: Ustawianie sposobu wyświetlania na mapie statków MARPA i śladów oraz wyświetlanie listy MARPA.

Szczegóły: Umożliwia wyświetlanie na mapie informacji o innych statkach.

Planow. kierun.: Umożliwia określenie czasu planowanego kierunku dla statków z systemem AIS i znacznikami MARPA.

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa ([Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa, strona 21](#)).

Ustawienia warstwy wody

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Woda**.

Cieniowanie głębokości: Określenie zakresu wysokości, dla których ma zostać wyświetlone cieniowanie.

Cieniowanie płycizny: Zmiana cieniowania z linii brzegowej na określoną głębokość.

Punkty głębokości: Włączenie sondowania punktowego oraz ustawienie niebezpiecznej głębokości. Punkty głębokości, które odpowiadają niebezpiecznym głębokościom lub są położone na mniejszej głębokości od nich zostaną oznaczone czerwonym tekstem.

Obrysy łowisk: Ustawia poziom przybliżenia odpowiedni do wyświetlania szczegółowego widoku izobat i sondowań głębín oraz upraszcza i optymalizuje wyświetlanie mapy podczas wędkowania.

Cieniowanie reliefowe: Wyświetla gradient dna z cieniowaniem. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

Obraz sonarowy: Obrazy sonarowe ułatwiają poznanie gęstości dna. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

Poziom jeziora: Umożliwia ustawienie bieżącego poziomu wody w jeziorze. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

Ustawienia warstwy Pogoda

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Mapa > Pogoda > **.

Na mapie pogody wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Mapa > Pogoda**.

Warstwy zaobserwowane: Umożliwia ustawienie wyświetlania zaobserwowanych elementów pogody. Zaobserwowana pogoda to aktualne warunki pogodowe widoczne w danym momencie.

Warstwy prognozy: Umożliwia ustawienie wyświetlania prognozowanych elementów pogody.

Tryb warstwy: Umożliwia wyświetlanie prognozowanych i zaobserwowanych informacji o pogodzie.

Pętla: Umożliwia wyświetlanie pętli informacji o prognozowanej i zaobserwowanej pogodzie.

Legenda: Umożliwia pokazanie legendy pogody wraz z poziomem intensywności warunków wzrastającym od lewej do prawej strony.

Subskrypcja serw. pogod.: Umożliwia wyświetlanie informacji o subskrypcji prognozy pogody.

Przywróć domyślne: Przywrócenie wszystkich ustawień pogody do wartości fabrycznych.

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie ([Dostosowywanie nakładek danych, strona 8](#)).

Ustawienia nakładki radaru

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Radar > **.

Na ekranie radaru wybierz **Menu**.

Radar w tryb gotowości: Zatrzymuje przesyłanie sygnału radarowego.

Wzmocnienie: Umożliwia regulację wzmocnienia ([Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 78](#)).

Zakł. od wody: Regulacja poziomu zakłóceń od wody ([Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 78](#)).

Opcje radaru: Otwieranie menu opcji radaru ([Menu Opcje radaru, strona 80](#)).

Inne statki: Pozwala dostosować sposób wyświetlania innych statków w widoku radaru ([Ustawienia warstwy Inne statki, strona 24](#)).

Ustawienia radaru: Otwiera ustawienia wyświetlacza radaru ([Menu Ustawienia radaru, strona 80](#)).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie ([Dostosowywanie nakładek danych, strona 8](#)).

Ustawienia mapy

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy. Niektóre ustawienia wymagają użycia zewnętrznych akcesoriów lub odpowiednich płatnych map.

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Ustawienia**.

Orientacja: Ustawianie perspektywy na mapie.

Szczegół: Dostosowanie stopnia szczegółowości mapy dla różnych stopni powiększenia.

Mapa świata: Można użyć podstawowej mapy świata lub mapy z cieniowanym reliefem. Różnice są widoczne tylko w przypadku pomniejszenia w zbyt dużym stopniu, aby było możliwe wyświetlenie szczegółowej mapy.

Linia startu: Umożliwia ustawienie linii startu regat.

Wstaw mapę: Niewielka mapa wyśrodkowana na aktualnej pozycji użytkownika.

Ustawienia widoku Fish Eye 3D

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

W widoku Fish Eye 3D mapy wybierz Menu.

Pokaż: Ustawianie perspektywy w widoku 3D mapy.

Ślady: Wyświetlanie śladów.

Stożek echos.: Wyświetlanie stożka wskazującego obszar działania przetwornika.

Symbole ryb: Wyświetlanie obiektów znajdujących się w toni.

Obsługiwane mapy

Aby zapewnić użytkownikom bezpieczne i przyjemne chwile na wodzie, urządzenia Garmin obsługują tylko oficjalne mapy przygotowane przez firmę Garmin lub zatwierdzonego producenta niezależnego.

Mapy możesz kupić w Garmin. W przypadku zakupu map od sprzedawcy innego niż Garmin sprawdź sprzedawcę przed zakupem. Zachowaj szczególną ostrożność w przypadku sprzedawców internetowych. W przypadku zakupu nieobsługiwanej mapy zwróć ją sprzedawcy.

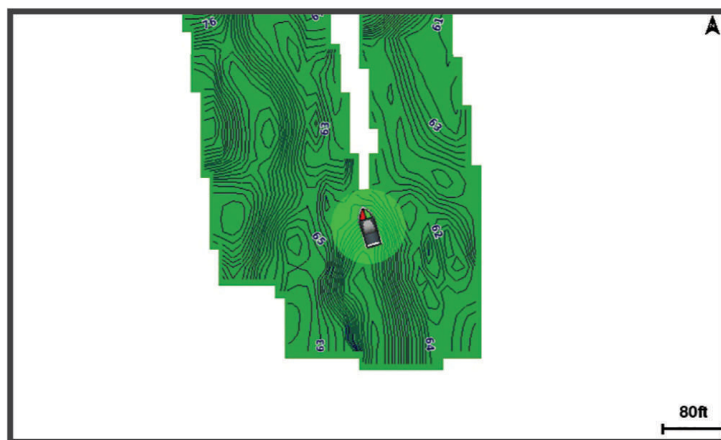
Garmin Quickdraw Contours — mapy

OSTRZEŻENIE

Funkcja Garmin Quickdraw Contours umożliwia użytkownikom tworzenie map. Firma Garmin nie gwarantuje dokładności, niezawodności, kompletności ani aktualności map tworzonych przez strony trzecie. Użytkownik używa i polega na mapach stron trzecich na własną odpowiedzialność.

Funkcja Garmin Quickdraw Contours pozwala na tworzenie map z wykorzystaniem izobat i etykiet głębokości dla niemal każdego akwenu.

Gdy funkcja Garmin Quickdraw Contours rejestruje dane, wokół jednostki wyświetla się kolorowy okrąg. Przedstawia on obszar mapy, który jest skanowany za każdym przejściem.



Zielony okrąg wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest mniejsza niż 16 km/h (10 mil/h). Żółty okrąg wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest w zakresie od 16 do 32 km/h (od 10 do 20 mil/h). Czerwony okrąg wskazuje, że głębokość lub pozycja GPS są nieodpowiednie, a prędkość przekracza 32 km/h (20 mil/h).

Dane Garmin Quickdraw Contours można przeglądać na ekranie kombinacji widoków lub w pojedynczym widoku na mapie.

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours

Aby korzystać z funkcji Garmin Quickdraw Contours, na karcie pamięci musi być wolne miejsce oraz konieczne są informacje na temat głębokości z sonaru i pozycja GPS.

- 1 W widoku mapy wybierz kolejno **Menu > Quickdraw Contours > Uruchom zapis**.
- 2 Po zakończeniu zapisu wybierz kolejno **Menu > Quickdraw Contours > Przerwij zapis**.
- 3 Wybierz **Zarządzaj > Nazwa** i wprowadź nazwę mapy.

Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours

Do mapy Garmin Quickdraw Contours można dodawać etykiety, aby oznaczać niebezpieczne obszary lub punkty szczególne.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz miejsce.
- 2 Wybierz **Dodaj etykietę Quickdraw**.
- 3 Wpisz tekst na etykietce i wybierz **Gotowe**.

Spółeczność Garmin Quickdraw

Garmin Quickdraw to bezpłatna, publiczna, społeczność internetowa umożliwiająca udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom. Możesz także pobierać mapy utworzone przez innych użytkowników.

Jeśli urządzenie jest wyposażone w technologię Wi-Fi, w celu uzyskania dostępu do społeczności Garmin Quickdraw (*Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain, strona 28*) można użyć aplikacji ActiveCaptain.

Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain

- 1 W urządzeniu mobilnym otwórz aplikację ActiveCaptain i połącz się z urządzeniem GPSMAP (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain, strona 11*).
- 2 W aplikacji wybierz opcję **Spółeczność Quickdraw**.

Możesz pobrać kontury od innych członków społeczności (*Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 28*) i udostępnić kontury utworzone przez siebie (*Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 28*).

Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Możesz pobierać mapy Garmin Quickdraw Contours utworzone przez innych użytkowników i udostępnione społeczności Garmin Quickdraw.

- 1 Z poziomu aplikacji ActiveCaptain w swoim urządzeniu mobilnym wybierz **Spółeczność Quickdraw > Wyszukaj izobaty**.
- 2 Użyj mapy i funkcji wyszukiwania, aby zlokalizować obszar do pobrania.
Czerwone kropki przedstawiają mapy Garmin Quickdraw Contours, które zostały udostępnione dla tego regionu.
- 3 Wybierz **Wybierz pobierany obszar**.
- 4 Przeciągnij prostokąt, aby wybrać obszar do pobrania.
- 5 Przeciągnij wierzchołki, aby zmienić obszar pobierania.
- 6 Wybierz **Pobierz obszar**.

Podczas kolejnego połączenia aplikacji ActiveCaptain z urządzeniem GPSMAP pobrane izobaty są przesyłane do urządzenia automatycznie.

Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

Możesz udostępniać utworzone przez siebie mapy Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom należącym do społeczności Garmin Quickdraw.

Po udostępnieniu mapy izobat udostępniona zostaje wyłącznie mapa izobat. Twoje punkty nie są udostępniane.

Być może, podczas konfiguracji aplikacji ActiveCaptain, została zaznaczona opcja automatycznego udostępniania izobat społeczności. Jeśli nie, wykonaj następujące czynności, aby włączyć udostępnianie.

W aplikacji ActiveCaptain w urządzeniu mobilnym wybierz **Spółeczność Quickdraw**.

Po ponownym połączeniu aplikacji ActiveCaptain z urządzeniem GPSMAP mapy z izobatami zostaną przesłane automatycznie do społeczności.

Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji Garmin Connect™

- 1 Otwórz stronę connect.garmin.com.
- 2 Wybierz kolejno **Rozpocznij > Quickdraw Community > Rozpocznij**.
- 3 Utwórz konto Garmin Connect, jeśli jeszcze go nie masz.
- 4 Zaloguj się do konta Garmin Connect.
- 5 W prawym górnym rogu wybierz **Morski**, aby otworzyć widżet Garmin Quickdraw.

PORADA: Aby móc udostępniać mapy Garmin Quickdraw Contours, w czytniku kart komputera musi się znajdować karta pamięci.

Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji Garmin Connect

Możesz udostępniać utworzone przez siebie mapy Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom należącym do społeczności Garmin Quickdraw.

Po udostępnieniu mapy izobat udostępniona zostaje wyłącznie mapa izobat. Twoje punkty nie są udostępniane.

- 1 Wyjmij kartę pamięci z czytnika kart.
- 2 Włóż kartę pamięci do komputera.
- 3 Uzyskaj dostęp do społeczności Garmin Quickdraw ([Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji Garmin Connect™](#), strona 28).
- 4 Wybierz **Udostępnij swoje izobaty**.
- 5 Przejdź do karty pamięci i wybierz folder /Garmin.
- 6 Otwórz folder Quickdraw i wybierz plik o nazwie ContoursLog.svy.

Po przesłaniu pliku ContoursLog.svy usuń go z karty pamięci, aby uniknąć problemów podczas kolejnego przesyłania. Twoje dane nie zostaną utracone.

Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji Garmin Connect

Możesz pobierać mapy Garmin Quickdraw Contours utworzone przez innych użytkowników i udostępnione społeczności Garmin Quickdraw.

Jeśli urządzenie nie jest wyposażone w technologię Wi-Fi, dostęp do społeczności Garmin Quickdraw można uzyskać przez witrynę Garmin Connect.

Jeśli urządzenie jest wyposażone w technologię Wi-Fi możesz uzyskać dostęp do społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain ([Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain](#), strona 28).

- 1 Włóż kartę pamięci do komputera.
- 2 Uzyskaj dostęp do społeczności Garmin Quickdraw ([Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji Garmin Connect™](#), strona 28).
- 3 Wybierz **Wyszukaj izobaty**.
- 4 Użyj mapy i funkcji wyszukiwania, aby zlokalizować obszar do pobrania.
Czerwone kropki przedstawiają mapy Garmin Quickdraw Contours, które zostały udostępnione dla tego regionu.
- 5 Wybierz **Wybierz obszar do pobrania**.
- 6 Przeciągnij krawędzie zaznaczenia, aby wybrać obszar do pobrania.
- 7 Wybierz **Rozpocznij pobieranie**.
- 8 Zapisz plik na karcie pamięci.
PORADA: Jeśli nie możesz znaleźć pliku, sprawdź folder pobierania. Wyszukiwarka mogła zapisać plik właśnie tam.
- 9 Wyjmij kartę pamięci z komputera.
- 10 Włóż kartę pamięci do czytnika kart.

Ploter nawigacyjny automatycznie rozpoznaje mapy izobat. Ploter nawigacyjny może potrzebować kilku minut na załadowanie map.

Garmin Quickdraw Contours — ustawienia

Na mapie wybierz kolejno **Menu > Quickdraw Contours > Ustawienia**.

Wyświetlacz: Wyświetla funkcję Garmin Quickdraw Contours. Opcja Obrysy użytkownika wyświetla Twoje mapy Garmin Quickdraw Contours. Opcja Community Contours wyświetla mapy pobrane z portalu społeczności Garmin Quickdraw.

Przesunięcie zapisu: Ustala dystans między głębokością sonaru a głębokością zapisu izobat. Jeśli poziom wody się zmienił od czasu ostatniego zapisu, dostosuj to ustawienie, aby głębokość zapisu była taka sama dla obu zapisów.

Jeśli na przykład podczas ostatniego zapisu głębokość sonaru wynosiła 3,1 m (10,5 stopy), a dzisiejsza głębokość sonaru to 3,6 m (12 stóp), wpisz -0,5 m (-1,5 stopy) jako wartość Przesunięcie zapisu.

Przes. wys. dan. użyt.: Ustala różnice między głębokościami izobat a etykietami głębokości na Twoich mapach izobat w celu wyrównania zmian w poziomie wody lub błędów w zapisanych mapach.

Przes. dla map społ.: Ustala różnice między głębokościami izobat a etykietami głębokości na mapach izobat społeczności w celu wyrównania zmian w poziomie wody lub błędów w zapisanych mapach.

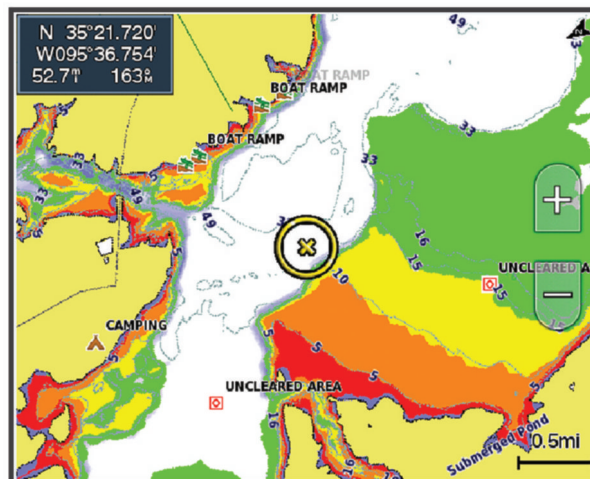
Kolory pomiarów: Pozwala określić kolor wyświetlania danych Garmin Quickdraw Contours. Jeśli to ustawienie jest włączone, kolory wskazują jakość zapisu. Gdy ustawienie jest wyłączone, izobaty są wyświetlane w standardowych kolorach mapy.

Zielony kolor wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest mniejsza niż 16 km/h (10 mil/h). Żółty kolor wskazuje, że głębokość i pozycja GPS są odpowiednie, a prędkość jest w zakresie od 16 do 32 km/h (od 10 do 20 mil/h). Kolor czerwony okrąg wskazuje, że głębokość lub pozycja GPS są nieodpowiednie, a prędkość przekracza 32 km/h (20 mil/h).

Cieniowanie głębokości: Pozwala określić minimalny i maksymalny zakres głębokości oraz ich kolory.

Cieniowanie zakresu głębokości

Możesz ustawić zakresy kolorów na mapie, aby wyświetlać głębokość wody, w której obecnie biorą poszukiwane przez Ciebie ryby. Możesz ustawić głębsze zakresy, aby monitorować szybkość zmian głębokości dna w ramach określonego zakresu głębokości. Możesz utworzyć maksymalnie dziesięć własnych zakresów głębokości. W przypadku wędkarstwa śródlądowego maksymalna liczba pięciu zakresów głębokości może poprawić czytelność mapy.



Czerwony	Od 0 do 1,5 m (od 0 do 5 stóp)
Pomarańczowy	Od 1,5 do 3 m (od 5 do 10 stóp)
Żółty	Od 3 do 4,5 m (od 10 do 15 stóp)
Zielony	Od 4,5 do 7,6 m (od 15 do 25 stóp)

Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego

PRZESTROGA

Jeśli jednostka jest wyposażona w system autopilota, dedykowany wyświetlacz kontroli autopilota musi być zainstalowany przy każdym sterze, aby możliwe było wyłączenie systemu autopilota.

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Niektóre widoki mapy są dostępne w przypadku korzystania z płatnych map oraz na określonych obszarach.

Aby rozpocząć nawigację, należy wybrać cel podróży, ustawić kurs lub utworzyć trasę, a następnie rozpocząć podróż kursem lub trasą. Można rozpocząć podróż kursem lub trasą z poziomu mapy nawigacyjnej, mapy wędkarskiej lub widoku Perspective 3D lub Mariner's Eye 3D mapy.

Można ustawić kurs i podróżować nim do celu, korzystając z jednej z trzech funkcji: Nawiguj do, Trasa do lub Nawigacja automatyczna.

Nawiguj do: Nawigacja bezpośrednio do celu. To standardowa opcja, aby nawigować do celu podróży. Ploter nawigacyjny wyznacza prostą linię kursu lub linię nawigacyjną do celu. Droga może prowadzić przez ląd i inne przeszkody.

Trasa do: Tworzenie trasy z bieżącej pozycji do celu umożliwiającej dodawanie zwrotów wzdłuż trasy. Ta opcja zapewnia prostą linię kursu do celu podróży, jednak umożliwia dodawanie do trasy zwrotów, aby omijać ląd i inne przeszkody.

Nawigacja automatyczna: Wykorzystuje konkretne informacje o jednostce pływającej i dane mapy do określenia najlepszej ścieżki do celu. Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w przypadku korzystania ze zgodnej płatnej mapy w zgodnym ploterze nawigacyjnym. Zapewnia szczegółową ścieżkę do celu, unikając lądu oraz innych przeszkód ([Nawigacja automatyczna, strona 37](#)).

W przypadku korzystania ze zgodnego autopilota Garmin podłączonego do plotera nawigacyjnego za pomocą magistrali NMEA 2000®, autopilot będzie podążał trasą wyznaczoną przez funkcję nawigacji automatycznej.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji

Pytanie	Odpowiedź
W jaki sposób ustawić ploter nawigacyjny tak, aby wskazywał kierunek, w którym chcę nawigować (namiar)?	Nawiguj, korzystając z opcji Idź do (<i>Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do</i> , strona 35).
W jaki sposób ustawić urządzenie tak, aby prowadziło mnie wzdłuż linii prostej (w celu zmniejszenia ryzyka zejścia z trasy) do pozycji najkrótszą trasą z bieżącej pozycji?	Utwórz jednoetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 35).
Jak ustawić urządzenie w taki sposób, aby poprowadziło mnie do pozycji, unikając przeszkód widocznych na mapie?	Utwórz wieloetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 35).
Co zrobić, aby urządzenie sterowało moim automatycznymi pilotem?	Nawiguj, korzystając z funkcji Trasa do (<i>Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią</i> , strona 35).
Czy urządzenie może utworzyć dla mnie ścieżkę?	Jeśli posiadasz płatne mapy z obsługą funkcji Auto Guidance oraz znajdujesz się na obszarze objętym działaniem tej funkcji, rozpocznij podróż z jej użyciem (<i>Ustawianie ścieżki funkcji Nawigacja automatyczna i podążanie nią</i> , strona 38).
Jak zmienić ustawienia funkcji Auto Guidance dla łodzi?	Patrz <i>Konfiguracje tras nawigacji automatycznej</i> , strona 39.

Cele

Można wybierać cele, korzystając z różnych map, widoków mapy 3D oraz list.

Wyszukiwanie celu według nazwy

Można wyszukiwać według nazwy zapisane punkty, trasy i ślady oraz miejsca z usługami morskimi.

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Usługi** > **Szukaj wg nazwy**.

2 Wpisz przynajmniej część nazwy celu podróży.

3 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

Zostanie wyświetlonych 50 najbliższych celów, których nazwa spełnia kryteria wyszukiwania.

4 Wybierz cel podróży.

Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej

Na mapie nawigacyjnej wybierz cel.

Wyszukiwanie celu z usługami morskimi

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Ploter nawigacyjny zawiera informacje o tysiącach celów, w których oferowane są usługi morskie.

1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Usługi**.

2 Wybierz **Usługi przybrzeżne** lub **Usługi śródlądowe**.

3 W razie potrzeby wybierz kategorię usług morskich.

Ploter nawigacyjny wyświetli listę najbliższych pozycji wraz z odległościami i namiarami.

4 Wybierz cel podróży.

Można wybrać **Następna strona** lub **Poprzednia strona**, aby wyświetlić dodatkowe informacje lub aby wyświetlić pozycję na mapie.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Podczas podróży na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz opcję:

- Wybierz kolejno **Menu > Przerwij nawigację**.
- Podczas nawigacji z użyciem funkcji Auto Guidance wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację**.

Punkty

Punkty są pozycjami zapisanymi przez użytkownika w urządzeniu. Punkty wskazują poprzednią i aktualną pozycję użytkownika, a także dokąd zmierza. Można dodawać szczegółowe dane dotyczące pozycji, takie jak nazwa, wysokość lub głębokość.

Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu

Na dowolnym ekranie wybierz opcję **Oznacz**.

Tworzenie punktu w innej pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty > Nowy punkt**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby utworzyć punkt, wprowadzając współrzędne geograficzne, wybierz **Podaj współrzędne** i wprowadź współrzędne.
 - Aby utworzyć punkt korzystając z mapy, wybierz **Użyj mapy**, zaznacz pozycję, a następnie wybierz **Wybierz**.

Zaznaczanie pozycji SOS

Można oznaczyć pozycję SOS lub MOB (człowiek za burtą).

- 1 Naciśnij i przytrzymaj **SOS** przez 1 sekundę.
- 2 Wybierz typ sygnału SOS.
- 3 W razie potrzeby wybierz **OK**, aby nawigować do pozycji sygnału „Człowiek za burtą” (MOB).

Jeśli wybrana została opcja OK, ploter nawigacyjny wyznacza bezpośredni kurs z powrotem do tej pozycji.

W przypadku wybrania innego typu sygnału SOS, szczegóły sygnału są przesyłane do radia VHF. Trzeba nadać sygnał za pomocą radia.

Wyświetlanie listy punktów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.

Edytowanie zapisanego punktu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby dodać nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
 - Aby zmienić symbol, wybierz **Symbol**.
 - Aby zmienić głębokość, wybierz **Głębokość**.
 - Aby zmienić temperaturę wody, wybierz **Temperatura wody**.
 - Aby zmienić komentarz, wybierz **Komentarz**.

Przenoszenie zapisanego punktu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Przesuń**.
- 4 Wskaż nową pozycję dla punktu:
 - Aby przesunąć punkt podczas korzystania z mapy, wybierz **Użyj mapy**, wybierz nową pozycję na mapie, a następnie wybierz **Przenieś punkt**.
 - Aby przenieść punkt, korzystając ze współrzędnych, wybierz **Podaj współrzędne**, a następnie podaj nowe współrzędne.

Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego

PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płycizn i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Aby móc nawigować do punktu, należy go najpierw utworzyć.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt.
- 3 Wybierz **Nawiguj do**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz **Nawiguj do**.
 - Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwroty, wybierz **Trasa do**.
 - Aby skorzystać z funkcji Auto Guidance, wybierz **Nawigacja automatyczna**.
- 5 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.

- 6 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Usuwanie punktu lub pozycji MOB

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Punkty**.
- 2 Wybierz punkt lub pozycję MOB.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Usuń**.

Usuwanie wszystkich punktów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Punkty > Wszystko**.

Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do

PRZESTROGA

Podczas korzystania z funkcji wyznaczania trasy do celu, bezpośredni kurs i poprawiony kurs mogą przebiegać przez ląd lub płyciznę. Należy prowadzić obserwację wzrokową i sterować w sposób umożliwiający ominięcie lądu, płycizny lub innych niebezpiecznych obiektów.

Można ustawić bezpośredni kurs z aktualnej pozycji do wybranego celu.

- 1 Wybierz cel podróży (*Cele, strona 32*).
- 2 Wybierz kolejno **Nawiguj do** > **Nawiguj do**.
Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu podróży. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwana się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.
- 3 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.
- 4 W przypadku zejścia z kursu kieruj się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu podróży, lub obierz kurs oznaczony przez karmazynową linię (bezpośredni kurs).

Trasy

Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią

Można utworzyć trasę na mapie nawigacyjnej lub mapie wędkarskiej i natychmiast rozpocząć podróż nią. Taka metoda nie powoduje zapisu danych dotyczących trasy ani punktu.

- 1 Wybierz miejsce docelowe na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.
- 2 Wybierz kolejno **Trasa do**.
- 3 Wybierz pozycję ostatniego zwrotu przed miejscem docelowym.
- 4 Wybierz kolejno **Dodaj zwrot**.
- 5 W razie potrzeby powtórz, aby dodać kroki, rozpoczynając od miejsca docelowego, a kończąc na bieżącej pozycji łodzi.
Ostatni dodany zwrot powinien być tym, który zostanie wykonany jako pierwszy, zaczynając od bieżącej pozycji. Zwrot powinien znajdować się najbliżej łodzi.
- 6 W razie potrzeby wybierz opcję **Menu**.
- 7 Wybierz kolejno **Gotowe**.
- 8 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
- 9 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Tworzenie i zapisywanie trasy

Ta procedura umożliwia zapisanie trasy oraz wszystkich należących do niej punktów. Punktem startowym może być aktualna lub inna pozycja.

Do jednej trasy można dodać maksymalnie 250 punktów trasy lub zwrotów.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej** > **Nowy** > **Trasa na podstawie mapy**.
- 2 Wybierz pozycję startową.
- 3 Wybierz **Dodaj zwrot**.
- 4 Wybierz na mapie pozycję następnego zwrotu.
- 5 Wybierz **Dodaj zwrot**.
Ploter nawigacyjny oznaczy pozycję zwrotu jako punkt.
- 6 W razie potrzeby powtórz kroki 4 i 5, aby dodać więcej zwrotów.
- 7 Wybierz cel podróży.

Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Filtruj**, aby wyświetlić tylko trasy lub ścieżki nawigacji automatycznej.

Edytowanie zapisanej trasy

Istnieje możliwość zmiany nazwy trasy oraz zmiany zwrotów należących do trasy.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj trasę**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
 - Aby wybrać punkt z listy zwrotów, wybierz kolejno **Edytuj zwroty > Użyj listy zwrotów**, a następnie wybierz punkt z listy.
 - Aby wybrać zwrot przy użyciu mapy, wybierz kolejno **Edytuj zwroty > Użyj mapy**, a następnie wybierz pozycję na mapie.

Przeglądanie zapisanej trasy i podróży zapisaną trasą

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Nawiguj do**.
- 4 Wybierz opcję:

- Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Do przodu**.
- Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Wstecz**.

Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.

- 5 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
- 6 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż karmazynowej linii, unikając lądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.
- 7 W przypadku zejścia z kursu należy kierować się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu, lub obrać kurs oznaczony karmazynową linią (bezpośredni kurs).

Przeglądanie zapisanej trasy i podróż równolegle do niej

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz **Nawiguj do**.
- 4 Wybierz **Przesunięcie**, aby nawigować równolegle do trasy, w określonej odległości od niej.
- 5 Określ, w jaki sposób ma przebiegać nawigacja trasą:
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu - l. burta**.
 - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu - p. burta**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - lewa burta**.
 - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - prawa burta**.
- 6 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

Zostanie wyświetlona karmazynowa linia. W środku karmazynowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu. Skorygowany kurs ma charakter dynamiczny i przesuwają się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.
- 7 Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
- 8 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż karmazynowej linii, unikając lądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.
- 9 W przypadku zejścia z kursu należy kierować się fioletową linią (skorygowany kurs), aby nawigować do celu, lub obrać kurs oznaczony karmazynową linią (bezpośredni kurs).

Usuwanie zapisanej trasy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Usuń**.

Usuwanie wszystkich zapisanych tras

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.

Nawigacja automatyczna

PRZESTROGA

Funkcja nawigacji automatycznej działa w oparciu o mapy elektroniczne. Dane takich map nie gwarantują zachowania odpowiedniego dystansu od przeszkód i dna. Należy uważnie porównywać kurs z obserwacjami wzrokowymi, a także unikać lądu, płyčniz i innych przeszkód, które mogą znajdować się na kursie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Skorzystaj z funkcji nawigacji automatycznej, aby wyznaczyć najlepszą trasę do celu podróży. Funkcja nawigacji automatycznej wylicza proponowaną trasę, wykorzystując ploter nawigacyjny do wyszukiwania danych mapy, takich jak głębokość wody czy znane przeszkody. Trasę można dostosować w trakcie żegluga.

Ustawianie ścieżki funkcji Nawigacja automatyczna i podążanie nią

- 1 Wybierz cel podróży (*Cele, strona 32*).
- 2 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Nawigacja automatyczna**.
- 3 Przejrzyj ścieżkę wyznaczoną przez karmazynową linię.
- 4 Wybierz **Rozpocznij nawigację**.
- 5 Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.
UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.

Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Nawigacja automatyczna

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej > Nowy > Nawigacja automatyczna**.
- 2 Wybierz punkt startowy, a następnie wybierz **Dalej**.
- 3 Wybierz cel, a następnie wybierz **Dalej**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby wyświetlić przeszkodę i dostosować ścieżkę w jej pobliżu, wybierz **Przeszkody**.
 - Aby dostosować ścieżkę, wybierz **Dostosuj ścieżkę**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.
 - Aby usunąć ścieżkę, wybierz kolejno **Anuluj nawig. automatycz..**
 - Aby zapisać ścieżkę, wybierz **Gotowe**.

Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawigacja automatyczna

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz ścieżkę i wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj > Dostosuj ścieżkę**.
PORADA: Podczas nawigacji ścieżką funkcji Nawigacja automatyczna, wybierz ścieżkę na mapie nawigacyjnej i wybierz Dostosuj ścieżkę.
- 3 Wybierz pozycję na ścieżce.
- 4 Przeciągnij punkt do nowej pozycji.
- 5 W razie potrzeby wybierz punkt, a następnie wybierz **Usuń**.
- 6 Wybierz **Gotowe**.

Anulowanie trwającego obliczania Nawigacja automatyczna

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Anuluj**.

PORADA: Możesz też szybko anulować obliczanie, wybierając **Wróć**.

Ustawianie zaplanowanego przybycia

Funkcję tę można wykorzystać na trasie lub na ścieżce wyznaczonej przez funkcję Nawigacja automatyczna, aby uzyskać informacje na temat spodziewanego czasu przybycia do wybranego miejsca. Umożliwia to zaplanowanie przybycia w określone miejsce, np. na otwarcie mostu lub linię startu regat.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz **Menu**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Opcje nawigacji**.
- 3 Wybierz **Zapl. przyb..**
PORADA: Można szybko otworzyć menu funkcji Zapl. przyb., wybierając punkt na ścieżce lub trasie.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębok. i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Nawigacja automatyczna. Jeśli na danym obszarze głębokość wody lub wysokość przeszkód jest nieznana, ścieżka Nawigacja automatyczna nie jest tam obliczana. Jeśli w obszarze na początku bądź na końcu ścieżki Nawigacja automatyczna głębokość wody jest mniejsza niż Preferowana głębok. lub wysokość przeszkody jest mniejsza niż ustawiony Prześwit pionowy, wtedy na tym obszarze trasa Nawigacja automatyczna może nie być obliczana (w zależności od mapy). Na mapie kurs przez takie obszary wyświetlany jest jako szara linia lub purpurowo-szara linia w paski. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Nawigacja automatyczna.

Preferowana głębok.: W oparciu o dane głębokości wskazane na mapie ustawia minimalną głębokość wody, po której łódź może bezpiecznie przepłynąć.

UWAGA: Minimalna głębokość w przypadku płatnych map (wykonanych przed 2016 r.) wynosi 0,9 m (3 stopy). W przypadku wprowadzenia bezpiecznej głębokości wynoszącej mniej niż 0,9 m (3 stopy), dla potrzeb przeliczania ścieżki wyznaczonej przez funkcję Nawigacja automatyczna wykresy będą wykorzystywać jedynie głębokości równe 0,9 m (3 stopy).

Prześwit pionowy: W oparciu o dane mapy ustawia minimalną wysokość mostu lub przeszkody, pod którymi łódź może bezpiecznie przepłynąć.

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Nawigacja automatyczna. Ścieżka Nawigacja automatyczna może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki Nawigacja automatyczna przy pomocy jednego lub wielu znanych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne ([Regulowanie dystansu od brzegu, strona 40](#)).

Regulowanie dystansu od brzegu

Ustawienie Dystans od brzegu wskazuje, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się Nawigacja automatyczna. Nawigacja automatyczna może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla ustawienia Dystans od brzegu są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że Nawigacja automatyczna została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie Nawigacja automatyczna przy pomocy jednego lub wielu znanych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne.

- 1 Przybij jednostkę do portu lub rzuć kotwicę.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Normalny**.
- 3 Wybierz cel, do którego wcześniej nawigowano.
- 4 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Nawigacja automatyczna**.
- 5 Oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
- 6 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Daleko**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Blisko**.
- 7 Jeśli w korku 6 wybrano ustawienie **Blisko** lub **Daleko**, oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.

Nawigacja automatyczna utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Nawigacja automatyczna, chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 8 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Najdalej**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Najbliższe**.
- 9 Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** lub **Najdalej**, oceń położenie linii Nawigacja automatyczna i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.

Nawigacja automatyczna utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Nawigacja automatyczna, chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 10 Co najmniej jeszcze jeden raz powtórz kroki 3–9, używając za każdym razem innego celu, aż nauczysz się korzystać z ustawienia dystansu od brzegu.

Ślady

W ramach śladu rejestrowana jest droga pokonana łodzią. Aktualnie rejestrowany ślad określa się mianem aktywnego śladu i można go zapisać. Ślady można wyświetlać na każdej mapie i w każdym widoku mapy 3D.

Wyświetlanie śladów

Na dowolnej mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno **Menu > Punkty i ślady > Ślady > Wł.**

Linia szlaku widoczna na mapie wskazuje ślad.

Ustawianie koloru aktywnego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Opcje aktywnego śladu** > **Kolor śladu**.
- 2 Wybierz kolor śladu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisz aktywny ślad**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Określ czas rozpoczęcia aktywnego śladu.
 - Wybierz **Cały dziennik**.
- 3 Wybierz **Zapisz**.

Wyświetlenie listy zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.

Edytowanie zapisanego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz **Edytuj ślad**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę.
 - Wybierz **Kolor śladu**, a następnie wybierz kolor.

Zapisywanie śladu jako trasy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz** > **Edytuj ślad** > **Zapisz trasę**.

Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróż zarejestrowanym śladem

Aby móc przeglądać listę śladów oraz nawigować, korzystając z nich, należy zarejestrować i zapisać co najmniej jeden ślad (*Ślady, strona 40*).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz **Podążaj śladem**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby podróżować śladem od punktu startowego użytego podczas tworzenia śladu, wybierz **Do przodu**.
 - Aby podróżować śladem od punktu docelowego użytego podczas tworzenia śladu, wybierz **Wstecz**.
- 5 Przejrzyj kurs oznaczony kolorową linią.
- 6 Podczas każdego etapu trasy nawiguj wzdłuż linii, unikając lądu, wody płytkiej oraz innych przeszkód.

Usuwanie zapisanego śladu

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz** > **Usuń**.

Usuwanie wszystkich zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Usuń dane użytkownika** > **Zapisane ślady**.

Odtwarzanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Podążaj aktywnym śladem**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Określ czas rozpoczęcia aktywnego śladu.
 - Wybierz **Cały dziennik**.
- 3 Przejrzyj kurs oznaczony kolorową linią.
- 4 Nawiguj wzdłuż kolorowej linii, unikając lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Wyczyść aktywny ślad**.

Pamięć śladów zostanie wyczyszczona. Aktywny ślad będzie w dalszym ciągu rejestrowany.

Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Opcje aktywnego śladu**.
- 2 Wybierz **Tryb rejestracji**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby rejestrować wykres śladu do czasu zapelnienia pamięci śladu, wybierz **Wypełnij**.
 - Aby rejestrować wykres śladu w sposób ciągły, zastępując stare dane śladu nowymi, wybierz **Zawiń**.

Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu

Można określić częstotliwość, z jaką ma być rejestrowany wykres śladu. Częstsze rejestrowanie pozwala uzyskać dokładniejsze dane, powoduje jednak szybsze zapelnianie się wykresu śladu. Zaleca się zastosowanie interwału rozdzielczości w celu umożliwienia najefektywniejszego wykorzystania pamięci.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Opcje aktywnego śladu** > **Interwał** > **Interwał**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby rejestrować ślad na podstawie dystansu między punktami, wybierz kolejno **Dystans** > **Zmień**, a następnie podaj dystans.
 - Aby rejestrować ślad na podstawie interwału czasu, wybierz kolejno **Czas** > **Zmień**, a następnie podaj interwał czasu.
 - Aby rejestrować wykres śladu na podstawie zejścia z kursu, wybierz kolejno **Rozdzielczość** > **Zmień**, a następnie przed zarejestrowaniem punktu śladu podaj maksymalny dozwolony błąd w stosunku do właściwego kursu. To jest zalecana opcja zapisu.

Granice

Granice pozwalają unikać wyznaczonego obszaru na terenie akwenu lub pozostawać w jego obrębie. Można ustawić alarm informujący o przekroczeniu granicy.

Tworzenie granic w postaci obszarów, linii i okręgów jest możliwe z poziomu mapy. Można również przekształcać zapisane ślady lub trasy w granice. Aby utworzyć obszar granicy za pomocą punktów, utwórz trasę z użyciem punktów, a następnie dokonaj jej konwersji do granicy.

Można ustawić granicę jako aktywną. Dane aktywnych granic można dodać do pól danych na mapie.

Tworzenie granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Granice** > **Nowa granica**.
- 2 Wybierz kształt granicy.
- 3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Konwersja trasy do granicy

Przed rozpoczęciem konwersji trasy do granicy trzeba utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę ([Tworzenie i zapisywanie trasy, strona 35](#)).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Trasy i ścieżki funkcji nawigacji automatycznej**.
- 2 Wybierz trasę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj trasę** > **Zapisz jako granicę**.

Konwersja śladu do granicy

Przed rozpoczęciem konwersji śladu do granicy trzeba zarejestrować i zapisać co najmniej jeden ślad ([Zapisywanie aktywnego śladu, strona 41](#)).

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
- 2 Wybierz ślad.
- 3 Wybierz kolejno **Wybierz** > **Edytuj ślad** > **Zapisz jako granicę**.

Edycja granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Granice**.
- 2 Wybierz granicę
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj granicę**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby edytować wygląd granicy na mapie, wybierz **Opcje wyświetlania**.
 - Aby zmienić linie granicy lub jej nazwę, wybierz **Edytuj granicę**.
 - Aby edytować alarm granicy, wybierz **Alarm**.

Łączenie granicy z układem SmartMode

Można połączyć granicę z układem SmartMode, aby automatycznie otwierać układ podczas wpływania w obszar granicy lub jego opuszczania. Na przykład można ustawić granicę wokół portu i automatycznie otwierać warstwę Dokowanie podczas zbliżania się do portu.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Granice**.
- 2 Wybierz granicę
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Powiąz SmartMode™** > **SmartMode™**.
- 4 Wybierz **Wpływanie** i wybierz układ.
- 5 Wybierz **Opuszcz.** i wybierz układ.

Ustawianie alarmu granicy

Alarmy granic informują o zbliżaniu się na określoną odległość do ustawionych granic.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Granice**.
- 2 Wybierz granicę.
- 3 Wybierz kolejno **Alarm** > **Wł.**
- 4 Podaj dystans.

Usuwanie granicy

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Dane użytkownika** > **Granice**.
- 2 Wybierz granicę.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj granicę** > **Usuń**.

Synchronizowanie danych użytkownika w sieci Garmin Marine Network

NOTYFIKACJA

Przed synchronizowaniem danych użytkownika w sieci należy wykonać kopię zapasową danych, aby zapobiec ich przypadkowej utracie. Patrz [Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze, strona 125](#).

Można automatycznie udostępniać punkty, ślady i trasy wszystkim zgodnym urządzeniom podłączonym do sieci Garmin Marine Network (Ethernet).

UWAGA: Funkcja ta nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Udostępnianie danych użytkownika > Wł.**

Jeśli na ploterze nawigacyjnym zostanie wprowadzona zmiana w punkcie, śladzie lub trasie, dane te będą automatycznie synchronizowane ze wszystkimi ploterami nawigacyjnymi w sieci Ethernet.

Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, tras i śladów

Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Usuń dane użytkownika > Wszystko > OK**.

Funkcje żeglarskie

Ustawianie typu jednostki

Użytkownik może wybrać typ łodzi, aby skonfigurować ustawienia plotera nawigacyjnego i użyć funkcji dostosowanych do posiadanego typu łodzi.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Typ jednostki**.
- 2 Wybierz opcję.

Regaty

Można wykorzystać urządzenie, aby zwiększyć prawdopodobieństwo, że łódź przekroczy linię startu dokładnie w momencie rozpoczęcia regat. Po zsynchronizowaniu stopera regatowego z oficjalnym stoperem odliczającym czas do rozpoczęcia regat urządzenie co minutę zapewnia powiadomienia o zbliżającym się rozpoczęciu wyścigu. Po połączeniu stopera regatowego z wirtualną linią startu urządzenie mierzy prędkość i kierunek łodzi oraz pozostały na stoperze czas. Urządzenie wykorzystuje te dane do określenia, czy łódź przekroczy linię startu przed, po, czy dokładnie w momencie rozpoczęcia wyścigu.

Naprowadzanie na linię startu

Żeglowanie z naprowadzaniem na linię startu to wizualna reprezentacja informacji potrzebnych do przekroczenia linii startu z największą prędkością w najlepszym momencie.

Po ustawieniu szpilek prawej i lewej burty linii startu, docelowej prędkości i czasu oraz po uruchomieniu stopera regatowego, wyświetlona zostanie linia symulatora. Linia symulatora rozciąga się od bieżącej pozycji w kierunku linii startu, a layline z każdej szpilki.

Punkt końcowy oraz kolor linii symulatora wskazuje, gdzie łódź będzie się znajdować po upływie czasu stopera w oparciu o bieżącą prędkość łodzi.

Gdy punkt końcowy znajduje się przed linią startu, linia jest biała. Oznacza to, że łódź musi zwiększyć prędkość, aby na czas dopłynąć do linii startu.

Gdy punkt końcowy znajduje się za linią startu, linia jest czerwona. Oznacza to, że łódź musi zmniejszyć prędkość, aby uniknąć kary za dopłynięcie do linii startu przed upływem czasu stopera.

Gdy punkt końcowy znajduje się na linii startu, linia jest biała. Oznacza to, że łódź płynie z optymalną prędkością, aby dopłynąć do linii startu, gdy upłynie czas stopera.

Domyślnie okno naprowadzania na linię startu oraz okno stopera regatowego wyświetlane są na ekranie Regaty.

Ustawianie linii startu

Okno naprowadzania na linię startu jest domyślnie dodane do ekranu Regaty.

- 1 Na ekranie Regaty wybierz kolejno **Menu > Linia startu -wsk. nawig. > Linia startu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby oznaczyć znaki lewej i prawej burty linii startu podczas przepływania przez nie, wybierz **Znaki sygnałów sonaru**.
 - Aby oznaczyć znaki lewej i prawej burty linii startu przez wprowadzenie ich współrzędnych geograficznych, wybierz **Podaj współrzędne**.
 - Aby zamienić pozycję lewej i prawej burty po ich ustawieniu, wybierz **Zamień lewą i prawą burtę Znaki**.

Korzystanie z naprowadzania na linię startu

Korzystanie z funkcji naprowadzania na linię startu pomaga podczas regat przekroczyć linię startu z największą prędkością.

- 1 Oznacz linię startu (*Ustawianie linii startu, strona 45*).
- 2 Na ekranie Regaty wybierz kolejno **Menu > Linia startu -wsk. nawig. > Docel. pręd.** i wybierz docelową prędkość podczas przekraczania linii startu.
- 3 Wybierz **Docelowy czas**, a następnie wybierz docelowy czas przekraczania linii startu.
- 4 Wybierz **Wróć**.
- 5 Uruchom stoper regatowy (*Uruchamianie stopera regatowego, strona 45*).

Uruchamianie stopera regatowego

Stoper regatowy jest domyślnie dodany do ekranu Regaty.

- 1 Na ekranie Regaty wybierz **Start**.
UWAGA: Dostęp do stopera regatowego możliwy jest z ekranu Żegluga SmartMode i mapy nawigacyjnej.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Synchronizacja**, aby zsynchronizować z oficjalnym stoperem regatowym.

Zatrzymywanie stopera regatowego

Na ekranie Regaty wybierz **Stop**.

Ustawianie odległości między dziobem a anteną GPS

Można wprowadzić odległość między dziobem łodzi a pozycją anteny GPS. To pomoże zapewnić, że dziób łodzi przekroczy linię startu dokładnie w momencie rozpoczęcia regat.

- 1 Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Żegluga > Linia startu > Odległość GPS od dziobu**.
- 2 Podaj dystans.
- 3 Wybierz **Gotowe**.

Ustawienia layline

Aby móc korzystać z funkcji layline, trzeba podłączyć czujnik wiatru do plotera nawigacyjnego.

W trybie żeglarstwa (*Ustawianie typu jednostki, strona 9*) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Moja łódź > Layline > Konfiguracja**.

Wyświetlanie: Ustawianie sposobu wyświetlania layline i jednostki na mapie oraz regulacja długości layline.

Kąt żeglowania: Pozwala określić, w jaki sposób urządzenie oblicza layline. Opcja Bieżące pozwala obliczać layline na podstawie kąta wiatru mierzonego przez czujnik wiatru. Opcja Ręcznie pozwala obliczać layline na podstawie ręcznie wprowadzonego kąta nawietrznej i zawietrznej.

Kąt natarcia: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

Zawietrz- - kąt: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta zawietrznej.

Korekta pływów: Pozwala korygować layline na podstawie pływów.

Filtr layline: Filtruje dane layline na podstawie podanego czasu i interwału. Aby otrzymać płynniejszą layline poprzez odfiltrowanie drobnych zmian kursu kompasowego lub kąta wiatru rzeczywistego, wybierz wyższą wartość. Aby otrzymać layline o większej czułości na zmiany kursu kompasowego lub kąta wiatru rzeczywistego, wybierz niższą wartość.

Ustawianie przesunięcia kilu

Można wprowadzić wartość przesunięcia kilu w celu kompensacji odczytu głębokości, uwzględniając miejsca instalacji przetwornika. Dzięki temu można w zależności od potrzeb wyświetlać głębokość wody poniżej kilu lub rzeczywistą głębokość wody.

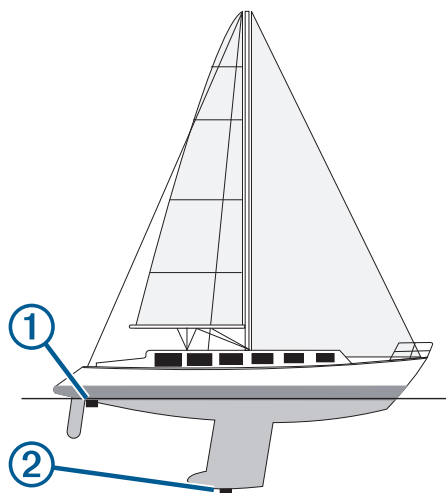
Aby sprawdzić głębokość wody poniżej kilu lub najniższego punktu łodzi, gdy przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od miejsca instalacji przetwornika do kilu łodzi.

Aby sprawdzić rzeczywistą głębokość wody, gdy przetwornik jest zainstalowany poniżej linii wodnej, odmierz odległość od dolnej części przetwornika do linii wodnej.

UWAGA: Opcja ta jest dostępna tylko w przypadku posiadania aktualnych danych o głębokości.

1 Zmierz odległość:

- Jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej ① lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od przetwornika do kilu. Wprowadź tę wartość jako liczbę dodatnią.
- Jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu ②, aby sprawdzić rzeczywistą głębokość wody, odmierz odległość od przetwornika do linii wodnej. Wprowadź tę wartość jako liczbę ujemną.



2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Głębokość i kotwiczenie > Przesunięcie kilu**.

- 3 Wybierz **+**, jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej, lub wybierz **-**, jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kila.
- 4 Podaj dystans określony w kroku 1.

Działanie autopilota żeglarskiego

PRZESTROGA

Włączony autopilot kontroluje tylko ster. Załoga łodzi pozostaje odpowiedzialna za żagle, gdy włączony jest autopilot.

Poza utrzymywaniem kierunku autopilot może utrzymywać wiatr. Można także wykorzystywać autopilota do sterowania sterem podczas halsowania i zwrotów przez rufę.

Utrzymywanie wiatru

Można skonfigurować autopilota tak, aby utrzymywał określony namiar względem kąta wiatru. Urządzenie musi być podłączone do zgodnego z NMEA 2000 lub NMEA® 0183 czujnika wiatru w celu przeprowadzenia utrzymania wiatru lub halsu bądź zwrotu przez rufę na podstawie odczytu siły wiatru.

Ustawianie typu utrzymywania wiatru

Aby móc włączyć typ utrzymywania wiatru, trzeba podłączyć czujnik wiatru NMEA 2000 lub NMEA 0183 do autopilota.

Informacje na temat zaawansowanej konfiguracji autopilota można znaleźć w instrukcjach instalacji dołączonych do autopilota.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Typ utrzymywania kierunku**.
- 2 Wybierz opcję **Pozorny** lub **Rzeczyw.**

Włączanie utrzymywania wiatru

Aby móc włączyć typ utrzymywania wiatru, trzeba podłączyć czujnik wiatru NMEA 2000 lub NMEA 0183 do autopilota.

Gdy autopilot znajduje się w trybie gotowości, wybierz opcję **Utrzym. wiatru**.

Włączanie funkcji utrzymywania wiatru w trybie utrzymywania kierunku

Zanim będzie możliwe aktywowanie typu utrzymywania wiatru należy podłączyć czujnik wiatru NMEA 2000 lub NMEA 0183 do autopilota.

Po włączeniu utrzymywania kierunku wybierz **Menu > Utrzym. wiatru**.

Regulowanie kąta utrzymywania wiatru przy użyciu autopilota

Można dostosować kąt utrzymywania wiatru przez autopilota po aktywowaniu funkcji utrzymywania wiatru.

- Aby dostosować kąt utrzymywania wiatru w odstępach co 1°, wybierz **◀** lub **▶**.
- Aby dostosować kąt utrzymywania wiatru w odstępach co 10°, przytrzymaj **◀** lub **▶**.

Hals i zwrot przez rufę

Można ustawić autopilota, aby wykonał hals lub zwrot przez rufę, gdy włączone jest utrzymywanie kierunku lub utrzymywanie wiatru.

Halsowanie i zwrot przez rufę w trybie utrzymywania kierunku

- 1 Włącz utrzymywanie kierunku (*Włączanie autopilota, strona 84*).
- 2 Wybierz **Menu**.
- 3 Wybierz opcję.
Autopilot steruje łodzią podczas manewru halsowania lub zwrotu przez rufę.

Halsowanie i zwroty przez rufę w trybie utrzymywania wiatru

Aby móc włączyć utrzymywanie wiatru, konieczne jest zainstalowanie czujnika wiatru.

1 Włącz utrzymywanie wiatru (*Włączanie utrzymywania wiatru, strona 47*).

2 Wybierz **Menu**.

3 Wybierz opcję.

Autopilot będzie sterował łodzią podczas wykonywania halsu lub zwrotu przez rufę, a informacje na temat postępu w wykonywaniu tego manewru będą wyświetlane na ekranie.

Ustawianie opóźnienia halsu lub zwrotu przez rufę

Opóźnienie halsu lub zwrotu przez rufę umożliwia opóźnienie wykonania manewru po jego rozpoczęciu.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Ustawienia żeglowania > Opóźn. halsu**.

2 Wybierz czas opóźnienia.

3 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

Włączanie blokady zwrotu przez rufę

UWAGA: Blokada zwrotu przez rufę nie uniemożliwia ręcznego wykonania zwrotu przez rufę przy użyciu steru lub w trybie sterowania krokowego.

Blokada zwrotu przez rufę uniemożliwia autopilotowi wykonanie tego manewru.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Ustawienia żeglowania > Bl. zwr. przez rufę**.

2 Wybierz **Włączone**.

Linia kierunku i znaczniki kątów

Linia kierunku to linia rysowana na mapie prowadząca od dziobu łodzi w kierunku podróży. Znaczniki kątów oznaczają pozycje względne wobec kierunku lub kursu nad dnem, które są pomocne podczas zarzucania lub wyszukiwania punktów odniesienia.

Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów

Linia kierunku to linia rysowana na mapie prowadząca od dziobu łodzi w kierunku podróży. Znaczniki kątów oznaczają pozycje względne wobec kierunku lub kursu nad dnem, które są pomocne podczas zarzucania lub wyszukiwania punktów odniesienia.

Na mapie można wyświetlać linie kierunku i kursu nad dnem (KDd).

KDd oznacza kierunek poruszania się. Kierunek to strona, w którą zwrócony jest dziób łodzi, gdy podłączony jest czujnik kierunku.

1 W widoku mapy wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Moja łódź > Linia kierunku**.

2 Znaczniki kąta

3 W razie potrzeby wybierz **Źródło** i wybierz opcję:

- Aby automatycznie korzystać z dostępnego źródła, wybierz **Auto**.
- Aby dla KDd użyć wskazania kierunku z anteny GPS, wybierz **Kierunek GPS (COG)**.
- Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku, wybierz **Odniesienie północne**.
- Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku i anteny GPS, wybierz **KDd i kierunek**.
Spowoduje to wyświetlenie na mapie linii kierunku oraz linii KDd.

4 Wybierz **Wyświetlanie**, a następnie jedną z opcji:

- Wybierz **Dystans > Dystans** i podaj długość linii wyświetlanej na mapie.
- Wybierz **Czas > Czas** i podaj czas potrzebny do obliczenia dystansu, jaki łódź pokona w określonym czasie, zachowując aktualną prędkość.

Sonar Fishfinder

Po prawidłowym podłączeniu przetwornika zgodnego plotera nawigacyjnego można używać jako echosondy wędkarskiej. Plotery nawigacyjne, które nie mają w nazwie oznaczeń „xsv” lub „xs”, wymagają modułu echosondy i przetwornika Garmin, aby wyświetlać dane sonarowe.

Więcej informacji na temat tego, który przetwornik najlepiej spełnia określone potrzeby, można znaleźć na stronie www.garmin.com/transducers.

Różne widoki sonaru ułatwiają wyświetlanie ryb na danym obszarze. Dostępne widoki sonaru różnią się w zależności od typu przetwornika i modułu echosondy podłączonych do plotera nawigacyjnego. Na przykład można wyświetlać pewne ekrany sonaru Panoptix™ tylko po podłączeniu zgodnego przetwornika Panoptix.

Dostępne są cztery podstawowe style widoków sonaru: widok pełnoekranowy, widok z podzielonym ekranem, który stanowi połączenie dwóch lub większej liczby widoków, widok Podział powiększenia oraz widok Podział częstotliwości, w którym wyświetlane są dwie różne częstotliwości. Można dostosować ustawienia każdego widoku na ekranie. Na przykład podczas wyświetlania widoku Podział częstotliwości można osobno dostosować czułość dla każdej częstotliwości.

W przypadku braku widoku sonaru, który spełnia potrzeby użytkownika, można stworzyć własny ekran kombinacji (*Tworzenie nowej strony Kombinacje, strona 8*) lub układ SmartMode (*Dodawanie układu SmartMode, strona 7*).

Przerywanie przesyłania sygnałów sonarowych

Na ekranie sonaru wybierz kolejno **Menu > Transmituj**.

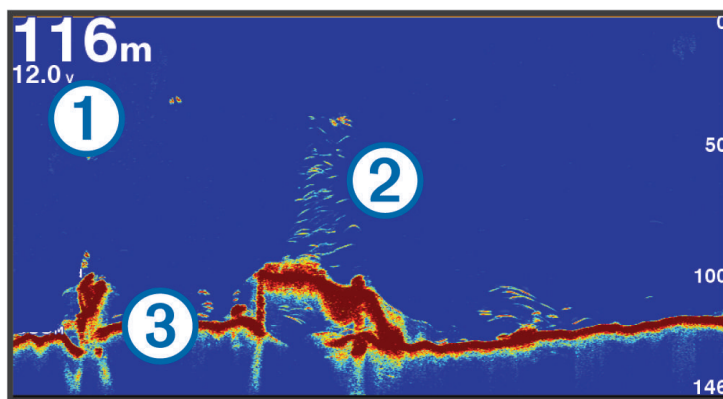
Zmiana widoku sonaru

- 1 Na ekranie kombinacji lub układzie SmartMode z sonarem wybierz okno do zmiany.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Zmień sonar**.
- 3 Wybierz widok sonaru.

Widok sonaru Tradycyjny

W zależności od podłączonych urządzeń dostępnych jest kilka widoków pełnoekranowych.

W pełnoekranowym widoku sonaru Tradycyjny wyświetlany jest duży obraz odczytów sonaru z przetwornika. Na skali zasięgu widocznej po prawej stronie ekranu przedstawiona jest głębokość wykrytych obiektów, gdy ekran przewija się od prawej do lewej strony.



①	Informacje o głębokości
②	Obiekty znajdujące się w toni lub ryby
③	Dno akwenu

Widok sonaru Podział częstotliwości

W widoku sonaru Podział częstotliwości na jednej stronie ekranu wyświetlany jest wykres danych sonarowych wysokiej częstotliwości, a na drugiej stronie ekranu wyświetlany jest wykres danych sonarowych niskiej częstotliwości.

UWAGA: Widok sonaru Podział częstotliwości wymaga użycia dwuzakresowego przetwornika.

Widok sonaru Podział powiększenia

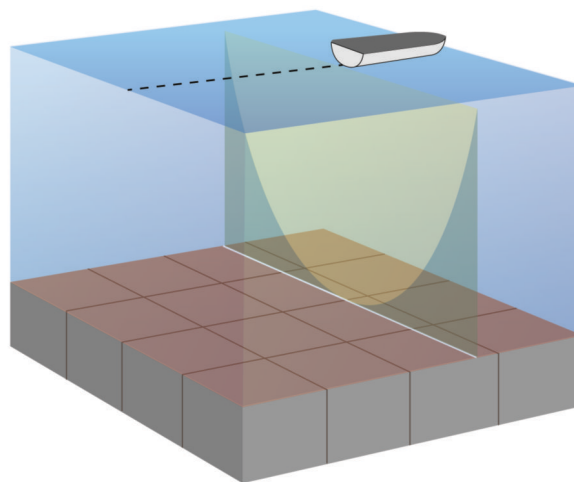
W widoku sonaru Podział powiększenia na tym samym ekranie wyświetlany jest wykres odczytu sonaru i powiększony fragment tego wykresu.

Widok sonaru Garmin ClearVü

UWAGA: Aby odbierać sygnał sonaru Garmin ClearVü, niezbędny jest zgodny ploter nawigacyjny lub echosonda rybacka oraz zgodny przetwornik. Informacje na temat zgodnych przetworników można znaleźć na stronie www.garmin.com/transducers.

Sonar Garmin ClearVü o wysokiej częstotliwości zapewnia dokładniejszy obraz okolicy pod łodzią, zapewniając bardziej szczegółowy obraz mijanych przez łódź obiektów.

Tradycyjne przetworniki emitują wiązkę stożkową. Technologia sonaru Garmin ClearVü emituje dwie wąskie wiązki podobne kształtem do wiązki kopiarki. Zapewnia to wyraźniejszy, przypominający zdjęcie obraz sytuacji pod łodzią.

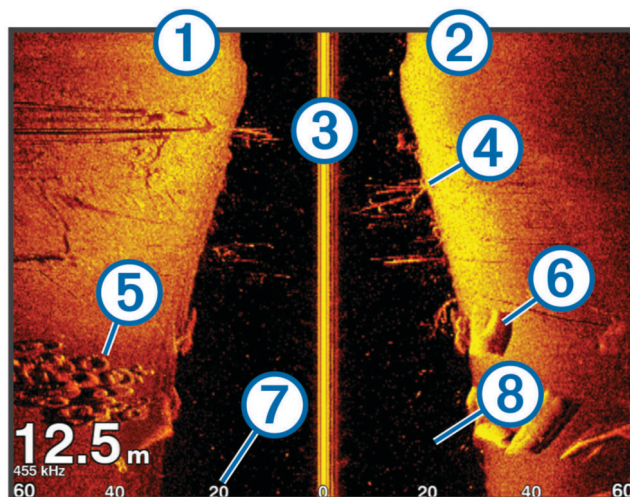


Widok sonaru SideVü

UWAGA: Niektóre modele nie mają wbudowanej obsługi sonaru SideVü. Jeśli posiadany model urządzenia nie ma wbudowanego sonaru SideVü, niezbędny jest zgodny moduł echosondy oraz zgodny przetwornik SideVü.

Jeśli posiadany model ma wbudowany sonar SideVü, niezbędny jest zgodny przetwornik SideVü.

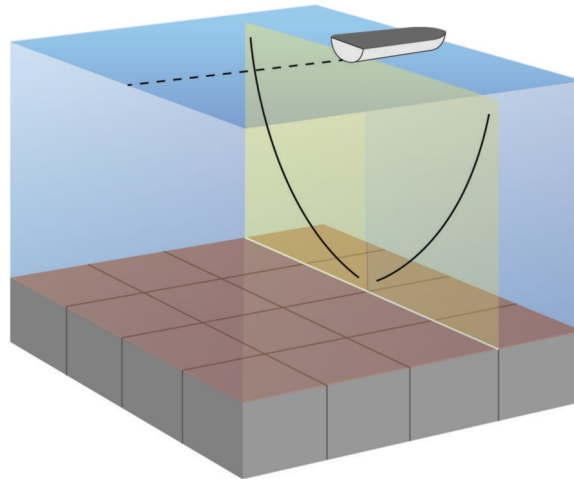
Technologia sonaru skanującego SideVü wyświetla obraz obiektów znajdujących się po bokach łodzi. Można ją wykorzystywać do wyszukiwania obiektów i ryb.



①	Lewa strona łodzi
②	Prawa strona łodzi
③	Przetwornik na jednostce pływającej
④	Drzewa
⑤	Stare opony
⑥	Kłody
⑦	Odległość od burty łodzi
⑧	Odległość między statkiem a dnem

SideVüTechnologia skanująca

Zamiast wiązki stożkowej przetwornik SideVü wykorzystuje płaską wiązkę do skanowania wody i dna po bokach łodzi.



Pomiar dystansu na ekranie sonaru

Można zmierzyć dystans między dwoma punktami w widoku sonaru SideVü.

1 W widoku sonaru SideVü wybierz dowolną pozycję na ekranie.

2 Wybierz **Pomiar**.

Na ekranie wyświetlony zostanie znacznik w miejscu wybranej pozycji.

3 Wybierz inną pozycję.

Dystans i kierunek od znacznika znajduje się w lewym górnym rogu.

PORADA: Aby zresetować znacznik i zmierzyć dystans od aktualnej pozycji znacznika, wybierz Pomiar.

PanoptixWidoki sonaru

UWAGA: Nie wszystkie modele obsługują przetworniki Panoptix.

Aby odbierać sygnał sonaru Panoptix, niezbędny jest zgodny ploter nawigacyjny oraz zgodny przetwornik.

Widoki sonaru Panoptix umożliwiają wyświetlenie w czasie rzeczywistym całego obszaru wokół łodzi. Można także obserwować przynętę pod wodą oraz ławice znajdujące się przed kadłubem lub pod nim.

Widoki sonaru LiveVü umożliwiają wyświetlanie na żywo wszelkiej aktywności organizmów żywych przed kadłubem, jak i pod nim. Bardzo wysoka częstotliwość odświeżania widoku zapewnia obraz o płynności zbliżonej do obrazu z kamery.

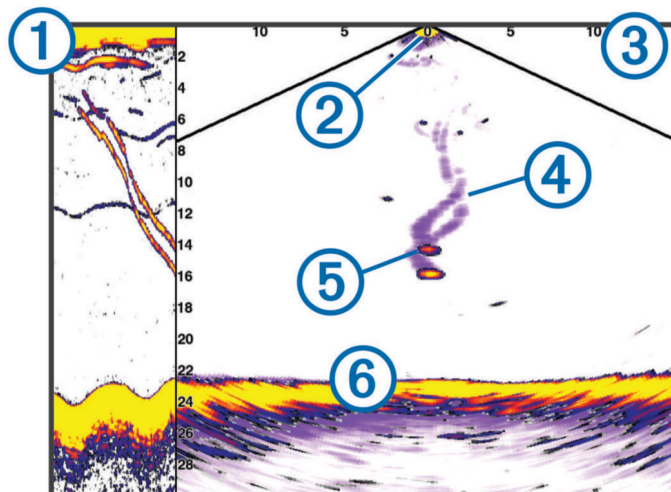
Widoki 3D sonaru RealVü zapewniają trójwymiarowy widok wszystkiego, co znajduje się przed kadłubem lub pod nim. Każde przeszukanie tej przestrzeni przez przetwornik powoduje zaktualizowanie obrazu na ekranie.

Aby wyświetlić wszystkie pięć widoków sonaru Panoptix, jeden przetwornik musi zostać przypisany do widoków pod łodzią, a drugi do widoków z przodu łodzi.

Aby uzyskać dostęp do widoków sonaru Panoptix, wybierz Sonar, a następnie żądany widok.

LiveVüWidok pod kadłubem sonaru

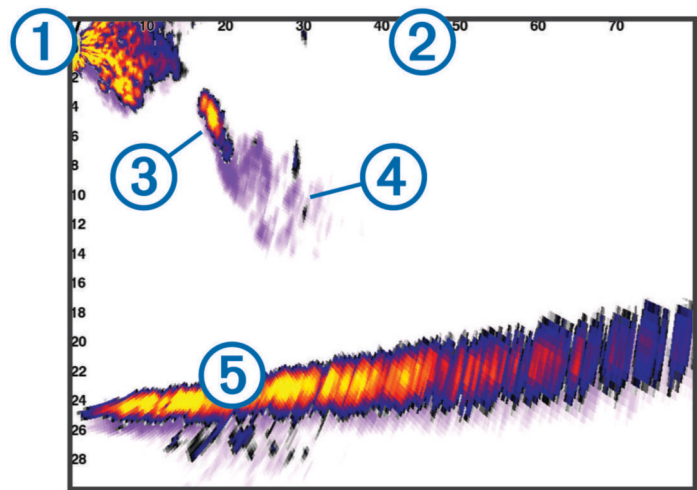
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.



①	Historia widoku pod kadłubem w postaci przewijanego widoku sonaru Panoptix
②	Łódź
③	Zakres
④	Ślady
⑤	Przynęta
⑥	Dno

Widok przed kadłubem sonaru LiveVü

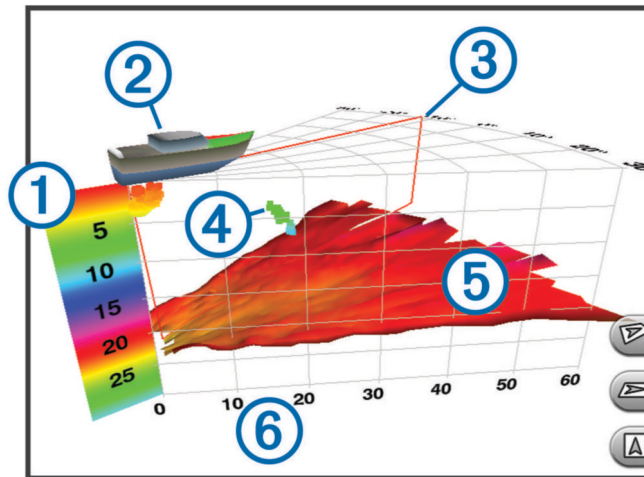
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.



①	Łódź
②	Zasięg
③	Ryby
④	Ślady
⑤	Dno

Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü

Ten widok sonaru zapewnia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed przetwornikiem. Można go używać w sytuacji, gdy łódź nie porusza się, w celu obserwacji dna oraz ryb zbliżających się do łodzi.



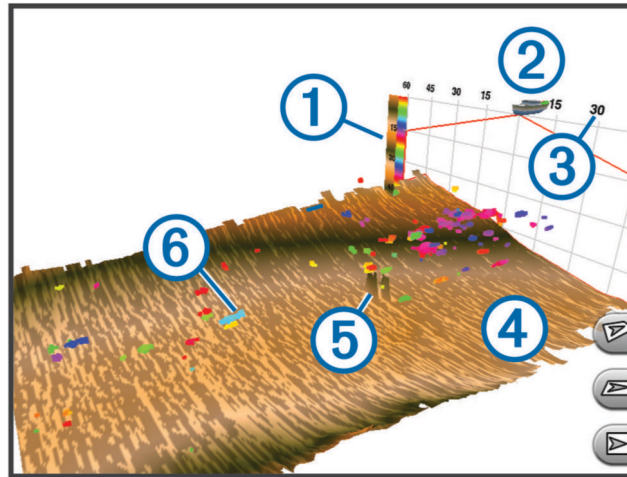
①	Kolorowa legenda
②	Łódź
③	Wskaźnik sygnału sonaru
④	Ryby
⑤	Dno
⑥	Zakres

Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D z wiązką w dół

Ten widok sonaru przedstawia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod przetwornikiem i może służyć do obserwacji obiektów znajdujących się wokół stojącej łodzi.

Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym

Ten widok sonaru umożliwia uzyskanie trójwymiarowego obrazu obiektów za poruszającą się łodzią w postaci trójwymiarowego słupa wody, od dna do powierzchni. Widok ten służy do znajdowania ryb.



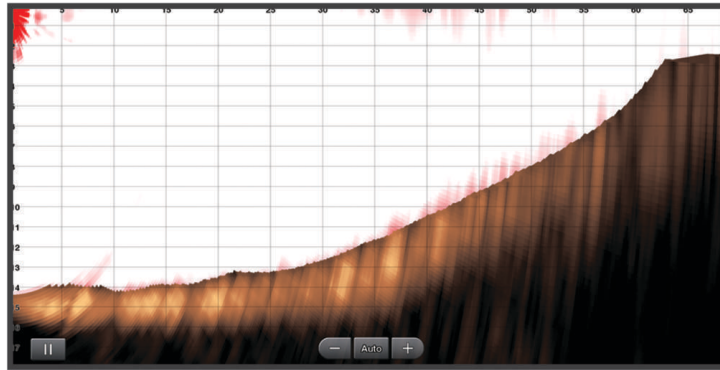
①	Kolorowa legenda
②	Łódź
③	Zakres
④	Dno
⑤	Obiekt
⑥	Ryby

FrontVüWidok sonaru

Widok sonaru Panoptix FrontVü podnosi świadomość sytuacyjną, wyświetlając podwodne przeszkody znajdujące się do 91 metrów (300 stóp) przed łodzią.

Zdolność do efektywnego unikania kolizji czołowych za pomocą sonaru FrontVü zmniejsza się, gdy prędkość łodzi przekracza 8 węzłów.

Aby wyświetlić widok sonaru FrontVü, należy zainstalować i podłączyć zgodny przetwornik, na przykład PS21. Może być konieczne zaktualizowanie oprogramowania przetwornika.



Określanie typu przetwornika

Przed wybraniem typu przetwornika należy sprawdzić, jakiego rodzaju przetwornik posiadasz.

Ploter nawigacyjny jest zgodny z całą gamą dodatkowych przetworników, łącznie z przetwornikami Garmin ClearVü™, które są dostępne na stronie www.garmin.com/transducers.

W przypadku podłączenia przetwornika, który nie znajdował się w zestawie z ploterem nawigacyjnym, może być konieczne ustawienie typu przetwornika, aby sonar działał prawidłowo. Jeśli urządzenie automatycznie wykryje przetwornik, ta opcja nie zostanie wyświetlona.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja > Typ przetwornika**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Jeśli masz dwuwiązkowy przetwornik 200/77 kHz, wybierz **2 wiązki (200/77 kHz)**.
 - Jeśli masz dwuzakresowy przetwornik 200/50 kHz, wybierz **2 częstotliwości (200/50 kHz)**.
 - W przypadku innego typu przetwornika wybierz go z listy.

Kalibracja kompasu

Zanim skalibrujesz kompas, upewnij się, że przetwornik jest zainstalowany na wale w odpowiedniej odległości od silnika zaburtowego, aby uniknąć zakłóceń magnetycznych oraz że znajduje się on pod wodą. Uruchomienie wewnętrznego kompasu wymaga wykonania odpowiednio dokładnej kalibracji.

UWAGA: Przetwornik należy zamontować na wale, aby móc korzystać z kompasu. Kompas nie działa, gdy przetwornik jest zamontowany na silniku.

UWAGA: Funkcja kalibracji kompasu jest dostępna wyłącznie dla przetworników wyposażonych w kompas wewnętrzny, np. przetworników PS21-TR.

Przed kalibracją możesz wykonać zwrot łodzią, ale pamiętaj, że wtedy podczas procesu kalibracji musisz wykonać 1,5 pełnego obrotu.

- 1 W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Użyj AHRS**, aby włączyć czujnik układu odniesienia i kursu.
- 3 Wybierz **Kalibruj kompas**.
- 4 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Tworzenie punktu na ekranie sonaru

- 1 W widoku sonaru przeciągnij ekran lub wybierz .
- 2 Wybierz pozycję.
- 3 Wybierz **Nowy punkt** lub .
- 4 W razie potrzeby edytuj informacje o punkcie.

Wstrzymywanie wyświetlania sonaru

W widoku sonaru wybierz .

Wyświetlanie historii sonaru

Można przewijać informacje na wyświetlaczu sonaru, aby przeglądać archiwalne dane sonaru.

UWAGA: Nie wszystkie przetworniki przechowują archiwalne dane sonaru.

- 1 W widoku sonaru przeciągnij ekran w prawo.
- 2 Wybierz **Wróć**, aby opuścić historię.

Udostępnianie sonaru

Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach plotera nawigacyjnego.

Istnieje możliwość wyświetlania danych sonaru ze wszystkich zgodnych źródeł w sieci Garmin Marine Network. Można wyświetlić dane sonaru ze zgodnego modułu sonaru, np. modułu sonaru GCV™. Dodatkowo istnieje możliwość wyświetlania danych sonaru z innych ploterów nawigacyjnych, które mają wbudowany moduł sonaru.

Każdy ploter nawigacyjny w sieci może wyświetlać dane sonaru z dowolnego zgodnego modułu sonaru i przetwornika w sieci, niezależnie od miejsca montażu ploterów nawigacyjnych i przetworników na łodzi. Na przykład z przetwornika z technologią Garmin ClearVü zamontowanego na rufie łodzi można wyświetlić dane sonaru za pomocą urządzenia GPSMAP 8212 zamontowanego na dziobie łodzi.

Podczas udostępniania danych sonaru wartości niektórych ustawień sonaru, takich jak Zasięg czy Wzmocnienie, są synchronizowane ze wszystkimi urządzeniami w sieci. Wartości innych ustawień sonaru, takich jak ustawienia Wygląd, nie są synchronizowane i powinny być konfigurowane w poszczególnych urządzeniach. Ponadto wartości przesuwu różnych widoków standardowych i Garmin ClearVü sonaru są synchronizowane, aby podzielone widoki były bardziej spójne.

UWAGA: Jednoczesne korzystanie z wielu przetworników może spowodować przesłuch, który można usunąć, regulując ustawienie sonaru Zakłócenia.

Wybór źródła sonaru

Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach.

Jeśli w danym widoku sonaru dostępne jest więcej niż jedno źródło danych sonaru, można wybrać źródło do użycia w tym widoku. Na przykład, jeśli dostępne są dwa źródła dla funkcji Garmin ClearVü, można wybrać źródło do użycia w widoku sonaru Garmin ClearVü.

- 1 Otwórz widok sonaru, którego źródło chcesz zmienić.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Źródło**.
- 3 Wybierz źródło dla tego widoku sonaru.

Zmiana nazwy źródła sonaru

Można zmienić nazwę źródła sonaru, aby móc łatwo zidentyfikować to źródło. Na przykład można nadać nazwę „Dziób” przetwornikowi znajdującemu się na dziobie łodzi.

Nazwa źródła zostanie zmieniona tylko w bieżącym widoku. Na przykład, aby zmienić nazwę źródła sonaru Garmin ClearVü, trzeba otworzyć widok sonaru Garmin ClearVü.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Źródło > Zmień nazwy źródeł**.
- 2 Podaj nazwę.

Dostosowywanie poziomu szczegółowości

Można wyregulować poziom szczegółowości i zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru poprzez dostosowanie wzmocnienia w przypadku tradycyjnych przetworników lub jasności w przypadku przetworników Garmin ClearVü.

Aby wyświetlać na ekranie echo o największej intensywności, można zmniejszyć wzmocnienie lub jasność, aby pozbyć się echa o mniejszej intensywności i zakłóceń. Aby wyświetlać na ekranie wszystkie informacje, można zwiększyć wzmocnienie lub jasność, aby wyświetlać więcej informacji na ekranie. Spowoduje to jednak zwiększenie zakłóceń i może utrudnić rozpoznawanie właściwego echa.

- 1 W widoku sonaru wybierz **Menu**.
- 2 Wybierz opcję **Wzmocnienie** lub **Jasność**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć wzmocnienie, wybierz **Do góry** lub **W dół**.
 - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację wzmocnienia lub jasności, wybierz opcję automatyczną.

Dostosowywanie intensywności kolorów

Można dostosować intensywność kolorów i podświetlić wybrane obszary na ekranie sonaru poprzez wyregulowanie wzmocnienia kolorów w przypadku tradycyjnych przetworników lub kontrastu w przypadku przetworników Garmin ClearVü i SideVü/ClearVü. To ustawienie działa najlepiej po dostosowaniu poziomu szczegółowości informacji wyświetlanych na ekranie przy użyciu ustawień wzmocnienia lub jasności.

Aby podświetlić mniejsze ławice ryb lub wyświetlić cel w bardziej intensywny sposób, można zwiększyć wzmocnienie kolorów lub kontrast. Spowoduje to utratę skutecznego rozróżniania obiektów w przypadku echa o dużej intensywności przy dnie. Aby zmniejszyć intensywność echa, można zmniejszyć wzmocnienie kolorów lub kontrast.

- 1 W widoku sonaru wybierz **Menu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - W widoku sonaru Garmin ClearVü lub SideVü wybierz **Kontrast**.
 - W widoku sonaru Panoptix LiveVü wybierz **Wzmocnienie kolorów**.
 - W innym widoku sonaru wybierz kolejno **Ustawienia sonaru** > **Zaawansowane** > **Wzmocnienie kolorów**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć intensywność kolorów, wybierz **Do góry** lub **W dół**.
 - Aby użyć domyślnego ustawienia, wybierz opcję **Domyślny**.

Zapisy danych sonaru

Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar

UWAGA: Niektóre modele nie obsługują zapisu sonaru.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu** > **Ustawienia sonaru** > **Zapis sonaru** > **Zapis sonaru**.
15 minut zapisu sonaru zajmuje około 200 MB na umieszczonej w urządzeniu karcie pamięci. Można zapisywać dane sonaru do czasu zapełnienia karty pamięci.

Przerywanie zapisu sonaru

Aby móc przerwać zapis sonaru, trzeba go najpierw rozpocząć (*Rejestrowanie danych wyświetlanych przez sonar, strona 59*).

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu** > **Ustawienia sonaru** > **Zapis sonaru** > **Przerwij zapis**.

Usuwanie zapisów danych sonaru

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zapisy danych sonaru > Pokaż zapisy**.
- 3 Wybierz zapis danych.
- 4 Wybierz **Usuń**.

Odtwarzanie zapisów danych sonaru

Aby móc odtwarzać zapisy danych sonaru, trzeba pobrać i zainstalować aplikację HomePort™ oraz zapisać dane sonaru na karcie pamięci.

- 1 Wyjmij kartę pamięci z urządzenia.
- 2 Włóż kartę pamięci do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 3 Otwórz aplikację HomePort.
- 4 Wybierz zapis sonaru z listy urządzeń.
- 5 Kliknij zapis sonaru w dolnym okienku prawym przyciskiem myszy.
- 6 Wybierz **Odtwarzanie**.

Ustawienia sonarów tradycyjnych, Garmin ClearVü i SideVü

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia mają zastosowanie do wszystkich modeli, modułów echosondy i przetworników.

UWAGA: Ustawienia te nie dotyczą przetworników Panoptix.

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru**.

Prędkość przesuwu: Umożliwia ustawienie prędkości przesuwu ekranu sonaru od prawej do lewej strony (*Ustawianie prędkości przesuwu, strona 61*).

Na wodach płytkich można wybrać mniejszą prędkość przesuwu, aby wydłużyć czas wyświetlania informacji na ekranie. Na głębszych wodach można wybrać szybszą prędkość przesuwu. Opcja automatycznej prędkości przesuwu powoduje dostosowanie prędkości przesuwu do prędkości, z jaką przemieszcza się łódź.

Red. zakłóceń: Redukuje i zmniejsza ilość zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru (*Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru, strona 62*).

Wygląd: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu sonaru (*Ustawienia wyglądu sonaru, strona 62*).

Alarmy: Pozwala ustawić alarmy sonaru (*Alarmy sonaru, strona 63*).

Zaawansowane: Pozwala skonfigurować różne ustawienia wyświetlania danych sonaru i danych źródła (*Zaawansowane ustawienia sonaru, strona 63*). Nie dotyczy widoków sonaru Garmin ClearVü lub SideVü.

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacyjne przetwornika Tradycyjny, Garmin ClearVü oraz SideVü, strona 64*).

Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Powięk..**
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby powiększyć obraz danych z sonaru z głębokości dna, wybierz **Blokada dna**.
 - Aby ręcznie ustawić zakres głębokości na powiększonym obszarze, wybierz **Ustaw powiększenie**, a następnie wybierz **Pokaż w górę** lub **Pokaż w dół**, aby ustawić zakres głębokości na powiększonym obszarze. Następnie wybierz **Powiększ** lub **Pomniejsz**, aby zwiększyć lub zmniejszyć powiększenie na powiększonym obszarze.
 - Aby automatycznie ustawić głębokość i powiększenie, wybierz kolejno **Ustaw powiększenie > Auto**.
 - Aby anulować powiększenie, wybierz **Bez powiększenia**.

Ustawianie prędkości przesuwu

Można ustawić prędkość przesuwu obrazu sonaru na ekranie. Większa prędkość przesuwu umożliwia zarejestrowanie większej liczby szczegółów, zwłaszcza w przypadku przemieszczania się lub trolingu. Mniejsza prędkość przesuwu umożliwia dłuższe wyświetlanie na ekranie informacji z sonaru. Ustawienie prędkości przesuwu w jednym widoku sonaru obowiązuje we wszystkich widokach.

1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Prędkość przesuwu**.

2 Wybierz opcję:

- Aby automatycznie dostosować prędkość przesuwu, korzystając z danych dotyczących prędkości nad dnem lub prędkości po wodzie, wybierz **Auto**.
Ustawienie Auto wybiera wartość przesuwu odpowiadającą prędkości łodzi, aby obiekty w wodzie były wyświetlane we właściwych proporcjach i były mniej zniekształcone. W przypadku wyświetlania widoku sonaru Garmin ClearVü lub SideVü zalecane jest korzystanie z ustawienia Auto.
- Aby korzystać z bardzo szybkiej prędkości przesuwu, wybierz opcję **Ultrascroll®**.
Wybór opcji Ultrascroll powoduje szybkie przesuwanie nowych danych sonaru, jednak obniża jakość obrazu. W większości sytuacji opcja Szybko zapewnia dobrą równowagę pomiędzy szybko przesuwającym się obrazem a wyświetlaniem obiektów, które są mniej zniekształcone.

Regulowanie zasięgu dla skali głębokości lub szerokości

Można regulować zasięg dla skali głębokości w widoku tradycyjnym i widoku sonaru Garmin ClearVü, a także zasięg dla skali szerokości dla widoku sonaru SideVü.

Pozwolenie urządzeniu na automatyczne regulowanie zasięgu powoduje, że dno jest wyświetlane w dolnej lub trzeciej części ekranu sonaru. Taki widok może być przydatny podczas monitorowania dna w przypadku minimalnych lub średnich zmian w ukształtowaniu terenu.

Ręczna regulacja zasięgu umożliwia wyświetlanie określonego zakresu, co może być przydatne podczas monitorowania dna w przypadku dużych zmian w ukształtowaniu terenu, takich jak uskoki czy klify. Obraz dna jest wyświetlany na ekranie tak długo, jak tylko znajduje się w ustalonym zakresie.

1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Zasięg**.

2 Wybierz opcję:

- Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zasięgu, wybierz **Auto**.
- Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć zakres, wybierz **Do góry** lub **W dół**.

PORADA: Na ekranie sonaru można wybrać **+** lub **-**, aby ręcznie dostosować zasięg.

PORADA: Gdy wyświetlanych jest wiele ekranów sonaru, opcja Wybierz pozwala określić, który ekran ma być aktywny.

Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Red. zakłóceń**.

Zakłócenia: Dostosowanie czułości w celu zmniejszenia efektów zakłóceń z pobliskich źródeł szumu.

Aby usunąć zakłócenia z obrazu, należy użyć najniższego ustawienia zakłóceń, które powoduje uzyskanie żądanej poprawy. Najlepszym sposobem na wyeliminowanie zakłóceń jest rozwiązanie problemów z instalacją, które powodują zakłócenia.

Limit kolor.: Ukrywa część palety kolorów w celu eliminacji obszarów nieznacznych zakłóceń.

Dzięki zmianie ustawienia kolorów można wyeliminować wyświetlanie niepożądanych elementów na ekranie.

Wyglądanie: Umożliwia wyeliminowanie zakłóceń, które nie są częścią normalnego echa sonaru, i dostosowuje wygląd odebranych odczytów, np. dna.

Po ustawieniu wysokiego poziomu wyglądzania na ekranie pozostanie więcej zakłóceń niż w przypadku korzystania z funkcji kontroli zakłóceń, będą one jednak mniej widoczne dzięki uśrednianiu. Wyglądzanie może spowodować usunięcie plam z dna. Korzystanie z funkcji wyglądzania i kontrolowania zakłóceń pozwala wyeliminować niskopoziomowe zakłócenia. Można stopniowo regulować ustawienia eliminowania zakłóceń i wyglądzania, tak aby usunąć niepożądane zakłócenia z ekranu.

Szum lustra: Ukrywanie zakłóceń powierzchniowych w celu zmniejszenia zakłóceń. Szersze wiązki (niższe częstotliwości) powodują wyświetlanie większej liczby obiektów, ale generują więcej zakłóceń powierzchniowych.

TVG: Dostosowuje czułość w czasie, co może wpłynąć na redukcję zakłóceń.

To ustawienie najlepiej sprawdza się wtedy, gdy chcesz kontrolować lub ograniczyć zakłócenia blisko lustra wody. Umożliwia także wyświetlanie obiektów znajdujących się blisko lustra wody, które w innym wypadku są ukryte lub zamaskowane przez zakłócenia powierzchniowe.

Ustawienia wyglądu sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd**.

Kolor: Umożliwia ustawienie schematu kolorów i wzmocnienia kolorów.

Dane nakładki: Ustawianie danych wyświetlanych na ekranie sonaru.

A-Scope: Wyświetla pionowy ekran wzdłuż prawej krawędzi ekranu, który natychmiast wskazuje odległość do celów wraz ze skalą.

Linia głębokości: Umożliwia wyświetlenie szybko działającej linii głębokości.

Krawędź: Wyróżnia najsilniejszy sygnał z dna, aby pomóc zdefiniować mocny lub słaby sygnał.

Sekw. obrazów: Umożliwia szybsze przesuwanie się obrazu sonaru poprzez rysowanie więcej niż jednej kolumny danych na ekranie dla każdej kolumny danych otrzymywanych z echosondy. Jest to szczególnie pomocne w przypadku korzystania z echosondy na głębokiej wodzie, ponieważ sygnał sonaru dłużej podróżuje wtedy do dna i z powrotem do przetwornika.

Ustawienie 1/1 rysuje na ekranie jedną kolumnę informacji na każde echo echosondy. Ustawienie 2/1 rysuje na ekranie dwie kolumny informacji na każde echo echosondy. Sytuacja przedstawia się analogicznie w przypadku ustawień 4/1 i 8/1.

Alarmy sonaru

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich przetwornikach.

W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Alarmy**.

Alarmy sonaru można także ustawić, wybierając kolejno **Ustawienia > Alarmy > Sonar**.

Woda płytka: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest mniejsza od podanej wartości.

Głębina: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest większa od podanej wartości.

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości, co pozwala unikać mielizn (*Ustawianie alarmu głębinowego FrontVü, strona 67*). Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix FrontVü.

Temperatura wody: Alarm jest uruchamiany, gdy przetwornik informuje, że temperatura jest o 1,1°C (2°F) wyższa lub niższa niż podana wartość temperatury.

Izobata: Powoduje, że alarm uruchamia się, gdy przetwornik wykryje obiekt zawieszony w toni na określonej głębokości od powierzchni wody i od dna.

Ryby: Ustawia alarm włączany, gdy sonar wykryje obiekt zawieszony w toni.

-  ustawia włączenie alarmu po wykryciu ryby o dowolnych rozmiarach.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu średnich lub dużych ryb.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu dużych ryb.

Zaawansowane ustawienia sonaru

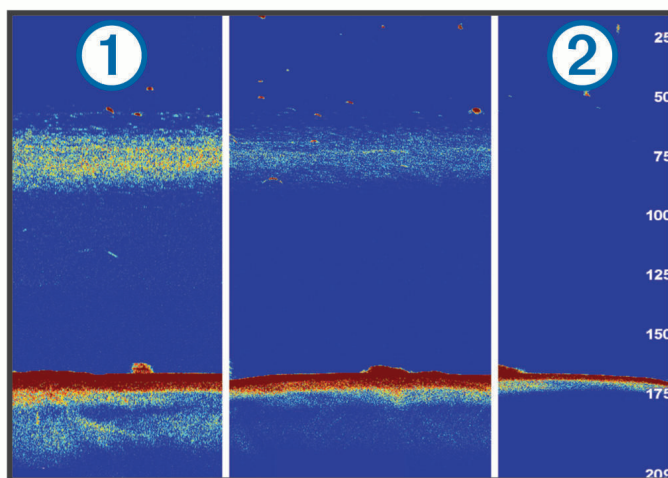
W widoku sonaru Tradycyjny wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Zaawansowane**.

Optyczne: Umożliwia ustawienie zakresu głębokości, na jakiej skupia się sonar. Opcja umożliwia uzyskanie powiększenia w wyższej rozdzielczości na wybranej głębokości.

Podczas korzystania z funkcji przesunięcia śledzenie dna może nie działać prawidłowo, ponieważ sonar zbiera dane z ustawionego zakresu głębokości, który może nie obejmować dna. Korzystanie z funkcji przesunięcia może mieć również wpływ na prędkość przesuwu, ponieważ dane z obszaru poza ustawionym zakresem głębokości nie są przetwarzane, co skraca czas potrzebny do odebrania i wyświetlenia danych. Można także powiększyć obraz z wybranego zakresu głębokości, co umożliwia dokładniejsze obejrzenie obiektów w wyższej rozdzielczości niż przy wykorzystaniu samej funkcji powiększenia.

Obszar echa: Umożliwia dostosowanie rozmiaru echa na ekranie, aby wyraźniej było na nim widać poszczególne obiekty.

Gdy obiekty są trudne do dostrzeżenia ①, zmiana obszaru echa może sprawić, że będą one wyraźniejsze i łatwiejsze do zobaczenia na ekranie. Wybór zbyt dużej wartości dla obszaru echa powoduje, że cele zlewają się ze sobą. Natomiast zbyt niska wartość ② powoduje, że cele mogą być małe i trudne do dostrzeżenia.



Można korzystać jednocześnie z ustawień obszaru echa i szerokości filtra, aby uzyskać preferowaną rozdzielczość oraz redukcję zakłóceń. W przypadku ustawienia niskich wartości obszaru echa i szerokości filtra wyświetlacz ma najwyższą rozdzielczość, ale jest najbardziej podatny na powstawanie zakłóceń. W przypadku ustawienia wysokiej wartości obszaru echa i niskiej wartości szerokości filtra wyświetlacz ma niższą rozdzielczość, ale wyświetlanych jest więcej obiektów. W przypadku ustawienia wysokich wartości obszaru echa i szerokości filtra wyświetlacz ma najniższą rozdzielczość, ale jest najmniej podatny na powstawanie zakłóceń. Nie zaleca się ustawiania niskiej wartości obszaru echa i wysokiej wartości szerokości filtra.

Ustawienia instalacyjne przetwornika Tradycyjny, Garmin ClearVü oraz SideVü

W widoku sonaru Tradycyjny, Garmin ClearVü lub SideVü wybierz **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.

Częst. transmisji: Umożliwia ustawienie odstępu czasu między sygnałami sonaru. Zwiększenie częstotliwości transmisji umożliwia zwiększenie prędkości przesuwu, jednak może również spowodować powstawanie zakłóceń własnych.

Zmniejszenie częstotliwości transmisji umożliwia zwiększenie odstępów między emitowanymi impulsami i może ograniczyć powstawanie zakłóceń własnych. Ta opcja ma zastosowanie wyłącznie do widoku sonaru Tradycyjny.

Moc transmisji: Zmniejsza dzwonienie sygnału przetwornika blisko powierzchni. Mniejsza moc transmisji wpływa na zmniejszenie dzwonienia sygnału przetwornika, ale może także obniżyć moc sygnału echa. Ta opcja ma zastosowanie wyłącznie do widoku sonaru Tradycyjny.

Szerokość filtra: Określenie krawędzi obiektu. Krótszy filtr wyraźniej określa krawędzie obiektu, może jednak powodować większe zakłócenia. Dłuższy filtr daje bardziej miękkie krawędzie obiektu i może również redukować zakłócenia. Ta opcja ma zastosowanie wyłącznie do widoku sonaru Tradycyjny.

Przerzuć L/P: Zmienia orientację widoku SideVü z lewej na prawą i odwrotnie. Ta opcja ma zastosowanie wyłącznie do widoku sonaru SideVü.

Ustaw jako obr. pocz.: Przywraca ustawienia sonaru do domyślnych wartości fabrycznych.

Diagnost. przetwornika: Wyświetla szczegółowe informacje o przetworniku.

Częstotliwości sonaru

UWAGA: Dostępne częstotliwości zależą od używanego plotera nawigacyjnego, modułów echosondy i przetwornika.

Regulacja częstotliwości pomaga dostosować sonar do określonych celów i aktualnej głębokości wody.

Wyższe częstotliwości korzystają z węższych wiązek i przydają się przy dużych prędkościach i wzburzonym morzu. Wyższa częstotliwość oznacza lepszą wyrazistość dna i termokliny.

Niższe częstotliwości korzystają z szerszych wiązek, które pozwalają dostrzec więcej obiektów, ale generują zarazem więcej zakłóceń powierzchniowych i ograniczają ciągłość echa dna przy wzburzonym morzu. Szersze wiązki generują większe łuki dla ech obiektów, dzięki czemu są idealne do lokalizowania ryb. Szersze wiązki działają również lepiej na głębokiej wodzie, ponieważ niższa częstotliwość oznacza lepszą penetrację głębin.

Częstotliwości CHIRP pozwalają sprawdzić każdy impuls w różnych częstotliwościach, co daje lepsze rozróżnianie obiektów w głębinach. Technologia CHIRP może być używana do wyraźnego identyfikowania obiektów, takich jak pojedyncze ryby w ławicy oraz do różnych zastosowań na głębinach. Na ogół działa lepiej niż zastosowanie pojedynczej częstotliwości. Ponieważ niektóre ryby mogą być lepiej widoczne w przypadku użycia stałej częstotliwości, należy wziąć pod uwagę cel i warunki wodne podczas korzystania z częstotliwości CHIRP.

Niektóre sonary czarnej skrzynki i przetworniki umożliwiają regulację wstępnie ustawionych częstotliwości dla każdego elementu przetwornika. Umożliwia to szybką zmianę częstotliwości przy użyciu wstępnie ustawionych wartości w przypadku zmiany warunków w wodzie lub celów poszukiwań.

Przeglądanie dwóch częstotliwości jednocześnie przy wykorzystaniu widoku podziału częstotliwości pozwala zajrzeć w głębinę za pomocą echa o niższej częstotliwości, a także wyświetlić więcej szczegółów z echa o wyższej częstotliwości.

Wybór częstotliwości

UWAGA: W przypadku niektórych widoków sonaru i przetworników zmiana częstotliwości nie jest możliwa. Można określić, które częstotliwości będą wyświetlane na ekranie sonaru.

- 1 W widoku sonaru wybierz **Menu > Częstotliwość**.
- 2 Wybierz częstotliwość odpowiadającą Twoim potrzebom oraz głębokość wody.
Więcej informacji na temat częstotliwości znajduje się w sekcji ([Częstotliwości sonaru, strona 64](#)).

Tworzenie predefiniowanej częstotliwości

UWAGA: Ta opcja nie jest dostępna w przypadku niektórych przetworników.

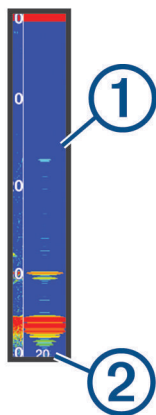
Można zapamiętać ustawienie, aby zapisać określoną częstotliwość sonaru, co umożliwia szybkie zmiany częstotliwości.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Częstotliwość**.
- 2 Wybierz kolejno **Zarządzaj częstotliwościami > Nowa nastawa**.
- 3 Podaj częstotliwość.

Włączanie funkcji A-Scope

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w widokach sonaru Tradycyjny.

A-Scope to pionowy ekran sonaru widoczny wzdłuż prawej krawędzi widoku i wyświetlający to, co jest widoczne w danej chwili pod przetwornikiem. A-Scope można wykorzystać do identyfikacji echa obiektów, które mogły zostać przeoczone podczas szybkiego przewijania ekranu, np. gdy łódź porusza się z dużą szybkością. Funkcja przydaje się podczas wykrywania ryb znajdujących się blisko dna.



Funkcja A-Scope powyżej wyświetla echa ryb ① oraz echo sygnału odbitego od miękkiego dna ②.

- 1 W widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd > A-Scope > Wł..**
- 2 Określ czas utrzymywania.
Można zwiększyć czas utrzymywania, aby wydłużyć czas wyświetlania echa sonaru.

Ustawienia sonaru Panoptix

Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü

Można zmienić kąt widzenia dla widoków sonaru RealVü. Można także powiększyć lub pomniejszyć obraz widok.

W widoku sonaru RealVü wybierz opcję:

- Aby dostosować kąt widzenia po przekątnej, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w poziomie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w pionie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia, przesun ekran w dowolnym kierunku.
- Aby przybliżyć, rozsun dwa palce.
- Aby oddalić, zsun dwa palce.

Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü

Można zmienić prędkość, z jaką przetwornik przeszukuje obszar. Większa prędkość przeszukiwania przekłada się na mniej szczegółowy obraz, ale też na szybsze odświeżanie ekranu. Z kolei mniejsza prędkość przeszukiwania zapewnia bardziej szczegółowy obraz, lecz wolniejsze odświeżanie ekranu.

UWAGA: Ta funkcja nie jest dostępna w przypadku widoku sonaru RealVü 3D Historical.

- 1 W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno **Menu > Pręđ. przesz..**
- 2 Wybierz opcję.

Menu sonaru LiveVü z wiązką skierowaną do przodu i FrontVü

W widoku sonaru LiveVü z wiązką skierowaną do przodu lub FrontVü wybierz Menu.

Wzmocnienie: Umożliwia dostosowanie poziomu szczegółowości oraz ilości zakłóceń wyświetlanych na ekranie sonaru.

Aby wyświetlać na ekranie echo o największej intensywności, można zmniejszyć czułość w celu wyeliminowania echa o mniejszej intensywności i zakłóceń. Aby wyświetlać na ekranie wszystkie informacje, można zwiększyć czułość i w ten sposób wyświetlać więcej informacji na ekranie. Spowoduje to jednak zwiększenie zakłóceń i może utrudnić rozpoznawanie właściwego echa.

Zakres głębok: Umożliwia regulowanie zakresu skali głębokości.

Pozwolenie urządzeniu na automatyczne regulowanie zasięgu powoduje, że dno jest wyświetlane w dolnej części ekranu sonaru. Taki widok może być przydatny podczas monitorowania dna w przypadku minimalnych lub średnich zmian w ukształtowaniu terenu.

Ręczna regulacja zasięgu umożliwia wyświetlanie określonego zakresu, co może być przydatne podczas monitorowania dna w przypadku dużych zmian w ukształtowaniu terenu, takich jak uskoki czy klify. Obraz dna jest wyświetlany na ekranie tak długo, jak tylko znajduje się w ustalonym zakresie.

Zasięg do przodu: Umożliwia regulowanie zakresu skali odchylenia do przodu.

Umożliwia urządzeniu automatyczną regulację skali odchylenia do przodu w zależności od głębokości. Ręczna regulacja zakresu umożliwia wyświetlanie określonego zakresu. Obraz dna jest wyświetlany na ekranie tak długo, jak tylko znajduje się w ustalonym zakresie. Ręczne zmniejszenie wartości tej opcji może spowodować, że Alarm FrontVü będzie mniej skuteczny, a przez to będzie mniej czasu na podjęcie działań w przypadku wykrycia małej głębokości.

Kąt transmisji: Umożliwia ustawienie punktu skupienia przetwornika na lewą lub prawą burtę. Ta opcja jest dostępna tylko dla przetworników Panoptix FrontVü z obsługą RealVü, takich jak PS30, PS31 i PS60.

Transmituj: Zatrzymuje proces transmisji przetwornika.

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości (*Ustawianie alarmu głębinyowego FrontVü, strona 67*). Funkcja ta jest dostępna wyłącznie dla przetworników Panoptix FrontVü.

Ustawienia sonaru: Umożliwiają konfigurację przetwornika oraz ustawień wyglądu echa obiektów.

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych, strona 8*).

Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü i FrontVü

Funkcja ta jest dostępna wyłącznie dla przetworników Panoptix LiveVü i FrontVü.

Można zmienić kąt transmisji danych przetwornika, aby skierować przetwornik na żądany obszar. Na przykład można go skierować na ławicę ryb lub na mijane drzewa.

- 1 W widoku sonaru LiveVü lub FrontVü wybierz kolejno **Menu > Kąt transmisji**.
- 2 Wybierz opcję.

Ustawianie alarmu głębinowego FrontVü

⚠ OSTRZEŻENIE

Alarm głębinowy FrontVü jest narzędziem służącym jedynie do orientacji w terenie i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie. Zapewnienie bezpiecznego sterowania łodzią należy do obowiązków jej operatora.

Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix FrontVü.

Można ustawić alarm włączający się w przypadku, gdy głębokość wody spadnie poniżej określonego poziomu. Dla uzyskania najlepszych rezultatów podczas korzystania z alarmu kolizji czołowej należy ustawić przesunięcie dziobu (*Ustawianie przesunięcia dziobu, strona 69*).

- 1 W widoku sonaru FrontVü wybierz kolejno **Menu > Alarm FrontVü**.
- 2 Wybierz **Wł.**
- 3 Określ wartość głębokości, która będzie uruchamiać alarm, a następnie wybierz **Gotowe**.

Na ekranie FrontVü linia głębokości będzie wskazywać wartość głębokości, dla której ustawiono alarm. Linia ma kolor zielony, jeśli znajdujesz się na bezpiecznej głębokości. Linia zmienia kolor na żółty, gdy poruszasz się szybciej niż zasięg z przodu pozwoli Ci zareagować (10 sekund). Kolor zmienia się na czerwony, a alarm jest uruchamiany, gdy system wykryje przeszkodę lub głębokość wody mniejszą od podanej wartości.

⚠ PRZESTROGA

Możliwość skutecznego ominięcia mielizny na podstawie obrazu z sonaru FrontVü staje się coraz bardziej ograniczona przy większych prędkościach przekraczających 8 węzłów.

Ustawienia wyglądu LiveVü i FrontVü

W widoku sonaru LiveVü lub FrontVü Panoptix wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd**.

Schemat kolorów: Umożliwia ustawienie palety kolorów.

Wzmocnienie kolorów: Umożliwia dostosowanie intensywności kolorów wyświetlanych na ekranie.

Możesz wybrać wyższą wartość wzmocnienia kolorów, aby widzieć cele na większej wysokości w słupie wody. Wyższa wartość wzmocniania kolorów umożliwia również rozróżnianie obrazów o niskiej intensywności na większej wysokości w słupie wody, jednak powoduje to słabsze rozróżnianie obrazów dna. Można wybrać niższą wartość wzmocnienia kolorów, gdy cele znajdują się blisko dna, aby pomóc Ci rozróżniać cele i obrazy o wysokiej intensywności, takie jak piasek, kamienie i błoto.

Szlaki: Pozwala określić, jak długo ślady mają być wyświetlane na ekranie. Ślady przedstawiają ruch celu.

Wypełnienie dna: Zmienia kolor dna na brązowy, aby odróżnić je od echa wody.

Nakładka siatki: Wyświetla siatkę linii symbolizujących zasięg.

Przewijaj historię: Wyświetla historię sonaru w widoku sonaru tradycyjnego.

Ustawienia wyglądu RealVü

W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Wygląd**.

Kolor. punktów: Umożliwia ustawienie innej palety kolorów używanej do wyświetlania punktów echa sonaru.

Kolory dna: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla dna.

Styl dna: Umożliwia ustawienie stylu wyświetlania dna. Będąc na głębokiej wodzie, można użyć opcji Punkty i ręcznie ustawić płytszy zasięg.

Przycisk kolorów: Wyświetla legendę głębokości, jakie reprezentują poszczególne kolory.

Ustawienia instalacyjne przetwornika Panoptix

W widoku sonaru Panoptix wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.

Głębokość instalacji: Określa głębokość poniżej linii wodnej, na jakiej zamontowany jest przetwornik Panoptix. Podanie rzeczywistej głębokości, na jakiej został zamontowany przetwornik, zapewnia dokładniejsze wizualne odwzorowanie obiektów znajdujących się w wodzie.

Przes. dziobu: Pozwala ustawić odległość między dziobem a widokiem z przodu łodzi, uwzględniając miejsce instalacji przetwornika Panoptix. Umożliwia to oglądanie dystansu z przodu od dziobu łodzi, a nie z miejsca instalacji przetwornika.

Dotyczy to przetworników Panoptix w przypadku widoku sonaru FrontVü, LiveVü z wiązką skierowaną do przodu oraz RealVü3D z wiązką skierowaną do przodu.

Szerokość wiązki: Określa szerokość wiązki przetwornika Panoptix pod łodzią. Węższe wiązki zapewniają podgląd na większą głębokość i większą odległość. Szersze wiązki pozwalają na podgląd większego obszaru.

Dotyczy to przetworników Panoptix w przypadku widoku sonaru FrontVü, LiveVü z wiązką skierowaną w dół oraz LiveVü z wiązką skierowaną do przodu.

Użyj AHRS: Umożliwia automatyczne wykrycie kąta montażu przetwornika Panoptix przez czujniki układu odniesienia i kursu (AHRS). Gdy opcja ta jest wyłączona, można wprowadzić określony kąt dla przetwornika za pomocą ustawienia Kąt nachylenia. Wiele przetworników zapewniających widok z przodu kadłuba jest zamontowanych pod kątem 45 stopni, podczas gdy przetworniki zapewniające widok pod kadłubem są zamontowane pod kątem 0 stopni.

Odwrócony: Określa orientację widoku sonaru Panoptix w przypadku, gdy zainstalowany jest sonar zapewniający obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i z przewodami skierowanymi do lewej burty.

Dotyczy to przetworników Panoptix w przypadku widoku sonaru LiveVü z wiązką skierowaną w dół, RealVü 3D z wiązką skierowaną w dół oraz RealVü 3D z trybem archiwalnym.

Kalibruj kompas: Kalibruje wewnętrzny kompas przetwornika Panoptix ([Kalibracja kompasu, strona 57](#)).

Dotyczy to przetworników Panoptix wyposażonych w kompas wewnętrzny, np. przetworników PS21-TR.

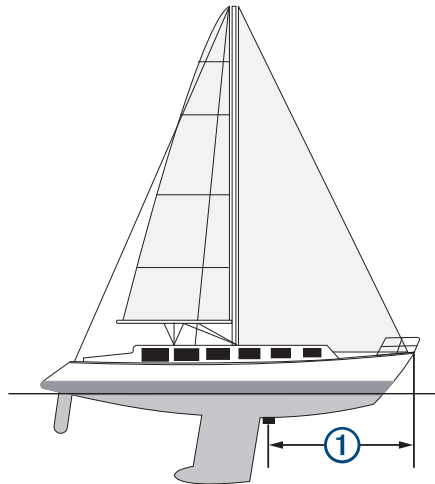
Ustaw jako obr. pocz.: Przywraca ustawienia sonaru do domyślnych wartości fabrycznych.

Ustawianie przesunięcia dziobu

W przypadku przetworników Panoptix z widokiem przednim można wprowadzić wartość przesunięcia dziobu w celu kompensacji dystansu przedniego, uwzględniając miejsca instalacji przetwornika. Umożliwia to oglądanie dystansu z przodu od dziobu łodzi, a nie z miejsca, w którym znajduje się przetwornik.

Ta funkcja dotyczy przetworników Panoptix w przypadku widoku sonaru FrontVü, LiveVü z wiązką skierowaną do przodu oraz RealVü3D z wiązką skierowaną do przodu.

- 1 Zmierz dystans ① przebyty w poziomie od przetwornika do dziobu.



- 2 W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja > Przes. dziobu**.

- 3 Wpisz zmierzoną odległość i wybierz **Gotowe**.

W odpowiednim widoku sonaru zasięg przedni zostanie przesunięty o wprowadzony dystans.

Radar

⚠ OSTRZEŻENIE

Radar morski emituje energię mikrofalową, która potencjalnie stanowi zagrożenie dla ludzi i zwierząt. Przed rozpoczęciem przesyłania sygnałów radarowych sprawdź, czy obszar wokół radaru jest pusty. Radar emituje wiązkę w przybliżeniu 12° powyżej i poniżej poziomej linii wychodzącej ze środka radaru.

Gdy radar przesyła dane, nie należy patrzeć z małej odległości bezpośrednio na antenę – oczy są najwrażliwszą częścią ciała i przez to najbardziej narażoną na energię elektromagnetyczną.

Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do opcjonalnego radaru morskiego Garmin, takiego jak radar GMR™ Fantom™ 6 lub GMR 24 xHD, można wyświetlać bardziej szczegółowe informacje o otoczeniu.

Radar emituje wąską wiązkę energii mikrofalowej, która wykonuje obrót o 360°. Gdy emitowana energia napotka jakiś obiekt, część energii zostanie odbita z powrotem do radaru.

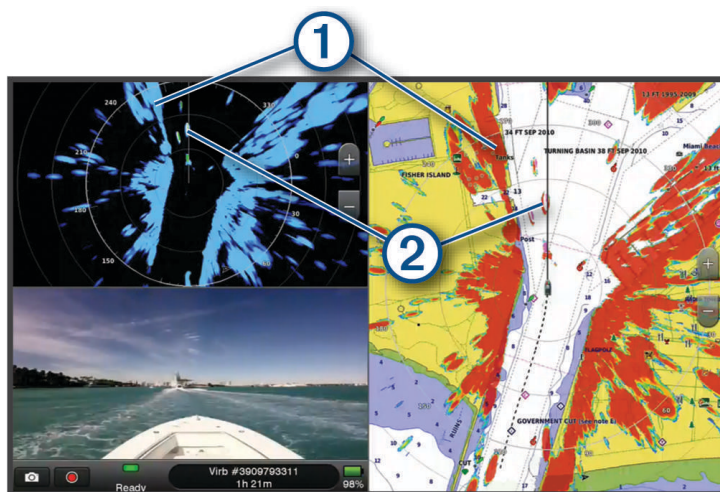
Interpretacja wskazań radaru

Odczytywanie i interpretowanie wyświetlacza radaru wymaga praktyki. Im częściej będziesz korzystać z radaru, tym lepiej nauczysz się wykorzystywać wyświetlane przez niego informacje, kiedy będą Ci naprawdę potrzebne.

Radar może być przydatny w wielu sytuacjach, takich jak zapobieganie kolizjom przy ograniczonej widoczności, np. gdy jest ciemno lub mgliście, podczas śledzenia warunków pogodowych, sprawdzania, co znajduje się przed Tobą oraz lokalizowania ptaków i ryb.

Funkcja nakładki radaru może ułatwić interpretację informacji na wyświetlaczu radaru, ponieważ nakłada ona obrazy przekazywane z radaru na mapę. Pomoże to rozróżnić widoczny na wyświetlaczu radaru obraz lądu, mostu lub chmury deszczowej. Wyświetlanie statków AIS na nakładce radaru może również pomóc w identyfikacji elementów na wyświetlaczu radaru.

Na poniższym zrzucie ekranowym nakładka radaru jest włączona. Na tym ekranie wyświetlany jest również obraz wideo. Na ekranie radaru można w prosty sposób zidentyfikować kilka elementów.



①	Ląd
②	Statek

Nakładki radaru

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do opcjonalnego radaru morskiego Garmin można nałożyć dane z nakładki radaru na mapę nawigacyjną lub mapę wędkarską.

Dane wyświetlane są na nakładce radaru na podstawie ostatnio używanego trybu radaru, a wszystkie konfiguracje ustawień zastosowane w nakładce radaru są również zastosowane w ostatnio używanym trybie radaru.

Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy

W przypadku korzystania z nakładki radaru ploter nawigacyjny wyrównuje dane radaru z danymi mapy na podstawie kierunku, w jakim porusza się łódź, który domyślnie zależy od danych z podłączonego czujnika kierunku magnetycznego podłączonego do sieci NMEA 0183 lub NMEA 2000. Jeśli czujnik kierunku nie jest zainstalowany, kierunek łodzi jest ustalany na podstawie danych obserwacyjnych GPS.

Dane obserwacyjne GPS wskazują kierunek, w jakim porusza się łódź, a nie kierunek, w który skierowany jest dziób łodzi. Jeśli łódź dryfuje do tyłu lub w bok z powodu prądu lub wiatru, nakładka radaru może być niezbyt dokładnie wyrównana z danymi mapy. Takiej sytuacji można uniknąć dzięki wykorzystaniu danych o kierunku łodzi z kompasu elektronicznego.

Jeśli kierunek, w jakim porusza się łódź, jest obliczany na podstawie danych z czujnika kierunku magnetycznego lub pilota automatycznego, dane o kierunku mogą być błędne ze względu na nieprawidłową konfigurację, awarię mechaniczną, zakłócenia magnetyczne lub inne czynniki. Jeśli dane o kierunku są błędne, nakładka radaru może być niezbyt dokładnie wyrównana z danymi mapy.

Przesyłanie sygnałów radarowych

UWAGA: Jako funkcja bezpieczeństwa po rozgrzaniu radar przechodzi w tryb gotowości. Umożliwia to zweryfikowanie, czy obszar wokół radaru jest pusty, zanim zaczną być przesyłane sygnały radarowe.

- 1 Gdy ploter nawigacyjny jest wyłączony, podłącz radar zgodnie z instrukcjami jego instalacji.
- 2 Włącz ploter nawigacyjny.
Radar rozgrzewa się, a odliczanie informuje o tym, kiedy radar będzie gotowy.
- 3 Wybierz **Radar**.
- 4 Wybierz tryb radaru.
Podczas uruchamiania radaru wyświetlany jest komunikat o odliczaniu czasu.
- 5 Wybierz kolejno **Menu > Transmisja radaru**.

Przerywanie przesyłania sygnałów radarowych

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Radar w tryb gotowości**.

PORADA: Naciśnij  > **Radar w tryb gotowości** na dowolnym ekranie, aby szybko przerwać transmisję sygnału radaru.

Konfiguracja trybu cyklu przesyłu

W celu oszczędzania energii można ustawić przedziały czasowe, w których radar będzie przysyłał i w których nie będzie przysyłał sygnałów (tryb gotowości).

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w trybie dwóch radarów.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Cykl przesyłu**.
- 2 Wybierz **Cykl przesyłu**, aby włączyć tę opcję.
- 3 Wybierz **Czas gotow.**, podaj wartość interwału pomiędzy przesyłaniem sygnałów radarowych, a następnie wybierz **Gotowe**.
- 4 Wybierz **Czas transmisji**, podaj czas trwania każdej transmisji sygnałów radarowych, a następnie wybierz **Gotowe**.

Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej

Użytkownik może wskazać obszary, w obrębie których antena radarowa nie będzie przysyłać sygnałów.

UWAGA: Modele radarów GMR Fantom i xHD2 obsługują dwie strefy bez transmisji radarowej. Inne modele radaru GMR obsługują jedną strefę bez transmisji radarowej.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Włącz strefę bez transmisji**.

Strefa bez transmisji jest wyświetlana na radarze jako zacieniowany obszar.

- 2 Wybierz .
- 3 Wybierz kolejno **Dostosuj strefę bez transmisji > Przenieś strefę bez transmisji**.
- 4 Wybierz **Kąt 1** i wybierz nową lokalizację pierwszego kąta.
- 5 Wybierz **Kąt 2** i wybierz nową lokalizację drugiego kąta.
- 6 Wybierz **Gotowe**.

Regulacja zasięgu radaru

Zasięg sygnału radaru oznacza długość impulsu sygnału emitowanego i odbieranego przez radar. Wraz ze wzrostem zasięgu radar emituje dłuższe impulsy, aby dotrzeć do odległych obiektów. Obiekty znajdujące się bliżej, zwłaszcza deszcz i fale, również odbijają dłuższe impulsy, co może powodować występowanie zakłóceń na ekranie radaru. Wyświetlanie informacji o odległych obiektach może również zmniejszyć ilość miejsca dostępnego na ekranie radaru na wyświetlanie informacji o obiektach znajdujących się w mniejszej odległości.

- Wybierz **+**, aby zmniejszyć zasięg.
- Wybierz **—**, aby zwiększyć zasięg.

Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru

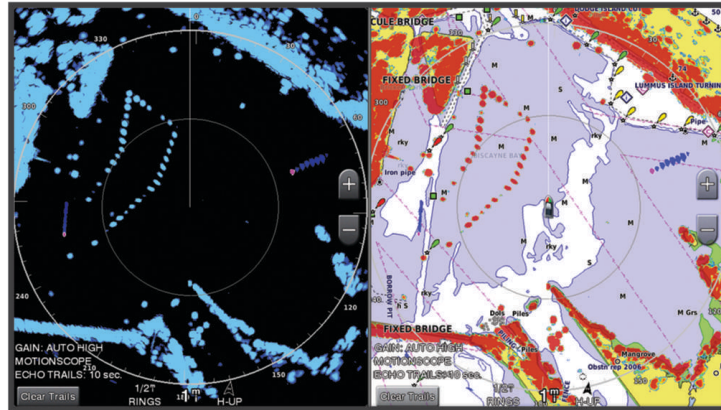
- Określ, jakie informacje chcesz oglądać na ekranie radaru.
Na przykład, czy potrzebne Ci informacje o pogodzie w pobliżu, celach i ruchu jednostek, czy może interesują Cię warunki pogodowe w bardziej odległych miejscach.
- Oceń warunki pogodowe w miejscu, w którym używany jest radar.
Zwłaszcza przy niekorzystnych warunkach pogodowych sygnały radarowe o dłuższym zasięgu mogą zwiększyć zakłócenia na ekranie radaru i spowodować, że oglądanie informacji o obiektach znajdujących się bliżej będzie utrudnione. W czasie deszczu sygnały radarowe o krótszym zasięgu mogą umożliwić lepsze wyświetlanie informacji o obiektach znajdujących się w pobliżu, jeśli ustawienie zakłóceń od deszczu jest optymalnie skonfigurowane.
- Wybierz najkrótszy skuteczny zasięg w zależności od powodu korzystania z radaru i aktualnych warunków pogodowych.

Radar dopplerowski MotionScope™

Radar GMR Fantom wykorzystuje efekt Dopplera do wykrywania i podświetlania poruszających się obiektów, co ułatwia unikanie kolizji, wyszukiwanie stad ptaków i monitorowanie pogody. Efekt Dopplera polega na zmianie częstotliwości echa radaru spowodowanej względnym ruchem obiektu. Dzięki temu możliwe jest natychmiastowe wykrywanie celów poruszających się w kierunku radaru lub oddalających się od niego.

Funkcja MotionScope podświetla na wyświetlaczu radaru poruszające się obiekty, co umożliwia nawigację pomiędzy innymi łodziami lub podczas złej pogody oraz kierowanie się na łowisko, na którego powierzchni żeruje ptactwo.

Poruszające się cele są oznaczane kolorami, aby umożliwić błyskawiczne odróżnianie zbliżających się celów od tych, które się od Ciebie oddalają. Na większości schematów kolorów zieleń oznacza, że obiekt się oddala, a czerwień — że zbliża się w Twoim kierunku.



Włączanie strefy strzeżonej

Można włączyć strefę strzeżoną, która będzie aktywować alarm, gdy jakiś obiekt znajdzie się w określonej strefie wokół łodzi.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w trybie dwóch radarów.

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Włącz strefę strzeżoną**.

Określanie okrągłej strefy strzeżonej

Zanim będzie można określić granice strefy strzeżonej, konieczne jest włączenie funkcji strefy strzeżonej ([Włączanie strefy strzeżonej, strona 73](#)).

Można zdefiniować okrągłą strefę strzeżoną, która całkowicie otacza łódź.

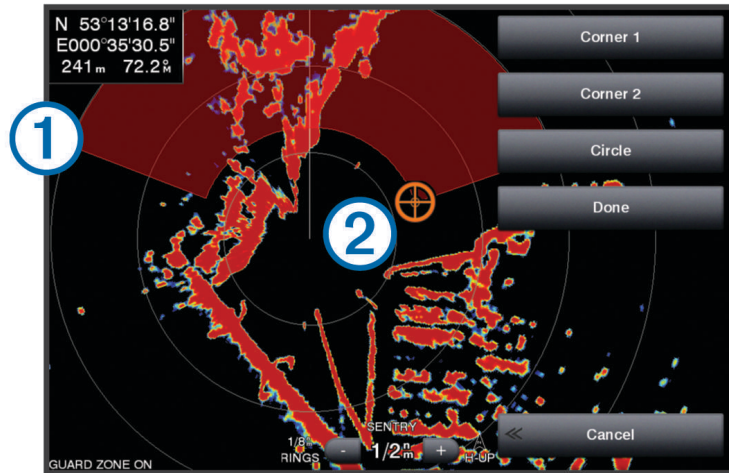
- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeżoną > Dostosuj strefę strzeżoną > Kółko**.
- 2 Wybierz pozycję zewnętrznego koła strefy strzeżonej.
- 3 Wybierz pozycję wewnętrznego koła strefy strzeżonej, aby określić szerokość strefy strzeżonej.

Określanie częściowej strefy strzeżonej

Zanim będzie można określić granice strefy strzeżonej, konieczne jest włączenie funkcji strefy strzeżonej ([Włączanie strefy strzeżonej, strona 73](#)).

Można określić granice strefy strzeżonej, która nie otacza łodzi w całości.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeżoną > Dostosuj strefę strzeżoną > Róg 1**.
- 2 Dotknij i przeciągnij pozycję zewnętrznego rogu ① strefy strzeżonej.



- 3 Wybierz **Róg 2**.
- 4 Dotknij pozycji wewnętrznego rogu ② strefy strzeżonej, aby określić szerokość strefy strzeżonej.
- 5 Wybierz **Gotowe**.

Wyłączanie strefy strzeżonej

Można wyłączyć strefę strzeżoną.

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Dostosuj strefę strzeżoną > Wyłącz strefę strzeżoną**.

Konfiguracja strefy strzeżonej zostaje zapisana, aby można było ją włączyć, gdy będzie potrzebna.

MARPA

Wbudowany w radar komputer prowadzący automatycznie nakres radarowy (MARPA) umożliwia identyfikację oraz śledzenie obiektów i jest wykorzystywany głównie w celu unikania kolizji. Aby użyć funkcji MARPA, należy przypisać znacznik MARPA do celu. System radaru zaczyna automatycznie śledzić tak oznaczony obiekt oraz dostarcza informacji dotyczących tego obiektu, w tym zasięg, namiar, prędkość, kierunek GPS, najbliższe miejsce zблиżenia oraz czas do najbliższego miejsca zблиżenia. Funkcja MARPA określa status każdego z obiektów, dla których dodano znaczniki (odbiór, utrata, śledzenie lub niebezpieczny), umożliwiając ploterowi nawigacyjnemu uruchomienie alarmu kolizyjnego w przypadku, gdy obiekt znajdzie się w strefie bezpieczeństwa.

Symbole celów MARPA

	Odbieranie sygnału celu. Podczas namierzania przez radar od lokalizowanego celu rozchodzą się koncentryczne, przerywane zielone okręgi.
	Odebrano sygnał celu. Zielone okręgi zaznaczone linią ciągłą oznaczają pozycję celu namierzonego przez radar. Przerywana zielona linia towarzysząca okręgowi oznacza planowany kurs nad dnem lub kierunek GPS celu.
	Niebezpieczny cel znajduje się w zasięgu. Czerwony okrąg wokół celu miga, gdy uruchomi się alarm i wyświetli się baner komunikatu. Po potwierdzeniu alarmu zostanie wyświetlony nakreślony linią ciągłą czerwony punkt z prowadzącą do niego czerwoną linią, który wskazuje położenie i kurs nad dnem lub kierunek GPS celu. Jeśli alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa został wyłączony, cel zacznie migać, alarm nie uruchomi się jednak i nie zostanie wyświetlony baner alarmu.
	Utracono sygnał celu. Zielony pierścień o linii ciągłej, wewnątrz którego znajduje się symbol X, oznacza, że radar nie mógł namierzyć celu.
	Najbliższe miejsce zblżenia i czas do najbliższego miejsca zblżenia do niebezpiecznego celu.

Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu

Aby można było korzystać z funkcji MARPA, należy podłączyć czujnik kierunku i odbierać aktywny sygnał GPS. Czujnik kierunku musi zwracać numer PNG NMEA 2000 (numer grupy parametrów) 127250 lub sentencję wyjściową HDM lub HDG 0183 NMEA.

- 1 Na ekranie radaru wybierz obiekt lub pozycję.
- 2 Wybierz kolejno **Obierz cel** > **Cel MARPA**.

Usuwanie znacznika MARPA z obiektu

- 1 Na ekranie radaru wybierz cel MARPA.
- 2 Wybierz kolejno **Cel MARPA** > **Usuń**.

Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA

Można wyświetlić zasięg, namiar, prędkość i inne informacje dotyczące obiektu ze znacznikiem MARPA.

- 1 Na ekranie radaru wybierz obiekt.
- 2 Wybierz opcję **Cel MARPA**.

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS i MARPA

Na dowolnym ekranie radaru lub na nakładce radaru można wyświetlić i dostosować sposób wyświetlania listy zagrożeń AIS i MARPA.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu** > **Warstwy** > **Inne statki** > **Lista** > **Pokaż**.
- 2 Wybierz rodzaje zagrożeń, które mają być uwzględnione na liście.

Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru

System AIS wymaga użycia zewnętrznego urządzenia AIS oraz aktywnych sygnałów z transpondera z innych statków.

Można skonfigurować sposób wyświetlania innych jednostek na ekranie radaru. Jeśli ustawienie (oprócz zasięgu wyświetlania AIS) jest skonfigurowane dla jednego trybu radaru, jest ono stosowane do każdego innego trybu radaru. Szczegóły i ustawienie planowanego kierunku skonfigurowane dla jednego trybu radaru są stosowane do każdego innego trybu radaru oraz do nakładki radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Inne statki > Ustawienia wyświetlania**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyznaczyć odległość od bieżącej pozycji, w granicach której wyświetlane są statki z systemem AIS, wybierz **Zasięg wysw.**, a następnie wybierz dystans.
 - Aby wyświetlić szczegóły dotyczące statków z systemem AIS, wybierz kolejno **Szczegóły > Pokaż**.
 - Aby ustawić czas planowanego kierunku dla statków z systemem AIS, wybierz **Planow. kierun.**, a następnie podaj czas.
 - Aby wyświetlić ślady statków z systemem AIS, wybierz **Szlaki**, a następnie podaj długość śladu, który jest wyświetlany.

VRM i EBL

Ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczna linia namiarowa (EBL) mierzą dystans i namiar od łodzi do żądanego obiektu. Na ekranie radaru znacznik VRM wyświetlany jest jako kółko, którego środek znajduje się w bieżącym położeniu łodzi, a linia EBL wyświetlana jest jako linia zaczynająca się w bieżącym położeniu łodzi i krzyżująca się ze znacznikiem VRM. Miejsce ich przecięcia jest celem dla VRM i EBL.

Wyświetlanie VRM i EBL

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Pokaż VRM/EBL**.

Regulowanie VRM i EBL

Aby móc regulować ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), trzeba wyświetlać je na ekranie radaru ([Wyświetlanie VRM i EBL, strona 76](#)).

Można dostosować średnicę znacznika VRM oraz kąt nachylenia linii EBL, co spowoduje przesunięcie miejsca przecięcia VRM i EBL. Parametry VRM i EBL skonfigurowane w jednym trybie są stosowane we wszystkich pozostałych trybach radaru.

- 1 Na ekranie radaru wybierz nowe miejsce przecięcia znacznika VRM i linii EBL.
- 2 Wybierz **Rozłącz VRM/EBL**.
- 3 Wybierz **Przerwij wskazywanie**.

Pomiar dystansu i namiaru do obiektu

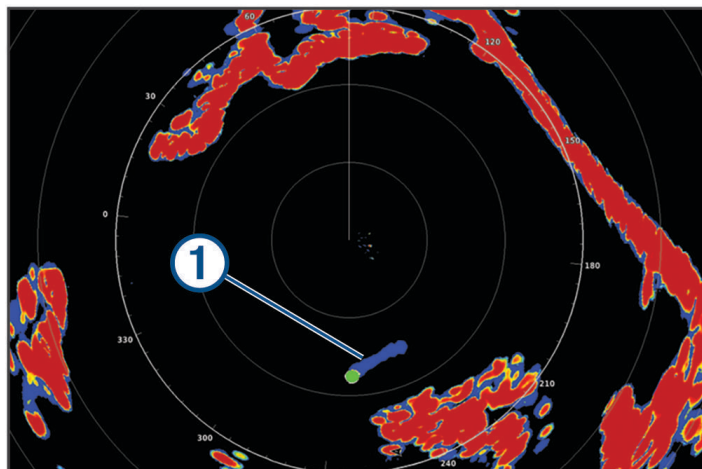
Aby móc regulować ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), trzeba wyświetlać je na ekranie radaru ([Wyświetlanie VRM i EBL, strona 76](#)).

- 1 Na ekranie radaru wybierz pozycję obiektu.
- 2 Wybierz **Pomiar dystansu**.

Dystans i namiar do obiektu zostaną wyświetlone w lewym górnym rogu ekranu.

Ślady echa

Funkcja śladów echa umożliwia śledzenie ruchu jednostek pływających na ekranie radaru. W miarę poruszania się statku widoczny będzie jasny ślad ① jego kilwateru. Czas wyświetlania śladu można zmienić.



UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może (ale nie musi) być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w modelach radaru otwartego xHD lub kopułkowego HD/HD+.

Włączanie śladów echa

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Wyświetlanie**.

Regulowanie długości śladów echa

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Czas**.
- 2 Wybierz długość śladu.

Usuwanie śladów echa

Z ekranu radaru można usunąć ślady echa w celu zwiększenia czytelności ekranu.

Na ekranie radaru wybierz **Menu > Opcje radaru > Ślady echa > Wyczyść szlaki**.

Optymalizowanie wyświetlania radaru

Można dostosować ustawienia wyświetlania radaru, aby zmniejszyć zakłócenia i poprawić dokładność.

UWAGA: Można zoptymalizować wyświetlanie radaru dla każdego trybu radaru.

- 1 Wybierz zasięg radaru (*Regulacja zasięgu radaru, strona 72*).
- 2 Przywróć domyślną wartość dla ustawienia czułości (*Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 78*).
- 3 Ręcznie dostosuj ustawienie czułości (*Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru, strona 78*).

Czułość radaru i zakłócenia

Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru

Ustawienie automatycznej czułości dla każdego trybu radaru jest zoptymalizowane dla każdego danego trybu i może różnić się od ustawienia automatycznej czułości używanego dla innego trybu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich modelach radarów.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Wzmocnienie**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby czułość była regulowana automatycznie pod kątem zmieniających się warunków, wybierz kolejno **Auto - niskie** lub **Auto - wys.**
 - Aby czułość była regulowana automatycznie pod kątem wyświetlania ptaków nad powierzchnią wody, wybierz **Auto - ptaki**.

UWAGA: Funkcja jest niedostępna w modelach radaru otwartego xHD lub kopułkowego HD/HD+.

Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru

Można ręcznie dostosować czułość, aby optymalnie wykorzystać radar.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Wzmocnienie**.
- 2 Wybierz **Do góry**, aby zwiększyć czułość do momentu pojawienia się na ekranie radaru plamek światła.
Dane na ekranie radaru są odświeżane co kilka sekund. W związku z tym efekty ręcznego ustawienia czułości mogą nie być widoczne natychmiast. Ustawienie czułości należy zmieniać powoli.
- 3 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu zniknięcia plamek światła.
- 4 Jeśli łódzie, łód lub inne cele znajdują się w zasięgu, wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu, gdy cele zaczną migać.
- 5 Wybierz **Do góry**, aby zwiększyć czułość do momentu, gdy łódzie, łód i inne cele będą stale świeciły na ekranie radaru.
- 6 W razie potrzeby zmniejsz do minimum widoczność dużych obiektów w pobliżu.
- 7 W razie potrzeby zmniejsz do minimum widoczność echa bocznego.

Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu

Obiekty o dużych rozmiarach w pobliżu, takie jak mola, mogą powodować wyświetlanie bardzo jasnych obrazów obiektów na ekranie radaru. Taki obraz może przesłonić mniejsze obiekty znajdujące się w jego pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Wzmocnienie**.
- 2 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu, gdy mniejsze obiekty będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

Zmniejszenie czułości w celu wyeliminowania zakłóceń pochodzących od dużych obiektów w pobliżu może spowodować, że mniejsze lub odległe obiekty będą migać lub znikną z ekranu radaru.

Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru

Zakłócenia boczne mogą się pojawić jako promienie wypływające z obiektu w postaci półkolistych wzorów. Można je wyeliminować przez zmniejszenie czułości lub zmniejszenie zasięgu radaru.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie czułości skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Wzmocnienie**.
- 2 Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu zniknięcia półkolistych, promienistych wzorów z ekranu radaru.

Zmniejszenie czułości w celu wyeliminowania zakłóceń bocznych może spowodować, że mniejsze lub odległe obiekty będą migać lub znikną z ekranu radaru.

Automatyczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru

Można tak skonfigurować ploter nawigacyjny, aby automatycznie dostosowywał wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez lekko wzburzone morze.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od wody skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Zakł. od wody**.
- 2 Wybierz **Nastawy** lub **Auto**.
- 3 Wybierz ustawienie, które odpowiada aktualnym warunkom morskim.

W przypadku korzystania ze zgodnego modelu radaru ploter nawigacyjny automatycznie dostosowuje zakłócenia od wody w oparciu o warunki panujące na morzu.

Ręczne korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez lekko wzburzone morze. Ustawienie zakłóceń od wody wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od wody zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez fale w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie celów w pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od wody skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Zakł. od wody**.
- 2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować wyświetlanie zakłóceń od wody, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

Zakłócenia spowodowane przez warunki panujące na morzu mogą być nadal widoczne.

Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz. Zmniejszenie zasięgu radaru może również zmniejszyć zakłócenia od deszczu ([Regulacja zasięgu radaru, strona 72](#)).

Ustawienie zakłóceń od deszczu wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń od deszczu i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od deszczu zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie bliskich celów.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie zakłóceń od deszczu, skonfigurowane do używania w jednym trybie radaru, może (ale nie musi) być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru > Zakł. od desz.**
- 2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby zmniejszyć lub zwiększyć wyświetlanie zakłóceń od deszczu w pobliżu, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

Zakłócenia spowodowane przez deszcz mogą być nadal widoczne.

Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru

Włączenie ustawienia Redukcja przesłuchu pozwala zmniejszyć występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

UWAGA: W zależności od używanego radaru ustawienie Redukcja przesłuchu skonfigurowane w jednym trybie radaru może być lub nie być zastosowane w innych trybach radaru bądź w nakładce radaru.

Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Red. przesłuch..**

Menu Opcje radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Opcje radaru**.

MotionScope™: Wykorzystuje efekt Dopplera do wykrywania i podświetlania poruszających się obiektów, co ułatwia unikanie kolizji, wyszukiwanie stad ptaków i monitorowanie pogody (*Radar dopplerowski MotionScope™, strona 73*). Ta opcja jest dostępna tylko w modelach Fantom.

Wydł. imp.: Wydłuża emitowane impulsy, co pomaga skupić maksymalną ilość energii na obiekcie. Pomaga to w wykrywaniu i identyfikowaniu obiektów. Funkcja nie jest dostępna w modelach radaru otwartego xHD lub kopułkowego HD/HD+.

Rozmiar obiektów: Dostosowuje rozmiar celów, dopasowując przetwarzanie kompresji pulsów. Wybierz mniejsze cele, aby uzyskać wyraźny obraz z radaru w wysokiej rozdzielczości. Wybierz większe cele, aby wyświetlać większe echo dla punktów docelowych, takich jak łodzie lub boje. Ta opcja jest dostępna tylko w modelach Fantom.

Ślady echa: Umożliwia śledzenie ruchu jednostek pływających na ekranie radaru. Funkcja nie jest dostępna w modelach radaru otwartego xHD lub kopułkowego HD/HD+.

Zakł. od desz.: Zmniejsza zakłócenia wywoływane przez opady deszczu (*Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru, strona 79*).

Pokaż VRM/EBL: Wyświetla ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), które mierzą dystans i namiar od łodzi do żądanego obiektu (*VRM i EBL, strona 76*).

Włącz strefę strzeżoną: Określa strefę bezpieczeństwa wokół łodzi i włącza alarm, gdy coś pojawia się w tej strefie (*Włączanie strefy strzeżonej, strona 73*).

Cykl przesyłu: Pomaga oszczędzać energię, przysyłając sygnały radarowe w ustalonych odstępach czasu.

Menu Ustawienia radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru**.

Źródło: Wybiera źródło danych radaru, gdy do sieci podłączony jest więcej niż jeden radar.

Wyświetlanie mapy: Wyświetla mapę pod obrazem z radaru. Gdy jest włączone, wyświetlane jest menu Warstwy.

Orientacja: Określa perspektywę, w jakiej wyświetlany jest radar.

Red. przesłuch.: Zmniejsza występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

Pręđ. obrot.: Określa preferowaną prędkość, z jaką obraca się radar. Opcji Duża prędkość można użyć do zwiększenia częstotliwości odświeżania. W niektórych przypadkach radar automatycznie ustawia normalną prędkość obrotów w celu zwiększenia skuteczności wykrywania, np. w przypadku wybrania dalszego zasięgu lub zastosowaniu opcji MotionScope lub Dwa zakresy.

Wygląd: Umożliwia ustawienie schematu kolorów, przewidywanej prędkości i wyglądu nawigacji.

Instalacja: Umożliwia skonfigurowanie radaru dla danej instalacji, np. pozwala na ustawienie przodu łodzi i pozycji zatrzymania anteny.

Ustawienia wyglądu radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Wygląd**.

UWAGA: Ustawienia te nie dotyczą nakładki radaru.

Kolor tła: Umożliwia ustawienie koloru tła.

Kolor pierwszego planu: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla obrazów przekazywanych z radaru.

Przewidywana prędkość: Przenosi aktualną pozycję na dół ekranu automatycznie wraz ze wzrostem prędkości. Podaj maksymalną prędkość, aby uzyskać najlepsze wyniki.

Linia kierunku: Wyświetla na ekranie radaru przedłużenie od dziobu łodzi w kierunku podróży.

Kręgi zasięgu: Wyświetla kręgi zasięgu, które ułatwiają wizualizację dystansu na ekranie radaru.

Krąg namiaru: Pokazuje namiar w stosunku do kierunku lub w oparciu o odniesienie północne, co pomaga określić namiar na obiekt wyświetlany na ekranie radaru.

Linie nawig.: Wyświetla linie nawigacyjne, które wskazują kurs ustawiony przy użyciu ustawienia Trasa do, Nawigacja automatyczna lub Nawiguj do.

Punkty: Wyświetla punkty na ekranie radaru.

Ustawienia instalacji radaru

Przód łodzi: Kompensuje fizyczne położenie radaru, jeśli nie znajduje się on na osi łodzi ([Przesuniecie na przedzie łodzi, strona 81](#)).

Konfiguracja anteny: Pozwala na określenie rozmiaru anteny radaru i pozycji, w której się ona zatrzymuje ([Ustawianie własnej pozycji zatrzymania, strona 81](#)).

Włącz strefę bez transmisji: Pozwala na określenie obszaru, na którym radar nie przesyła sygnałów ([Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej, strona 72](#)).

Przesuniecie na przedzie łodzi

Przesuniecie na przedzie łodzi kompensuje fizyczne położenie anteny radarowej na łodzi, jeśli nie znajduje się ona na osi dziób-rufa.

Pomiar potencjalnego przesunięcia na przedzie łodzi

Przesuniecie na przedzie łodzi kompensuje fizyczne położenie anteny radarowej na łodzi, jeśli nie znajduje się ona na osi dziób-rufa.

- 1 Korzystając z kompasu magnetycznego, wyznacz optycznie położenie nieruchomego obiektu znajdującego się w zasięgu wzroku.
- 2 Wyznacz położenie celu za pomocą radaru.
- 3 Jeśli deklinacja namiaru wynosi więcej niż $\pm 1^\circ$, skompensuj przesunięcie na przedzie łodzi.

Ustawianie przesunięcia na przedzie łodzi

Aby móc ustawić przesunięcie na przedzie łodzi, trzeba zmierzyć jego wartość potencjalną.

Ustawienie przesunięcia na przedzie łodzi skonfigurowane dla jednego trybu radaru jest stosowane do wszystkich innych trybów radaru oraz do nakładki radaru.

- 1 Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Przód łodzi**.
- 2 Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować przesunięcie.

Ustawianie własnej pozycji zatrzymania

Jeśli na łodzi znajduje się więcej niż jeden radar, musisz oglądać ekran radaru, którego ustawienia chcesz zmienić.

Domyślnie antena jest zatrzymana prostopadle do podstawki, jeśli się nie obraca. Pozycję tę można dostosować.

- 1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Instalacja > Konfiguracja anteny > Pozycja zatrzymania**.
- 2 Za pomocą suwaka ustaw pozycję anteny po zatrzymaniu, a następnie wybierz opcję **Wróć**.

Wybór innego źródła danych sonaru

- 1 Wybierz opcję:
 - Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia radaru > Źródło**.
 - Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Preferowane źródła > Radar**.
- 2 Wybierz źródło danych radaru.

Zmiana trybu radaru

- 1 Na ekranie kombinacji lub układzie SmartMode z radarem wybierz kolejno **Menu > Menu Radar > Zmień radar**.
- 2 Wybierz tryb radaru.

Autopilot

OSTRZEŻENIE

Z funkcji autopilota można korzystać tylko w stacji zamontowanej obok steru, przepustnicy i urządzenia do kontroli steru.

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Należy zawsze być przygotowanym do szybkiego przejęcia ręcznego sterowania łodzią.

Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z autopilota w pobliżu niebezpiecznych wód, to jest w pobliżu doków, palisad i innych łodzi.

System autopilota w sposób ciągły dostosowuje sterowanie łodzią w celu utrzymania stałego kierunku, co jest nazywane utrzymywaniem kierunku. System umożliwia także ręczne sterowanie, korzystanie z kilku trybów funkcji automatycznego sterowania oraz korzystanie ze wzorców sterowania.

Jeśli ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu autopilota Garmin, można go włączyć i sterować nim z poziomu plotera.

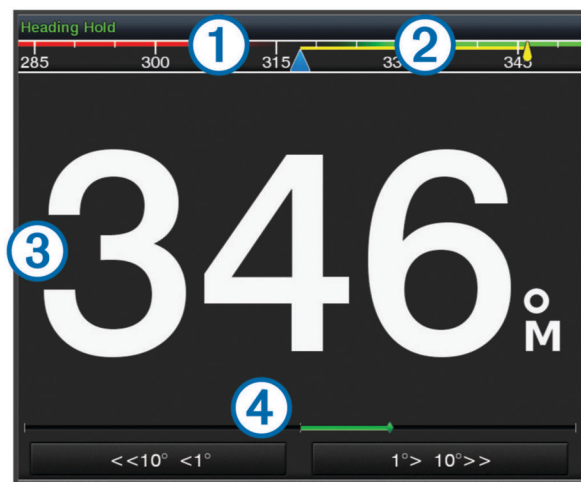
Informacje na temat zgodnych systemów autopilota Garmin można znaleźć na stronie www.garmin.com.

Otwieranie ekranu autopilota

Aby móc otworzyć ekran autopilota, należy zainstalować i skonfigurować zgodnego autopilota Garmin.

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > Autopilot**.

Ekran autopilota



①	Rzeczywisty kierunek
②	Obrany kierunek (utrzymywany przez autopilota)
③	Rzeczywisty kierunek (w trybie gotowości) Obrany kierunek (po włączeniu)
④	Wskaźnik pozycji steru (ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku podłączenia czujnika steru)

Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym

- 1 Na ekranie Autopilot wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Rozm. zwr. w krok..**
- 2 Wybierz przyrost.

Ustawianie oszczędzania energii

Istnieje możliwość dostosowania poziomu aktywności steru.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Konfig. trybu zasilania > Oszcz. energii.**
- 2 Wybierz wartość procentową.

Wybór wyższej wartości procentowej powoduje zmniejszenie aktywności steru i utrzymania kierunku. Im wyższa wartość procentowa, tym większe występuje zboczenie z kursu, zanim autopilot je skoryguje.

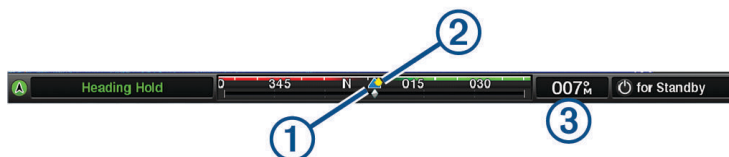
PORADA: Przy lekko wzburzonym morzu i niewielkich prędkościach zwiększenie wartości procentowej funkcji Oszcz. energii zmniejsza aktywność steru.

Włączanie funkcji Shadow Drive™

UWAGA: Funkcja Shadow Drive jest dostępna jedynie w przypadku hydraulicznych układów sterowania.

Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Konfiguracja autopilota > Shadow Drive > Włączone.**

Pasek nakładki autopilota



①	Rzeczywisty kierunek
②	Obrany kierunek (utrzymywany przez autopilota)
③	Rzeczywisty kierunek (w trybie gotowości) Obrany kierunek (po włączeniu)

Włączanie autopilota

Po włączeniu autopilota funkcja ta przejmuje kontrolę nad sterem i steruje łodzią, utrzymując obrany kierunek.

Na dowolnym ekranie wybierz kolejno **Włącz**.

Obrany kierunek jest wyświetlany w środkowej części ekranu autopilota.

Regulowanie kierunku przy użyciu steru

UWAGA: Zanim możliwe będzie wyregulowanie kierunku przy użyciu steru, należy włączyć funkcję Shadow Drive ([Włączanie funkcji Shadow Drive™](#), strona 83).

Po włączeniu autopilota steruj łodzią ręcznie.

Autopilot włączy tryb Shadow Drive.

Po zwolnieniu steru i ręcznym utrzymywaniu określonego kierunku przez kilka sekund autopilot wznowi utrzymywanie kierunku zgodnie z nowym ustawieniem.

Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego

Aby sterować łodzią przy użyciu przycisków u dołu ekranu autopilota, trzeba włączyć autopilota ([Włączanie autopilota](#), strona 84).

- Wybierz **<1°** lub **1°>**, aby wykonać jeden zwrot o 1°.
- Wybierz **<<10°** lub **10°>>**, aby wykonać jeden zwrot o 10°.
- Naciśnij i przytrzymaj **<1°** lub **1°>**, aby wykonać zwrot w kontrolowanym zakresie.
Łódź będzie wykonywała zwrot do momentu zwolnienia przycisku.
- Naciśnij i przytrzymaj **<<10°** lub **10°>>**, aby wykonać szereg zwrotów o 10°.

Wzorce sterowania

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne sterowanie łodzią. Aby móc rozpocząć korzystanie z wzorca, należy upewnić się, że w wodzie nie znajdują się przeszkody.

Autopilot umożliwia sterowanie łodzią według wstępnie ustawionych wzorców przeznaczonych do łowienia ryb. Dodatkowo pozwala także wykonywać inne manewry specjalne, takie jak zawracanie czy pętla Williamsona.

Używanie wzorca zawracania

Wzorca zawracania można używać do zawracania łodzi o 180° oraz utrzymywania nowego kierunku.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Manewr zawracania**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu

Wzorzec ruchu po okręgu można używać do sterowania łodzią w trybie ciągłego ruchu po okręgu w określonym kierunku i przez określony czas.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Okręgi**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Czas** i określ czas, przez jaki łódź ma poruszać się po jednym pełnym okręgu.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania

Wzorzec zygzakowania można używać do sterowania na zmianę raz na lewą, raz na prawą burtę w obranym kierunku, przez określony czas i pod określonym kątem.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Zygzakowanie**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Amplituda** i określ stopień.
- 3 W razie potrzeby wybierz **Cykl** i określ czas.
- 4 Wybierz **Włącz zygzakowanie**.

Używanie wzorca pętli Williamsona

Wzorzec pętli Williamsona można używać do wykonania łodzią manewru pętli, tak aby zakończyć manewr koło miejsca jego rozpoczęcia. Wzorzec ten przydaje się w przypadkach wypadnięcia człowieka za burtę.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Manewr Williamsona**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Używanie wzorca ruchu po orbicie

Wzorzec ruchu po orbicie można używać do ciągłego sterowania łodzią wokół aktywnego punktu. Rozmiar okręgu określa się, wybierając dystans od aktywnego punktu po rozpoczęciu ruchu po orbicie.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Orbita**.
- 2 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca liścia koniczyny

Wzorzec liścia koniczyny można używać do sterowania łodzią w celu wielokrotnego przepływania przez aktywny punkt. Po rozpoczęciu wzorca liścia koniczyny autopilot steruje łodzią w kierunku aktywnego punktu i rozpoczyna zakreślać koła przypominające kształtem liść koniczyny.

Możesz dostosować dystans między punktem a pozycją, po przebyciu którego autopilot ma zawrócić łódź w celu ponownego przepłynięcia przez wyznaczony punkt. Domyślne ustawienie powoduje zawracanie łodzi w odległości 300 m (1000 stóp) od aktywnego punktu.

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Układ koniczyny**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Długość** i określ dystans.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania

Wzorzec wyszukiwania można używać do sterowania łodzią w coraz większych okręgach na zewnątrz od aktywnego punktu, czyli wykonywania ruchu po spirali. Po rozpoczęciu wzorca wyszukiwania autopilot steruje łodzią do aktywnego punktu i rozpoczyna wykonywać ruch określony przez wzorzec.

Można dostosować dystans między poszczególnymi okręgami spirali. Domyślny dystans wynosi 20 m (50 stóp).

- 1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Menu > Sterowanie wg wzorca > Szukaj**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Odstępy wyszukiw.** i określ dystans.
- 3 Wybierz **Włącz port** lub **Wł. dla p. burty**.

Anulowanie wzorca sterowania

- Steruj ręcznie łodzią.
UWAGA: Funkcja Shadow Drive musi być włączona, aby móc anulować wzorzec sterowania poprzez rozpoczęcie ręcznego sterowania łodzią.
- Wybierz ◀ lub ▶, aby anulować wzorzec przy pomocy trybu sterowania krokowego.
- Wybierz **Tryb gotowości**.

Cyfrowe wywołanie selektywne

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF

Jeżeli użytkownik ma radio VHF NMEA 0183 lub radio VHF NMEA 2000 podłączone do plotera nawigacyjnego, poniższe funkcje są dostępne.

- Ploter nawigacyjny może przysyłać dane o pozycji GPS do radia. Jeżeli radio ma taką funkcję, informacje o pozycji GPS są przysyłane za pomocą wywołań DSC.
- Ploter nawigacyjny może odbierać z radia informacje o pozycji oraz sygnały wzywania pomocy cyfrowego wywoływania selektywnego (DSC).
- Ploter nawigacyjny może śledzić pozycje statków wysyłających raporty pozycji.

Jeżeli użytkownik ma radio VHF Garmin NMEA 2000 podłączone do plotera nawigacyjnego, dostępne są również następujące funkcje.

- Ploter nawigacyjny pozwala na szybkie skonfigurowanie i wysłanie szczegółów indywidualnego rutynowego wywołania do radia VHF Garmin.
- Kiedy przez radio zainicjowany zostanie sygnał wzywania pomocy MOB, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB.
- Kiedy sygnał wzywania pomocy MOB zostanie wysłany z plotera nawigacyjnego, radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby zainicjować sygnał wzywania pomocy MOB.

Włączanie DSC

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki > DSC**.

Lista DSC

Lista DSC jest rejestrem ostatnich wywołań DSC oraz innych kontaktów DSC wprowadzonych przez użytkownika. Lista DSC może zawierać do 100 pozycji. Lista DSC przedstawia ostatnie wywołania z łodzi. Jeżeli drugie wywołanie pochodzi z tej samej łodzi, zastępuje ono pierwsze wywołanie na liście wywołań.

Wyświetlanie listy DSC

Zanim możliwe będzie wyświetlenie listy DSC, ploter nawigacyjny musi zostać podłączony do radia VHF, które obsługuje DSC.

Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.

Dodawanie kontaktu DSC

Do listy DSC użytkownika można dodać statek. Za pomocą plotera nawigacyjnego można nawiązywać połączenia z kontaktem DSC.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC > Dodaj kontakt**.
- 2 Wpisz morski numer identyfikacyjny MMSI (Maritime Mobile Service Identity) statku.
- 3 Wprowadź nazwę statku.

Sygnał wzywania pomocy

Jeśli zgodny ploter nawigacyjny i radio VHF są podłączone przy użyciu NMEA 0183 lub NMEA 2000, ploter nawigacyjny sygnalizuje, kiedy radio VHF odbiera sygnał wzywania pomocy DSC. Jeśli informacja o pozycji została wysłana wraz z sygnałem wzywania pomocy, informacja ta jest odbierana i zapisywana wraz z sygnałem.

 oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

Nawigowanie do statku wzywającego pomocy

 oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**.
- 4 Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia VHF za pośrednictwem interfejsu NMEA 2000 i zainicjowany zostanie przez radio sygnał wzywania pomocy MOB nadany na DSC, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB. Jeśli do sieci podłączony jest zgodny system autopilota, ploter nawigacyjny wzywa do rozpoczęcia pętli Williamsona w kierunku punktu MOB.

Jeśli w radiu usunięty zostanie sygnał wzywania pomocy, ekran plotera nawigacyjnego wzywający do rozpoczęcia nawigacji do punktu MOB zniknie.

Sygnały wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia Garmin NMEA 2000 i oznaczona zostanie lokalizacja sygnału SOS lub MOB (człowiek za burtą), radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby można było szybko wysłać taki sygnał.

Informacje na temat nadawania sygnałów wzywania pomocy przy pomocy radia zawarte są w podręczniku użytkownika radia VHF. Więcej informacji na temat oznaczania pozycji MOB lub SOS można znaleźć w części [Zaznaczanie pozycji SOS, strona 33](#).

Śledzenie pozycji

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radia VHF przy użyciu NMEA 0183 można śledzić statki, które wysyłają raporty o pozycji.

Funkcja ta jest również dostępna z NMEA 2000, kiedy statek wysyła prawidłowe dane (PGN 129808; Informacje o wywołaniu DSC).

Każdy otrzymany raport pozycji jest rejestrowany na liście DSC ([Lista DSC, strona 86](#)).

Wyświetlanie raportu pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz **Przejrzyj**.
- 4 Wybierz opcję:
 - Wybierz **Następna strona**, aby przejść do zaznaczania lokalizacji na mapie nawigacyjnej.
 - Wybierz **Poprzednia strona**.

Nawigowanie do śledzonego statku

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Nawiguj do**.
- 4 Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Utwórz punkt**.

Edycja informacji w raporcie pozycji

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Edytuj**.
 - Wybierz **Nazwa**, aby wpisać nazwę statku.
 - Jeśli ta opcja jest dostępna, wybierz **Symbol**, aby wybrać nowy symbol.
 - Wybierz **Komentarz**, aby wpisać komentarz.
 - Jeśli radio śledzi pozycję statku, aby pokazać linię szlaku dla statku, wybierz **Szlak**.
 - Wybierz **Linia szlaku**, aby wybrać kolor linii szlaku.

Usuwanie wezwania pozycja-raport.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz komunikat pozycja-raport.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wyczyść raport**.

Wyświetlanie szlaków na mapie

Niektóre widoki map pozwalają na wyświetlenie szlaków dla wszystkich śledzonych statków. Domyślnie czarna linia wskazuje ścieżkę statku, czarny punkt wskazuje każdą wcześniej zarejestrowaną pozycję śledzonego statku, a niebieska flaga wskazuje ostatnio zarejestrowaną pozycję statku.

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Inne statki > DSC > Szlaki DSC**.
- 2 Wybierz liczbę godzin dla wyświetlania na mapie śledzonych statków.

Dla przykładu, jeżeli wybrane zostaną 4 godziny, wszystkie punkty szlaku z ostatnich czterech godzin pojawią się dla każdego śledzonego statku.

Indywidualne rutynowe wywołanie

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radia VHF Garmin, można użyć interfejsu plotera nawigacyjnego do ustawienia indywidualnego rutynowego wywołania.

Podczas ustawiania indywidualnego rutynowego wywołania w ploterze nawigacyjnym można wybrać kanał DSC, przez który użytkownik chce się komunikować. Radio transmituje tę prośbę wraz z wywołaniem.

Wybór kanału DSC

UWAGA: Wybór kanału DSC jest ograniczony do tych kanałów, które są dostępne we wszystkich pasmach częstotliwości. Kanałem domyślnym jest kanał 72. Jeśli zostanie wybrany inny kanał, ploter nawigacyjny używa tego kanału w następnych komunikatach, dopóki kanał ten nie zostanie ponownie zmieniony.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz statek lub stację, do której ma być wysłany komunikat.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wywołaj przez radio > Kanał**.
- 4 Wybierz dostępny kanał.

Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania

UWAGA: W trakcie inicjowania wywołania przez ploter nawigacyjny, jeżeli radio nie ma zaprogramowanego numeru MMSI, radio nie otrzyma informacji o wywołaniu.

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Lista DSC**.
- 2 Wybierz statek lub stację, do której ma być wysłany komunikat.
- 3 Wybierz kolejno **Przejrzyj > Wywołaj przez radio**.
- 4 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.
- 5 Wybierz **Wyślij**.
Ploter nawigacyjny wysyła informację o wywołaniu do radia.
- 6 Na swoim Garmin radium VHF, wybierz **Połącz**.

Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS

- 1 W widoku mapy lub mapy 3D, wybierz cel AIS.
- 2 Wybierz kolejno **Statek AIS > Wywołaj przez radio**.
- 3 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.
- 4 Wybierz **Wyślij**.
Ploter nawigacyjny wysyła informację o wywołaniu do radia.
- 5 Na swoim radium VHF Garmin, wybierz **Połącz**.

Wskaźniki i wykresy

Wskaźniki i wykresy dostarczają różnorodnych informacji o silniku i otoczeniu. Aby móc wyświetlić informacje, należy najpierw podłączyć do sieci zgodny przetwornik lub czujnik.

Wyświetlanie wskaźników

- 1 Wybierz kolejno **AV, wskaż., ster..**
- 2 Wybierz wskaźnik.
- 3 Wybierz ◀ lub ▶, aby wybrać stronę innych wskaźników.

Zmiana danych wyświetlanych na wskaźnikach

- 1 Na ekranie wskaźników przytrzymaj wskaźnik.
- 2 Wybierz **Zastąp dane**.
- 3 Wybierz typ danych.
- 4 Wybierz dane do wyświetlenia.

Dostosowywanie wskaźników

Można zmienić układ strony wskaźników, sposób wyświetlania strony wskaźników i dane każdego wskaźnika.

- 1 Otwórz stronę wskaźnika.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Edytuj strony wskaźników**.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby zmienić dane wyświetlane we wskaźniku, wybierz wskaźnik.
 - Aby zmienić układ wskaźników na stronie, wybierz **Zmień układ**.
 - Aby dodać stronę do tego zestawu stron wskaźników, wybierz **Dodaj stronę**.
 - Aby zmienić miejsce strony w zestawie stron wskaźników, wybierz **Przenieś stronę w lewo** lub **Przenieś stronę w prawo**.
 - Aby przywrócić oryginalny widok tej strony, wybierz **Przywróć widok domyślny**.

Dostosowywanie limitów dla wskaźnika silnika i wskaźnika paliwa

Można skonfigurować górne i dolne limity oraz zakres żądanej pracy standardowej dla wskaźnika.

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne dla wszystkich wskaźników.

- 1 Na ekranie stosownych wskaźników wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Ustaw limity miernika**.
- 2 Wybierz wskaźnik, który chcesz dostosować.
- 3 Wybierz opcję:
 - Aby ustawić minimalną wartość zakresu pracy standardowej, wybierz **Min. wartość**.
 - Aby ustawić maksymalną wartość zakresu pracy standardowej, wybierz **Maks. wartość**.
 - Aby ustawić niższy limit niż minimalna wartość wskaźnika, wybierz **Min. skala**.
 - Aby ustawić wyższy limit niż maksymalna wartość wskaźnika, wybierz **Maks. skala**.
- 4 Wybierz wartość limitu.
- 5 Powtórz kroki 4 i 5, aby ustawić dodatkowe limity dla wskaźników.

Wyświetlanie wskaźników silnika i paliwa

Aby wyświetlić wskaźniki silnika i paliwa, należy najpierw połączyć się z siecią NMEA 2000 umożliwiającą wykrywanie danych silnika i paliwa. Szczegółowe informacje można znaleźć w instrukcji instalacji.

Wybierz kolejno **AV, wskaż., ster. > Silniki**.

Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach

Możliwe jest wyświetlanie informacji o maksymalnie czterech silnikach.

- 1 Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Wybór silnika > Liczba silników**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Wybierz liczbę silników.
 - Wybierz **Autokonfiguracja**, aby liczba silników została wykryta automatycznie.

Dostosowywanie wyświetlania silników na wskaźnikach

Przed dostosowaniem sposobu wyświetlania silników na wskaźnikach należy ręcznie wybrać liczbę silników ([Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach, strona 90](#)).

- 1 Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Wybór silnika > Edytuj silniki**.
- 2 Wybierz **Pierwszy silnik**.
- 3 Wybierz silnik, który ma być wyświetlany na pierwszym wskaźniku.
- 4 Powtórz te kroki dla pozostałych pasków silników.

Włączanie alarmów stanu dla wskaźników silnika

Można włączyć ploter nawigacyjny, aby wyświetlać alarmy stanu silnika.

Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Alarmy stanu > Wł.**

W przypadku włączenia się alarmu silnika komunikat alarmu stanu jest wyświetlany na wskaźniku, który może zmienić kolor na czerwony w zależności od typu alarmu.

Włączanie niektórych alarmów stanu dla wskaźników silnika

- 1 Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Alarmy stanu > Własny**.
- 2 Wybierz jeden lub więcej alarmów dla wskaźnika silnika, które chcesz włączyć lub wyłączyć.

Ustawianie alarmu paliwa

Aby móc ustawić alarm paliwa, należy podłączyć zgodny czujnik przepływu paliwa do plotera nawigacyjnego.

Można ustawić alarm informujący o osiągnięciu zadanego poziomu całkowitej ilości pozostałego paliwa.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Paliwo > Ustaw ilość pozost. paliwa > Wł.**
- 2 Określ wartość pozostałego paliwa, która będzie uruchamiać alarm, i wybierz **Gotowe**.

Ustawianie pojemności paliwa jednostki

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Pojemność paliwa**.
- 2 Podaj łączną pojemność zbiorników paliwa.

Synchronizowanie danych dotyczących paliwa z faktycznym stanem paliwa

Po zatankowaniu jednostki można zsynchronizować poziomy paliwa pokazywane w ploterze z faktycznym stanem paliwa dostępnym w jednostce.

- 1 Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > Silniki > Menu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Po zatankowaniu do pełna wszystkich zbiorników paliwa jednostki wybierz **Zatankuj wszystkie zbiorniki**. Poziomy paliwa zostanie zresetowany do wartości maksymalnej.
 - Po zatankowaniu nie do pełna zbiornika paliwa wybierz **Dodaj paliwo do łodzi** i podaj ilość zatankowanego paliwa.
 - Aby określić całkowitą ilość paliwa znajdującą się w zbiornikach jednostki, wybierz **Ustaw ilość pozost. paliwa** i podaj całkowitą ilość paliwa w zbiornikach.

Wyświetlanie wskaźników wiatru

Do wyświetlania informacji o wietrze konieczny jest czujnik wiatru podłączony do plotera nawigacyjnego.

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > Wiatr**.

Ustawienie wskaźnika wiatru

Można ustawić wskaźnik wiatru tak, aby wyświetlał prędkość i kąt wiatru rzeczywistego lub pozornego.

- 1 Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Menu > Wskaźnik wiatru**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyświetlić kąt wiatru rzeczywistego lub pozornego, wybierz **Wskazówka**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
 - Aby wyświetlić prędkość wiatru rzeczywistego lub pozornego, wybierz **Prędkość wiatru**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.

Konfigurowanie źródła prędkości

Można określić, czy prędkość po wodzie czy też prędkość GPS ma stanowić prędkość jednostki wyświetlaną na wskaźniku i używaną do obliczeń związanych z wiatrem.

- 1 Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Menu > Wskaźnik kompasu > Wyświet. prędk..**
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby obliczać prędkość jednostki na podstawie danych z czujnika prędkości po wodzie, wybierz **Prędkość po wodzie**.
 - Aby obliczać prędkość jednostki na podstawie danych GPS, wybierz **Prędkość GPS**.

Ustawienie źródła kierunku dla wskaźnika wiatru

Można określić źródło kierunku, które ma być wyświetlane na wskaźniku wiatru. Kierunek magnetyczny to dane kierunku odbierane z czujnika kierunku, natomiast kierunek GPS jest obliczany przez ploter nawigacyjny GPS (kurs nad dnem).

- 1 Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Menu > Wskaźnik kompasu > Źródło kursu**.
- 2 Wybierz **Kierunek GPS** lub **Magnetyczny**.

UWAGA: Gdy użytkownik się nie porusza lub porusza się z małą prędkością, źródło kompasu magnetycznego jest dokładniejsze niż źródło GPS.

Ustawienie bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru

Można określić zakres bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru dla skali pod wiatr i skali z wiatrem.

- 1 Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Menu > Wskaźnik kompasu > Typ miernika > Wsk. ostr. bajdewindu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby ustawić minimalną i maksymalną wartość pojawiającą się dla bajdewindu ostrego na wskaźniku wiatru dla skali pod wiatr, wybierz **Zmień skalę pod wiatr** i ustaw kąty.
 - Aby ustawić minimalną i maksymalną wartość pojawiającą się dla bajdewindu ostrego na wskaźniku wiatru dla skali z wiatrem, wybierz **Zmień skalę z wiatrem** i ustaw kąty.
 - Aby wyświetlić wiatr rzeczywisty lub pozorny, wybierz **Wiatr**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.

Wyświetlanie wskaźników podróży

Wskaźniki podróży pokazują informacje dotyczące licznika, prędkości, czasu i paliwa dla bieżącej podróży.

Wybierz kolejno **Informacje > Podróż i wykresy > Podróż**.

Resetowanie wskaźników podróży

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Podróż i wykresy > Podróż**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby wyzerować wszystkie wartości odczytów bieżącej podróży, wybierz **Zeruj podróż**.
 - Aby wyzerować wartość odczytu maksymalnej prędkości, wybierz **Zeruj maksymalną prędkość**.
 - Aby wyzerować wartość odczytu licznika, wybierz **Zeruj dystans**.
 - Aby wyzerować wartości wszystkich odczytów, wybierz **Zeruj wszystko**.

Wyświetlanie wykresów

Aby móc wyświetlać wykresy dotyczące różnych zmian w otoczeniu, np. zmian temperatury, głębokości i wiatru, należy podłączyć do sieci odpowiedni przetwornik lub czujnik.

Wybierz kolejno **Informacje > Podróż i wykresy > Wykresy**.

Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu

Można określić ilość czasu i zakres głębokości, które są wyświetlane na wykresach głębokości i temperatury wody.

- 1 Na wykresie wybierz **Ustawienia wykresu**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby ustawić skalę czasu, wybierz **Czas**. Ustawieniem domyślnym jest 10 minut. Zwiększenie skali czasu pozwala wyświetlić różnice występujące w dłuższym czasie. Zmniejszenie skali czasu pozwala wyświetlić bardziej szczegółowe informacje dla krótszego czasu.
 - Aby ustawić skalę wykresu, wybierz **Skala**. Zwiększenie skali pozwala wyświetlić więcej różnic w odczytach. Zmniejszenie skali pozwala wyświetlić zmiany w bardziej szczegółowy sposób.

Zarządzanie baterią

Możesz wyświetlić baterię lub inne źródła zasilania oraz urządzenia, które korzystają z tych źródeł.

Baterie są wymienione w górnej części ekranu. Inne źródła zasilania, takie jak panel słoneczny, alternator, konwerter, generator wiatrowy, są wymienione po lewej stronie. Po prawej stronie ekranu wymienione są urządzenia, które korzystają z baterii lub innych źródeł zasilania.

Konfiguracja strony zarządzania baterią

- 1 Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster.** > **Zarządzanie akumulatorami** > **Menu** > **Edytuj urządzenia**.
- 2 Wybierz element.
- 3 Wybierz **Urządzenie**, a następnie wybierz element z listy.
- 4 W razie potrzeby wybierz pozycję **Nazwa**, wpisz nazwę urządzenia i wybierz **Gotowe**.
- 5 W razie potrzeby wybierz opcję **Zmień ikonę**, wybierz symbol, a następnie **Gotowe**.
- 6 Powtórz kroki od 2 do 5 dla każdego urządzenia.

Pływy, prądy i informacje astronomiczne

Informacje o stacjach pływów

Można wyświetlać różne informacje, w tym wysokość pływu i kiedy nadejdzie kolejny przypływ lub odpływ, z dowolnej stacji pływów dla określonej daty i godziny. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje o pływach dla ostatnio wyświetlanej stacji pływów, aktualnej daty i ostatniej godziny.

Wybierz kolejno **Informacje** > **Pływy i prądy** > **Pływy**.

Informacje o stacjach prądów

UWAGA: Informacje o stacjach prądów są dostępne dla określonych szczegółowych map.

Można wyświetlać różne informacje, w tym prędkość prądu i głębokość jego występowania, z dowolnej stacji prądów dla określonej daty i godziny. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje o prądach dla ostatnio wyświetlanej stacji prądów oraz dla aktualnej daty i godziny.

Wybierz kolejno **Informacje** > **Pływy i prądy** > **Prądy**.

Informacje astronomiczne

Można wyświetlać takie informacje, jak wschód i zachód słońca, wschód i zachód księżyca, faza księżyca oraz przybliżoną pozycję słońca i księżyca na niebie. Środek ekranu stanowi punkt nieba bezpośrednio nad użytkownikiem, a najbardziej oddalone kręgi horyzont. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje astronomiczne dla aktualnej daty i godziny.

Wybierz kolejno **Informacje** > **Pływy i prądy** > **Astronomiczne**.

Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Pływy i prądy**.
- 2 Wybierz kolejno **Pływy**, **Prądy** lub **Astronomiczne**.
- 3 Wybierz opcję.
 - Aby wyświetlić informacje dla innej daty, wybierz kolejno **Zmień datę** > **Ręcznie** i podaj datę.
 - Aby wyświetlić informacje dla obecnego dnia, wybierz kolejno **Zmień datę** > **Bieżący**.
 - Aby wyświetlić informacje dla kolejnych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Następny dzień**.
 - Aby wyświetlić informacje dla wcześniejszych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Poprzedni dzień**.

Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów

- 1 Wybierz kolejno **Informacje** > **Pływy i prądy**.
- 2 Wybierz **Pływy** lub **Prądy**.
- 3 Wybierz **Stacje w pobliżu**.
- 4 Wybierz stację.

Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej

- 1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz pozycję.
- 2 Wybierz **Informacja**.
- 3 Wybierz kolejno **Pływy, Prądy** lub **Astronomiczne**.

Menedżer ostrzeżeń

Wyświetlanie wiadomości

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń**.
- 2 Wybierz wiadomość.
- 3 Wybierz **Przejrzyj**.

Sortowanie i filtrowanie wiadomości

- 1 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Sortuj/filtruj**.
- 2 Wybierz opcję sortowania lub filtrowania listy wiadomości.

Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Zapisz na karcie**.

Usuwanie wszystkich wiadomości

Wybierz kolejno **Informacje > Menedżer ostrzeżeń > Wyczyść menedżera ostrzeżeń**.

Odtwarzacz multimedialny

UWAGA: Funkcja odtwarzacza multimedialnego nie jest obsługiwana przez wszystkie modele ploterów nawigacyjnych.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne w każdym podłączonym odtwarzaczu multimedialnym.

Posiadacze zgodnego systemu stereofonicznego podłączonego do sieci NMEA 2000 mogą sterować systemem za pośrednictwem plotera nawigacyjnego. Ploter nawigacyjny powinien automatycznie wykryć odtwarzacz multimedialny po jego pierwszym podłączeniu.

Istnieje możliwość odtwarzania plików multimedialnych ze źródeł podłączonych do odtwarzacza multimedialnego oraz źródeł podłączonych do sieci NMEA 2000.

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego

Aby móc otworzyć odtwarzacz multimedialny, należy podłączyć do plotera nawigacyjnego zgodne urządzenie.

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > Multimedia**.

Ikony

UWAGA: Nie we wszystkich urządzeniach wyświetlane są te ikony.

Ikona	Opis
	Zapisuje lub usuwa zapamiętany
	Powtarza wszystkie utwory
	Powtarza jeden utwór
	Wyszukuje stacje lub przechodzi do następnych utworów
	Odtwarza losowo

Wybór źródła multimedialnego

W przypadku dostępności wielu urządzeń multimedialnych podłączonych do sieci, takiej jak sieć NMEA 2000, można wybrać źródło multimedialne, które ma być sterowane przy użyciu plotera nawigacyjnego.

UWAGA: Pliki multimedialne można odtwarzać wyłącznie ze źródeł podłączonych do urządzenia.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne w każdym źródle multimediiów.

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz **Źródło**.

UWAGA: Menu źródeł zostanie wyświetlone wyłącznie dla urządzeń obsługujących wiele źródeł multimedialnych.

- 2 Wybierz źródło.

Odtwarzanie muzyki

Przeglądanie muzyki

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz **Przeglądaj** lub **Menu > Przeglądaj**.

- 2 Wybierz **Wybierz** lub wybierz opcję.

Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego

Aby znaleźć utwór lub album na długiej liście, można skorzystać z funkcji wyszukiwania alfabetycznego.

Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Szukaj alfanumer..**

Ustawianie utworu do powtarzania

- 1 Podczas odtwarzania utworu wybierz kolejno **Menu > Powtórz**.

- 2 W razie potrzeby wybierz opcję **Jeden**.

Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania

Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Menu > Powtórz > Wszystko**.

Ustawianie utworów do odtwarzania losowego

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Menu > Losowo**.

- 2 W razie potrzeby wybierz opcję.

Regulowanie głośności

Wyciszanie multimedialnych

- 1 Na ekranie multimedialnych wybierz .
- 2 W razie potrzeby wybierz opcję **Wybierz**.

Włączanie i wyłączanie stref

W przypadku przewodowego połączenia głośników na łodzi według określonych stref, stery te można wyłączać, gdy nie są wykorzystywane.

- 1 Na ekranie multimedialnych wybierz kolejno **Menu > Poziomy dźwięku > Włącz/wyłącz strefy**.
- 2 Wybierz strefę.

Radio VHF

Skanowanie kanałów UKF

Przed rozpoczęciem skanowania kanałów UKF należy wybrać jako źródło pozycję UKF.

Zapamiętane kanały UKF można monitorować pod kątem aktywności i automatycznie przełączać na aktywny kanał.

Na ekranie multimedialnych UKF wybierz kolejno **Skanuj**.

Dostosowywanie redukcji szumu UKF

UWAGA: Korzystanie z tej funkcji jest możliwe wyłącznie w przypadku odtwarzacza multimedialnego z obsługą radia UKF.

- 1 Na stronie źródła UKF wybierz kolejno **Menu > Squelch**.
- 2 Wyreguluj redukcję szumu UKF za pomocą suwaka.

Radio

Aby móc słuchać radia AM lub FM, odpowiednia antena AM/FM do zastosowań morskich musi być prawidłowo podłączona do zestawu stereo i znajdować się w zasięgu stacji nadającej informacje. Wskazówki dotyczące podłączania anteny AM/FM można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać radia SiriusXM®, trzeba mieć odpowiedni sprzęt i wykupione subskrypcje ([Radio satelitarne SiriusXM, strona 98](#)). Wskazówki dotyczące podłączania tunera samochodowego SiriusXM Connect można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać stacji DAB, trzeba mieć odpowiedni sprzęt ([Odtwarzanie w systemie DAB, strona 97](#)). Instrukcje podłączenia adaptera DAB i anteny można znaleźć w instrukcjach obsługi adaptera i anteny.

Ustawianie regionu tunera

- 1 Na ekranie multimedialnych wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Region tunera**.
- 2 Wybierz opcję.

Zmiana stacji radiowej

- 1 Na ekranie multimedialnych wybierz odpowiednie źródło, na przykład **FM**.
- 2 Wybierz **◀◀** lub **▶▶**, aby dostroić stację.

Zmiana trybu dostrajania

Można zmienić sposób wybierania stacji w przypadku niektórych rodzajów multimedialnych, np. radia FM lub AM.

UWAGA: Nie wszystkie tryby dostrajania są dostępne dla wszystkich źródeł multimedialnych.

- 1 Na ekranie multimedialnych wybierz kolejno **Menu > Tryb dostrajania**.
- 2 Wybierz opcję.
- 3 W razie potrzeby wybierz opcję **Wybierz**.

Zapamiętane ustawienia

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe AM i FM, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapisać ulubione kanały SiriusXM, jeśli urządzenie jest podłączone do opcjonalnego tunera SiriusXM i anteny.

Zapamiętywanie stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym ustaw stację, aby ją zapamiętać.
- 2 Wybierz kolejno **Nastawy > Dodaj bieżący kanał**.

Wybieranie zapamiętanych stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym wybierz **Nastawy**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.
- 3 Wybierz **Włącz kanał**.

Usuwanie zapamiętanych stacji

- 1 Na odpowiednim ekranie multimedialnym wybierz **Nastawy**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.
- 3 Wybierz **Usuń bieżący kanał**.

Odtwarzanie w systemie DAB

Po podłączeniu do zestawu stereo zgodnego modułu DAB (Digital Audio Broadcasting) i anteny, np. FUSION® MS-DAB100A, można ustawiać i odtwarzać stacje DAB.

Aby skorzystać ze źródła DAB, należy przebywać w regionie, w którym źródło DAB jest dostępne ([Ustawianie regionu tunera DAB, strona 97](#)).

Ustawianie regionu tunera DAB

Wybierz region, w którym przebywasz, aby poprawnie odbierać stacje DAB.

- 1 Na ekranie multimedialnym wybierz kolejno **Menu > Instalacja > Region tunera**.
- 2 Wybierz region, w którym się znajdujesz.

Wyszukiwanie stacji DAB

Aby móc wyszukiwać stacje DAB, trzeba podłączyć do zestawu stereo zgodny moduł DAB i antenę (do nabycia osobno). Ponieważ sygnały DAB są nadawane tylko w niektórych krajach, trzeba też ustawić taki region tunera, w którym te sygnały są nadawane.

- 1 Wybierz źródło sygnału **DAB**.
 - 2 Wybierz **Skanuj**, aby wyszukać dostępne stacje DAB.
- Po zakończeniu wyszukiwania rozpocznie się odtwarzanie stacji radiowej z pierwszego znalezionej zbioru.

UWAGA: Po zakończeniu pierwszego wyszukiwania możesz ponownie wybrać Skanuj, aby uruchomić ponowne wyszukiwanie stacji DAB. Po zakończeniu ponownego wyszukiwania system zacznie odtwarzać pierwszą stację ze zbioru, którego słuchano podczas rozpoczęcia ponownego wyszukiwania.

Zmiana stacji DAB

- 1 Wybierz źródło sygnału **DAB**.
 - 2 W razie potrzeby wybierz **Skanuj**, aby wyszukać lokalne stacje DAB.
 - 3 Wybierz **◀◀** lub **▶▶**, aby zmienić stację.
- Po dotarciu do końca bieżącego zbioru zestaw stereo automatycznie przechodzi do pierwszej dostępnej stacji w następnym zbiorze.

Wybieranie stacji DAB z listy

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Stacje**.
- 2 Wybierz stację z listy.

Wybieranie stacji DAB z kategorii

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Kategorie**.
- 2 Wybierz kategorię z listy.
- 3 Wybierz stację z listy.

Zapamiętane DAB

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe DAB, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapamiętać maksymalnie 15 stacji DAB.

Zapamiętywanie stacji DAB

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB ustaw stację, aby ją zapamiętać.
- 2 Wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy > Zapisz bieżący**.

Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy > Wyświetl zapamiętane**.
- 2 Wybierz ustawienie z listy.

Usuwanie zapamiętanych stacji DAB

- 1 Na ekranie multimedialnym DAB wybierz kolejno **Przeglądaj > Nastawy**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby usunąć jedną zapamiętaną stację, wybierz **Usuń zapamiętany** i wybierz zapamiętaną stację.
 - Aby usunąć wszystkie zapamiętane stacje, wybierz **Usuń wszystkie zapamiętane**.

Radio satelitarne SiriusXM

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączony jest i zainstalowany odpowiedni system stereofoniczny FUSION-Link™ i tuner SiriusXM Connect, w zależności od subskrypcji użytkownika, możliwy jest dostęp do radia satelitarnego SiriusXM.

Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM

Aby móc aktywować subskrypcję SiriusXM, konieczne jest posiadanie identyfikatora radia dla tunera SiriusXM Connect.

Identyfikator radia SiriusXM można znaleźć z tyłu tunera SiriusXM Connect, z tyłu jego opakowania lub przez przełączenie plotera nawigacyjnego na kanał 0.

- 1 Wybierz kolejno **Multimedia > Źródło > SiriusXM**.
- 2 Włącz kanał 0.

Identyfikator radia SiriusXM nie zawiera liter I, O, S ani F.

Aktywowanie subskrypcji SiriusXM

- 1 Po wybraniu źródła SiriusXM włącz kanał 1.
W głośnikach powinien zabrzmieć dźwięk kanału podglądowego. Jeśli tak się nie stanie, sprawdź tuner SiriusXM Connect oraz sposób instalacji i podłączenia anteny i spróbuj ponownie.
- 2 Włącz kanał 0, aby znaleźć identyfikator radia.
- 3 Skontaktuj się z działem obsługi słuchaczy SiriusXM, dzwoniąc pod numer (866) 635-2349, lub odwiedź stronę www.siriusxm.com/activatenow, aby wykupić subskrypcję w Stanach Zjednoczonych. Skontaktuj się z firmą SiriusXM, dzwoniąc pod numer (877) 438-9677, lub odwiedź stronę www.siriusxm.ca/activatexm, aby wykupić subskrypcję w Kanadzie.
- 4 Podaj identyfikator radia.
Procedura aktywacji trwa zwykle od 10 do 15 minut, ale w niektórych przypadkach może zająć nawet godzinę. Aby tuner SiriusXM Connect mógł otrzymać wiadomość aktywacyjną, musi być włączony i odbierać sygnał SiriusXM.
- 5 Jeśli usługa nie zostanie aktywowana w ciągu godziny, odwiedź stronę <http://care.siriusxm.com/refresh> lub skontaktuj się z firmą SiriusXM, dzwoniąc pod numer 1-855-MYREFRESH (697-3373).

Dostosowywanie listy kanałów

Kanały radiowe SiriusXM są pogrupowane według kategorii. Można wybrać kategorie kanałów, które mają pojawiać się na liście kanałów.

Wybierz opcję:

- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest system stereofoniczny z funkcją FUSION-Link, wybierz kolejno **Multimedia** > **Przeglądaj** > **Kanał**.
- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM™, wybierz kolejno **Multimedia** > **Kategoria**.

Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście

Można zapisać swoje ulubione kanały na predefiniowanej liście.

- 1 Wybierz **Multimedia**.
- 2 Wybierz kanał, który chcesz zapisać jako predefiniowany.
- 3 Wybierz opcję:
 - Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest system stereofoniczny z funkcją FUSION-Link, wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Nastawy**.
 - Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM, wybierz kolejno **Menu** > **Nastawy** > **Dodaj bieżący kanał**.

Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Odblokuj**.
- 2 Podaj hasło.
Hasło domyślne to 0000.

Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM

Aby móc ustawić blokadę rodzicielską, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

Funkcja kontroli rodzicielskiej umożliwia ograniczenie dostępu do dowolnych kanałów SiriusXM, również tych dla dorosłych. Po włączeniu blokady rodzicielskiej trzeba wprowadzić hasło, aby dostroić się do zablokowanych kanałów.

Wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Zablokuj/odblokuj**.

Zostanie wyświetlona lista kanałów. Znacznik oznacza zablokowany kanał.

UWAGA: Podczas przeglądania kanałów po ustawieniu blokady rodzicielskiej wyświetlacz wygląda inaczej:

-  oznacza zablokowany kanał.
-  oznacza odblokowany kanał.

Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM

Aby móc zmienić hasło, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Zmień PIN**.
- 2 Wpisz hasło i wybierz **Gotowe**.
- 3 Wpisz nowe hasło.
- 4 Potwierdź nowe hasło.

Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej

Ta procedura spowoduje usunięcie wszystkich wprowadzonych ustawień. W przypadku przywrócenia domyślnych ustawień funkcji kontroli rodzicielskiej hasło zostanie zresetowane do 0000.

- 1 W menu multimediiów wybierz kolejno **Instalacja** > **Ustawienia domyślne**.
- 2 Wybierz **Tak**.

Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM

Aby móc wyłączyć blokadę wszystkich zablokowanych kanałów, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Usuń wszystkie blokady**.
- 2 Podaj hasło.

Ustawianie nazwy urządzenia

- 1 Na ekranie multimediiów wybierz kolejno **Menu** > **Instalacja** > **Ustaw nazwę urządzenia**.
- 2 Wpisz nazwę urządzenia.
- 3 Wybierz opcję **Wybierz** lub **Gotowe**.

Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego

Możesz zaktualizować oprogramowanie na podłączonych zgodnych zestawach stereo i akcesoriach.

- 1 Odwiedź stronę www.fusionentertainment.com/marine i pobierz oprogramowanie na pamięć flash USB. Aktualizacje oprogramowania i instrukcje są dostępne na stronie posiadanego urządzenia.
- 2 Włóż pamięć flash USB do portu USB zestawu stereo.
- 3 Na ekranie plotera nawigacyjnego wybierz kolejno **Menu** > **Instalacja** > **Aktualizuj oprogramowanie**.
- 4 Wybierz produkt do zaktualizowania.

Pogoda SiriusXM

OSTRZEŻENIE

Informacje o pogodzie udostępniane za pośrednictwem omawianego urządzenia mogą być okresowo niedostępne lub zawierać błędy, niedokładności lub nieaktualne informacje, a to oznacza, że nie należy polegać wyłącznie na nich. Podczas korzystania z nawigacji należy zawsze stosować zasady zdrowego rozsądku. Przed podjęciem decyzji mogących wpłynąć na bezpieczeństwo należy sprawdzić inne źródła informacji o pogodzie. Użytkownik przyjmuje do wiadomości i zgadza się, że odpowiedzialność za używanie informacji o pogodzie i za decyzje dotyczące korzystania z nawigacji w określonych warunkach pogodowych spoczywa wyłącznie na nim. Firma Garmin nie odpowiada za żadne konsekwencje wynikające z korzystania z informacji o pogodzie SiriusXM.

UWAGA: Dane SiriusXM nie są dostępne na wszystkich obszarach.

Odbiornik oraz antena radaru pogodowego Garmin SiriusXM odbierają satelitarne dane pogodowe i wyświetlają je na poszczególnych urządzeniach Garmin; w zgodnym ploterze nawigacyjnym wyświetlana jest także mapa nawigacyjna. Dane meteorologiczne dla każdej funkcji pochodzą z uznanych centrów meteorologicznych, takich jak National Weather Service (Narodowa Służba Pogodowa) i Hydrometeorological Prediction Center. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.siriusxm.com/sxmmarine.

Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM

Aby możliwe było korzystanie z satelitarnego radaru pogodowego, należy posiadać zgodny odbiornik radaru pogodowego. Aby możliwe było korzystanie z radia satelitarnego SiriusXM, należy posiadać kompatybilny odbiornik radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com. Należy posiadać również ważną subskrypcję na odbieranie radia satelitarnego oraz radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć w instrukcjach poszczególnych satelitarnych radiów i odbiorników radaru pogodowego.

Transmisje danych pogodowych

Dane pogodowe są transmitowane w różnych odstępach dla każdej funkcji pogodowej. Na przykład dane radarowe są transmitowane co 5 minut. Kiedy odbiornik Garmin jest włączony lub kiedy inna funkcja pogodowa jest wybrana, odbiornik musi odebrać nowe dane przed ich wyświetleniem. Może dojść do opóźnienia, zanim dane pogodowe lub inna funkcja pojawią się na ekranie.

UWAGA: Wygląd każdej funkcji pogodowej może zmienić się na skutek zmiany informacji dostarczanych przez źródło.

Zmiana mapy pogody

- 1 Na ekranie kombinacji lub w układzie trybu SmartMode z mapą pogody wybierz kolejno **Menu > Menu Pogoda > Zmień pogodę**.
- 2 Wybierz mapę pogody.

Wyświetlanie informacji o opadach

Opady, począwszy od przejściowych opadów po śnieżyce i burze z piorunami są oznaczone przez różne kolory i odcienie. Informacje o opadach pokazywane są samodzielnie lub wraz z innymi informacjami o pogodzie.

Wybierz kolejno **Mapy > Opady**.

Znacznik czasu w górnym lewym rogu ekranu wskazuje czas, który upłynął od ostatniej aktualizacji danych przez dostawcę usługi.

Widoki opadów

Na mapie opadów wybierz Menu.

Pętla RADARU: Wyświetlanie informacji o opadach w postaci ilustracji ostatniej aktualizacji lub w postaci animowanej pętli ostatnich aktualizacji. Znacznik czasu wskazuje czas, który upłynął od momentu, w którym dostawca usługi wygenerował ramę radaru obecnie wyświetlaną na ekranie.

Zachmurzenie: Wyświetlanie danych o zachmurzeniu.

Punkty: Wyświetlanie punktów.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych

Ikona  reprezentuje komórkę burzową na mapie opadów. Wskazuje ona zarówno obecną lokalizację burzy, jak również prognozowaną trajektorię burzy w najbliższej przyszłości.

Czerwone stożki pojawiają się wraz z ikoną komórki burzowej, przy czym szerszy koniec stożka wskazuje kierunek prognozowanej trajektorii komórki burzowej. Czerwone linie w każdym stożku wskazują obszar, nad którym w najbliższej przyszłości najprawdopodobniej znajdzie się burza. Każda linia oznacza okres 15 minut.

Wyładowania atmosferyczne są oznaczane przez . Wyładowanie atmosferyczne jest odzwierciedlane na mapie opadów, jeśli zostało wykryte w ciągu ostatnich 7 minut. Naziemny system detekcji wyładowań atmosferycznych wykrywa wyłącznie wyładowania chmura-ziemia.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Informacje o huraganie

Mapa opadów może pokazywać obecne położenie huraganu , burzy tropikalnej, bądź depresji tropikalnej. Czerwona linia wychodząca z ikony huraganu wskazuje przewidywaną drogę huraganu. Ciemne punkty na czerwonej linii oznaczają przewidywane miejsca, przez które, według dostarczonych danych pogodowych, przejdzie huragan.

Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne

Kiedy odbierane jest morskie ostrzeżenie meteorologiczne, zalecenie dotyczące pogody, szczególna obserwacja warunków pogodowych, komunikat meteorologiczny lub inna informacja o warunkach pogodowych, cieniowanie wskazuje obszar, którego dotyczy odebrana informacja. Turkusowe linie na mapie wskazują linie odgraniczające prognozy morskie, brzegowe i dla przybrzeża. Komunikaty meteorologiczne mogą zawierać zarówno szczególne obserwacje warunków pogodowych, jak i zalecenia dotyczące pogody.

Wybierz zacieniowany obszar, aby wyświetli informacje o ostrzeżeniach i komunikatach.

Kolor	Morska grupa pogody
Cyjanowy	Gwałtowna powódź
Niebieski	Powódź
Czerwony	Warunki morskie
Żółty	Ostra burza
Czerwony	Tornado

Informacje o prognozie

Mapa prognozy przedstawia prognozę pogody dla miast, morską prognozę pogody, ostrzeżenia, w tym ostrzeżenia o huraganach, komunikaty o warunkach meteorologicznych, lokalne ostrzeżenia, fronty atmosferyczne i ośrodki ciśnienia, ciśnienie na powierzchni oraz boje pogodowe.

Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego

1 Wybierz kolejno **Mapy > Prognoza**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zapoznać się z prognozą pogody na następne 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Nast. progn.**
- Aby zapoznać się z prognozą pogody za poprzednie 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia

Fronty przyjmują postać linii wskazujących wiodącą krawędź mas powietrza.

Symbol frontu	Opis
	Zimny front
	Ciepły front
	Front stacjonarny
	Front zokludowany
	Niż

Symbole ośrodków ciśnienia często pojawiają się blisko frontów atmosferycznych.

Symbol ośrodka ciśnienia	Opis
L	Wskazuje ośrodek niskiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie niskim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka niskiego ciśnienia, ciśnienie rośnie. Na półkuli północnej wokół ośrodków niskiego ciśnienia wiatry wieją przeciwnie do ruchu wskazówek zegara.
H	Wskazuje ośrodek wysokiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie wysokim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka wysokiego ciśnienia, ciśnienie maleje. Na półkuli północnej wokół ośrodków wysokiego ciśnienia wiatry wieją zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża

- 1 Wybierz kolejno **Mapy > Prognoza**.
- 2 Przesuń mapę na przybrzeże.
Opcje prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża pojawiają się kiedy dostępne są informacje o prognozie.
- 3 Wybierz kolejno **Prognoza morską** lub **Prognoza dla przybrzeża**.

Prognozy dla miast

Prognozy pogody dla miast są przedstawiane jako symbole pogodowe. Prognoza jest wyświetlana w kolejnych 12-godzinnych okresach.

Symbol	Pogoda	Symbol	Pogoda
	Częściowe zachmurzenie		Dobra pogoda (słonecznie, ciepło, bezchmurnie)
	Pełne zachmurzenie		Deszcz (mżawka, deszcz ze śniegiem, przelotne opady)
	Wietrznie		Mgła
	Burze		Śnieg (przelotne opady śniegu, gwałtowne śnieżyce, zamiecie, zawieje, deszcz ze śniegiem, marznący deszcz, marznąca mżawka)
	Dym (kurzawa, mgła)		

Wyświetlanie warunków morskich

Funkcja Warunki morskie przedstawia informacje o warunkach powierzchniowych, takich jak wiatr, wysokość fal, częstotliwość fali oraz ich kierunek.

Wybierz kolejno **Mapy > Warunki morskie**.

Wiatry powierzchniowe

Wektory wiatrów powierzchniowych pojawiają się na mapie warunków morskich jako chorągiewki wiatru, które wskazują z jakiego kierunku wieje wiatr. Chorągiewka wiatru ma postać koła z ogonkiem. Linia lub trójkąt doczepione do ogonka chorągiewki wiatru wskazują prędkość wiatru. Jedna krótka linia oznacza 5 węzłów, długa 10 węzłów, a trójkąt 50 węzłów.

Chorągiewka wiatru	Prędkość wiatru	Chorągiewka wiatru	Prędkość wiatru
	Cisza		20 węzłów
	5 węzłów		50 węzłów
	10 węzłów		65 węzłów
	15 węzłów		

Wysokość, częstotliwość i kierunek fali

Wysokości fal dla danego obszaru zaznaczona jest różnymi kolorami. Różne kolory oznaczają różne wysokości fal, tak jak jest to przedstawione w legendzie.

Częstotliwość fal określana jest w sekundach, oznaczających czas pomiędzy następującymi po sobie falami. Linie częstotliwości fal wskazują fale o takiej samej częstotliwości.

Kierunki fal oznaczone są na mapie przy pomocy czerwonych strzałek. Czubek każdej strzałki wskazuje kierunek, w którym przemieszcza się fala.

Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego

- 1 Wybierz kolejno **Mapy > Warunki morskie**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Nast. progn.**
 - Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich za poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Wyświetlanie informacji o wędkarstwie

Mapa synoptyczna wędkarska pokazuje aktualną temperaturę wody, aktualne warunki ciśnieniowe oraz prognozę połowów.

Wybierz kolejno **Mapy > Wędkarstwo**.

Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody

Informacje o ciśnieniu na powierzchni przyjmują postać izobar oraz ośrodków ciśnienia. Izobary łączą punkty o takim samym ciśnieniu. Odczyty ciśnienia mogą pomóc w określeniu warunków pogodowych i wiatru. Obszary o wysokim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z dobrą pogodą. Obszary o niskim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z chmurami i możliwymi opadami. Izobary znajdujące się bardzo blisko siebie wskazują wysoki gradient ciśnienia. Wysoki gradient ciśnienia powiązany jest z obszarami, na których występują silne wiatry. Wartości ciśnienia wyświetlane są w milibarach (mbar), calach słupa rtęci (inHg) lub hektopaskalach (hPa). Kolorowe cieniowanie wskazuje temperaturę wody na powierzchni, według legendy umieszczonej w rogu wyświetlacza.

Prognozowanie rozmieszczenia ławic ryb

Można wskazać obszary, na których panują optymalne warunki atmosferyczne dla danego gatunku ryb.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

- 1 Na pogodowej mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Gatunki ryb**.
- 2 Wybierz gatunek ryb.
- 3 Wybierz **Wł.**
- 4 Powtórz kroki 2 i 3, aby wskazać obszary, na których panują optymalne warunki atmosferyczne dla kolejnego gatunku ryb.

Zacieniowane obszary wskazują na obszary z optymalnymi warunkami do wędkowania. Jeśli wybrano więcej niż jeden gatunek ryb, można zaznaczyć zacieniowany obszar, aby wyświetlić gatunek ryb, któremu odpowiada dany zacieniowany obszar.

Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza

Możesz dynamicznie zmieniać zakres kolorów, aby odczyt temperatury powierzchni morza wyświetlany był w wyższej rozdzielczości.

- 1 Na pogodowej mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Temperatura morza**.
- 2 Wybierz opcję:
 - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zakresu temperatury, wybierz **Autokonfiguracja**.

Ploter nawigacyjny automatycznie odnajduje dolne i górne ograniczenia dla bieżącego ekranu oraz aktualizuje kolorową skalę temperatur.
 - Aby przejść do dolnego oraz górnego ograniczenia w zakresie temperatur, wybierz kolejno **Dolny limit** lub **Górny limit**, a następnie wpisz wartości dolnego i górnego limitu.

Informacje o widoczności

Widoczność jest to prognoza maksymalnej poziomej odległości na jaką sięga wzrok, według wskazania w legendzie, znajdującej się po lewej stronie ekranu. Różnorodność cieniowania w przypadku widoczności pokazuje zmianę prognozy dotyczącej widoczności na powierzchni.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Wybierz kolejno **Mapy > Widoczność**.

Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego

1 Wybierz kolejno **Mapy > Widoczność**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zapoznać się z prognozą widoczności na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Nast. progn.**
- Aby zapoznać się z prognozą widoczności za poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie **Poprzednia prognoza**.

Wyświetlanie raportów z boi

Odczyty raportu są pobierane z boi oraz przybrzeżnych stacji obserwacyjnych. Odczyty te są wykorzystywane do określenia temperatury powietrza, punktu rosy, temperatury wody, przyływu, wysokości i częstotliwości fali, widoczności oraz ciśnienia atmosferycznego.

1 Na mapie pogody wybierz .

2 Wybierz **Boja**.

Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi.

Można wybrać obszar wokół boi, dla którego chcemy wyświetlić prognozę pogody.

1 Wybierz lokalizację na mapie synoptycznej.

2 Wybierz **Lokal. pogoda**.

3 Wybierz opcję:

- Wybierz **Aktualne warunki**, aby wyświetlić informacje o warunkach pogodowych dostarczane przez lokalne służby meteorologiczne.
- Wybierz **Prognoza**, aby wyświetlić lokalną prognozę pogody.
- Wybierz **Powierzchnia morza**, aby wyświetlić informację o powierzchniowym wietrze oraz ciśnieniu atmosferycznym.
- Wybierz **Biuletyn morski**, aby wyświetlić informacje dotyczące wiatru i fal.

Nakładka pogody

Nakładka pogody nakłada informacje meteorologiczne i związane z pogodą na widok mapy nawigacyjnej, mapy wędkarskiej oraz mapy 3D. Mapa nawigacyjna oraz mapa wędkarska mogą wyświetlać radar pogodowy, wysokość wierzchołków chmur, wyładowania atmosferyczne, boje pogodowe, ostrzeżenia lokalne oraz ostrzeżenia o huraganach. W widoku Perspective 3D można wyświetlić radary pogodowe.

Ustawienia nakładki pogody skonfigurowane dla jednego rodzaju mapy nie mają zastosowania do innego rodzaju mapy. Ustawienia nakładki pogody muszą być oddzielnie skonfigurowane dla każdej mapy.

UWAGA: Mapa wędkarska jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Włączenie nakładki pogody na mapie

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Pogoda > Pogoda > Wł.**

Ustawienia nakładki pogody dla mapy nawigacyjnej

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Pogoda**.

Pogoda: Włączenie i wyłączenie nakładki pogody.

Opady: Wyświetlanie danych dotyczących opadów.

Zachmurzenie: Wyświetlanie danych o zachmurzeniu.

Widoczność: Wyświetlanie danych widoczności.

Boje: Wyświetlanie boi pogodowych.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Ustawienia nakładki pogody dla mapy wędkarskiej

Na mapie wędkarskiej wybierz kolejno **Menu > Warstwy > Pogoda**.

Opady: Wyświetlanie radaru opadów.

Temperatura morza: Wyświetlanie danych o temperaturze morza.

Boje: Wyświetlanie boi pogodowych.

Legenda: Wyświetlanie legendy meteorologicznej.

Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody

Można wyświetlić informację o usługach pogodowych, które subskrybuje użytkownik oraz minuty od ostatniej aktualizacji każdej takiej usługi.

Na mapie pogody wybierz **Menu > Subskrypcja pogody**.

Wyświetlanie filmu

Aby móc wyświetlić film, trzeba podłączyć urządzenie do zgodnego źródła sygnału.

Zgodne urządzenia to urządzenia wideo podłączone do portów plotera nawigacyjnego lub sieci Garmin Marine Network, a także obsługiwane kamery sieciowe (z adresami IP), enkodery i kamery termiczne.

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > Wideo**.

Wybór źródła sygnału wideo

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło**.

2 Wybierz źródło sygnału wideo.

Naprzemienne wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo

Jeśli masz dwa lub więcej źródeł sygnału wideo, możesz przełączać się pomiędzy nimi w określonych odstępach czasu.

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło > Zmień**.

2 Wybierz **Czas**, a następnie określ, jak długo ma być wyświetlany obraz z poszczególnych źródeł.

3 Wybierz **Źródło**, a następnie wybierz źródła sygnału wideo, które chcesz dodać do sekwencji naprzemiennego wyświetlania.

Sieciowe urządzenia wideo

NOTYFIKACJA

Do podłączenia urządzenia PoE, np. kamery FLIR®, do sieci Garmin Marine Network trzeba użyć złączki izolacji układu PoE (Power over Ethernet) firmy Garmin (P/N 010-10580-10). Podłączenie urządzenia PoE bezpośrednio do sieci Garmin Marine Network spowoduje uszkodzenie plotera nawigacyjnego Garmin i może też spowodować uszkodzenie urządzenia PoE.

Aby wyświetlać i sterować urządzeniami wideo (takimi jak kamery IP, enkodery i kamery termiczne) za pomocą plotera nawigacyjnego, zgodne urządzenie wideo musi być podłączone do plotera nawigacyjnego i trzeba mieć złączkę izolacji układu PoE do przewodu sieciowego Marine Network. Odwiedź stronę www.garmin.com, aby przejrzeć listę zgodnych urządzeń lub kupić złączkę izolacji układu PoE.

Do sieci Garmin Marine Network można podłączyć wiele obsługiwanych kamer wideo i maksymalnie dwa enkodery wideo. W danym momencie można wybrać i oglądać obraz z maksymalnie czterech źródeł wideo jednocześnie. Plotery nawigacyjne z wieloma wbudowanymi, kompozytowymi wejściami wideo mogą wyświetlać obraz tylko z jednego wbudowanego wejścia wideo. Po podłączeniu kamery są automatycznie wykrywane przez sieć i wyświetlane na liście źródeł sygnałów.

Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci

Można zapisywać, aktywować i nadawać nazwy zapisanym ustawieniom wideo dla każdego źródła wideo podłączonego do sieci.

Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.
- 2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk zapamiętanego ustawienia wideo.
Zielone światło oznacza, że ustawienie zostało zapisane.

Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci

- 1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo > Nastawy**.
- 2 Wybierz zapamiętane ustawienie.
- 3 Wybierz **Zmień nazwę**.
- 4 Wpisz nazwę dla zapamiętanego ustawienia.

Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci

Można szybko przywrócić ustawienia kamer podłączonych do sieci do zapamiętanych wartości.

- 1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.
 - 2 Wybierz zapamiętane ustawienie wideo.
W kamerze zostaną przywrócone domyślne wartości zapisane dla danego ustawienia.
- PORADA:** Można też zapisywać i aktywować zapisane ustawienia, korzystając z menu wideo.

Ustawienia kamery

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji widoku kamery.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo w podczerwieni wybierz Menu.

IR/widzialne: Wyświetla obraz kamery w podczerwieni lub w paśmie widzialnym.

Skanuj: Sondowanie otoczenia.

Wstrzymaj: Wstrzymanie obrazu kamery.

Zmień kolory: Wybór schematu kolorów obrazu w podczerwieni.

Zmień scenę: Wybór trybu obrazu w podczerwieni, np. dzień, noc, MOB lub dokowanie.

Ustawienia wideo: Otwieranie dalszych opcji wideo.

Ustawienia wideo

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo**.

Ustaw wejście: Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

Lusterko: Odwrócenie obrazu, aby wyglądał tak, jak w lusterku wstecznym.

Tryb gotowości: Przejście kamery w tryb gotowości w celu oszczędzania energii i ochrony obiektywu, gdy urządzenie nie jest używane.

Pozycja wyjściowa: Ustawianie pozycji wyjściowej kamery.

Prędk. skanow.: Ustawienie szybkości poruszania się kamery podczas skanowania.

Szer. skanow.: Ustawienie szerokości obrazu zarejestrowanego przez kamerę podczas skanowania.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery.

Menu FLIR™: Zapewnia dostęp do ustawień kamery.

Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo

Może być konieczne powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

- 1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Źródło**.
- 2 Wybierz kamerę.
- 3 Wybierz kolejno **Ustawienia wideo > Ustaw wejście**.
- 4 Wybierz źródło sygnału wideo.

Sterowanie ruchem kamery

NOTYFIKACJA

Nie kieruj kamery na słońce ani bardzo jasne obiekty. Może to spowodować uszkodzenie obiektywu.

Zawsze korzystaj z elementów sterujących lub przycisków plotera, aby przesuwając lub pochylać kamerę. Nie wolno ręcznie poruszać kamerą. Ręczne poruszanie kamerą może spowodować jej uszkodzenie.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wyłącznie po podłączeniu zgodnej kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Można sterować ruchem podłączonych kamer, które obsługują przesuwanie, pochylanie i powiększanie.

Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie

Elementy sterujące wyświetlane na ekranie umożliwiają sterowanie kamerami z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu). Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.

Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.

2 Wybierz opcję:

- Aby przybliżyć lub oddalić, użyj przycisku powiększenia.
- Aby przesunąć lub pochylić kamerę, korzystaj z róży kompasowej.

PORADA: Naciśnij i przytrzymaj miejsce w róży kompasowej, aby kontynuować przesuwanie kamery w wybranym kierunku.

Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów

Jeśli kamera wideo podłączona do sieci ma funkcję obsługi za pomocą gestów, można sterować taką kamerą z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu) za pomocą gestów bezpośrednio na ekranie plotera nawigacyjnego. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

PORADA: Gesty umożliwiają sterowanie nagrywaniem wideo bez konieczności wyświetlania elementów sterujących wideo.

1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.

2 Wybierz opcję:

- Aby przybliżyć lub oddalić obraz z kamery, użyj gestu zoomu przez rozciąganie.
- Aby przesunąć lub pochylić kamerę, przesunij palcem po ekranie w wybranym kierunku.

Konfigurowanie wyświetlania filmów

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych.

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Menu > Ustawienia wideo**.

2 Wybierz opcję:

- Aby wyświetlać filmy, korzystając z rozciągniętych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje > Obszar**. Obraz nie może być rozciągnięty bardziej, niż pozwalają na to wymiary, jakie zapewnia podłączone urządzenie wideo i nie może on wypełniać całego ekranu.
- Aby wyświetlać filmy, korzystając ze standardowych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje > Standardowy**.
- Aby dostosować jasność, wybierz **Jasność**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
- Aby dostosować nasycenie kolorów, wybierz **Nasycenie**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
- Aby dostosować kontrast, wybierz **Kontrast**, a następnie wybierz **Do góry, W dół** lub **Auto**.
- Aby ploter nawigacyjny automatycznie wybierał format źródła, wybierz kolejno **Standardowy > Auto**.

Konfiguracja wyświetlania obrazu z komputera

Aby móc skonfigurować tryb wyświetlania obrazu z komputera, trzeba wybrać źródło analogowe PC lub cyfrowe PC jako źródło sygnału wideo.

1 W trybie wyświetlania obrazu z komputera wybierz dowolne miejsce na ekranie.

2 Wybierz opcję:

- Aby dostosować jasność ekranu, użyj strzałek zmiany jasności.
- Aby dostosować kontrast ekranu, użyj strzałek zmiany kontrastu.

Wyłączanie trybu wyświetlania obrazu z komputera

1 W trybie wyświetlania obrazu z komputera wybierz dowolne miejsce na ekranie.

2 Wybierz ikonę trybu wyświetlania w lewym górnym rogu.

Źródło sygnału wideo zostanie zmienione na Wideo 1.

Kamery sportowe Garmin VIRB

Większość kamer sportowych VIRB można połączyć z ploterem nawigacyjnym w menu kamery ([Podłączanie kamery sportowej VIRB, strona 111](#)).

Kamerę VIRB 360 można połączyć za pomocą aplikacji VIRB ([Podłączanie kamery sportowej VIRB 360., strona 111](#)).

W niniejszym podręczniku nazwa „kamera sportowa VIRB” dotyczy wszystkich modeli oprócz kamery VIRB 360. Z kolei nazwa „kamera VIRB 360” odnosi się jedynie do modelu 360.

Podłączanie kamery sportowej VIRB 360.

- 1 Pobierz i otwórz aplikację GarminVIRB w urządzeniu mobilnym.
- 2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk **Wi-Fi** przez 2 sekundy, aby włączyć technologię Wi-Fi w kamerze.
- 3 Jeśli korzystasz z urządzenia mobilnego Apple®, otwórz ustawienia Wi-Fi w urządzeniu mobilnym i połącz urządzenie z punktem dostępowym kamery, używając nazwy i hasła wyświetlonych na ekranie kamery.
- 4 W urządzeniu mobilnym uruchom aplikację GarminVIRB.
Aplikacja zacznie wyszukiwać kamerę.
- 5 Jeśli używasz urządzenia mobilnego z systemem Android™, gdy wyświetlony zostanie monit zabezpieczeń, wpisz hasło dla punktu dostępowego kamery.
PORADA: Na ekranie kamery zostaną wyświetlone nazwa i hasło punktu dostępowego.
Aplikacja połączy się z kamerą.
- 6 Skonfiguruj sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego.
- 7 W aplikacji GarminVIRB wybierz kolejno  > **Połączenia Wi-Fi**.
Zostanie wyświetlona lista punktów dostępu Wi-Fi znajdujących się w zasięgu.
- 8 Wybierz sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego i wprowadź hasło.
Aplikacja i kamera połączą się z siecią Wi-Fi plotera.

Podłączanie kamery sportowej VIRB

Kamerę sportową VIRB łączy się z ploterem nawigacyjnym za pomocą menu ustawień. Natomiast kamerę VIRB 360 można podłączyć za pośrednictwem aplikacji VIRB ([Podłączanie kamery sportowej VIRB 360., strona 111](#)).

- 1 Skonfiguruj sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego [Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi, strona 12](#).
- 2 W menu głównym kamery VIRB wybierz kolejno **Bezprzewodowy > Wi-Fi > Stan**, aby włączyć technologię bezprzewodową kamery Wi-Fi.
- 3 Wybierz kolejno **Tryb > Połącz**.
- 4 Wybierz **Dodaj nowy**.
Kamera wyszuka sieci Wi-Fi znajdujące się w pobliżu.
- 5 Wybierz sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego i wprowadź hasło.
Aplikacja i kamera połączą się z siecią Wi-Fi plotera.

Od tej chwili kamerą można sterować przy pomocy plotera nawigacyjnego.

Sterowanie kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, trzeba nawiązać połączenie bezprzewodowe między urządzeniami ([Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego, strona 12](#)).

Do plotera nawigacyjnego można podłączyć maksymalnie pięć kamer sportowych VIRB.

Po podłączeniu kamery sportowej VIRB do plotera nawigacyjnego zostaje dodana nowa pozycja do opcji AV, wskaź., ster.. Korzystając z plotera nawigacyjnego, można rozpocząć i zakończyć nagrywanie na kamerze sportowej VIRB.

UWAGA: Obraz VIRB wyświetlany na ploterze nawigacyjnym jest w niższej rozdzielczości niż nagrania z kamery sportowej VIRB. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

1 Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > VIRB®**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zrobić zdjęcie, wybierz .
- Aby rozpocząć nagrywanie, wybierz .
- Podczas nagrywania jest wyświetlana pozostała ilość pamięci.
- Aby zatrzymać nagrywanie, wybierz ponownie .
- Jeśli masz podłączoną więcej niż jedną kamerę sportową VIRB, użyj strzałek do przełączania między kamerami.
- Aby wyświetlić przechowywane filmy lub obrazy, wybierz .

Ustawienia kamery sportowej VIRB

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > VIRB® > Menu**.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery sportowej VIRB.

Rejestrowanie: Rozpoczyna i kończy nagrywanie.

Zrób zdjęcie: Wykonuje zdjęcie ustawionego kadru.

Sen: Włącza w kamerze sportowej VIRB tryb niskiego poboru mocy, co pozwala przedłużyć czas działania baterii.

Ustawienia wideo kamery sportowej VIRB

Wybierz kolejno **AV, wskaź., ster. > VIRB® > Menu > Ustawienia wideo**.

Proporcje: Ustawia proporcje obrazu.

Tryb wideo: Ustawia tryb wideo. Na przykład można wybrać Zwolnione tempo HD, aby nagrywać filmy w zwolnionym tempie.

Rozmiar wideo: Umożliwia ustawienie rozmiaru filmów lub ich rozdzielczości w pikselach.

Szy. rej. wideo: Ustawia liczbę klatek na sekundę.

Roz. zdjęcia: Umożliwia ustawienie rozmiaru zdjęć lub ich rozdzielczości w pikselach.

Pole wyśw.: Ustawianie stopnia powiększenia.

Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, trzeba nawiązać połączenie bezprzewodowe między urządzeniami ([Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego, strona 12](#)).

Można dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB do innych ekranów. Dzięki temu można włączać i wyłączać nagrywanie, korzystając z plotera nawigacyjnego.

1 Otwórz ekran, do którego chcesz dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB.

2 Wybierz kolejno **Menu > Edytuj nakładki > Pasek dolny > Pasek VIRB**.

Przeglądając ekran z elementami sterującymi kamery sportowej VIRB, można wybrać , aby włączyć tryb pełnoekranowy kamery sportowej VIRB.

Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB

Można odtwarzać filmy z kamery sportowej VIRB na ploterze nawigacyjnym.

UWAGA: Odtwarzanie z VIRB na ekranie plotera nawigacyjnego jest w takiej samej jakości, jak podgląd na żywo plotera nawigacyjnego. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

- 1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
- 2 Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 3 Wybierz film lub obraz.
- 4 Steruj odtwarzaniem za pomocą przycisków ekranowych lub opcji menu:
 - Aby zatrzymać film, wybierz .
 - Aby wstrzymać film, wybierz .
 - Aby wznowić film, wybierz .
 - Aby odtworzyć film, wybierz .
 - Aby przejść do przodu lub do tyłu filmu, przeciągnij suwak.

Usuwanie filmu VIRB

Możesz usunąć film lub obraz z kamery sportowej VIRB.

- 1 Otwórz film lub obraz VIRB do skasowania.
- 2 Wybierz kolejno **Menu > Usuń plik**.

Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB

Kamera sportowa VIRB pozwala przeglądać filmy i obrazy w formie pokazu slajdów.

- 1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
- 2 Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 3 Wybierz film lub obraz.
- 4 Wybierz kolejno **Menu > Włącz pokaz slajdów**.

Aby zatrzymać pokaz slajdów, wybierz kolejno **Menu > Zatrzymaj pokaz slajdów**.

Konfiguracja urządzenia

Ustawienia systemowe

Wybierz kolejno **Ustawienia > System**.

Dźwięki i wyświetlanie: Umożliwia dostosowanie ustawień wyświetlania i dźwięku.

GPS: Dostarcza informacje o satelitach GPS i ustawieniach.

Informacje systemowe: Wyświetla informacje o urządzeniach działających w sieci oraz wersję oprogramowania.

Informacje o stacji: Umożliwia dostosowanie ustawień stacji.

Autouruchamianie: Umożliwia określenie, które urządzenia są automatycznie uruchamiane po włączeniu zasilania.

Automatyczne wyłączenie: Automatycznie wyłącza system po upływie ustalonego czasu w trybie uśpienia.

Symulacja: Umożliwia włączenie i wyłączenie symulatora oraz ustawienie godziny, daty, prędkości i symulowanej pozycji.

Ustawienia dźwięku i wyświetlania

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Dźwięki i wyświetlanie**.

Sygnal dźwiękowy: Włączanie i wyłączanie dźwięku alarmów lub wybranych elementów.

Podświetlenie: Umożliwia regulację jasności podświetlenia. Można wybrać opcję Auto, aby jasność podświetlenia była dostosowana automatycznie, zależności od otaczającego oświetlenia.

Synchr. podświetlenia: Synchronizuje jasność podświetlenia innych ploterów nawigacyjnych w stacji.

Sch. kolorów: Ustawienie kolorów dziennych lub nocnych w urządzeniu. Wybierz Auto, aby urządzenie automatycznie ustawiało kolory dnia lub nocy w oparciu o aktualny czas.

Obraz startowy: Umożliwia ustawienie ekranu wyświetlanego przy uruchomieniu urządzenia.

Ustawienia GPS

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > GPS**.

Stan nadajnika: Wyświetla pozycję względną satelitów GPS na niebie.

Ustawienia > Współczynnik prędkości: Uśrednia prędkość osiąganą przez jednostkę w krótkim czasie w celu uzyskania płynniejszych wskazań prędkości.

Ustawienia > WAAS/EGNOS: Włączanie i wyłączanie funkcji WAAS (w Ameryce Północnej) lub EGNOS (w Europie) dostarczającej dokładniejsze dane o pozycji GPS. Podczas korzystania z funkcji WAAS lub EGNOS odbiór sygnałów satelitarnych może trwać dłużej niż zwykle.

Ustawienia > GLONASS: Włączanie i wyłączanie obsługi rosyjskiego systemu nawigacji satelitarnej GLONASS. W sytuacji, gdy urządzenie jest wykorzystywane w warunkach słabej widoczności nieba, można skorzystać z połączenia tej konfiguracji i sygnałów GPS, aby uzyskać dokładniejsze informacje o pozycji.

Źródło: Umożliwia wybór preferowanego źródła danych GPS.

Ustawienia stacji

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje o stacji**.

Zmień stację: Ustawienie dla całej stacji nowego zestawu wartości domyślnych w oparciu o lokalizację danej stacji. Zamiast uwzględniać wyświetlacz w grupie obejmującej także inne wyświetlacze w celu utworzenia stacji, można także ustawić dany wyświetlacz jako niezależny.

Parowanie z urządzeniem GRID™: Umożliwia sparowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID™ ze stacją.

Kolejność wyświetlania: Pozwala określić kolejność wyświetlaczy i ich hierarchię w przypadku użycia zdalnego urządzenia wejściowego GRID.

Włączono autopilota: Umożliwia kontrolowanie autopilota za pomocą tego urządzenia.

Resetuj układy: Pozwala przywrócić domyślny widok układów w stacji.

Resetuj stację: Pozwala przywrócić domyślny układ wszystkich wyświetlaczy w stacji.

Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym

Istnieje możliwość wyświetlenia wersji oprogramowania i mapy bazowej, wszystkich informacji o mapie uzupełniającej (jeśli dotyczy), wersji oprogramowania opcjonalnego radaru Garmin (jeśli dotyczy) oraz identyfikatora (ID) urządzenia. Informacje te mogą być potrzebne w przypadku aktualizacji oprogramowania systemu lub zakupu dodatkowych danych map.

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Informacje o oprogramowaniu**.

Wyświetlanie dziennika zdarzeń

Dziennik zdarzeń zawiera listę zdarzeń w systemie.

Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Dziennik zdarzeń**.

Ustawienia preferencji

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje**.

Jednostki: Umożliwia ustawienie jednostek miary.

Język: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Nawigacja: Ustawienie preferencji dotyczących nawigacji.

Układ klawiatury: Wybór położenia klawiszy na klawiaturze ekranowej.

Wykonaj rzrzut ekranowy: Umożliwia zapis obrazu z ekranu urządzenia.

Udostępnianie danych użytkownika: Pozwala udostępniać punkty trasy oraz trasy za pośrednictwem sieci Garmin Marine Network. To ustawienie musi być włączone we wszystkich ploterach nawigacyjnych, które udostępniają punkty trasy oraz trasy.

Wyświetlanie paska menu: Umożliwia wyświetlanie lub automatyczne ukrywanie paska menu, gdy nie jest on potrzebny.

Ustawienia jednostek

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Jednostki**.

Jednostki systemowe: Ustawianie formatu jednostki dla urządzenia.

Deklinacja: Ustawiane dla obecnej pozycji deklinacji magnetycznej – kąta pomiędzy północą magnetyczną a rzeczywistą.

Odniesienie północne: Ustawianie punktów odniesienia kierunku wykorzystanych do ustalania informacji o kierunku. Ustawienie Rzeczyw. jako odniesienie północne określa północ geograficzną. Ustawienie Siatka jako odniesienie północne (000°) określa z kolei północ topograficzną. Natomiast ustawienie Magnetyczny jako odniesienie północne określa północ magnetyczną.

Format pozycji: Ustawianie formatu, w jakim będzie wyświetlany odczyt danej pozycji. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego formatu pozycji.

Układ odniesienia: Ustawianie układu współrzędnych, na którym oparta jest mapa. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego układu odniesienia.

Czas: Ustawianie formatu czasu, strefy czasowej i czasu letniego.

Ustawienia nawigacji

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja**.

Etykiety tras: Wybór rodzaju etykiet wyświetlanych przy zwrotach na trasie widocznej na mapie.

Przejście w zwrot: Określa, w jaki sposób ploter nawigacyjny przechodzi w kolejny zwrot na trasie. Przejście można ustawić tak, aby bazowało na czasie lub dystansie przed zwrotem. Wartość czasu lub dystansu można zwiększyć, aby poprawić dokładność autopilota podczas podróży wyznaczoną trasą lub linią nawigacji automatycznej z wieloma zwrotami lub przy większej prędkości. Obniżenie tej wartości może zwiększyć dokładność autopilota w przypadku tras prowadzących prostszą drogą i podróży z mniejszą prędkością.

Źródła prędkości: Określa źródła dla odczytów prędkości.

Nawigacja automatyczna: Ustawianie miar dla opcji Preferowana głębok., Prześwit pionowy i Dystans od brzegu używanych podczas korzystania z płatnych map.

Początek trasy: Wybór punktu startowego dla podróży trasą.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębok. i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Nawigacja automatyczna. Jeśli na danym obszarze głębokość wody lub wysokość przeszkód jest nieznana, ścieżka Nawigacja automatyczna nie jest tam obliczana. Jeśli w obszarze na początku bądź na końcu ścieżki Nawigacja automatyczna głębokość wody jest mniejsza niż Preferowana głębok. lub wysokość przeszkody jest mniejsza niż ustawiony Prześwit pionowy, wtedy na tym obszarze trasa Nawigacja automatyczna może nie być obliczana (w zależności od mapy). Na mapie kurs przez takie obszary wyświetlany jest jako szara linia lub purpurowo-szara linia w paski. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie.

UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Nawigacja automatyczna.

Preferowana głębok.: W oparciu o dane głębokości wskazane na mapie ustawia minimalną głębokość wody, po której łódź może bezpiecznie przepłynąć.

UWAGA: Minimalna głębokość w przypadku płatnych map (wykonanych przed 2016 r.) wynosi 0,9 m (3 stopy). W przypadku wprowadzenia bezpiecznej głębokości wynoszącej mniej niż 0,9 m (3 stopy), dla potrzeb przeliczania ścieżki wyznaczonej przez funkcję Nawigacja automatyczna wykresy będą wykorzystywać jedynie głębokości równe 0,9 m (3 stopy).

Prześwit pionowy: W oparciu o dane mapy ustawia minimalną wysokość mostu lub przeszkody, pod którymi łódź może bezpiecznie przepłynąć.

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Nawigacja automatyczna. Ścieżka Nawigacja automatyczna może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki Nawigacja automatyczna przy pomocy jednego lub wielu znanych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne ([Regulowanie dystansu od brzegu, strona 40](#)).

Regulowanie dystansu od brzegu

Ustawienie Dystans od brzegu wskazuje, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się Nawigacja automatyczna. Nawigacja automatyczna może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla ustawienia Dystans od brzegu są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że Nawigacja automatyczna została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie Nawigacja automatyczna przy pomocy jednego lub wielu znanych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne.

- 1 Przybij jednostką do portu lub rzuć kotwicę.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Normalny**.
- 3 Wybierz cel, do którego wcześniej nawigowano.
- 4 Wybierz kolejno **Nawiguj do > Nawigacja automatyczna**.
- 5 Oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.
- 6 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Daleko**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Blisko**.
- 7 Jeśli w korku 6 wybrano ustawienie **Blisko** lub **Daleko**, oceń położenie linii nawigacji automatycznej i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.

Nawigacja automatyczna utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Nawigacja automatyczna, chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 8 Wybierz opcję:
 - Jeśli położenie linii nawigacji automatycznej jest zadowalające, wybierz kolejno **Menu > Opcje nawigacji > Przerwij nawigację** i przejdź do kroku 10.
 - Jeśli linia nawigacji automatycznej prowadzi zbyt blisko znanych przeszkód, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Najdalej**.
 - Jeśli zwroty w linii nawigacji automatycznej są zbyt szerokie, wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Nawigacja > Nawigacja automatyczna > Dystans od brzegu > Najbliższe**.
- 9 Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** lub **Najdalej**, oceń położenie linii Nawigacja automatyczna i określ, czy linia bezpiecznie omija znane przeszkody i czy zwroty zapewniają efektywną podróż.

Nawigacja automatyczna utrzymuje szeroki odstęp od przeszkód na otwartych wodach, nawet jeśli w ustawieniu Dystans od brzegu wybrano wartość Blisko lub Najbliższe. W rezultacie ploter nawigacyjny może nie przenieść linii Nawigacja automatyczna, chyba że wybrany cel wymaga nawigacji przez wąskie drogi wodne.
- 10 Co najmniej jeszcze jeden raz powtórz kroki 3–9, używając za każdym razem innego celu, aż nauczysz się korzystać z ustawienia dystansu od brzegu.

Ustawienia komunikacji

NMEA Ustawienia 0183

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183**.

Typy portów: Patrz [Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183](#), strona 118.

Sentencje wyjściowe: Patrz [Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183](#), strona 118.

Dokładność pozycji: Określanie liczby cyfr po prawej stronie przecinka w zapisie dziesiętnym, które są przesyłane w sygnale wyjściowym NMEA.

Precyzja XTE: Określanie liczby cyfr po prawej stronie przecinka w zapisie dziesiętnym wyników błędów przesłuchu NMEA.

Numery punktów: Ustawianie urządzenia w taki sposób, aby podczas podróży przysyłało nazwy lub numery punktów przez sieć NMEA 0183. Rozwiązaniem problemów ze zgodnością, jakie występują w przypadku starszych autopilotów NMEA 0183, może okazać się użycie cyfr.

Domyślne: Przywracanie domyślnych wartości ustawień NMEA 0183.

Diagnostyka: Wyświetla dane diagnostyczne NMEA 0183.

Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183

Można włączyć i wyłączyć sentencje wyjściowe NMEA 0183.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183 > Sentencje wyjściowe**.
- 2 Wybierz opcję.
- 3 Wybierz jedną lub więcej sentencji wyjściowych NMEA 0183, a następnie wybierz opcję **Wróć**.
- 4 Powtórz kroki 2 i 3, aby włączyć lub wyłączyć dodatkowe sentencje wyjściowe.

Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do zewnętrznego urządzenia NMEA 0183, komputera lub innych urządzeń Garmin można skonfigurować format komunikacyjny dla każdego wewnętrznego portu NMEA 0183.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 0183 > Typy portów**.
- 2 Wybierz port wejściowy lub wyjściowy.
- 3 Wybierz format:
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 i sygnału DSC oraz obsługa sygnału wejściowego sonaru NMEA z obsługą sentencji DPT, MTW i VHW, wybierz opcję **Standardowy NMEA**.
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 dla większości odbiorników AIS, wybierz **Duża prędkość NMEA**.
 - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów danych zastrzeżonych Garmin w przypadku współpracy z oprogramowaniem Garmin, wybierz opcję **Garmin**.
- 4 Powtórz kroki 2–3, aby skonfigurować dodatkowe porty wejściowe i wyjściowe.

Ustawienia NMEA 2000

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 2000**.

Lista urządzeń: Wyświetlenie listy urządzeń podłączonych do sieci.

Oznacz urządzenia: Zmiana etykiet dostępnych podłączonych urządzeń.

Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci

Urządzeniom i czujnikom podłączonym do sieci Garmin Marine Network i sieci NMEA 2000 można nadawać nazwy.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja**.
- 2 Wybierz **Sieć morską** lub wybierz kolejno **Ustawienia NMEA 2000 > Lista urządzeń**.
- 3 Wybierz urządzenie z listy po lewej stronie.
- 4 Wybierz **Zmień nazwę**.
- 5 Podaj nazwę i wybierz **Gotowe**.

Sieć morską

Sieć Marine Network umożliwia szybkie i proste udostępnianie danych z urządzeń peryferyjnych Garmin ploterom nawigacyjnym. Można podłączyć ploter nawigacyjny do sieci Marine Network, aby odbierać dane z urządzeń i ploterów nawigacyjnych zgodnych z siecią Marine Network oraz udostępniać dane takim urządzeniom.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć morską**.

Ustawianie alarmów

Alarmy nawigacji

Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Nawigacja**.

Przybycie: Alarm jest uruchamiany w określonej odległości od miejsca docelowego lub określoną ilość czasu przed dotarciem do niego.

Alarm kotwiczny: Alarm jest uruchamiany po pokonaniu określonego dystansu z opuszczoną kotwicą.

Zejsście z kursu: Alarm jest uruchamiany po zejściu z kursu na określony dystans.

Ustawianie alarmu kotwicznego

Można ustawić alarm informujący o przesunięciu większym niż dopuszczalny dystans. Funkcja ta jest bardzo przydatna podczas kotwiczenia na noc.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Nawigacja > Alarm kotwiczny**.
- 2 Wybierz **Alarm**, aby włączyć alarm.
- 3 Wybierz **Ustaw promień**, a następnie wybierz dystans na mapie.
- 4 Wybierz **Wróć**.

Alarmy systemu

Budzik: Umożliwia ustawienie budzika.

Napięcie jedn.: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o niskim napięciu akumulatora.

Dokładność GPS: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o spadku dokładności GPS poniżej wartości określonej przez użytkownika.

Alarmy sonaru

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich przetwornikach.

W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Alarmy**.

Alarmy sonaru można także ustawić, wybierając kolejno **Ustawienia > Alarmy > Sonar**.

Woda płytka: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest mniejsza od podanej wartości.

Głębina: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość wody jest większa od podanej wartości.

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości, co pozwala unikać mielizn (*Ustawianie alarmu głębinowego FrontVü, strona 67*). Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix FrontVü.

Temperatura wody: Alarm jest uruchamiany, gdy przetwornik informuje, że temperatura jest o 1,1°C (2°F) wyższa lub niższa niż podana wartość temperatury.

Izobata: Powoduje, że alarm uruchamia się, gdy przetwornik wykryje obiekt zawieszony w toni na określonej głębokości od powierzchni wody i od dna.

Ryby: Ustawia alarm włączany, gdy sonar wykryje obiekt zawieszony w toni.

-  ustawia włączenie alarmu po wykryciu ryby o dowolnych rozmiarach.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu średnich lub dużych ryb.
-  ustawia włączenie alarmu tylko po wykryciu dużych ryb.

Ustawianie alarmów pogodowych

Zanim będzie można ustawić alerty pogodowe, należy podłączyć zgodny ploter nawigacyjny do odbiornika komunikatów pogodowych, takiego jak GXM oraz posiadać ważną subskrypcję pogody.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Pogoda**.
- 2 Włącz alarmy dotyczące określonych zdarzeń pogodowych.

Ustawianie alarmu paliwa

Aby móc ustawić alarm paliwa, należy podłączyć zgodny czujnik przepływu paliwa do plotera nawigacyjnego. Można ustawić alarm informujący o osiągnięciu zadanego poziomu całkowitej ilości pozostałego paliwa.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Alarmy > Paliwo > Ustaw ilość pozost. paliwa > Wł.**
- 2 Określ wartość pozostałego paliwa, która będzie uruchamiać alarm, i wybierz **Gotowe**.

Ustawienia Moja łódź

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź**.

Głębokość i kotwiczenie: Umożliwia podanie informacji o kilu (*Ustawianie przesunięcia kilu, strona 46*) i kotwicy.

Przesun. temp.: Umożliwia ustawienie wartości przesunięcia w celu skompensowania odczytu temperatury wody z czujnika temperatury wody NMEA 0183 lub przetwornika z funkcją pomiaru temperatury (*Ustawianie przesunięcia temperatury wody, strona 121*).

Kalibruj prędkość po wodzie: Umożliwia kalibrację przetwornika z funkcją pomiaru prędkości lub czujnika (*Kalibracja czujnika prędkości po wodzie, strona 122*).

Pojemność paliwa: Ustawianie łącznej pojemności wszystkich zbiorników paliwa znajdujących się na łodzi (*Ustawianie pojemności paliwa jednostki, strona 91*).

Typ jednostki: Aktywuje niektóre funkcje plotera nawigacyjnego w zależności od typu łodzi.

CZone™: Pozwala ustawić układy umożliwiające przełączanie cyfrowe.

Profile systemu: Umożliwiają zapisanie profilu systemu na karcie pamięci oraz importowanie ustawień profilu systemu z karty pamięci. Może to być przydatne w przypadku jednostek czarterowanych lub floty statków oraz w sytuacji udostępniania znajomej osobie informacji konfiguracyjnych.

Ustawianie przesunięcia kilu

Można wprowadzić wartość przesunięcia kilu w celu kompensacji odczytu głębokości, uwzględniając miejsca instalacji przetwornika. Dzięki temu można w zależności od potrzeb wyświetlać głębokość wody poniżej kilu lub rzeczywistą głębokość wody.

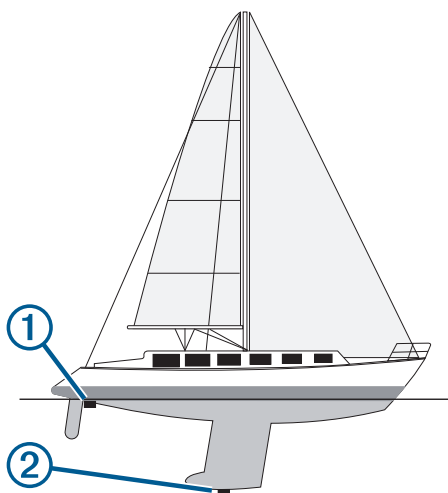
Aby sprawdzić głębokość wody poniżej kilu lub najniższego punktu łodzi, gdy przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od miejsca instalacji przetwornika do kilu łodzi.

Aby sprawdzić rzeczywistą głębokość wody, gdy przetwornik jest zainstalowany poniżej linii wodnej, odmierz odległość od dolnej części przetwornika do linii wodnej.

UWAGA: Opcja ta jest dostępna tylko w przypadku posiadania aktualnych danych o głębokości.

1 Zmierz odległość:

- Jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej ① lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od przetwornika do kilu. Wprowadź tę wartość jako liczbę dodatnią.
- Jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu ②, aby sprawdzić rzeczywistą głębokość wody, odmierz odległość od przetwornika do linii wodnej. Wprowadź tę wartość jako liczbę ujemną.



- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Głębokość i kotwiczenie > Przesunięcie kilu**.
- 3 Wybierz **+**, jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej, lub wybierz **-**, jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu.
- 4 Podaj dystans określony w kroku 1.

Ustawianie przesunięcia temperatury wody

Aby możliwe było ustawienie przesunięcia temperatury, wymagany jest czujnik temperatury wody NMEA 0183 lub przetwornik z funkcją pomiaru temperatury, który umożliwi wykonywanie pomiarów temperatury wody.

Przesunięcie temperatury kompensuje odczyt temperatury z czujnika temperatury.

- 1 Zmierz temperaturę wody za pomocą podłączonego do plotera nawigacyjnego czujnika temperatury lub przetwornika umożliwiającego pomiar temperatury.
- 2 Zmierz temperaturę wody za pomocą innego czujnika temperatury lub termometru, pozwalającego uzyskać dokładny pomiar.
- 3 Odejmij temperaturę wody otrzymaną w kroku 1 od temperatury wody otrzymanej w kroku 2.
Otrzymana wartość to przesunięcie temperatury. Jeśli pomiar z czujnika podłączonego do plotera nawigacyjnego wskazał niższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę dodatnią. Jeśli pomiar z czujnika podłączonego do plotera nawigacyjnego wskazał wyższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę ujemną.
- 4 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Przesun. temp.**
- 5 Podaj przesunięcie temperatury określone w kroku 3.

Kalibracja czujnika prędkości po wodzie

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączono przetwornik z funkcją wykrywania prędkości, istnieje możliwość kalibracji czujnika prędkości w celu zwiększenia dokładności wskazań dotyczących prędkości po wodzie, które są wyświetlane przez ploter nawigacyjny.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Moja łódź > Kalibruj prędkość po wodzie**.
- 2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.
Jeśli łódź nie porusza się z wystarczająco szybko lub jeśli czujnik prędkości nie rejestruje prędkości, wyświetlony zostanie komunikat.
- 3 Wybierz **OK**, a następnie zwiększ w bezpieczny sposób prędkość łodzi.
- 4 Jeśli komunikat zostanie wyświetlony ponownie, zatrzymaj łódź i upewnij się, że czujnik prędkości nie jest zablokowany.
- 5 Jeśli kółko porusza się swobodnie, sprawdź złącza przewodów.
- 6 Jeśli komunikat będzie nadal wyświetlany, skontaktuj się z działem pomocy technicznej firmy Garmin.

Inne ustawienia statków

Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do urządzenia AIS lub radia VHF można określić, w jaki sposób ploter nawigacyjny ma oznaczać inne statki.

Wybierz kolejno **Ustawienia > Inne statki**.

AIS: Włączanie i wyłączanie odbioru sygnału AIS.

DSC: Włączanie i wyłączanie cyfrowego wywołania selektywnego (DSC).

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa, strona 21*).

Test AIS-EPIRB: Włączenie sygnałów testowych z radiopławy awaryjnej (EPIRB).

Test AIS-MOB: Włączenie sygnałów testowych z urządzeń nadających sygnał „człowiek za burtą” (MOB).

Test AIS-SART: Włączenie sygnałów testowych z nadajników ratunkowych SART.

Ustawienia synchronizowane w sieci Garmin Marine Network.

W następujących urządzeniach synchronizowane są określone ustawienia po połączeniu z siecią Garmin Marine Network.

- echoMAP™ Seria 70
- GPSMAP Seria 507 (wersja oprogramowania 3.0 lub nowsza)
- GPSMAP Seria 701 (wersja oprogramowania 3.0 lub nowsza)
- GPSMAP Seria 702
- GPSMAP Seria 800
- GPSMAP Seria 902
- GPSMAP Seria 1000
- GPSMAP Seria 1002
- GPSMAP Seria 1202
- GPSMAP Seria 7400/7600
- GPSMAP Seria 8400/8600

Następujące ustawienia są synchronizowane z urządzeniem w stosownych przypadkach.

Ustawienia alarmu (również synchronizacja potwierdzeń alarmu):

- Przybycie
- Alarm kotwiczny
- Zejście z kursu
- Dokładność GPS
- Woda płytka
- Głębina (nie dostępne w urządzeniu GPSMAP serii 8400/8600)
- Temperatura wody
- Izobata (nie dostępne w urządzeniu echoMAP 70s i GPSMAP serii 507/701)
- Ryby
- Alarm kolizyjny

Ustawienia ogólne:

- Nawigacja automatyczna Preferowana głębok.
- Nawigacja automatyczna Prześwit pionowy
- Sygnał dźwiękowy
- Sch. kolorów
- Układ klawiatury
- Język
- Układ odniesienia
- Odniesienie północne
- Format pozycji
- Jednostki systemowe
- Kalibruj prędkość po wodzie
- Rozmiar anteny radaru

Ustawienia mapy:

- Granice mapy
- Kolory zagrożeń
- Linia kierunku
- POI na lądzie
- Sektory światła

- Roz. pom. naw.
- Typ pom. nawig.
- Punkty zdjęć
- Preferowana głębok.
- Cieniowanie płycizny
- Punkty usług
- Ikona pojazdu (nie może być synchronizowana we wszystkich modelach)

Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego

UWAGA: Ta procedura spowoduje usunięcie wszystkich wprowadzonych ustawień.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Ustawienia fabryczne**.
- 2 Wybierz opcję.

Udostępnianie i zarządzanie danymi użytkownika

Kopiowanie punktów trasy, tras i śladów z programu HomePort do plotera nawigacyjnego

Aby móc skopiować dane do plotera nawigacyjnego, trzeba mieć na komputerze najnowszą wersję programu HomePort oraz kartę pamięci zainstalowaną w ploterze nawigacyjnym.

Skopiuj dane z urządzenia HomePort na przygotowaną kartę pamięci.

Więcej informacji można znaleźć w pliku pomocy HomePort.

Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów

Punkty trasy oraz trasy można importować z urządzeń innych producentów oraz eksportować na te urządzenia.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Typ pliku**.
- 3 Wybierz **GPX**.

Aby ponownie przesłać dane za pomocą urządzeń Garmin, wybierz typ pliku ADM.

Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci

Za pomocą karty pamięci można przesłać dane użytkownika z innych urządzeń. Dane użytkownika obejmują punkty, trasy, ścieżki funkcji nawigacji automatycznej, ślady i granice.

UWAGA: Obsługiwane są tylko pliki granic z rozszerzeniem .adm.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i połączyć je z istniejącymi danymi użytkownika, wybierz **Łącz z karty**.
 - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i zastąpić istniejące dane użytkownika, wybierz **Zastąp z karty**.
- 5 Wybierz nazwę pliku.

Kopiowanie danych użytkownika na kartę pamięci

Można zapisać dane użytkownika na karcie pamięci, aby przenieść je do innych urządzeń. Dane użytkownika obejmują punkty, trasy, ścieżki funkcji nawigacji automatycznej, ślady i granice.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zapisz na karcie**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
- 4 Wybierz opcję:
 - Aby utworzyć nowy plik, wybierz **Dodaj nowy plik** i wpisz nazwę.
 - Aby dodać informacje do istniejącego pliku, wybierz plik z listy i wybierz **Zapisz na karcie**.

Kopiowanie wbudowanych map na kartę pamięci

Można skopiować mapy z plotera nawigacyjnego na kartę pamięci do używania z urządzeniem HomePort.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych**.
- 3 Wybierz **Kopiuje wgraną mapę**.

Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zapisz na karcie**.
- 3 Wybierz nazwę pliku z listy lub wybierz **Dodaj nowy plik**.
- 4 Wybierz **Zapisz na karcie**.
- 5 Wyjmij kartę pamięci i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 6 Na karcie pamięci otwórz folder Garmin\UserData.
- 7 Skopiuj plik kopii zapasowej znajdujący się na karcie i wklej go do dowolnie wybranego miejsca w komputerze.

Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego

- 1 Włóż kartę pamięci do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 2 Skopiuj plik kopii zapasowej z komputera na kartę pamięci, do folderu o nazwie Garmin\UserData.
- 3 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 4 Wybierz kolejno **Informacje > Dane użytkownika > Przesyłanie danych > Zastąp z karty**.

Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci

Można zapisać informacje systemowe na karcie pamięci w razie konieczności wykorzystania ich przy rozwiązywaniu problemów. Przedstawiciel działu pomocy technicznej może poprosić o użycie tych informacji w celu pobrania danych na temat sieci.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > System > Informacje systemowe > Urządzenia Garmin > Zapisz na karcie**.
- 3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na której chcesz zapisać informacje systemowe.
- 4 Wyjmij kartę pamięci.

Załącznik

Rejestrowanie urządzenia

UWAGA: Do rejestracji urządzenia należy użyć aplikacji ActiveCaptain (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain, strona 11*).

Pomóż nam jeszcze sprawniej udzielać Tobie pomocy i jak najszybciej zarejestruj swoje urządzenie przez Internet. Pamiętaj o konieczności zachowania oryginalnego dowodu zakupu (względnie jego kserokopii) i umieszczenia go w bezpiecznym miejscu.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart w czytniku kart.
- 2 Poczekaj chwilę.
Ploter nawigacyjny otworzy stronę zarządzania kartą i utworzy plik o nazwie GarminDevice.xml w folderze Garmin na karcie pamięci.
- 3 Wyjmij kartę pamięci.
- 4 Włóż kartę pamięci do komputera.
- 5 W komputerze przejdź do strony garmin.com/express.
- 6 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, aby pobrać, zainstalować i otworzyć aplikację Garmin Express.
- 7 Wybierz kolejno **+** > **Dodaj urządzenie**.
- 8 Podczas gdy aplikacja wykonuje wyszukiwanie, wybierz **Zaloguj się** obok **Czy masz morskie mapy lub urządzenia?** u dołu ekranu.
- 9 Utwórz lub zaloguj się do konta Garmin.
- 10 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, aby skonfigurować swoją jednostkę pływającą.
- 11 Wybierz kolejno **+** > **Dodaj**.
Aplikacja Garmin Express wyszuka informacje o urządzeniu na karcie pamięci.
- 12 Wybierz **Dodaj urządzenie**, aby zarejestrować urządzenie.
Po zakończeniu rejestracji aplikacja Garmin Express wyszuka dodatkowe aktualizacje map i oprogramowania dla posiadanego urządzenia.

Dodając urządzenia do sieci plotera nawigacyjnego, powtórz powyższe czynności, aby zarejestrować nowe urządzenia.

Aktualizacja oprogramowania

UWAGA: Możesz użyć aplikacji ActiveCaptain, aby automatycznie zaktualizować oprogramowanie urządzenia (*Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain, strona 11*).

Po zainstalowaniu urządzenia lub dodaniu do niego akcesorium może być konieczne zaktualizowanie oprogramowania urządzenia.

Do aktualizacji oprogramowania potrzebny jest czytnik kart firmy Garmin lub inny ploter nawigacyjny firmy Garmin podłączony do sieci Garmin Marine Network.

To urządzenie obsługuje karty pamięci o pojemności do 32 GB w formacie FAT32.

Przed zaktualizowaniem oprogramowania sprawdź wersję oprogramowania zainstalowaną w urządzeniu (*Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym, strona 114*). Następnie odwiedź stronę www.garmin.com/support/software/marine.html, wybierz Pokaż wszystkie urządzenia z zestawu i porównaj zainstalowaną wersję oprogramowania z wersją wyświetloną dla Twojego produktu.

Jeśli oprogramowanie w urządzeniu jest starsze niż to wymienione na stronie internetowej, wykonaj następujące czynności, aby pobrać nowe oprogramowanie na kartę pamięci (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci, strona 127*), a następnie zaktualizuj oprogramowanie urządzenia (*Aktualizacja oprogramowania urządzenia, strona 127*).

Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci

Skopiuj aktualizację oprogramowania na kartę pamięci, korzystając z komputera z oprogramowaniem Windows®.

UWAGA: Jeśli nie masz komputera z oprogramowaniem Windows, skontaktuj się z biurem obsługi klienta Garmin w celu zamówienia karty zawierającej aktualną wersję oprogramowania.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart w komputerze.
- 2 Odwiedź stronę www.garmin.com/support/software/marine.html.
PORADA: Z tej strony internetowej można również pobrać najnowsze wersje podręczników użytkownika i załadować je do posiadanego plotera nawigacyjnego.

- 3 Wybierz **Seria GPSMAP z kartą SD**.
- 4 Wybierz **Pobierz** obok pozycji **Seria GPSMAP z kartą SD**.
- 5 Przeczytaj i zaakceptuj warunki.
- 6 Wybierz **Pobierz**.
- 7 Wybierz lokalizację, a następnie **Zapisz**.
- 8 Kliknij dwukrotnie, aby pobrać plik.

W wybranej lokalizacji utworzony zostanie folder Garmin zawierający aktualizację oprogramowania. Zostanie otwarte pole dialogowe, za pomocą którego będzie można przesłać aktualizację oprogramowania na kartę pamięci.

- 9 Wybierz **Dalej**.
- 10 Wybierz bieg powiązany z kartą pamięci, a następnie wybierz kolejno **Dalej** > **Zakończ**.

Na karcie pamięci utworzony zostanie folder Garmin zawierający aktualizację oprogramowania. Załadowanie aktualizacji oprogramowania na kartę pamięci może zająć kilka minut.

Aktualizacja oprogramowania urządzenia

Aby można było zaktualizować oprogramowanie, należy uzyskać kartę pamięci do aktualizacji oprogramowania lub załadować najnowsze oprogramowanie na kartę pamięci ([Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci, strona 127](#)).

- 1 Włącz ploter nawigacyjny.
- 2 Gdy pojawi się ekran główny, włóż kartę do gniazda kart.
UWAGA: Aby wyświetlić instrukcje przeprowadzenia aktualizacji oprogramowania, przed włożeniem karty należy całkowicie uruchomić urządzenie.
- 3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.
- 4 Poczekaj kilka minut na zakończenie procesu aktualizacji oprogramowania.
- 5 Gdy zostanie wyświetlony monit, uruchom ponownie ręcznie ploter nawigacyjny, nie wyjmując karty pamięci.
- 6 Wyjmij kartę pamięci.

UWAGA: Jeśli karta pamięci zostanie usunięta, zanim urządzenie uruchomi się ponownie, aktualizacja oprogramowania nie zostanie zakończona.

Przełączanie cyfrowe

Plotera nawigacyjnego można używać do monitorowania i kontrolowania obwodów, gdy podłączony jest zgodny system.

Na przykład można sterować oświetleniem wewnętrznym i oświetleniem nawigacyjnym na łodzi. Można także monitorować obwody w zbiorniku na ryby.

Aby uzyskać dostęp do elementów umożliwiających przełączanie cyfrowe, wybierz kolejno **Informacje** > **Ster. obwod.**

Aby uzyskać więcej informacji na temat zakupu i konfiguracji systemu przełączania cyfrowego, skontaktuj się z dealerem firmy Garmin.

Parowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID z ploterem nawigacyjnym

Aby korzystanie ze zdalnego urządzenia wejściowego GRID w połączeniu z ploterem nawigacyjnym było możliwe, urządzenia należy sparować.

Parowanie można przeprowadzić z poziomu plotera nawigacyjnego lub zdalnego urządzenia wejściowego GRID.

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera

- 1 Wybierz kolejno opcje **Ustawienia > System > Informacje o stacji > Parowanie z urządzeniem GRID™ > Dodaj**.
- 2 Na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID naciśnij przycisk **SELECT**.

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID

- 1 Na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID naciśnij jednocześnie symbol **+** i przycisk **HOME**.
Zostanie otwarta strona wyboru przedstawiająca wszystkie plotery nawigacyjne dostępne w sieci Garmin Marine Network.
- 2 Obróć pokrętkę na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID, tak aby wyróżnić przycisk **Wybierz** na ploterze nawigacyjnym, którym chcesz sterować z poziomu zdalnego urządzenia wejściowego GRID.
- 3 Naciśnij przycisk **SELECT**.

Obracanie joysticka GRID

W niektórych scenariuszach instalacji można obrócić orientację joysticka GRID.

- 1 Wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Sieć morska**.
- 2 Wybierz urządzenie GRID.

Czyszczenie ekranu

NOTYFIKACJA

Środki czyszczące zawierające amoniak mogą uszkodzić powłokę antyrefleksyjną.

Urządzenie jest pokryte specjalną antyrefleksyjną powłoką, która jest bardzo wrażliwa na woski i środki czyszczące o działaniu ściernym.

- 1 Nałóż na ściereczkę specjalny środek do czyszczenia soczewek okularowych z powłoką antyrefleksyjną.
- 2 Delikatnie przetrzyj ekran miękką, czystą, niestrzępiącą się ściereczką.

Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci

Można wyświetlać zdjęcia, które są zapisane na karcie pamięci. Można wyświetlać pliki .jpg, .png i .bmp.

- 1 Włóż kartę pamięci z plikami zdjęć do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Informacje > Przeglądarka obrazów**.
- 3 Wybierz folder, który zawiera zdjęcia.
- 4 Poczekać kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
- 5 Wybierz zdjęcie.
- 6 Użyj strzałek, aby przewijać zdjęcia.
- 7 W razie potrzeby wybierz kolejno **Menu > Włącz pokaz slajdów**.

Zrzuty ekranowe

Można wykonać zrzut ekranowy dowolnego ekranu wyświetlanego na ploterze nawigacyjnym i zapisać go jako plik bitmapy (.bmp). Można następnie przesłać zrzut ekranowy na komputer. Ponadto zrzut ekranowy można wyświetlić w przeglądarce obrazów ([Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci, strona 128](#)).

Wykonywanie zrzutów ekranowych

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Wykonaj zrzut ekranowy > Wł.**
- 3 Przejdź do ekranu, którego obraz ma zostać przechwycony.
- 4 Naciśnij i przytrzymaj przycisk **Główny** przez co najmniej 6 sekund.

Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera

- 1 Wyjmij kartę pamięci z plotera nawigacyjnego i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
- 2 Korzystając z eksploratora w systemie Windows otwórz folder Garmin\scrn na karcie pamięci.
- 3 Skopiuj plik z rozszerzeniem .bmp z karty pamięci i wklej go w dowolnej innej lokalizacji w komputerze.

Rozwiązywanie problemów

Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS

Urządzenie może nie odbierać sygnałów satelitów z kilku powodów. Jeśli urządzenie przemieściło się na dużą odległość od miejsca, w którym ostatni raz odbierało sygnały satelitów lub było wyłączone dłużej niż przez kilka tygodni lub miesięcy, może nie być w stanie prawidłowo odbierać sygnałów satelitów.

- Upewnij się, że w urządzeniu zainstalowano najnowszą wersję oprogramowania. Jeśli nie, zaktualizuj oprogramowanie urządzenia.
- Jeśli urządzenie korzysta z wewnętrznej anteny GPS, sprawdź, czy nie jest ono niczym zasłonięte, aby antena mogła odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie, powinno się znajdować w pobliżu okna, aby mogło odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie i nie może zostać umieszczone w miejscu, w którym może odbierać sygnały z satelitów, należy użyć zewnętrznej anteny GPS.
- Jeśli urządzenie korzysta z zewnętrznej anteny GPS, upewnij się, że antena ta jest podłączona do plotera nawigacyjnego lub sieci NMEA. W razie potrzeby więcej informacji o połączeniu oraz schematy można znaleźć w instrukcji instalacji anteny GPS.
- Jeśli urządzenie korzysta z zewnętrznej anteny GPS podłączonej za pośrednictwem sieci NMEA 2000, wybierz kolejno **Ustawienia > Komunikacja > Ustawienia NMEA 2000 > Lista urządzeń**. Sprawdź, czy antena znajduje się na liście. Jeśli nie, sprawdź sposób instalacji anteny oraz sieci NMEA 2000.
- Jeśli dla urządzenia dostępne jest więcej niż jedno źródło sygnału GPS, wybierz inne źródło ([Wybór źródła GPS, strona 5](#)).

Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza

Nieregularne wyłączanie się urządzenia lub brak możliwości jego włączenia może wskazywać na problem z zasilaniem doprowadzonym do urządzenia. Sprawdź następujące elementy, aby spróbować rozwiązać problem z zasilaniem.

- Upewnij się, że źródło zasilania wytwarza prąd.
Można to sprawdzić na kilka sposobów. Można na przykład sprawdzić, czy działają inne urządzenia podłączone do tego źródła zasilania.
- Sprawdź bezpiecznik w przewodzie zasilającym.
Bezpiecznik powinien się znajdować w uchwycie będącym częścią czerwonej żyły przewodu zasilającego. Sprawdź, czy został zainstalowany bezpiecznik o właściwej wielkości. Dokładne informacje na temat wielkości bezpieczników można znaleźć na oznaczeniu przewodu lub w instrukcji instalacji. Upewnij się, że połączenie w bezpieczniku nie jest przerwane. Bezpiecznik można sprawdzić za pomocą miernika. Jeśli bezpiecznik jest sprawny, na mierniku będzie wyświetlana wartość 0 Ω.
- Sprawdź, czy urządzenie jest zasilane prądem o napięciu co najmniej 10 V, jednak zalecane jest 12 V.
Aby sprawdzić napięcie, zmierz napięcie prądu stałego w gniazdach żeńskich (faza i uziemienie) przewodu zasilającego. Jeśli napięcie jest niższe niż 10 V, urządzenie nie włączy się.
- Jeśli urządzenie otrzymuje odpowiednią ilość energii, ale się nie włącza, skontaktuj się z pomocą techniczną firmy Garmin, korzystając ze strony support.garmin.com.

Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu

Można ręcznie wprowadzić pozycję punktu, aby przesyłać i udostępniać dane pomiędzy dwoma urządzeniami. Jeśli punkt został utworzony ręcznie przy użyciu współrzędnych, a jego pozycja nie jest wyświetlana we właściwym miejscu, możliwe, że układ odniesienia i format pozycji w urządzeniu nie są takie same, jak układ odniesienia i format pozycji wykorzystane przy oznaczaniu punktu.

Format pozycji to sposób wyświetlania pozycji odbiornika GPS na ekranie. Zwykle wyświetlana jest ona jako szerokość/długość geograficzna w minutach, czasami w stopniach, minutach i sekundach, samych stopniach bądź jednym z kilku formatów siatki topograficznej.

Układ odniesienia to model matematyczny, który przedstawia część powierzchni ziemi. Linie szerokości i długości geograficznej z papierowej mapy są przenoszone do określonego układu odniesienia.

- 1 Dowiedz się, jaki układ odniesienia i format pozycji były używane przy tworzeniu oryginalnego punktu.
Jeśli oryginalny punkt został przeniesiony z mapy, na mapie powinny się znajdować informacje na temat układu odniesienia i formatu pozycji wykorzystanych do jej stworzenia. Najczęściej znajdują się one w pobliżu legendy.
- 2 Wybierz kolejno **Ustawienia > Preferencje > Jednostki**.
- 3 Wybierz właściwe ustawienia układu odniesienia i formatu pozycji.
- 4 Ponownie utwórz punkt.

Dane techniczne

Dane techniczne

Modele ośmiocalowe

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	265 × 190 × 115 mm ($10\frac{7}{16} \times 7\frac{31}{64} \times 4\frac{17}{32}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	171 × 130 mm ($6\frac{47}{64} \times 5\frac{1}{8}$ cala)
Waga	3,23 kg (7,12 funta)
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	28 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,3 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	2,8 A
Bezpieczny dystans dla kompasu	310 mm (12,2 cala)

Modele dwunastocalowe

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	333 × 247 × 97 mm ($13\frac{7}{64} \times 9\frac{23}{32} \times 3\frac{13}{36}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	245 × 184 mm ($9\frac{21}{32} \times 7\frac{1}{4}$ cala)
Waga	4,95 kg (10,91 funta)
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	35 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,6 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	3,5 A
Bezpieczny dystans dla kompasu	460 mm (18,11 cala)

Modele piętnastocalowe

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	403 × 306 × 94 mm ($15\frac{7}{8} \times 12\frac{3}{64} \times 3\frac{45}{64}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	(304 × 228 mm ($11\frac{31}{32} \times 8\frac{63}{64}$ cala))
Waga	7,6 kg (16,76 funta)
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	47 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	2,5 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	4,7 A
Bezpieczny dystans dla kompasu	460 mm (18,11 cala)

Wszystkie modele

Dane techniczne	Wielkość
Zakres temperatur	Od 5°F do 131°F (od -15°C do 55°C)
Materiał	Odlewane ciśnieniowo aluminium i tworzywo poliwęglanowe
Moc wejściowa	Od 10 do 35 V DC
Bezpiecznik	7,5 A, 42 V szybko działający
NMEA 2000 LEN przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.

NMEA 2000 Informacje o PGN

Transmisja i odbiór

PGN	Opis
059392	Potwierdzenie ISO
059904	Żądanie ISO
060160	Protokół transportowy ISO: przesyłanie danych
060416	Protokół transportowy ISO: zarządzanie połączeniami
060928	Uzyskano adres ISO
065240	Uzyskany adres
126208	Żądanie funkcji grupowej
126996	Informacje o produkcji
126998	Informacje na temat konfiguracji
127237	Kontrola kursu/śladu
127245	Ster
127250	Kierunek jednostki
127258	Deklinacja magnetyczna
127488	Parametry silnika: szybka aktualizacja
127489	Parametry silnika: Dynamiczne
127493	Parametry transmisji: Dynamiczne
127505	Poziom płynu
127508	Stan naładowania baterii
128259	Prędkość względem wody
128267	Głębokość wody
129025	Pozycja: szybka aktualizacja
129026	COG i PND: Szybka aktualizacja
129029	Dane pozycji GNSS
129283	Błąd zejścia z trasy
129284	Dane nawigacji
129539	GNSS DOP
129540	Widoczne satelity GNSS
130060	Etykieta
130306	Dane o wietrze
130310	Parametry środowiskowe (zdezaktualizowane)
130311	Parametry środowiskowe (zdezaktualizowane)

PGN	Opis
130312	Temperatura (zdezaktualizowane)

Transmituj

PGN	Opis
126464	Grupowa funkcja Transmisja/Odbieranie listy PGN
126984	Odpowiedź na alarm
127497	Parametry podróży: silnik

Odbiór

PGN	Opis
065030	Generator średniej podstawowej ilości AC (GAAC)
126983	podczas nurkowania na bezdechu
126985	Tekst alarmu
126987	Próg alarmu
126988	Wartość alarmu
126992	Godzina systemowa
127251	Prędkość zwrotu
127257	Orientacja w przestrzeni
127498	Parametry silnika: statyczne
127503	Stan wejścia AC (zdezaktualizowane)
127504	Stan wyjścia AC (zdezaktualizowane)
127506	Szczegółowy stan DC
127507	Stan ładowarki
127509	Stan falownika
128000	Rejsowy kąt dryfu
128275	Dziennik dystansu
129038	Raport pozycji A klasy AIS
129039	Raport pozycji B klasy AIS
129040	Rozszerzony raport pozycji B klasy AIS
129044	Układ odniesienia
129285	Nawigacja: informacje o trasie i punktach trasy
129794	Dane statyczne i związane z podróżą AIS klasy A
129798	Lotniczy raport pozycji AIS SAR
129799	Częstotliwość/tryb/moc radia

PGN	Opis
129802	Komunikat związany z bezpieczeństwem AIS
129808	Informacja o wywołaniu DSC
129809	Raport danych statycznych „CS” B klasy AIS, część A
129810	Raport danych statycznych „CS” B klasy AIS, część B
130313	Wilgotność
130314	Rzeczywiste ciśnienie
130316	Temperatura: rozszerzony zakres
130576	Stan kłapy trymującej
130577	Dane dotyczące kierunku

NMEA 0183 — informacje

Transmituj

Sentencja	Opis
GPAPB	APB: Sentencja „B” kontrolera kierunku lub trasy (autopilota)
GPBOD	BOD: Namiar (początek do celu)
GPBWC	BWC: Namiar i dystans do punktu
GPGGA	GGA: Dane pozycji systemu GPS
GPGLL	GLL: Pozycja geograficzna (szerokość i długość)
GPGSA	GSA: GNSS DOP i aktywne satelity
GPGSV	GSV: Widoczne satelity GNSS
GPRMB	RMB: Zalecane minimalne informacje dotyczące nawigacji
GPRMC	RMC: Zalecane minimalne dane specyficzne dla satelitów GNSS
GP RTE	RTE: Trasy
GPVTG	VTG: Kurs i prędkość nad dnem
GPWPL	WPL: Pozycja punktu
GPXTE	XTE: Błąd zejścia z trasy
PGRME	E: Szacowany błąd
PGRMM	M: Układ odniesienia
PGRMZ	Z: Wysokość
SDDBT	DBT: Głębokość poniżej przetwornika
SDDPT	DPT: Głębokość
SDMTW	MTW: Temperatura wody
SDVHW	VHW: Prędkość po wodzie i kierunek

Odbiór

Sentencja	Opis
DPT	Głębokość
DBT	Głębokość poniżej przetwornika
MTW	Temperatura wody
VHW	Prędkość po wodzie i kierunek
WPL	Pozycja punktu
DSC	Informacje cyfrowego wywołania selektywnego
DSE	Rozszerzone cyfrowe wywołanie selektywne
HDG	Kierunek, zboczenie i deklinacja
HDM	Kierunek, magnetyczny
MWD	Kierunek i prędkość wiatru
MDA	Złożone informacje meteorologiczne
MWV	Prędkość i kąt wiatru
VDM	Komunikat łączy danych AIS VHF

Można wykupić kompletne informacje o formacie danych oraz sentencjach organizacji National Marine Electronics Association (NMEA): NMEA, Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA (www.nmea.org)

