

GARMIN®

GPSMAP® 8000/8500 Series



คู่มือการใช้งาน

© 2013 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

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

Garmin®, โลโก้ Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, GPSMAP®, FUSION®, quatix®, Ultrascroll® และ VIRB® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ 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™ และ SmartMode™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Apple® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Apple Inc. ที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ Android™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Google™ Inc. เครื่องหมายคำและโลโก้ Bluetooth® เป็นกรรมสิทธิ์ของ Bluetooth SIG, Inc. และการใช้เครื่องหมายดังกล่าวโดย Garmin อยู่ภายใต้สิทธิ์การอนุญาตใช้งาน CZone™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Power Products, LLC. FLIR® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ FLIR Systems, Inc. SiriusXM® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียน Wi-Fi Alliance Corporation Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ.....	1
ภาพรวมอุปกรณ์.....	1
การใช้หน้าจอสัมผัส.....	1
ปุ่มบนหน้าจอ.....	2
การล็อคและปลดล็อคหน้าจอสัมผัส.....	4
คำแนะนำและปุ่มลัด.....	4
การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์.....	4
การดาวน์โหลดคู่มือ.....	4
ศูนย์สนับสนุน Garmin.....	4
การใส่การ์ดหน่วยความจำ.....	5
การรับสัญญาณดาวเทียม GPS.....	5
การเลือกที่มาของ GPS.....	5
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....	6
หน้าจอหลัก.....	6
การเพิ่มรายการในรายการที่ใช้ประจำ.....	6
การปรับแต่งหน้า.....	6
การปรับแต่งแผนผัง SmartMode หรือหน้ารวม.....	6
การเพิ่มแผนผัง SmartMode.....	7
การสร้างหน้าการรวมใหม่.....	7
การลบหน้าการรวม.....	7
การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล.....	8
การรีเซ็ตแผนผังสถานี.....	8
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	8
การบันทึกค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่.....	8
จัดการค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	8
การตั้งค่าประเภทของเรือ.....	9
การปรับไฟหน้าจอ.....	9
การปรับโหมดสี.....	9
การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น.....	9
การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ.....	9
การปิดระบบโดยอัตโนมัติ.....	9
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain™	10
บทบาท ActiveCaptain.....	10
เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain.....	10
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain.....	11
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain.....	11
การติดต่อสื่อสารกับอุปกรณ์ไร้สาย.....	11
เครือข่าย Wi-Fi.....	12

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi.....	12
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	12
การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย.....	12
การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi.....	12
แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ.....	13
แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา.....	13
การซูมเข้าและซูมออกโดยใช้หน้าจอสัมผัส.....	13
สัญลักษณ์บนแผนที่.....	14
การวัดระยะทางบนแผนที่.....	14
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่.....	14
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่.....	14
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ NavAids.....	14
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่.....	15
แผนที่แบบฟรีเมียม.....	15
การดูข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	16
เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว.....	16
การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ.....	16
การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง.....	16
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ.....	17
ระบบการระบุอัตโนมัติ.....	17
สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS.....	17
ทิศทางหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS.....	18
การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	18
การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย.....	18
การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS.....	18
ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA.....	18
การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน.....	18
สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS.....	19
การนำทางไปยังสัญญาณขอความช่วยเหลือ.....	19
สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS.....	19
การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS.....	19
การปิดการรับสัญญาณ AIS.....	19
เมนูแผนที่.....	20

ชั้นแผนที่.....	20
การตั้งค่าชั้นแผนที่.....	20
การตั้งค่าชั้นความลึก.....	20
การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน.....	21
การตั้งค่า Layline.....	21
การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้.....	21
การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น.....	21
การตั้งค่าชั้นน้ำ.....	22
การตั้งค่าชั้นสภาพอากาศ.....	22
การตั้งค่าโอเวอร์เลย์เรดาร์.....	22
การตั้งค่าแผนที่.....	22
การตั้งค่า Fish Eye 3D.....	23
แผนที่ที่รองรับ.....	23

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours..23

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ	
Garmin Quickdraw Contours.....	23
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours.....	24
ชุมชน Garmin Quickdraw.....	24
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain.....	24
การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain..	24
การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain..	24
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect™.....	24
การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect.....	25
การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect.....	25
การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours.....	26
สีของระยะความลึก.....	26

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์.....27

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง.....	27
จุดหมาย.....	28
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ.....	28
เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือ	
นำทาง.....	28
การค้นหาจุดบริการทางทะเล.....	28
การหยุดการนำทาง.....	28

Waypoint.....	28
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์.....	28
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น.....	28
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS.....	29
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	29
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	29
การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้..	29
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้.....	30
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB.....	30
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด.....	30
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่.....	30
เส้นทาง.....	31
การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ.....	31
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง.....	31
การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ.....	31
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก.....	31
การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้.....	32
การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้.....	32
การลบเส้นทางที่บันทึก.....	32
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด.....	32
การแนะนำอัตโนมัติ.....	33
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง	
การนำทางอัตโนมัติ.....	33
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ.....	33
การปรับเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้.....	33
ยกเลิกการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่.....	33
การตั้งค่าถึงตามเวลา.....	34
การกำหนดค่าเส้นทางคำแนะนำอัตโนมัติ.....	34
การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง.....	35
แทร็ค.....	35
การแสดงแทร็ค.....	35
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน.....	35
การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน.....	36
การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง.....	36

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
การลบแทร็คที่บันทึกไว้.....	36
ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	36
การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน.....	37
การลบแทร็คที่ใช้งาน.....	37
การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก.....	37
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค.....	37
ขอบเขต.....	37
การสร้างขอบเขต.....	37
การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต.....	38
การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต.....	38
การแก้ไขขอบเขต.....	38
การเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode.....	38
การตั้งค่าการเตือนขอบเขต.....	38
การลบขอบเขต.....	38
การซิงโครไนซ์ข้อมูลผู้ใช้ใน Garmin Marine Network.....	39
การลบเวย์พอยท์, เส้นทาง และแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด.....	39

คุณลักษณะการเล่นเรือ..... 39

การตั้งค่าประเภทของเรือ.....	39
การแข่งขันเรือใบ.....	39
การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	39
การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น.....	40
การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น.....	40
การเริ่มต้นนับเวลาการแข่งขัน.....	40
การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน.....	40
การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS.....	40
การตั้งค่า Layline.....	40
การตั้งค่าขีดเขตความลึกท้องเรือ.....	41
การดำเนินการระบบอัตโนมัติของเรือใบ.....	41
รักษาทิศทางลม.....	41
การตั้งชนิดการรักษาทิศทางลม.....	41
การใช้การรักษาทิศทางลม.....	42
การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า.....	42
การปรับมุมการรักษาทิศทางลมด้วยยอดโถงไฟลอด.....	42
Tack และ Gybe.....	42
การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศมุ่งหน้า.....	42

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม.....	42
การตั้งการหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือ.....	42
การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe.....	42
เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	42
การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม.....	43

Fishfinder โซนาร์..... 43

การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์.....	43
การเปลี่ยนมุมมองโซนาร์.....	43
มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม.....	44
มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่.....	44
มุมมองของโซนาร์แบบแยกชุม.....	44
Garmin ClearVü มุมมองโซนาร์.....	45
มุมมองโซนาร์ SideVü.....	45
เทคโนโลยีการสแกน SideVü.....	46
การวัดระยะทางบนจอโซนาร์.....	46
มุมมองโซนาร์ Panoptix.....	47
มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü.....	47
มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü.....	48
RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D.....	49
มุมมองโซนาร์ กวาดด้านล่าง.....	49
RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D... ..	50
มุมมองของโซนาร์ FrontVü.....	51
การเลือกชนิดของหัวโซนาร์.....	51
การปรับเข็มทิศ.....	51
การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์.....	51
การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว.....	52
การดูประวัติของโซนาร์.....	52
การแบ่งปันโซนาร์.....	52
การเลือกที่มาของโซนาร์.....	52
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์.....	52
การปรับระดับของรายละเอียด.....	53
การปรับความเข้มของสี.....	53
การบันทึกโซนาร์.....	53
การบันทึกหน้าจอของโซนาร์.....	53
การหยุดการบันทึกโซนาร์.....	53
การลบการบันทึกโซนาร์.....	53
การเล่นการบันทึกโซนาร์.....	54
การตั้งค่าโซนาร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ SideVü.....	54
การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์.....	54
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน.....	54

การปรับช่วงระยะของมาตราส่วนความลึกหรือความกว้าง.....	55
การตั้งค่าการตัดคาร์บอนโซนาร์.....	55
การตั้งค่าลักษณะโซนาร์.....	55
เสียงเตือนโซนาร์.....	56
การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง.....	56
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ ดั้งเดิม, Garmin ClearVü และ SideVü.....	57
ความถี่โซนาร์.....	57
การเลือกความถี่.....	57
การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า....	57
การเปิดใช้ A-Scope.....	58
การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix.....	58
การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม.....	58
การปรับความเร็วในการกวาด RealVü..	58
เมนูโซนาร์ LiveVü ด้านหน้าและ FrontVü.....	59
การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ FrontVü.....	59
การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü.....	59
การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü.....	60
การตั้งค่าลักษณะ RealVü.....	60
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix.....	60
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ.....	61
เรดาร์.....	61
การแปลความหมายเรดาร์.....	62
โอเวอร์เลย์เรดาร์.....	62
โอเวอร์เลย์เรดาร์และการปรับข้อมูลแผนที่ให้สอดคล้องกัน.....	62
การส่งสัญญาณเรดาร์.....	63
การหยุดการส่งสัญญาณเรดาร์.....	63
การตั้งค่าโหมดการส่งตามกำหนดเวลา..	63
การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีเรดาร์.....	63
การปรับช่วงเรดาร์.....	63
คำแนะนำในการเลือกช่วงเรดาร์.....	64
เทคโนโลยีดอปเพลอร์เรดาร์ MotionScope™.....	64
การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน.....	64
การกำหนดโซนคุ้มกันเป็นวงกลม.....	64
การกำหนดโซนคุ้มกันบางส่วน.....	65
การปิดใช้งานโซนคุ้มกัน.....	65
MARPA.....	65

สัญลักษณ์เป้าหมาย MARPA.....	65
การกำหนดแท็ก MARPA ให้กับวัตถุ.....	66
การลบแท็ก MARPA จากวัตถุเป้าหมาย.....	66
การดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA.....	66
ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA.....	66
การแสดงเรือ AIS บนหน้าจอเรดาร์.....	66
VRM และ EBL.....	66
การแสดง VRM และ EBL.....	66
การปรับ VRM และ EBL.....	66
การวัดระยะและทิศทางไปยังวัตถุเป้าหมาย.....	67
รอยทางเสียงสะท้อน.....	67
การเปิดรอยทางเสียงสะท้อน.....	67
การปรับระยะเวลารอยทางเสียงสะท้อน..	67
การลบรอยทางเสียงสะท้อน.....	67
การปรับการแสดงผลเรดาร์ที่ดีที่สุด.....	67
เกนเรดาร์และสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ.....	68
การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ.....	68
การปรับเกนบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง.....	68
การลดการรบกวนของวัตถุขนาดใหญ่ในระยะใกล้.....	68
การลดการรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นบนหน้าจอเรดาร์.....	68
การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ.....	69
การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง.....	69
การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนบนหน้าจอเรดาร์.....	69
การลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ Cross Talk บนหน้าจอเรดาร์.....	69
เมนูตัวเลือกเรดาร์.....	70
เมนูการตั้งค่าเรดาร์.....	70
การตั้งค่าลักษณะเรดาร์.....	70
การตั้งค่าการติดตั้งเรดาร์.....	71
ค่าชดเชยด้านหน้าเรือ.....	71
การตั้งค่าตำแหน่งพักที่กำหนดเอง.....	71
การเลือกที่มาเรดาร์อื่น.....	71
การเปลี่ยนโหมดเรดาร์.....	71

ออโตโฟลอต..... 72

การเปิดหน้าจอออโตโฟลอต.....	72
หน้าจอออโตโฟลอต.....	72
การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละ ขั้น.....	72
การตั้งค่าประหยัดพลังงาน.....	73
การเปิดใช้งาน Shadow Drive™.....	73
แถบโอเวอร์เลย์ออโตโฟลอต.....	73
การใช้ออโตโฟลอต.....	73
การปรับที่คมมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ.....	73
การปรับที่คมมุ่งหน้าด้วยออโตโฟลอตใน โหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น.....	73
รูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	74
การขับตามรูปแบบยูเทิร์น.....	74
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบ วงกลม.....	74
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิก แซก.....	74
การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียม สัน.....	74
การขับตามรูปแบบวงโคจร.....	74
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบไบโคล เวอร์.....	74
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการ ค้นหา.....	75
การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว.....	75

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบ

ดิจิตอล..... 75

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และ วิทยุ VHF ในเครือข่าย.....	75
เปิดใช้งาน DSC.....	75
รายการ DSC.....	75
การดูรายการ DSC.....	75
การเพิ่มที่ติดต่อ DSC.....	75
สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า.....	76
การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย.....	76
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่ เริ่มต้นจากวิทยุ VHF.....	76
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard และ SOS ที่เริ่มต้นจากชาร์ตพล็อต เตอร์.....	76
การติดตามตำแหน่ง.....	76
การดูรายงานตำแหน่ง.....	76
การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม.....	76
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ ติดตาม.....	77

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง.....	77
การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง.....	77
การดูรอยทางของเรือบนแผนที่.....	77
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง.....	77
การเลือกช่อง DSC.....	77
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อ หนึ่ง.....	78
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อ หนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS.....	78

ตัววัดและกราฟ..... 78

การดูตัววัด.....	78
การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด.....	78
การปรับแต่งตัววัด.....	78
การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และ ตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง.....	79
การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อ เพลิง.....	79
การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว วัด.....	79
การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว วัด.....	79
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด เครื่องยนต์.....	79
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด เครื่องยนต์บางรายการ.....	79
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	80
การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของ เรือ.....	80
การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับ น้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง.....	80
การดูตัววัดลม.....	80
การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ.....	80
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว.....	80
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัว วัดลม.....	80
การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็ม ที่.....	81
การดูตัววัดการเดินทาง.....	81
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง.....	81
การดูกราฟ.....	81
การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา.....	81
การจัดการแบตเตอรี่.....	81
การตั้งค่าหน้าการจัดการแบตเตอรี่.....	82

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับ

ท้องฟ้า..... 82

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ.....	82
---------------------------------	----

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ.....	82
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า.....	82
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือ	
ข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน.....	82
การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือ	
สถานีกระแสน้ำ.....	82
การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือทาง..	82

ตัวจัดการค่าเตือน..... 83

การดูข้อความ.....	83
การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ.....	83
การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความ	
จำ.....	83
การล้างข้อความทั้งหมด.....	83

Media Player..... 83

การเปิด Media Player.....	83
ไอคอน.....	83
การเลือกที่มาของสื่อ.....	84
การเล่นเพลง.....	84
เรียกดูเพลง.....	84
การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและ	
ตัวเลข.....	84
การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ.....	84
การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง.....	84
การตั้งค่าให้เล่นเพลงแบบสลับเปลี่ยน.....	84
การปรับระดับเสียง.....	84
การปิดเสียงสื่อ.....	84
การเปิดและปิดใช้งานโซน.....	84
วิทยุ VHF.....	84
การสแกนช่อง VHF.....	84
การปรับสแควลซ์ของ VHF.....	85
วิทยุ.....	85
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ.....	85
การเปลี่ยนสถานีวิทยุ.....	85
การเปลี่ยนโหมดการรับ.....	85
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	85
การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า..	85
การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	85
การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	85
การเล่น DAB.....	86
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB.....	86
การสแกนสถานี DAB.....	86
การเปลี่ยนสถานี DAB.....	86
การเลือกสถานี DAB จากรายการ.....	86
การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่....	86
ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	86

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	86
การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจาก	
รายการ.....	86
การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า.....	87
วิทยุดาวเทียม SiriusXM.....	87
การหา ID วิทยุ SiriusXM.....	87
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก	
SiriusXM.....	87
การปรับแต่งแนะนำช่อง.....	87
การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า.....	87
การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง	
SiriusXM.....	88
การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบน	
ช่องวิทยุ SiriusXM.....	88
การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้	
ปกครองในวิทยุ SiriusXM.....	88
การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการ	
ควบคุมโดยผู้ปกครอง.....	88
การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ	
SiriusXM.....	88
การตั้งชื่ออุปกรณ์.....	88
การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player.....	88

สภาพอากาศ SiriusXM..... 89

ข้อกำหนดของอุปกรณ์ SiriusXM และการ	
สมัครสมาชิก.....	89
การแพร่สัญญาณข้อมูลสภาพอากาศ.....	89
การเปลี่ยนแปลงแผนที่สภาพอากาศ.....	89
การดูข้อมูลหยาดน้ำฟ้า.....	89
มุมมองหยาดน้ำฟ้า.....	89
ข้อมูลเซลล์พายุฝนฟ้าคะนองและฟ้าผ่า....	90
ข้อมูลพายุเฮอริเคน.....	90
การแจ้งเตือนสภาพอากาศและรายงานสภาพ	
อากาศ.....	90
ข้อมูลการพยากรณ์อากาศ.....	90
การดูข้อมูลการพยากรณ์อากาศสำหรับช่วง	
เวลาอื่นๆ.....	90
ศูนย์กลางความกดอากาศและแนวปะทะ	
ของสภาพอากาศ.....	91
การดูพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือ	
พยากรณ์อากาศนอกชายฝั่ง.....	91
พยากรณ์อากาศในเมือง.....	91
การดูสภาพทะเล.....	92
ลมที่ผิวหน้า.....	92
ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และ	
ทิศทางของคลื่น.....	92

การดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้ สำหรับช่วงเวลาอื่นๆ.....	92
การดูข้อมูลการตกปลา.....	92
ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวและอุณหภูมิ น้ำ.....	92
การพยากรณ์อากาศตำแหน่งในการตก ปลา.....	93
การเปลี่ยนช่วงสีของอุณหภูมิผิวทะเล....	93
ข้อมูลทัศนวิสัย.....	93
การดูข้อมูลทัศนวิสัยที่พยากรณ์ไว้สำหรับ ช่วงเวลาอื่น.....	93
การดูรายงานเรื่องทุ่น.....	93
การดูข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่นใกล้ ทุ่น.....	93
โอเวอร์เลย์สภาพอากาศ.....	94
การเปิดโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบน แผนที่.....	94
การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบนแผนที่ เดินเรือทาง.....	94
การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบนแผนที่ ตกปลา.....	94
การดูข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพ อากาศ.....	94

การดูวิดีโอ.....94

การเลือกที่มาของวิดีโอ.....	94
สลับไปมาระหว่างที่มาของวิดีโอหลาย แหล่ง.....	94
อุปกรณ์วิดีโอแบบเครือข่าย.....	95
การใช้การตั้งค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบน กล้องวิดีโอแบบเครือข่าย.....	95
การบันทึกค่าวิดีโอที่ตั้งไว้ล่วงหน้าบน กล้องวิดีโอแบบเครือข่าย.....	95
การตั้งชื่อค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบนกล้อง วิดีโอแบบเครือข่าย.....	95
การเปิดใช้งานค่าที่ตั้งล่วงหน้าของวิดีโอ บนกล้องวิดีโอเครือข่าย.....	95
การตั้งค่ากล้อง.....	95
การตั้งค่าวิดีโอ.....	96
การเชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ.....	96
การควบคุมการเคลื่อนไหวของกล้อง วิดีโอ.....	96
การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้การ ควบคุมบนหน้าจอ.....	96
การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้ ท่าทาง.....	96
การกำหนดค่าลักษณะของวิดีโอ.....	97
การกำหนดค่าการแสดงผล PC.....	97

การออกจากโหมดการแสดงผล PC.....	97
กล้องแอคชั่น Garmin VIRB®.....	97
การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB 360.....	97
การเชื่อมต่อกล้องแอคชั่น VIRB.....	98
การควบคุมกล้องแอคชั่น VIRB ด้วย ชาร์ตฟลิตเตอร์.....	98
การตั้งค่ากล้องแอคชั่น VIRB.....	98
การตั้งค่าวิดีโอของกล้องแอคชั่น VIRB.....	98
การเพิ่มการควบคุมกล้องแอคชั่น VIRB ในหน้าจออื่นๆ.....	99
การควบคุมการเล่นวิดีโอของกล้องแอ คชั่น VIRB.....	99
การเริ่มเล่นภาพสไลด์วิดีโอ VIRB.....	99

การกำหนดค่าอุปกรณ์..... 99

การตั้งค่าระบบ.....	99
การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล.....	100
การตั้งค่า GPS.....	100
การตั้งค่าสถานี.....	100
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ.....	100
การดูล็อกกิจกรรม.....	100
การตั้งค่าการกำหนดค่า.....	100
การตั้งค่าหน่วยวัด.....	101
การตั้งค่าการนำทาง.....	101
การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำ อัตโนมัติ.....	101
การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง.....	102
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร.....	103
NMEA การตั้งค่า 0183.....	103
การกำหนดค่าประโยคเอาต์พุต NMEA 0183.....	103
การตั้งค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสาร สำหรับแต่ละพอร์ต NMEA 0183.....	103
การตั้งค่า NMEA 2000.....	103
การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือ ข่าย.....	103
Marine Network.....	104
การตั้งค่าการเตือน.....	104
การเตือนการนำทาง.....	104
การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ.....	104
การเตือนระบบ.....	104
เสียงเตือนโซนาร์.....	104
การตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศ.....	104
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง.....	105
การตั้งค่า เรือของฉัน.....	105
การตั้งค่าชุดเชยความลึกท้องเรือ.....	106
การตั้งค่าชุดเชยอุณหภูมิน้ำ.....	106

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ...	107
การตั้งค่าเรือลำอื่น.....	107
การตั้งค่าที่ซิงค์ใน Garmin Marine Network.....	107
การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน.....	108

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง.....	114
ข้อมูลจำเพาะ.....	114
ข้อมูลจำเพาะ.....	114
ข้อมูล NMEA 2000 PGN.....	116
NMEA ข้อมูล 0183.....	118

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้.. 108

การคัดลอกเวย์พอยท์, เส้นทาง และแทร็คจาก HomePort ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์.....	108
การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม.....	109
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ.....	109
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ.....	109
การคัดลอกแผนที่ในตัวไปยังการ์ดหน่วยความจำ.....	109
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์.....	109
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์.....	110
การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ.....	110

ภาคผนวก..... 110

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ.....	110
การอัปเดตซอฟต์แวร์.....	111
การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ.....	111
การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์.....	111
การสลับสายแบบดิจิตอล.....	112
การจับคู่อุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากกระยะไกล GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์.....	112
การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์.....	112
การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากอุปกรณ์ GRID.....	112
การหมุนค้นบังคับ GRID.....	112
การทำความสะอาดหน้าจอ.....	112
การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ.....	112
ภาพหน้าจอ.....	113
การจับภาพหน้าจอ.....	113
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์.....	113
การแก้ไขปัญหา.....	113
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS....	113
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา.....	113

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์ในกล่องผลิตภัณฑ์

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางอย่างอาจไม่มีในบางรุ่น

เว็บไซต์ Garmin® ที่ www.garmin.com จะแสดงข้อมูลล่าสุดเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ของคุณ หน้าช่วยเหลือสนับสนุนจะมีคำตอบสำหรับคำถามที่พบบ่อยให้ และคุณยังสามารถดาวน์โหลดแอปเดสทอปแวร์และแผนที่เดินเรือได้อีกด้วย อีกทั้งยังมีข้อมูลการติดต่อกับฝ่ายสนับสนุน Garmin ในกรณีที่คุณมีคำถามอื่นๆ อีกด้วย

ภาพรวมอุปกรณ์

ตำแหน่งของรายการต่างๆ อาจแตกต่างกันในแต่ละรุ่น



①	หน้าจอสัมผัส
②	ปุ่ม Power
③	เซนเซอร์ไฟหน้าจอตโนมัติ

การใช้หน้าจอสัมผัส

- แตะที่หน้าจอเพื่อเลือกรายการ
- ลากหรือปัดนิ้วของคุณบนหน้าจอเพื่อแพนหรือเลื่อน
- เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซูมออก
- แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้า

ปุ่มบนหน้าจอ

ปุ่มบนหน้าจอเหล่านี้จะถูกแสดงอยู่บนบางหน้าจอ และบางฟังก์ชันการใช้งานเท่านั้น ปุ่มบางปุ่มอาจจะเข้าถึงได้จากในหน้ารวมหรือแผนผัง SmartMode™ หรือเมื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์เสริม เช่น เเรดาร์ เท่านั้น

ปุ่ม	ฟังก์ชัน
	ล้างไอคอนบนหน้าจอออก และดึงตำแหน่งเรือให้กลับมาอยู่ที่กลางหน้าจอ
	เปิดดูรายการแบบเต็มจอ
	สร้างเวย์พอยท์ ใหม่
	สร้างเส้นทาง พร้อมด้วยการเลี้ยวไปยังจุดหมาย
	เพิ่มการเลี้ยวให้กับเส้นทางที่ตำแหน่งที่เลือก
	ลบการเลี้ยวครั้งสุดท้ายที่เพิ่มเข้าไปในเส้นทาง
	สร้างเส้นทางตรงที่ไม่มีการเลี้ยวไปยังจุดหมาย
	สร้างเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติไปยังจุดหมาย
	เริ่มการนำทาง
	จบการนำทาง
	หยุดและเริ่มการส่งสัญญาณเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับเกนของเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลของเรดาร์
	เปิดเมนูการปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลเรดาร์
	เปิดและปิดรอยทางเสียงสะท้อนของเรดาร์
	หาเป้าหมายเรดาร์และเริ่มทำการติดตามเป้าหมายนั้น
	แสดงและตั้งค่าเส้น VRM/EBL
	เปิดเมนูสำหรับหน้า หรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู สภาพอากาศ สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู เรดาร์ สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน
	เปิดเมนู ค่าที่ตั้งล่วงหน้า สำหรับหน้าหรือฟังก์ชัน

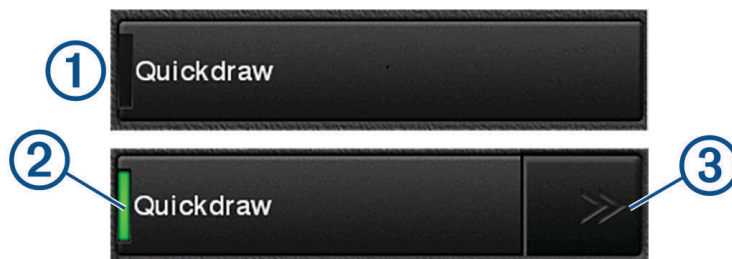
การล็อคและปลดล็อคหน้าจอสัมผัส

คุณสามารถล็อคหน้าจอสัมผัสเพื่อป้องกันการสัมผัสที่โดยไม่ตั้งใจได้

- 1 เลือก  > ล็อคหน้าจอสัมผัส เพื่อล็อคหน้าจอ
- 2 เลือก  เพื่อปลดล็อคหน้าจอ

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กด  เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- เลือก **หน้าหลัก** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อกลับไปยังหน้าแรก
- เลือก **เมนู** เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอ
- เลือก **เมนู** เพื่อปิดเมนูเมื่อเสร็จสิ้น
- กด  เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่น การปรับไฟหน้าจอและการล็อคหน้าจอสัมผัส
- กด  และเลือก **ปิดเครื่อง** > **ปิดระบบ** หรือกด  ค้างไว้จนแถบ **ปิดระบบ** เต็มเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- กด  และเลือก **ปิดเครื่อง** > **สถานะเข้าสู่โหมดสลีป** เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บาย
- ในหน้าจอหลักของบางรุ่น ให้ปิดขึ้นหรือลงบนปุ่มประเภททางด้านขวาเพื่อดูปุ่มเพิ่มเติม
ในบางรุ่น จะแสดงปุ่มประเภททางด้านขวาเพียงบางส่วน ลูกศรที่ด้านบนหรือด้านล่างของปุ่มแสดงว่าไม่ได้แสดงปุ่มทั้งหมด
- ในบางปุ่มเมนู ให้กดปุ่ม ① เพื่อเปิดใช้งานตัวเลือก



ไฟล์เขียวที่ตัวเลือกระบุว่าตัวเลือกเปิดใช้งาน ②

- เมื่อใช้ได้ ให้กดลูกศร ③ เพื่อเปิดเมนู
ในบางปุ่ม เมื่อเลือกตัวเลือก ② ลูกศรเมนู ③ จะปรากฏขึ้น

การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ข้อมูล** > **คู่มือสำหรับเจ้าของ**
- 2 เลือก **คู่มือ**
- 3 เลือก **เปิด**

การดาวน์โหลดคู่มือ

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมค่าแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin

- 1 ไปที่ garmin.com/manuals/GPSMAP8000
- 2 ดาวน์โหลดคู่มือ

ศูนย์สนับสนุน Garmin

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

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw™ Contours, บันทึกโซนาร์ (ด้วยหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้) และถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ได้

อุปกรณ์นี้รองรับการใส่การ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอแมตเป็น FAT32

- 1 เปิดฝา ① ของเครื่องอ่านการ์ดหน่วยความจำ



- 2 เสียบการ์ดหน่วยความจำ ② โดยให้ด้านที่มีฉลากหันออกจากฝาปิด
- 3 กดการตกลงไปจนมีเสียงคลิก
- 4 ปิดฝาเครื่องอ่านการ์ดหน่วยความจำ

การรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

- 1 เปิดอุปกรณ์
- 2 โปรดรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม
อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

เมื่ออุปกรณ์ได้รับสัญญาณดาวเทียมแล้ว  จะปรากฏขึ้นที่ด้านบนของหน้าจอหลัก

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียมไป  จะหายไป และจะมีเครื่องหมายคำถามกระพริบอยู่เหนือ  บนแผนที่
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ www.garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู *อุปกรณ์ของฉัน ไม่รับสัญญาณ GPS*, หน้า 113

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

- 1 เลือก ตั้งค่า > ระบบ > GPS > ที่มา
- 2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้ด้วย คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้

หมวดหมู่ที่เรียงอยู่ด้านขวามือของหน้าจอจะช่วยให้สามารถเข้าถึงคุณสมบัติหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้อย่างรวดเร็ว ตัวอย่างเช่น หมวดหมู่ โชนาร์ จะแสดงมุมมองและหน้าที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานโชนาร์ คุณสามารถบันทึกรายการที่คุณใช้เป็นประจำไว้ที่หมวดหมู่ รายการโปรด

ตัวเลือกที่อยู่ด้านล่างของหน้าจอหลักทั้งหมดสามารถมองเห็นได้จากหน้าจออื่นทุกหน้าจอ ยกเว้นปุ่ม ตั้งค่า ปุ่ม ตั้งค่า จะถูกเรียกใช้งานได้จากหน้าจอหลักเท่านั้น

ในขณะที่กำลังดูหน้าอื่นอยู่ คุณสามารถกลับไปหน้าจอหลักได้โดยการเลือก หน้าหลัก

เมื่อมีการติดตั้งจอแสดงผลหลายตัวลงบน Garmin Marine Network คุณสามารถรวมกลุ่มเข้าไว้ในสถานีเดียวกันได้ สถานีจะทำให้จอแสดงผลต่างๆ ทำงานร่วมกัน แทนที่จะแสดงผลแยกกัน คุณสามารถปรับแต่งแผนผังของหน้าบนจอแสดงผลแต่ละตัวได้ ซึ่งจะทำให้แต่ละหน้าแตกต่างกันบนจอแสดงผลแต่ละตัว เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าในหน้าจอแสดงผลตัวหนึ่ง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏที่จอแสดงผลตัวนั้นเท่านั้น เมื่อคุณเปลี่ยนชื่อและสัญลักษณ์ของแผนผัง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏในจอแสดงผลทั้งหมดในสถานี เพื่อให้ได้การแสดงผลลักษณะที่เหมือนกัน

รายการ SmartMode จะถูกปรับเข้าหากิจกรรม เช่นการล่องเรือ หรือการเข้าเทียบท่า เมื่อปุ่ม SmartMode ถูกเลือกจากหน้าจอหลัก จอแสดงผลแต่ละตัวในสถานีจะสามารถแสดงข้อมูลแตกต่างกันได้ ตัวอย่างเช่น เมื่อ การล่องเรือ ถูกเลือกจากหน้าจอหลัก จอแสดงผลตัวหนึ่งจะแสดงแผนที่เดินเรือเส้นทาง และจอแสดงผลอีกตัวหนึ่งจะสามารถแสดงหน้าจอเรดาร์ได้

การเพิ่มรายการในรายการที่ใช้ประจำ

- 1 จากหน้าจอหลัก ให้เลือกหมวดหมู่จากทางขวา
- 2 กดปุ่มทางซ้ายค้างไว้
รายการนั้นจะถูกเพิ่มเข้าไปในหมวดหมู่หน้าจอหลัก รายการโปรด

การปรับแต่งหน้า

การปรับแต่งแผนผัง SmartMode หรือหน้ารวม

คุณสามารถปรับแต่งแผนผังและข้อมูลที่แสดงในหน้ารวมและแผนผัง SmartMode เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าในการแสดงผลที่คุณกำลังโต้ตอบอยู่ การเปลี่ยนแปลงดังกล่าวจะปรากฏเฉพาะในการแสดงผลนั้น ยกเว้นชื่อและสัญลักษณ์ SmartMode เมื่อคุณเปลี่ยนชื่อหรือสัญลักษณ์ SmartMode สำหรับแผนผัง ชื่อหรือสัญลักษณ์ใหม่จะปรากฏในการแสดงผลทั้งหมดในสถานีนั้น

- 1 เปิดหน้าขึ้นมาเพื่อปรับแต่ง
- 2 เลือก เมนู
- 3 เลือก แก๊วเคา์โครง หรือ แก๊วคอมโบ
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก ชื่อ หรือ ชื่อและสัญลักษณ์ > ชื่อ ป้อนชื่อใหม่ และเลือก เสร็จ
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ SmartMode ให้เลือก ชื่อและสัญลักษณ์ > สัญลักษณ์ และเลือกสัญลักษณ์ใหม่
 - ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก แผนผัง และเลือกตัวเลือก
 - ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชันจากรายการทางด้านขวา
 - ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก โอเวอร์เลย์ และเลือกตัวเลือก
 - ในการกำหนดค่าที่ตั้งล่วงหน้าไปยังบางส่วนของหน้าจอ SmartMode ให้เลือก ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > รวม และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการทางด้านขวา

การเพิ่มแผนผัง SmartMode

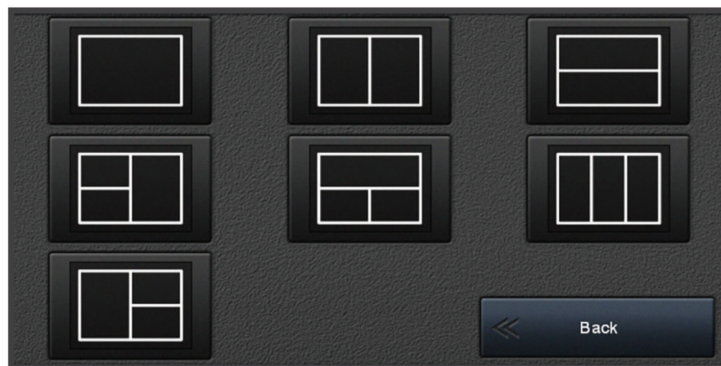
คุณสามารถเพิ่มแผนผัง SmartMode ตามที่คุณต้องการได้ การปรับแต่งแต่ละครั้งที่คุณดำเนินการกับแผนผัง SmartMode หนึ่งสำหรับหน้าจอหลักในสถานนี้จะไปปรากฏในการแสดงผลในสถานนั้น

- 1 จากหน้าจอหลัก ให้เลือก **SmartMode™ > เมนู > เพิ่มแผนผัง**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อและสัญลักษณ์ > ชื่อ** ป้อนชื่อใหม่ และเลือก **เสร็จ**
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ SmartMode ให้เลือก **ชื่อและสัญลักษณ์ > สัญลักษณ์** และเลือกสัญลักษณ์ใหม่
 - ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
 - ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชันจากรายการทางด้านขวา
 - ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกตัวเลือก
 - ในการกำหนดค่าที่ตั้งล่วงหน้าไปยังบางส่วนของหน้าจอ SmartMode ให้เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > รวม** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการทางด้านขวา

การสร้างหน้าการรวมใหม่

คุณสามารถสร้างหน้าการรวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

- 1 เลือก **คอมโบ > เมนู > เพิ่มคอมโบ**
- 2 เลือกหน้าต่าง
- 3 เลือกฟังก์ชันสำหรับหน้าต่าง
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละหน้าต่างของหน้า
- 5 ลากลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่าง
- 6 แตะหน้าต่างค้างไว้เพื่อจัดเรียงใหม่
- 7 แตะฟิลด์ข้อมูลค้างไว้เพื่อเลือกข้อมูลใหม่
- 8 เลือก **แผนผัง** และเลือกแผนผัง



- 9 เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับหน้า และเลือก **เสร็จ**
- 10 เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกข้อมูลที่จะแสดง
- 11 เลือก **เสร็จ** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า

การลบหน้าการรวม

- 1 เลือก **คอมโบ > เมนู > ลบคอมโบ**
- 2 เลือกการรวม

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้

1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:

- จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก **เมนู > แก๊ซโอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอรวม ให้เลือก **เมนู > แก๊ซคอมโบ > โอเวอร์เลย์**
- จากหน้าจอ SmartMode ให้เลือก **เมนู > แก๊ซเคาโคร > โอเวอร์เลย์**

คำแนะนำ: ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว ให้กดกล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้

2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:

- ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ต้องการแสดง แล้วเลือก **กลับ**
- ในการเลือกตำแหน่งและแผนผังของแถบข้อมูลโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **ข้อมูล** แล้วเลือกตัวเลือก
- ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
- ในการเปิดแถบข้อมูล เช่น ตัวควบคุมสื่อ ให้เลือก **แถบบนสุด** หรือ **แถบล่างสุด** แล้วเลือกตัวเลือกที่จำเป็น

3 เลือก **เสร็จ**

การรีเซ็ตแผนผังสถานี

คุณสามารถเรียกคืนแผนผังเริ่มต้นจากโรงงานได้สำหรับทุกสถานี

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี > รีเซ็ตสถานี**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

ค่าที่ตั้งล่วงหน้าคือชุดการตั้งค่าที่ปรับให้เหมาะสมกับหน้าจอหรือมุมมอง คุณสามารถใช้ค่าที่ตั้งล่วงหน้าเฉพาะตัวเพื่อปรับกลุ่มของการตั้งค่าให้เหมาะสมกับกิจกรรมของคุณได้ ตัวอย่างเช่น การตั้งค่าบางตัวอาจจะเหมาะสำหรับเวลาที่คุณตกปลา และอีกตัวอาจจะเหมาะสำหรับเวลาที่คุณส่องเรือ ค่าที่ตั้งล่วงหน้าจะมีให้เลือกบนบางหน้าจอเท่านั้น เช่น แผนที่ มุมมองโซนาร์ และมุมมองเรดาร์

ในการเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก **เมนู > ⚙️** แล้วเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

ในขณะที่คุณกำลังใช้ค่าที่ตั้งล่วงหน้า แล้วคุณทำการเปลี่ยนแปลงการตั้งค่าหรือมุมมอง คุณสามารถบันทึกการเปลี่ยนแปลงนั้นในค่าที่ตั้งล่วงหน้า หรือสร้างค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่ตามการปรับแต่งใหม่ได้

การบันทึกค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่

หลังจากที่คุณได้ปรับแต่งการตั้งค่าและมุมมองของหน้าจอไปแล้ว คุณสามารถบันทึกการปรับแต่งนั้นเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่ได้

1 จากหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เปลี่ยนการตั้งค่าและมุมมอง

2 เลือก **เมนู > ⚙️ > บันทึก > ใหม่**

3 ป้อนชื่อ และเลือก **เสร็จ**

จัดการค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถปรับแต่งค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่โหลดไว้ล่วงหน้า และแก้ไขค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่คุณสร้างขึ้นมาได้

1 จากหน้าจอที่ใช้ร่วมกันได้ ให้เลือก **เมนู > ⚙️ > จัดการ**

2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการเปลี่ยนชื่อค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **เปลี่ยนชื่อ** ป้อนชื่อลงไป แล้วเลือก **เสร็จ**
- ในการแก้ไขค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **แก้ไข** แล้วอัปเดตค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า ให้เลือก **ลบ**
- ในการรีเซ็ตค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมดเป็นการตั้งค่าจากโรงงาน ให้เลือก **รีเซ็ตทั้งหมด**

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

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

การปรับไฟหน้าจอ

- 1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > จอแสดงผล > แสงสว่างหน้าจอ**
- 2 การปรับไฟหน้าจอ

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด  ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

- 1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > โหมดสี**
คำแนะนำ: เลือก  > โหมดสี จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น

คุณสามารถปรับแต่งหน้าจอต้อนรับเริ่มต้นในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีภาพที่คุณต้องการใช้
- 2 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ภาพเปิดเครื่อง > เลือกภาพ**
- 3 เลือกช่องการ์ดหน่วยความจำ
- 4 เลือกภาพ
เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้ภาพที่มีขนาดไม่เกิน 50 MB
- 5 เลือก **ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง**

ในการดูหน้าจอต้อนรับที่มีภาพใหม่ ให้ปิดแล้วเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด 

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ**

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้  และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออก และมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที่ คุณอาจต้องกด  เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง

การปิดระบบโดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และทั้งระบบให้ปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก หรือคุณต้องกด  ค้างไว้เพื่อปิดระบบด้วยตัวเอง

- 1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ปิดอัตโนมัติ**
- 2 เลือกตัวเลือก

แอปพลิเคชัน ActiveCaptain™

⚠️ ข้อควรระวัง

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

หมายเหตุ: คุณต้องเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอะแดปเตอร์ Wi-Fi® เพื่อใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

แอปพลิเคชัน ActiveCaptain มอบการเชื่อมต่อไปยังอุปกรณ์ ชาร์ต แผนที่ และชุมชนของ GPSMAP เพื่อประสบการณ์การเล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ชื่อ และอัปเดตแผนที่และแผนที่นำทางได้ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw Contours และอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ คุณยังสามารถวางแผนการเดินทาง และดูและควบคุมอุปกรณ์ GPSMAP ได้จากแอปพลิเคชัน

คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ แอปพลิเคชันสามารถพื้การแจ้งเตือนอัจฉริยะ เช่น การโทรและข้อความ ไปยังจอแสดงผลชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อทำการจับคู่แล้ว

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ GPSMAP โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการจัดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	
พื้การแจ้งเตือนอัจฉริยะ	ใช่	ใช่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เว็พพอยท์และเส้นทาง	ใช่	
เริ่มต้นการนำทางไปยังเว็พพอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเว็พพอยท์หรือเส้นทางดังกล่าวไปยังอุปกรณ์ GPSMAP	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ ActiveCaptain พร้อมใช้งานในรุ่นที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi เท่านั้น

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ GPSMAP โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปดังกล่าวจะมอบหนทางที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และทำงานต่างๆ ให้เสร็จสิ้น เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

- 1 จากอุปกรณ์ GPSMAP ให้เลือก **ActiveCaptain**
- 2 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด**
- 3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 4 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain
- 5 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ GPSMAP
- 6 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ Garmin

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 10*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Software Updates > Download**
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ GPSMAP อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
- 3 เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ GPSMAP ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ติดตั้งทันที**

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ ในการประหยัดพื้นที่ในอุปกรณ์มือถือของคุณ พื้นที่ในการ์ด ActiveCaptain และเวลาดาวน์โหลด ให้พิจารณาการใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หากคุณกำลังดาวน์โหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวน์โหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะดาวน์โหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ garmin.com/express

ประกาศ

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 10*)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตแผนที่ และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **OneChart > My Charts**
- 3 เลือกแผนที่ที่คุณต้องการอัปเดต
- 4 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
- 5 เลือก **Download**
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ GPSMAP อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การติดต่อสื่อสารกับอุปกรณ์ไร้สาย

ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถสร้างเครือข่ายไร้สายที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้

ก่อนที่คุณจะสร้างเครือข่าย Wi-Fi ได้ คุณต้องเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอะแดปเตอร์ Wi-Fi

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายช่วยให้คุณสามารถใช้งานแอปพลิเคชัน Garmin เช่น ActiveCaptain

เครือข่าย Wi-Fi

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi

ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถสร้างเครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่าย

1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ตกลง**

2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น

3 ป้อนรหัสผ่าน

คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 12)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย

2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 12)

3 ป้อนรหัสผ่านเครือข่าย

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีกรรบกวน

1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่อง**

2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi

คุณสามารถเปลี่ยนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ทำหน้าที่เป็นโฮสต์ Wi-Fi ได้ ซึ่งเป็นประโยชน์หากคุณกำลังมีปัญหากับการติดต่อสื่อสารผ่าน Wi-Fi การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi ช่วยให้คุณสามารถเลือกชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อยู่ใกล้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณมากกว่าในทางกายภาพได้

1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > โฮสต์ Wi-Fi**

2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรื่อนำทาง: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุ่น ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ท่าจอดเรือ และสถานียาकरणระดับน้ำในแบบภาพมุมสูง

Perspective 3D: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยให้การแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

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

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

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

แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

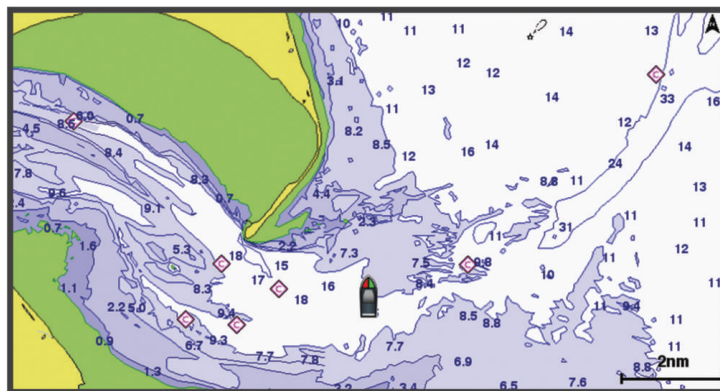
หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

โอเวอร์เลย์เรดาร์: ซ้อนข้อมูลเรดาร์บนแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลา เมื่อซาร์ตพล็อตเตอร์ถูกเชื่อมต่อกับเรดาร์ คุณสมบัตินี้อาจไม่มีในบางรุ่น

แผนที่เดินเรื่อนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

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



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

การชมเข้าและชมออกโดยการใช้หน้าจอสัมผัส

คุณสามารถชมเข้าและชมออกในหน้าจอต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว เช่น แผนที่และมุมมองโซนาร์

- เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อชมออก
- แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อชมเข้า

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่รายละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	ทุน
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานียากระดับน้ำ
	สถานีกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

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

การวัดระยะทางบนแผนที่

เลือก **วัดระยะทาง**

หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก **เลือก**

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
- 2 เลือก 

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูล เช่น ระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ บริการในพื้นที่เกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่ เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

- 1 จากแผนที่เดินเรื่อนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านบนของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก 
- 3 เลือก **สารสนเทศ**

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navoids

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

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid
- 2 เลือกชื่อของ Navaid

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลาทำให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง

2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรง ให้เลือก **ไปที่** หรือ 
- ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่ง ซึ่งรวมถึงการเลี้ยว ให้เลือก **เส้นทางไปยัง** หรือ 
- ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **การนำทางอัตโนมัติ** หรือ 

4 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

5 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

แผนที่แบบพรีเมียม

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม เช่น BlueChart® g2 Vision® จะช่วยให้คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบพรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้ในพื้นที่

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองได้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรือนำทาง (*การแสดงผลจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง, หน้า 16*)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องกับการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ, หน้า 17*)

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

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

การดูข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

◇ บนแผนที่แสดงถึงสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีพยากรณ์ระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพริ่เมียมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

ข้อมูลทิศทางของคลื่นและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ ◇

2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพริ่เมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งานไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การตั้งค่าเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 16)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนเครื่องหมายทิศทาง

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

การแสดงผลเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพริ่เมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลาได้

1 จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **เมนู > ชั้น > แผนที่เดินเรือ > กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่ ให้เลือก **ที่เคลื่อนไหว**
- ในการเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด ให้เลือก **แถบเลื่อน**

การแสดงผลภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพริ่เมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือทาง

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

1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **เมนู > ชั้น > ภาพถ่ายดาวเทียม**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับส่วนพื้นดิน
- เลือก **แผนที่ภาพถ่าย** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความทึบที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความทึบของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไร ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า ภาพถ่ายดาวเทียมในการตั้งค่าแผนที่ก่อน

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ทำจุดเรือ และทำเรือเพื่อช่วยให้คุณค้นพบกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือกไอคอนกล้อง

- ในการดูภาพมุมสูง ให้เลือก 
- ในการดูภาพแนวนาน ให้เลือก  ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก ภาพถ่ายทางอากาศ

ระบบการระบุอัตโนมัติ

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

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

ชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

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

หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใดก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบนแผนที่เป็นเส้นทึบติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย AIS เส้นทิศมุ่งหน้าจะไม่ปรากฏบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

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

ในกรณีที่เส้นทางบนพื้น ทิศมุ่งหน้า และข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือถูกส่งมาโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากเส้นทางบนพื้น และอัตราการเลี้ยวของเรือ ทิศทางที่เป้าหมายเลี้ยวไป ซึ่งขึ้นอยู่กับข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขงที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขงจะไม่เปลี่ยนแปลง



เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS > เปิดใช้งานเป้าหมาย

การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย

คุณสามารถดูสถานะสัญญาณ AIS, MMSI, ความเร็ว GPS, ทิศมุ่งหน้า GPS และข้อมูลอื่นๆ ที่ถูกรายงานเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมายได้

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS

การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
- 2 เลือก เรือ AIS > ยกเลิกการใช้งาน

ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก เมนู > ชั้น > เรือสำเภา > รายการ > แสดง
- 2 เลือกประเภทของภัยคุกคามที่ต้องการให้รวมอยู่ในรายการ

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการเตือนการชน คุณจะต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือเรดาร์

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะถูกใช้กับ AIS และ MARPA เท่านั้น ระบบของ MARPA ทำงานร่วมกับเรดาร์ ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการได้

- 1 เลือก ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > การเตือนการชน > เปิด

ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นในกรณีที่วัตถุที่ถูกติดตามด้วย MARPA หรือเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ วัตถุนั้นจะยังถูกติดตามบนหน้าจอด้วย เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป และวัตถุนั้นจะยังคงถูกติดตามบนหน้าจออยู่

- 2 เลือก ระยะ
- 3 เลือกระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ
- 4 เลือก เวลาถึง
- 5 เลือกเวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่อาจจะเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้วสัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่จะเรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

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

การนำทางไปยังสัญญาณขอความช่วยเหลือ

เมื่อคุณได้รับสัญญาณขอความช่วยเหลือ สัญญาณเตือนการขอความช่วยเหลือจะปรากฏขึ้น

เลือก **ทบทวน > ไปที่** เพื่อเริ่มการนำทางไปยังต้นสัญญาณ

สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	การส่งสัญญาณของอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS เลือกเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสัญญาณ และเริ่มต้นการนำทาง
	สัญญาณขาดหาย
	การทดสอบสัญญาณ ปรากฏขึ้นตอนที่เรือเริ่มการทดสอบอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ และไม่ได้แสดงถึงเหตุฉุกเฉินจริง
	การทดสอบสัญญาณขาดหาย

การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS

เพื่อเป็นการหลีกเลี่ยงการทดสอบ และสัญลักษณ์การเตือนจำนวนมากในบริเวณที่มีเรือหนาแน่นเช่นท่าจอดเรือ คุณสามารถเลือกที่จะรับหรือไม่รับข้อความทดสอบ AIS ได้ ในการทดสอบอุปกรณ์ฉุกเฉิน AIS คุณต้องเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้พร้อมรับการทดสอบสัญญาณเตือน

1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > AIS**

2 เลือกตัวเลือก:

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

การปิดการรับสัญญาณ AIS

การรับสัญญาณ AIS จะถูกตั้งค่าให้เป็นเปิดตามมาตรฐาน

เลือก **ตั้งค่า > เรืออื่นๆ > AIS > ปิด**

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

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม เช่น เรดาร์

จากแผนที่ ให้เลือก เมนู

ชั้น: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ ([ชั้นแผนที่](#), หน้า 20)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ ([แผนที่ Garmin Quickdraw Contours](#), หน้า 23)

ตั้งค่า: ปรับการตั้งค่าแผนที่ ([การตั้งค่าแผนที่](#), หน้า 22)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ([การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล](#), หน้า 8)

ชั้นแผนที่

ชั้นในแผนที่ช่วยให้คุณเปิดและปิดและปรับแต่งคุณสมบัติของแผนที่ได้ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นฮาร์ดแวร์ตลอดทั้งหมดยกเว้นได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ฟรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น**

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ ([การตั้งค่าชั้นแผนที่](#), หน้า 20)

เรือของฉัน: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ ([การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน](#), หน้า 21)

ข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวยพอยท์ ขอบเขต และแทริค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ ([การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้](#), หน้า 21)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือลำอื่น ([การตั้งค่าแผนที่เรือลำอื่น](#), หน้า 21)

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก ([การตั้งค่าชั้นน้ำ](#), หน้า 22)

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw ([การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours](#), หน้า 26)

การติดตามเป้า: แสดงและซ่อนแทริคบนมุมมองแผนที่ 3 มิติ

วงวัดระยะ: แสดง และตั้งค่าลักษณะของวงแหวนช่วงบนมุมมองแผนที่ 3 มิติ วงวัดระยะ ช่วยคุณในให้มองเห็นภาพระยะทางในมุมมองแผนที่บางประเภท

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > แผนที่เดินเรือ**

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรื่อนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบฟรีเมียมเฉพาะตัว ([การแสดงผลภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรื่อนำทาง](#), หน้า 16)

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานะกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานะพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ ([การแสดงผลเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ](#), หน้า 16) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่ารายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

พุน้ำทาง: แสดงเครื่องช่วยนำทางบนแผนที่

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

จุดถ่ายรูป: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ ([การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ](#), หน้า 17)

จุดบริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

ความลึก: ปรับรายการบนชั้นความลึก ([การตั้งค่าชั้นความลึก](#), หน้า 20)

การตั้งค่าชั้นความลึก

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > แผนที่เดินเรือ > ความลึก**

ระยะเดคความลึก: ระยะถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเดคสี

ระยะเดคความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการซูมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรือของฉัน**

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทิศมุ่งหน้า ซึ่งก็คือเส้นที่ลากบนแผนที่จากจุดหัวเรือไปในทิศทางที่กำลังเดินทางไป (*การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม, หน้า 43*)

แทริกที่ใช้งานอยู่: แสดงแทริกที่ใช้งานบนแผนที่ และเปิดเมนู ตัวเลือกแทริกที่ใช้งานอยู่

ผังลม: แสดงภาพของของมุมหรือทิศทางลมที่ได้จากเซนเซอร์ลมที่เชื่อมต่อและตั้งค่าที่มัลม

วงกลมแสดงทิศ: แสดงปลายหัวเข็มทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก การเปิดใช้งานตัวเลือกนี้จะปิดใช้งานตัวเลือก ผังลม

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ, หน้า 9*) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรือของฉัน > Layline > ตั้งค่าอื่น ๆ**

การแสดงผล: ตั้งค่าว่าจะให้ Layline และเรือปรากฏบนแผนที่ในรูปแบบใด และกำหนดความยาวของ Layline

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก แมนนวล จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมต้านลมและทิศทางลมด้วยตัวเอง

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Windward

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Leeward

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ย้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ย้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ย้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เว็พพอยท์ ขอบเขต และแทริกบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > ข้อมูลผู้ใช้**

จุดเดินทาง: แสดงเว็พพอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเว็พพอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

การติดตามเป้า: แสดงแทริกบนแผนที่

การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น

หมายเหตุ: ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS, เรดาร์ หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรือลำอื่นๆ**

DSC: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ DSC และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ DSC

AIS: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ AIS และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ AIS

MARPA: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ MARPA และรายการบนแผนที่ และแสดงรายการ MARPA

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเรือลำอื่นบนแผนที่

คาดการณ์: ตั้งค่าเวลาที่ศึ่มงหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS และติดแท็ก MARPA

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน, หน้า 18*)

การตั้งค่าชั้นน้ำ

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > น้ำ**

ระยะเขตความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเจดลี

ระยะเขตความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการชุมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การแสดงผลที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมตกปลา

เจดลีความสูงต่ำ: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเจดลี การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ที่ปริมาตรบางรุ่นเท่านั้น

ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซนาร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ที่ปริมาตรบางรุ่นเท่านั้น

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่ที่ปริมาตรบางรุ่นเท่านั้น

การตั้งค่าชั้นสภาพอากาศ

จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **เมนู > ชั้น > แผนที่เดินเรือ > สภาพอากาศ > ☁**

จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > แผนที่เดินเรือ > สภาพอากาศ**

ชั้นตรวจวัด: ตั้งค่ารายการสภาพอากาศที่ตรวจวัดที่จะแสดง สภาพอากาศที่ตรวจวัดคือสภาพอากาศปัจจุบันที่มองเห็นได้ในขณะนี้

ชั้นพยากรณ์อากาศ: ตั้งค่ารายการสภาพอากาศที่พยากรณ์ที่จะแสดง

โหมดชั้น: แสดงข้อมูลสภาพอากาศที่พยากรณ์หรือตรวจวัด

วนซ้ำ: แสดงการวนซ้ำข้อมูลสภาพอากาศที่พยากรณ์หรือตรวจวัด

คำอธิบาย: แสดงคำอธิบายสภาพอากาศ พร้อมความรุนแรงของสภาพที่เพิ่มขึ้นจากซ้ายไปขวา

การสมัครสมาชิกสภาพอากาศ: แสดงข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพอากาศ

เรียกค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าสภาพอากาศเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ([การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล](#), หน้า 8)

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์เรดาร์

จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรดาร์ > Ⓡ**

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **เมนู**

เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย: หยุดการส่งสัญญาณเรดาร์

เพิ่ม: ปรับเกน ([การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ](#), หน้า 68)

Clutter จากทะเล: ปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเล ([การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ](#), หน้า 68)

ตัวเลือกเรดาร์: เปิดเมนูตัวเลือกเรดาร์ ([เมนูตัวเลือกเรดาร์](#), หน้า 70)

เรือลำอื่นๆ: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนมุมมองเรดาร์ ([การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น](#), หน้า 21)

การตั้งค่าเรดาร์: เปิดการตั้งค่าการแสดงผลเรดาร์ ([เมนูการตั้งค่าเรดาร์](#), หน้า 70)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ([การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล](#), หน้า 8)

การตั้งค่าแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่ที่ปริมาตรที่รองรับ

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ตั้งค่า**

ปฐมนิเทศ: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการชุม

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเจดลีบนแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่างเหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อชุมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

เส้นเริ่มต้น: ตั้งค่าเส้นเริ่มต้นสำหรับการแข่งขันเส้นเรือ

แผนที่แทรก: แสดงแผนที่ขนาดเล็กโดยจับจุดศูนย์กลางที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับฟรีเมียมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก **เมนู**

มุมมอง: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

การติดตามเป้า: แสดงเทร็ค

กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซนาร์

สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพัก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผิวน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณสามารถซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

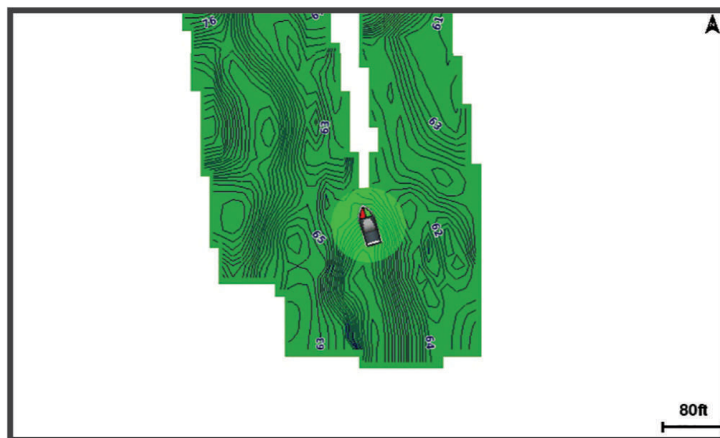
แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

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

คุณสมบัตินี้แผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ



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

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัตินี้ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัตินี้ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการกำหนดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

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

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อบู๊ตถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

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

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับคนอื่น ๆ ได้ คุณยังสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นได้ด้วย

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain, หน้า 24*)

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ GPSMAP (*เริ่มต้นใช้งาน แอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 10*)
- 2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **Quickdraw Community**

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน (*การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 24*) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ (*การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain, หน้า 24*)

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

- 1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Quickdraw Community > Search for Contours**
- 2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 3 เลือก **Select Download Region**
- 4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด
- 6 เลือก **Download Area**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ GPSMAP เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่น ๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้

เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปเพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Quickdraw Community**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ GPSMAP แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect™

- 1 ไปที่ connect.garmin.com
- 2 เลือก **เริ่มต้นใช้งาน > Quickdraw Community > เริ่มต้นใช้งาน**
- 3 หากคุณไม่มีแอคเคาท์ Garmin Connect ให้สร้างใหม่
- 4 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin Connect ของคุณ
- 5 เลือก **เรือ** ที่มุมบนขวาเพื่อเปิดวิดเจ็ต Garmin Quickdraw

คำแนะนำ: ตรวจสอบว่าคุณมีการ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์เพื่อแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากเครื่องอ่านการ์ด
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 3 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect™](#), หน้า 24)
- 4 เลือก **แบ่งปันชั้นความสูงของคุณ**
- 5 เรียกดูการ์ดหน่วยความจำของคุณและเลือกไฟล์เตอร์ /Garmin
- 6 เปิดไฟล์เตอร์ Quickdraw และเลือกไฟล์ชื่อ ContoursLog.svy

หลังจากอัปโหลดไฟล์ ให้ลบไฟล์ ContoursLog.svy ออกจากการ์ดหน่วยความจำของคุณเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาเกี่ยวกับการอัปโหลดในอนาคต ข้อมูลของคุณจะไม่สูญหาย

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

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

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain](#), หน้า 24)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 2 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw ([การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect™](#), หน้า 24)
- 3 เลือก **ค้นหาชั้นความสูง**
- 4 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 5 เลือก **เลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด**
- 6 ลากขอบของกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 7 เลือก **เริ่มดาวน์โหลด**
- 8 บันทึกไฟล์ในการ์ดหน่วยความจำของคุณ
คำแนะนำ: หาก你不พบไฟล์ ให้มองหาในไฟล์เตอร์ "Downloads" เบราว์เซอร์อาจบันทึกไฟล์ไว้ที่นั่น
- 9 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- 10 ใส่การ์ดหน่วยความจำเข้าสู่เครื่องอ่านการ์ด
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะรู้จักแผนที่ชั้นความสูงโดยอัตโนมัติ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจใช้เวลาสองสามนาทีเพื่อโหลดแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > Quickdraw Contours > ตั้งค่า**

การแสดงผล: แสดง Garmin Quickdraw Contours ตัว เส้นชั้นความสูงของผู้ใช้ แสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณเอง ตัวเลือก เส้นชั้นความสูงของชุมชน แสดงแผนที่ที่คุณดาวน์โหลดจากชุมชน Garmin Quickdraw

บันทึกข้อ: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซนาร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลง หลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซนาร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซนาร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกข้อ

ค่าชดเชยแสดงผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเอง เพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

ค่าชดเชยแสดงชุมชน: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชน เพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

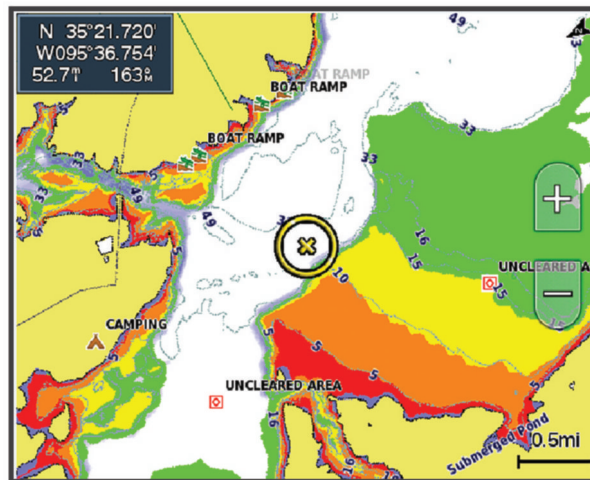
การสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

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

ระยะเขตความลึก: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจสอบว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาบนฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้



แดง	จาก 0 ถึง 1.5 ม. (จาก 0 ถึง 5 ฟุต)
ส้ม	จาก 1.5 ถึง 3 ม. (จาก 5 ถึง 10 ฟุต)
เหลือง	จาก 3 ถึง 4.5 ม. (จาก 10 ถึง 15 ฟุต)
เขียว	จาก 4.5 ถึง 7.6 ม. (จาก 15 ถึง 25 ฟุต)

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ ข้อควรระวัง

หากเรือของคุณมีระบบออโตไพลอต หน้าจอการควบคุมระบบออโตไพลอตโดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือเพื่อปิดใช้งานระบบออโตไพลอต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

ในการให้เส้นทาง คุณจะต้องเลือกจุดหมาย กำหนดเส้นทาง หรือสร้างเส้นทางขึ้นมา แล้วเดินทางตามเส้นทางนั้น คุณสามารถเดินทางตามเส้นทางบนแผนที่เดินเรือนำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D ได้

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: ไปที่, เส้นทางไปยัง หรือ การนำทางอัตโนมัติ

ไปที่: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 33)

ในกรณีที่คุณใช้ออโตไพลอต Garmin ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000® ออโตไพลอตจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือก ไปที่</i> , หน้า 30)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 31)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 31)
ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบออโตไพลอตของฉันได้อย่างไร?	นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 31)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คุณมีแผนที่พรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางการนำทางอัตโนมัติ</i> , หน้า 33)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู <i>การกำหนดค่าเส้นทางและการแนะนำอัตโนมัติ</i> , หน้า 34

จุดหมาย

คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทรคที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการต่าง ๆ > ค้นหาตามรายชื่อ**
- 2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จ**
จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา
- 4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการต่าง ๆ**
- 2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง หรือบริการภายในประเทศ**
- 3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางการสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกจุดหมาย
คุณสามารถเลือก หน้าถัดไป หรือ หน้าก่อนหน้า เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม หรือเพื่อแสดงตำแหน่งที่ตั้งบนแผนที่ได้

การหยุดการนำทาง

ในขณะที่กำลังทำการนำทาง จากแผนที่เดินเรือนำทาง หรือแผนที่ตกปลา เลือกตัวเลือก

- เลือก **เมนู > หยุดการเดินทาง**
- ในขณะที่กำลังทำการนำทางด้วยการแนะนำอัตโนมัติ เลือก **เมนู > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการเดินทาง**

Waypoint

Waypoint คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปที่ไหน และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **เครื่องหมาย**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง > จุดเดินทางใหม่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
 - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **ใช้แผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือกปุ่ม **เลือก**

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS

คุณสามารถทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS หรือ MOB (Man Overboard)

1 กด **SOS** ค้างไว้หนึ่งวินาที

2 เลือกประเภทของ SOS

3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตกลง** เพื่อนำทางไปยังตำแหน่ง Man Overboard

ในกรณีที่เลือกตกลง ชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับที่ตำแหน่งนั้น ในกรณีที่เลือก SOS ประเภทอื่น รายละเอียดการขอความช่วยเหลือจะถูกส่งไปที่วิทยุ VHF คุณต้องส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือโดยใช้วิทยุ

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

1 เลือก **ข้อมูล** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง**

2 เลือกเวย์พอยท์

3 เลือก **ทบทวน** > **แก้ไข**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
- ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
- ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **ความลึก**
- ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
- ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ข้อคิดเห็น**

การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

1 เลือก **ข้อมูล** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง**

2 เลือกเวย์พอยท์

3 เลือก **ทบทวน** > **เลื่อน**

4 กำหนดตำแหน่งใหม่ให้เวย์พอยท์

- ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **ใช้แผนภูมิ** แล้วเลือกตำแหน่งใหม่บนแผนที่ และเลือก **เลื่อนจุดเดินทาง**
- ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดใหม่ลงไป

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บ้านทีกไว้

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**

2 เลือกเวย์พอยท์

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือกตัวเลือก:

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

5 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เชกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

6 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง**

2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB

3 เลือก **ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > จุดเดินทาง > ทั้งหมด**

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

1 เลือกจุดหมาย (**จุดหมาย, หน้า 28**)

2 เลือก **นำทางไปยัง > ไปที่**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

4 ในกรณีที่เรือออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

เส้นทาง

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินร่อนทางหรือแผนที่ตกลา วิธีนี้จะไม่บันทึกข้อมูลเส้นทาง หรือข้อมูลเวย์พอยท์

- 1 จากแผนที่เดินร่อนทางหรือแผนที่ตกลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก **เส้นทางไปยัง**
- 3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
- 4 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ เลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้กับเรือของคุณที่สุด
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **เมนู**
- 7 เลือก **เสร็จ**
- 8 ตรวจสอบเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
- 9 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

ขั้นตอนนี้จะบันทึกเส้นทางและเวย์พอยท์ทุกอันในเส้นทางไว้ด้วย จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันของคุณหรือเป็นตำแหน่งอื่นก็ได้

คุณสามารถเพิ่มเวย์พอยท์หรือเลี้ยวในหนึ่งเส้นทางได้สูงสุด 250 รายการ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
- 3 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 4 เลือกตำแหน่งของเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะบันทึกตำแหน่งของการเลี้ยวด้วยเวย์พอยท์
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มเลี้ยว
- 7 เลือกจุดหมายสุดท้าย

การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวกรอง** เพื่อดูเส้นทางอย่างเดียว หรือเส้นทางแนะนำอัตโนมัติอย่างเดียว

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ทบทวน > แก้ไขเส้นทาง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการเลือกเวย์พอยท์จากรายการเลี้ยว ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใช้บัญชีรายการทางโค้ง** แล้วเลือกเวย์พอยท์จากรายการนั้น
 - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใช้แผนภูมิ** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่

การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือกตัวเลือก:

- ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
- ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตาม เรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

5 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสี ม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **นำทางไปยัง**

4 เลือก **ออฟเซต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง โดยเว้นช่วงจากเส้นทางจริงเป็นระยะห่างตามที่กำหนด

5 แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:

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

6 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จ**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตาม เรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

7 ตรวจสอบดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

8 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

9 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข) เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสี ม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การลบเส้นทางที่บันทึก

1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

2 เลือกเส้นทาง

3 เลือก **ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางที่แนะนำอัตโนมัติ**

การแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างได้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย*, หน้า 28)
- 2 เลือก นำทางไปยัง > การนำทางอัตโนมัติ
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
- 4 เลือก เริ่มต้นการนำทาง
- 5 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สี่เหลี่ยมในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่า การแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > การนำทางอัตโนมัติ
- 2 เลือกจุดเริ่มต้น แล้วเลือก ถัดไป
- 3 เลือกจุดหมาย แล้วเลือก ถัดไป
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางที่อยู่ใกล้ภัยอันตราย ให้เลือก **ตรวจสอบอันตราย**
 - ในการปรับเปลี่ยนเส้นทาง ให้เลือก **ปรับเส้นทาง** แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก **ยกเลิกการแนะนำอัตโนมัติ**
 - ในการบันทึกเส้นทาง ให้เลือก **เสร็จ**

การปรับเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก ทบทวน > แก้ไข > ปรับเส้นทาง

คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ การนำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินเรือนำทาง แล้วเลือก ปรับเส้นทาง
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 ลากจุดไปยังตำแหน่งใหม่
- 5 ในกรณีที่เป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบทิ้ง**
- 6 เลือก **เสร็จ**

ยกเลิกการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **เมนู** > **ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก กลับ เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เพื่อผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่你会ไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

- 1 จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **เมนู**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือกการนำทาง**
- 3 เลือก **เวลาที่มาถึง**

คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในกรณีที่บริเวณนั้นมีระดับความลึกของน้ำที่ยังไม่เคยมีข้อมูล หรือมีสิ่งกีดขวางที่ไม่มีข้อมูลความสูง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในบริเวณนั้นจะไม่ถูกคำนวณ ในกรณีที่จุดเริ่มต้น และจุดจบของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าค่าความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่าระยะห่างแนวตั้ง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะไม่ถูกคำนวณในบริเวณนั้น ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่ เส้นทางที่ผ่านบริเวณเหล่านั้นจะเส้นออกมาเป็นเส้นสีเทา หรือเส้นสีม่วงแดงคาดเทาบนแผนที่ เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ได้

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถเล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

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

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้เป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นการแนะนำอัตโนมัติจะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 35)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น การนำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น การนำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะเวลาที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้น การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ**
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปยังก่อนหน้านี้แล้ว
- 4 เลือก **นำทางไปยัง > การนำทางอัตโนมัติ**
- 5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **เมนู > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการเดินทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้**
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้**
- 7 ในกรณีที่เลือก **ใกล้** หรือ **ใกล้** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น **ใกล้** หรือ **ใกล้ที่สุด** ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **เมนู > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการเดินทาง** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด**
 - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด**
- 9 ในกรณีที่เลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ใกล้ที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น **ใกล้** หรือ **ใกล้ที่สุด** ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาคือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่ง

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แแทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทร็ค

จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **เมนู > เวย์พอยท์และแทร็ค > การติดตามเป้า > เปิด**
เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การตั้งค่าสำหรับแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > สีเป้าที่ติดตาม**
- 2 เลือกสีแทร็ค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตามปัจจุบัน
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- 3 เลือก บันทึก

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก แก้ไขการติดตามเป้า
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก ชื่อ แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
 - เลือก สีเป้าที่ติดตาม แล้วเลือกสี

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก เลือก > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเส้นทาง

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค (*แทร็ค, หน้า 35*)

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ติดตามแทร็ค
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ข้างหน้า
 - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ย้อนกลับ
- 5 ตรวจสอบเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก เลือก > ลบ

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > ติดตามแทร็คที่ใช้งานอยู่**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**
- 3 ตรวจสอบดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > ลบแทร็คที่ใช้งานอยู่**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่**
- 2 เลือก **โหมดบันทึก**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก **เต็ม**
 - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก **ห่อ**

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบุเวลาที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > ตัวเลือกแทร็คที่ใช้งานอยู่ > อันตรภาค > อันตรภาค**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **ระยะทาง > เปลี่ยน** แล้วป้อนระยะทางลงไป
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **เวลา > เปลี่ยน** แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
 - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก **ความละเอียด > เปลี่ยน** แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค นี่คือการเลือกการบันทึกที่แนะนำ

ขอบเขต

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเวย์พอยท์ แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > เขตแดนใหม่**
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

ก่อนที่คุณจะสามารถแปลงเส้นทางเป็นขอบเขตได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง, หน้า 31*)

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ทบทวน > แก้ไขเส้นทาง > บันทึกเป็นขอบเขต**

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

ก่อนที่คุณจะสามารถแปลงแทร็คเป็นขอบเขตได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค (*การบันทึกแทร็คที่ใช้ทำงาน, หน้า 36*)

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การติดตามเป้า > บันทึกการติดตาม**
- 2 เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **เลือก > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นขอบเขต.**

การแก้ไขขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ทบทวน > แก้ไขเขตแดน**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนแผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
 - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก **แก้ไขเขตแดน**
 - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้เลือก **การเตือน**

การเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode

คุณสามารถเชื่อมโยงขอบเขตกับแผนผัง SmartMode เพื่อเปิดแผนผังโดยอัตโนมัติเมื่อเข้าหรือออกจากขอบเขต ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตั้งค่าขอบเขตรอบท่าจอดเรือของคุณ และเปิดแผนผัง ด็อกกิ้ง โดยอัตโนมัติเมื่อคุณเข้าใกล้ท่าจอดเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ทบทวน > เชื่อมโยง SmartMode™ > SmartMode™**
- 4 การเลือก การเข้าสู่ และเลือกแผนผัง
- 5 เลือก **การออก** และเลือกแผนผัง

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะเวลาที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **การเตือน > เปิด**
- 4 ป้อนระยะทาง

การลบขอบเขต

- 1 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต**
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ทบทวน > แก้ไขเขตแดน > ลบ**

การซิงโครไนซ์ข้อมูลผู้ใช้ใน Garmin Marine Network

ประกาศ

ก่อนที่จะซิงโครไนซ์ข้อมูลผู้ใช้ในเครือข่าย คุณควรสำรองข้อมูลผู้ใช้ของคุณไว้ก่อนเพื่อป้องกันการสูญหายของข้อมูล
ที่อาจเกิดขึ้นได้ โปรดดู [การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์](#), หน้า 109

คุณสามารถแชร์เว็ฟพอยท์ แทร็ค และเส้นทางกับอุปกรณ์ที่สามารถรองรับการใช้งานที่เชื่อมต่ออยู่กับ Garmin Marine Network (อินเทอร์เน็ต) ได้โดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้อาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน > เปิด**

ในกรณีที่มีการทำการเปลี่ยนแปลงเว็ฟพอยท์ แทร็ค หรือเส้นทางบนชาร์ตพล็อตเตอร์ตัวหนึ่ง ข้อมูลนั้นจะถูกซิงโครไนซ์โดยอัตโนมัติไม่ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ทุกตัวที่อยู่บนเครือข่ายอินเทอร์เน็ต

การลบเว็ฟพอยท์, เส้นทาง และแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ทั้งหมด > ตกลง**

คุณลักษณะการเล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัตินี้ที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

1 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > ประเภทเรือ**

2 เลือกตัวเลือก

การแข่งขันเรือใบ

คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณซิงโครไนซ์ตัวนับเวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับเวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่ถูกต้อง

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการเล่นเรือเป็นรูปแบบของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่เหมาะสม

หลังจากที่คุณตั้งหมุดเส้นเริ่มต้นด้านขวาและซ้าย และความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ขยายออกจากแต่ละหมุด

จุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบันของคุณ

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้นเริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **เมนู > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เส้นเริ่มต้น**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาในขณะที่คุณเดินเรือผ่าน ให้เลือก **Ping เครื่องหมาย**
 - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาโดยใส่พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด**
 - ในการสลับตำแหน่งของเครื่องหมายด้านซ้ายและขวาหลังจากที่คุณตั้งแล้ว ให้เลือก **สลับเครื่องหมายกราบซ้ายและขวา**

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ด้วยความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น, หน้า 40*)
- 2 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **เมนู > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เรือเป้าหมาย** และเลือกความเร็วเป้าหมายเมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
- 3 เลือก **เวลาเป้าหมาย** และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
- 4 เลือก **กลับ**
- 5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การเริ่มต้นนับเวลาการแข่งขัน, หน้า 40*)

การเริ่มต้นนับเวลาการแข่งขัน

ตัวนับเวลาการแข่งขันจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **เริ่มต้น**
หมายเหตุ: คุณยังสามารถเข้าถึงได้จากหน้า แล่นเรือใบ SmartMode และแผนที่เดินเรื่อนำทาง
- 2 เมื่อจำเป็น ให้เลือก **ซิงค์** เพื่อซิงค์โครโนมิเตอร์กับตัวนับเวลาการแข่งขันของกรรมการ

การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน

จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **หยุด**

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี้จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

- 1 จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **เมนู > แล่นเรือใบ > เส้นเริ่มต้น > ค่าชดเชยหัวเรือ GPS**
- 2 ป้อนระยะทาง
- 3 เลือก **เสร็จ**

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ, หน้า 9*) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรื่อนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน

จากแผนที่เดินเรื่อนำทาง ให้เลือก **เมนู > ชัน > เรือของฉัน > Layline > ตั้งค่าอื่น ๆ**

การแสดงผล: ตั้งค่าว่าจะให้ Layline และเรือปรากฏบนแผนที่ในรูปแบบใด และกำหนดความยาวของ Layline

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มาจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก แมนนวล จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมต้านลมและทิศทางลมด้วยตัวเอง

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Windward

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Leeward

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ยาว สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศทางหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

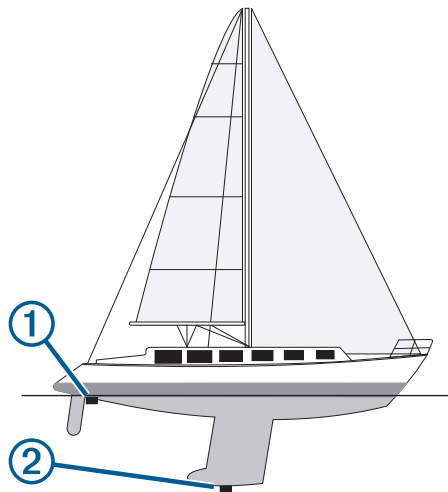
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

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



2 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**

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

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การดำเนินการระบบอัตโนมัติของเรือใบ

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบอัตโนมัติจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้เรืออัตโนมัติ

นอกเหนือจากการรักษาทิศทางแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบอัตโนมัติเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบอัตโนมัติรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมในปัจจุบัน ต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ของคุณกับเซ็นเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA® 0183 ที่ทำงานร่วมกันได้เพื่อรักษาทิศทางลมหรือปรับใบเรือหรือปรับทิศทางเรือตามลม

การตั้งชนิดการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซ็นเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบอัตโนมัติ

สำหรับการกำหนดค่าระบบอัตโนมัติให้สูงขึ้น ดูวิธีการติดตั้งที่มากับระบบอัตโนมัติของคุณ

1 จากหน้าจออัตโนมัติ ให้เลือก **เมนู > ตั้งค่า Autopilot > ชนิดลมปะทะ**

2 เลือก **ที่ปรากฏ หรือ จริง**

การใช้การรักษาทิศทางการลมน

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางการลม คุณต้องเชื่อมต่อเซ็นเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบออโตไพลอต

เมื่อระบบออโตไพลอตอยู่ในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก **รักษาทิศทางการลม**

การใช้การรักษาทิศทางการลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางการลม คุณต้องเชื่อมต่อเซ็นเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบออโตไพลอต

เมื่อใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ให้เลือก **เมนู > รักษาทิศทางการลม**

การปรับมุมการรักษาทิศทางการลมด้วยออโตไพลอต

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางการลมบนระบบออโตไพลอตเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางการลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางการลมเพิ่ม 1° ให้เลือก ◀ หรือ ▶
- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางการลมเพิ่ม 10° ให้กด ◀ หรือ ▶ ค้างไว้

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งออโตไพลอตให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้าหรือทิศทางการลม

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศมุ่งหน้า

- 1 ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ([การใช้ออโตไพลอต, หน้า 73](#))
- 2 เลือก **เมนู**
- 3 เลือกตัวเลือก

ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางการลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางการลมได้ คุณต้องมีเซ็นเซอร์ลมติดตั้งอยู่

- 1 ใช้การรักษาทิศทางการลม ([การใช้การรักษาทิศทางการลม, หน้า 42](#))
- 2 เลือก **เมนู**
- 3 เลือกตัวเลือก

ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งการหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะให้คุณหน่วงเวลาการบังคับปรับใบเรือและเปลี่ยนทิศทางเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **เมนู > ตั้งค่า Autopilot > การตั้งค่าใบ > ความล่าช้า Tack**
- 2 เลือกระยะเวลาการหน่วง
- 3 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เสร็จ**

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยฟังก์ชันหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้ออโตไพลอตทำการ Gybe

- 1 จากหน้าตัวยับยั้ง ให้เลือก **เมนู > ตั้งค่า Autopilot > การตั้งค่าใบ > ตัวยับยั้ง Gybe**
- 2 เลือก **เปิด**

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีความสำคัญสำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นทางที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทางมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า

1 จากแผนที่ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรือของฉัน > เส้นทางมุ่งหน้า**

2 จุดวัดมุม

3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ที่มา** แล้วเลือกตัวเลือก

- ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- ในการใช้เส้นทางมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
- ในการใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **อ้างอิงทิศเหนือ**
- ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**
ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทางมุ่งหน้า และเส้น COG บนแผนที่

4 เลือก **จอแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก

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

Fishfinder โซนาร์

เมื่อเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์อย่างถูกต้อง ชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ของคุณจะสามารถใช้เป็น Fishfinder ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์รุ่นที่ไม่มี xsv หรือ xs ในชื่อจะต้องใช้โมดูลวัดความลึก Garmin และหัวโซนาร์เพื่อแสดงข้อมูลโซนาร์

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ www.garmin.com/transducers

มุมมองโซนาร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซนาร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซนาร์และโมดูลวัดความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซนาร์ Panoptix® บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซนาร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซนาร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกซุ้ม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับแกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หาก你不เห็นการจัดเรียงมุมมองโซนาร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเอง ([การสร้างหน้าจอรวมใหม่](#), หน้า 7) หรือแผนผัง SmartMode ได้ ([การเพิ่มแผนผัง SmartMode](#), หน้า 7)

การหยุดการส่งสัญญาณโซนาร์

จากหน้าจอโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > ส่งสัญญาณ**

การเปลี่ยนมุมมองโซนาร์

1 จากหน้าจอรวมหรือแผนผัง SmartMode ที่มีโซนาร์ ให้เลือกหน้าต่างเพื่อเปลี่ยนแปลง

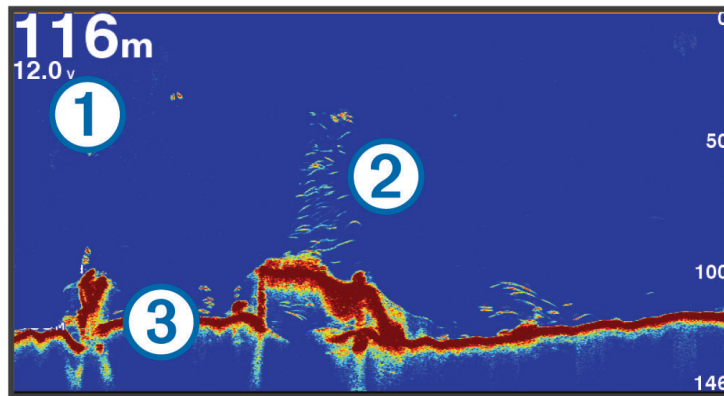
2 เลือก **เมนู > เปลี่ยนโซนาร์**

3 เลือกมุมมองโซนาร์

มุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมข้อมูลหลายมุมมองขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซนาร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซนาร์ที่อ่านได้จากหัวโซนาร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่

ในมุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ ด้านหนึ่งของจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์ความถี่สูงแบบเต็ม และอีกด้านหนึ่งของจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซนาร์ความถี่ต่ำแบบเต็ม

หมายเหตุ: มุมมองของโซนาร์แบบแยกความถี่ต้องใช้หัวโซนาร์ชนิดความถี่คู่

มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุม

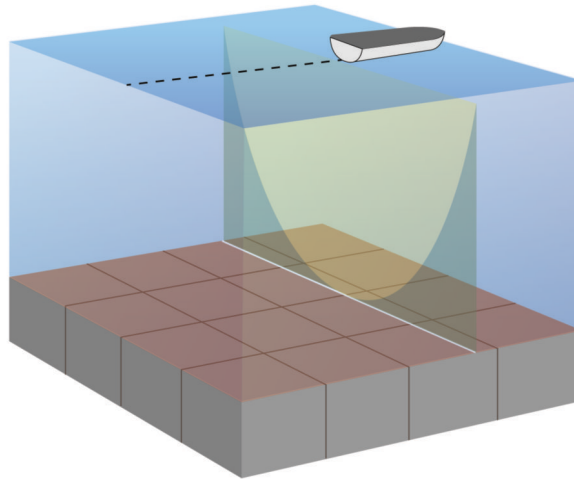
มุมมองของโซนาร์แบบแยกซุมจะแสดงกราฟเต็มของค่าโซนาร์ที่อ่านได้ และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนหน้าจอเดียวกัน

Garmin ClearVüมุมมองโซนาร์

หมายเหตุ: ในการรับโซนาร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์หรือ Fishfinder และหัวโซนาร์ที่ทำงานร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ www.garmin.com/transducers

โซนาร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด

หัวโซนาร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยีโซนาร์แบบสแกน Garmin ClearVü จะปล่อยสองลำคลื่นแนวแคบออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำคลื่นในเครื่องถ่ายภาพเอกซเรย์ ลำคลื่นเหล่านี้จะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

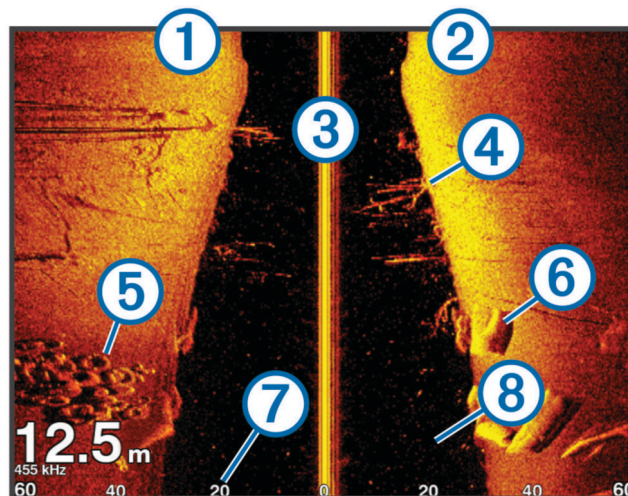


มุมมองโซนาร์ SideVü

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นไม่รองรับโซนาร์ SideVü ในตัว หากรุ่นของคุณไม่มีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีโมดูลวัดความลึกและหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

หากรุ่นของคุณมีโซนาร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

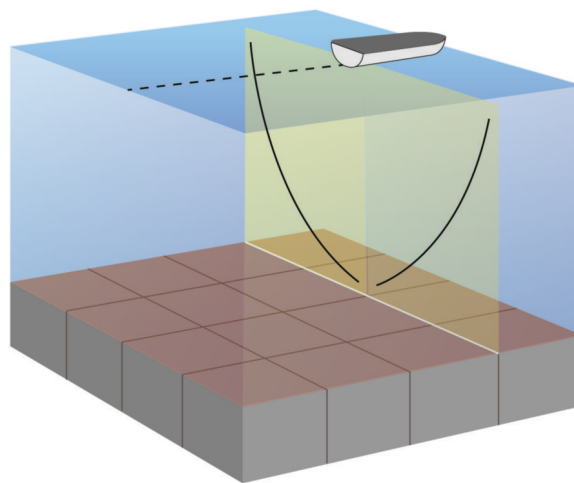
เทคโนโลยีโซนาร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



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

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลำคลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซนาร์ SideVü จะใช้ลำคลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านใต้จนถึงด้านข้างของเรือของคุณ



การวัดระยะทางบนจอโซนาร์

คุณสามารถวัดวัดระยะทางระหว่างจุดสองจุดบนมุมมองโซนาร์ SideVü ได้

1 จากมุมมองโซนาร์ SideVü ให้เลือกตำแหน่งบนหน้าจอ

2 เลือก วัด

หมุดจะปรากฏบนจอ ณ ตำแหน่งที่เลือก

3 เลือกตำแหน่งอื่น

ระยะห่างและมุมจากหมุดจะอยู่ในรายการในมุมมองซ้าย

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของหมุด ให้เลือก วัด

มุมมองโซนาร์ Panoptix

หมายเหตุ: บางรุ่นไม่รองรับหัวโซนาร์ Panoptix

ในการรับโซนาร์ Panoptix คุณจำเป็นต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซนาร์ที่ใช้งานร่วมกันได้

มุมมองโซนาร์ Panoptix จะให้คุณดูรอบๆ เรือได้แบบเรียลไทม์ คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณ

มุมมองโซนาร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตเร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซนาร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

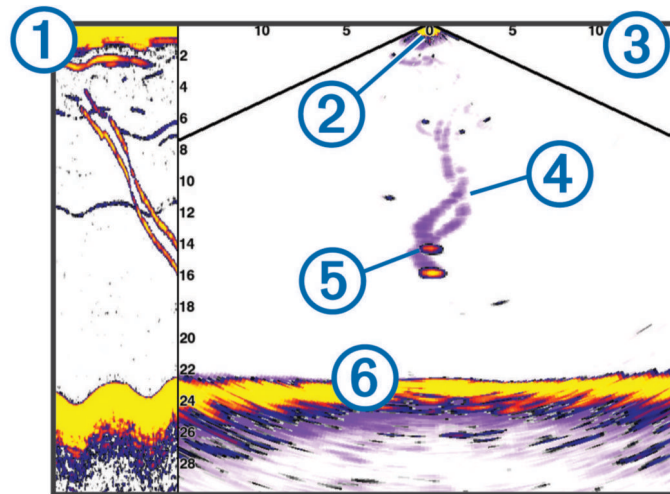
มุมมองโซนาร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านหลังเรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตในแต่ละการค้นหาของหัวโซนาร์

ในการดูมุมมองโซนาร์ Panoptix ทั้งห้ามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซนาร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซนาร์ตัวที่สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซนาร์ Panoptix ให้เลือก โซนาร์ และเลือกมุมมอง

มุมมองโซนาร์ด้านล่าง LiveVü

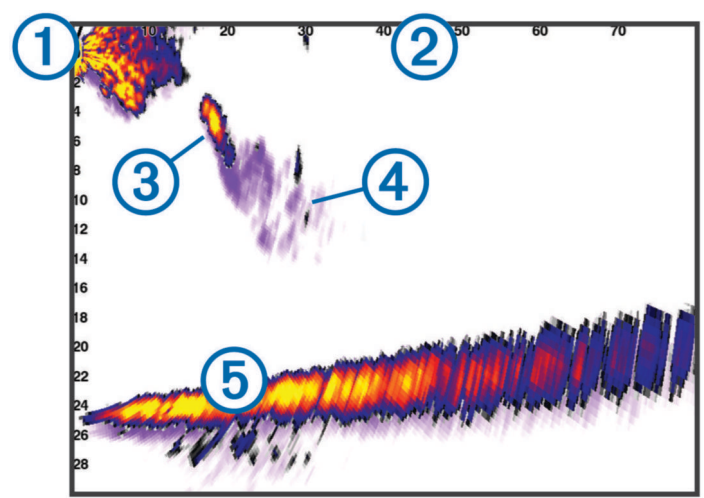
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช่เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



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

มุมมองโซนาร์ด้านหน้า LiveVü

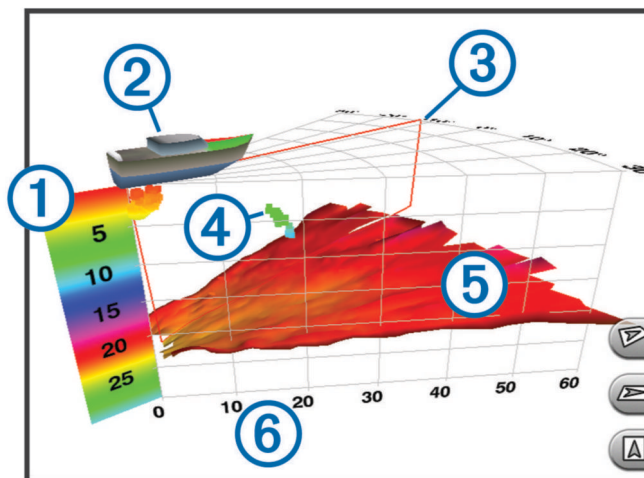
มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช่เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



①	เรือ
②	ช่วงระยะ
③	ปลา
④	รอยทาง
⑤	พื้น

RealVü มุมมองโซนาร์ด้านหน้าแบบ 3D

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซนาร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้องเห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



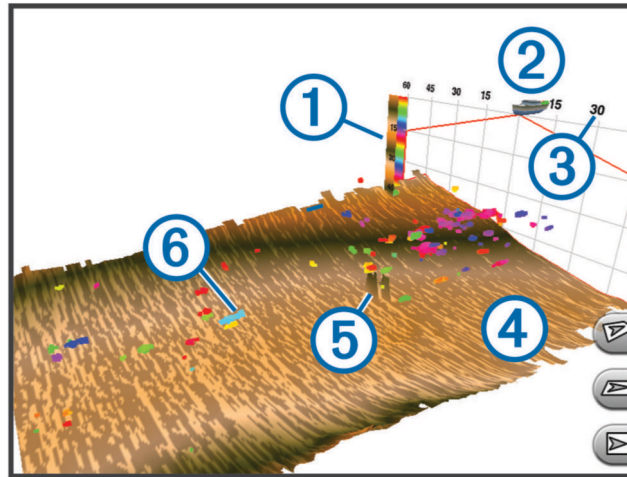
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ตัวระบุ Ping
④	ปลา
⑤	พื้น
⑥	ช่วงระยะ

มุมมองโซนาร์ กวาดด้านล่าง

มุมมองโซนาร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซนาร์ และสามารถใช้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ

RealVü มุมมองโซนาร์แบบประวัติ 3D

มุมมองโซนาร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงหัวน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



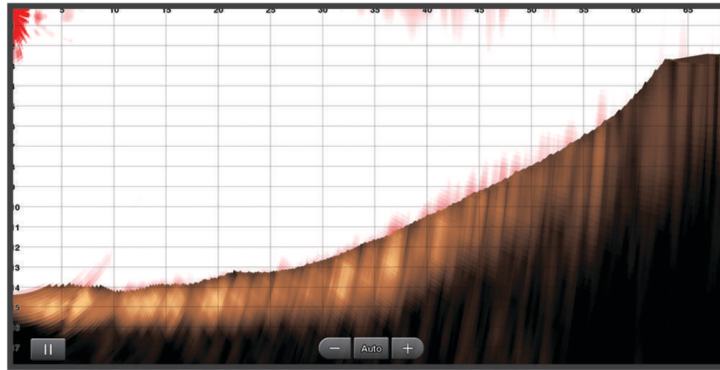
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	พื้น
⑤	โครงสร้าง
⑥	ปลา

มุมมองของโซนาร์ FrontVü

มุมมองของโซนาร์ Panoptix FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะสูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซนาร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซนาร์ FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซนาร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซนาร์



การเลือกชนิดของหัวโซนาร์

ก่อนที่จะเลือกชนิดของหัวโซนาร์ได้ คุณต้องทราบว่า คุณมีหัวโซนาร์ชนิดใดอยู่ก่อน

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซนาร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซนาร์ Garmin ClearVü™ ซึ่งมีอยู่ที่ www.garmin.com/transducers

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซนาร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซนาร์เพื่อให้โซนาร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง ถ้าอุปกรณ์ตรวจพบหัวโซนาร์โดยอัตโนมัติ ตัวเลือกนี้จะไม่ปรากฏขึ้น

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > ชนิดทรานสดิวเซอร์**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากคุณมีหัวโซนาร์ลำคลื่นคู่ 200/77 kHz ให้เลือก **ลำแสงคู่ 200/77 kHz**
- หากคุณมีหัวโซนาร์ความถี่คู่ 200/50 kHz ให้เลือก **ความถี่คู่ 200/50kHz**
- หากคุณมีหัวโซนาร์ชนิดอื่น ให้เลือกจากรายการ

การปรับเข็มทิศ

ก่อนที่จะคุณจะสามารถปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซนาร์บนคานให้ห่างจากทรอลลิงมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อนลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: ในการใช้เข็มทิศ คุณต้องติดตั้งหัวโซนาร์บนคาน เข็มทิศจะไม่ทำงานเมื่อคุณติดตั้งหัวโซนาร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซนาร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

1 จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

2 หากจำเป็น ให้เลือก **ใช้งาน AHRS** เพื่อเปิดเซนเซอร์ AHRS

3 เลือก **ปรับเทียบเข็มทิศ**

4 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซนาร์

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้ลากหน้าจอหรือเลือก **II**

2 เลือกตำแหน่ง

3 เลือก **เวย์พอยท์ใหม่** หรือ **📍+**

4 หากจำเป็นให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์

การหยุดจอแสดงผลโซนาร์ชั่วคราว

จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **II**

การดูประวัติของโซนาร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซนาร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซนาร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซนาร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้ลากหน้าจอไปทางขวา
- 2 เลือก **กลับ** เพื่อออกจากประวัติ

การแบ่งปันโซนาร์

คุณลักษณะนี้อาจใช้งานไม่ได้บนชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น

คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากที่มาที่ใช้ร่วมกันได้บน Garmin Marine Network คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์ภายนอกที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น โมดูลโซนาร์ GCV" นอกจากนี้คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่มีโมดูลโซนาร์ในตัว

ชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละเครื่องบนเครือข่ายสามารถแสดงข้อมูลโซนาร์จากโมดูลโซนาร์และหัวโซนาร์ที่ใช้ร่วมกันได้ทุกตัวบนเครือข่าย ไม่ว่าชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซนาร์จะติดตั้งที่ใดบนเรือของคุณก็ตาม ตัวอย่างเช่น จากหัวโซนาร์ที่มี Garmin ClearVü ติดตั้งที่ด้านหลังของเรือ คุณสามารถดูข้อมูลโซนาร์ด้วย GPSMAP 8212 ที่ติดตั้งที่ด้านหน้าของเรือ

เมื่อแบ่งปันข้อมูลโซนาร์ ค่าการตั้งค่าโซนาร์บางค่าเช่น ระยะ และ เฟรม จะได้รับการซิงโครไนซ์ทั่วทั้งอุปกรณ์บนเครือข่าย ค่าการตั้งค่าโซนาร์อื่นๆ เช่น การตั้งค่า การปรากฏตัว จะไม่ได้รับการซิงโครไนซ์ และควรได้รับการกำหนดค่าบนอุปกรณ์รายอุปกรณ์แต่ละตัว นอกจากนี้อัตราการเลื่อนของมุมมองโซนาร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü จะได้รับการซิงโครไนซ์เพื่อทำให้มุมมองแบบแยกมีความสอดคล้องกันมากขึ้น

หมายเหตุ: การใช้หัวโซนาร์หลายตัวพร้อมกันสามารถสร้างการแทรกสัญญาณข้ามซึ่งสามารถขจัดได้โดยการปรับ การรบกวน ในการตั้งค่าโซนาร์

การเลือกที่มาของโซนาร์

คุณลักษณะบางตัวอาจใช้ไม่ได้ในทุกรุ่น

เมื่อคุณกำลังใช้ที่มาของโซนาร์สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นมากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซนาร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีที่มาสองที่สำหรับ Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้จากมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü ได้

- 1 เปิดมุมมองโซนาร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา
- 2 เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > ที่มา**
- 3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซนาร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์เพื่อให้ระบุที่มานั้นได้ง่าย ตัวอย่างเช่น คุณใช้ "Bow" เป็นชื่อของหัวโซนาร์บนหัวเรือของคุณ

ที่มาถูกเปลี่ยนชื่อเพื่อมุมมองปัจจุบันเท่านั้น ตัวอย่างเช่น ในการเปลี่ยนชื่อที่มาของโซนาร์ Garmin ClearVü คุณต้องเปิดมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > ที่มา > เปลี่ยนชื่อที่มา**
- 2 ป้อนชื่อ

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

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

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซนาร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซนาร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซนาร์ Garmin ClearVü และ SideVü/ClearVü การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนแปลงของการกลับคืนความเข้มข้นสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü หรือ SideVü ให้เลือก **คอนทราสต์**
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ Panoptix LiveVü ให้เลือก **เกนสี**
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **การตั้งค่าโซนาร์ > ขึ้นสูง > เกนสี**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง**
 - ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าเดิม**

การบันทึกโซนาร์

การบันทึกหน้าจอของโซนาร์

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นรองรับการบันทึกโซนาร์

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การบันทึกโซนาร์ > บันทึกโซนาร์**
การบันทึกโซนาร์ 15 นาทีใช้พื้นที่ว่างในการ์ดหน่วยความจำที่เสียบอยู่ประมาณ 200 MB คุณสามารถบันทึกโซนาร์ได้จนเต็มความจุการ์ด

การหยุดการบันทึกโซนาร์

ก่อนที่คุณจะหยุดการบันทึกโซนาร์ คุณต้องเริ่มการบันทึก (*การบันทึกหน้าจอของโซนาร์*, หน้า 53)

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การบันทึกโซนาร์ > หยุดการบันทึก**

การลบการบันทึกโซนาร์

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การบันทึกโซนาร์ > ดูการบันทึก**
- 3 เลือกการบันทึก
- 4 เลือก **ลบ**

การเล่นการบันทึกโซนาร์

ก่อนที่คุณจะเล่นการบันทึกโซนาร์ คุณต้องดาวน์โหลดและติดตั้งแอปพลิเคชัน HomePort™ และบันทึกข้อมูลโซนาร์ลงในการ์ดหน่วยความจำ

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในเครื่องอ่านการ์ดของคอมพิวเตอร์
- 3 เปิดแอปพลิเคชัน HomePort
- 4 เลือกการบันทึกโซนาร์จากรายการอุปกรณ์ของคุณ
- 5 คลิกขวาที่การบันทึกโซนาร์ในหน้าต่างด้านล่าง
- 6 เลือก การเล่น

การตั้งค่าโซนาร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ SideVü

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์ โมดูลตัวส่งเสียง และหัวโซนาร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ไม่ใช่กับหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์**

เลื่อนความเร็ว: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซนาร์จากขวาไปซ้าย (*การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน*, หน้า 54)

ในน้ำตื้น คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้ช้าลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้เร็วขึ้นได้ ความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติจะปรับความเร็วการเลื่อนไปที่ความเร็วของเรือที่แล่น

ตัดการรบกวน: ลดการรบกวนและสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าการตัดการรบกวนโซนาร์*, หน้า 55)

การปรากฏตัว: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซนาร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซนาร์*, หน้า 55)

สัญญาณเตือน: ตั้งค่าเสียงเตือนโซนาร์ (*เสียงเตือนโซนาร์*, หน้า 56)

ขั้นสูง: กำหนดค่าหน้าจอโซนาร์และการตั้งค่าแหล่งข้อมูล (*การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง*, หน้า 56) ไม่สามารถใช้ได้กับมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü หรือ SideVü

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซนาร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ ดั้งเดิม, Garmin ClearVü และ SideVü*, หน้า 57)

การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซนาร์

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > ซูม**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการซูมเข้าข้อมูลโซนาร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มลัดด้านล่าง**
 - ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายเอง ให้เลือก **กำหนดการซูม**, เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซูมเข้า** หรือ **ซูมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
 - ในการตั้งความลึกและการซูมอัตโนมัติ ให้เลือก **กำหนดการซูม > อัตโนมัติ**
 - ในการยกเลิกการซูม ให้เลือก **ไม่ย่อ/ขยาย**

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซนาร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ การใช้ความเร็วการเลื่อนสูงขึ้นจะแสดงให้เห็นรายละเอียดมากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งในขณะที่กำลังเคลื่อนที่หรือกำลังตกปลา การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซนาร์บนหน้าจอได้นานขึ้น การตั้งค่าความเร็วการเลื่อนบนมุมมองโซนาร์หนึ่งมุมมองจะปรับใช้กับมุมมองโซนาร์ทุกมุมมอง

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > เลื่อนความเร็ว**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเหนือพื้นหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
การตั้งค่าอัตโนมัติจะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อดูมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü หรือ SideVü แนะนำให้ใช้การตั้งค่าอัตโนมัติ
 - ในการเลือกความเร็วการเลื่อนที่เร็วมาก ให้เลือก **Ultrascroll®**
ตัวเลือก Ultrascroll จะเลื่อนข้อมูลโซนาร์อย่างรวดเร็ว แต่คุณภาพภาพจะลดลง ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ ตัวเลือกเร็วจะให้สมดุลที่ดีระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

การปรับช่วงระยะของมาตราส่วนความลึกหรือความกว้าง

คุณสามารถปรับช่วงระยะของมุมมองมาตราส่วนความลึกดั้งเดิมและมุมมองโซนาร์ Garmin ClearVü และช่วงระยะของมาตราส่วนความกว้างสำหรับมุมมองโซนาร์ SideVü

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านบนนอกหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > ระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

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

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

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซนาร์หลายจอ คุณสามารถเลือก เลือก เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

การตั้งค่าการตัดการรบกวนโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > ตัดการรบกวน**

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาการรบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากการรบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ขีดจำกัด: ซ่อนส่วนตัวเลือกสีเพื่อช่วยกำจัดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดขึ้น

เมื่อตั้งค่าขีดจำกัดสีไปที่สีของการตอบกลับที่ไม่ต้องการ คุณสามารถจัดการแสดงการตอบกลับที่ไม่ต้องการบนหน้าจอได้

การทำให้เรียบ: กำจัดการรบกวนที่ไม่ได้เกิดจากการสะท้อนกลับโซนาร์ตามปกติ และปรับลักษณะการสะท้อนกลับ เช่น พื้น

เมื่อตั้งค่าการทำให้เรียบไปที่สูง การรบกวนระดับต่ำจำนวนมากจะยังคงอยู่เมื่อใช้การควบคุมการรบกวน แต่การรบกวนจะลดลงเนื่องจากถูกเฉลี่ยออกไป การทำให้เรียบจะช่วยลดจุดจากท้องน้ำ การทำให้เรียบและการรบกวนทำงานร่วมกันได้เพื่อกำจัดการรบกวนระดับต่ำ คุณสามารถปรับเพิ่มการตั้งค่าการทำให้เรียบและการรบกวนที่ละเอียดได้เพื่อกำจัดการรบกวนที่ไม่ต้องการออกจากหน้าจอ

การรบกวนบนผิวน้ำ: ซ่อนการรบกวนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างการรบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ปรับเกณฑ์ที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดการรบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือการรบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยการรบกวนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าลักษณะโซนาร์

จากมุมมองของโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การปรากฏตัว**

สี: ตั้งค่ารูปแบบสีและเกณฑ์

ข้อมูลโอเวอร์เลย์: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

ภาพขั้นสูง: แสดงภาพโซนาร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลส่งเสียงที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์ส่งเสียงในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซนาร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซนาร์นาน

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

เสียงเตือนโซนาร์

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > สัญญาณเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซนาร์ได้โดยเลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

เตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü, หน้า 59*) การเตือนนี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซนาร์ขั้นสูง

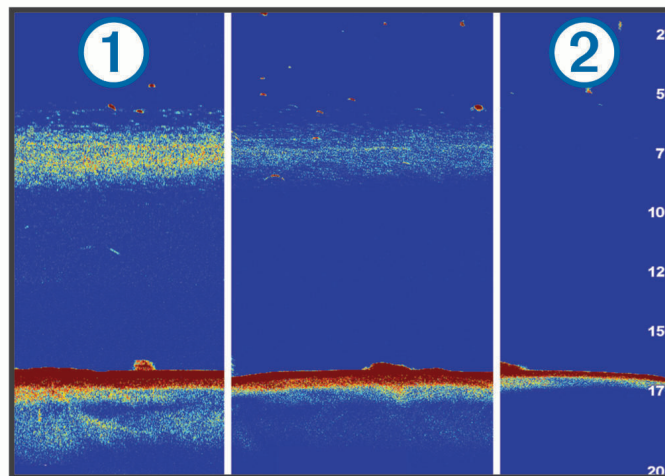
จากมุมมองโซนาร์ ตั้งเดิม ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง**

เลื่อน: ตั้งค่าระยความลึกในการเล็งเป้าโซนาร์ เพื่อให้คุณซูมที่ความละเอียดสูงขึ้นที่ความลึกที่เล็งเป้าไว้

เมื่อใช้การเลื่อน การติดตามด้านล่างอาจทำงานไม่เต็มประสิทธิภาพ เนื่องจากโซนาร์จะค้นหาข้อมูลภายในระยความลึกของพื้นที่ที่เล็งเป้าไว้ ซึ่งอาจไม่รวมด้านล่าง นอกจากนี้เมื่อใช้การเลื่อน จะส่งผลกระทบต่อความเร็วในการเลี้ยว เนื่องจากข้อมูลที่อยู่นอกช่วงความลึกของพื้นที่ที่เล็งเป้าไว้จะไม่ถูกประมวลผล ซึ่งจะลดระยะเวลาที่ต้องใช้ในการรับและแสดงผลข้อมูล คุณสามารถซูมระยะใกล้เพื่อดูพื้นที่ที่เล็งเป้า เพื่อให้คุณประเมินการตอบกลับของเป้าหมายได้ใกล้ชิดมากขึ้นที่ความละเอียดสูงกว่าเพียงแค่การซูมเท่านั้น

ยืดเสียงสะท้อน: ปรับขนาดการสะท้อนบนหน้าจอเพื่อให้มองเห็นการตอบกลับที่แยกกันบนหน้าจอได้ง่ายขึ้น

เมื่อเป้าหมายมองเห็นได้ยาก ① ระยะสะท้อนจะทำให้การตอบกลับของเป้าหมายชัดเจนขึ้นและมองเห็นได้ง่ายขึ้นบนหน้าจอ หากค่าระยะสะท้อนสูงเกินไป เป้าหมายจะปะปนกัน หากค่าต่ำเกินไป ② เป้าหมายอาจเล็กและมองเห็นได้ยาก



คุณสามารถใช้ระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองเพื่อเพิ่มความละเอียดที่ต้องการและลดการบกรวน เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองต่ำ หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดสูงสุดแต่จะมีคาร์บกรวนมากที่สุด เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนสูงและความกว้างตัวกรองต่ำ หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดต่ำแต่จะมีเป้าหมายที่กว้างขึ้น เมื่อตั้งค่าระยะสะท้อนและความกว้างตัวกรองสูง หน้าจอจะแสดงที่ความละเอียดต่ำที่สุดแต่จะมีคาร์บกรวนน้อยที่สุด ขอแนะนำให้ตั้งค่าระยะสะท้อนต่ำและตั้งค่าความกว้างตัวกรองสูง

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ ดั้งเดิม, Garmin ClearVü และ SideVü

จากมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม, Garmin ClearVü หรือ SideVü ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

อัตราส่ง: ตั้งค่าระยะเวลาระหว่างคลื่นโซนาร์ เมื่อเพิ่มอัตราการส่ง ความเร็วในการเคลื่อนจะเพิ่มขึ้น แต่อาจทำให้เกิดการรบกวนตัวเองเพิ่มขึ้นด้วย

เมื่อลดอัตราการส่ง ระยะระหว่างสัญญาณพัลส์จะเพิ่มขึ้นและอาจแก้ไขปัญหาการรบกวนด้วยตัวเองได้ ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

กำลังส่ง: ลดเสียงหัวโซนาร์ที่ดังใกล้พื้นผิว ค่ากำลังส่งที่ต่ำจะลดเสียงหัวโซนาร์ ขณะเดียวกันจะลดความแรงที่ส่งกลับด้วย ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

ความกว้างกรอง: กำหนดขอบเป้าหมาย ตัวกรองที่สั้นจะกำหนดขอบเป้าหมายได้ชัดเจนมากกว่าแต่อาจมีค่ารบกวนมาก ตัวกรองที่ยาวจะสร้างขอบเป้าหมายที่อ่อนกว่าและลดค่ารบกวนด้วย ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

พลิกซ้าย/ขวา: สลับทิศทางการมอง SideVü จากซ้ายไปขวา ตัวเลือกนี้ใช้ได้ ในมุมมองโซนาร์ SideVü เท่านั้น

ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การวินิจฉัยตัวแปลงสัญญาณ: แสดงรายละเอียดเกี่ยวกับหัวโซนาร์

ความถี่โซนาร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์, โมดูลวัดความลึก และหัวโซนาร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซนาร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีพายุรุนแรง คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความถี่กลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้ชาวประมงมองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่มีพายุรุนแรง ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลา เป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

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

กลองดำโซนาร์และหัวโซนาร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซนาร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

การเลือกความถี่

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซนาร์และหัวโซนาร์ทุกตัวได้

คุณสามารถระบุว่าจะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซนาร์ได้

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > ความถี่**
- 2 เลือกความถี่ที่เหมาะสมกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *(ความถี่โซนาร์, หน้า 57)*

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซนาร์บางตัวไม่ได้

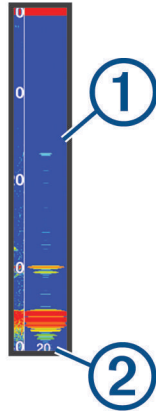
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซนาร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากมุมมองโซนาร์ ให้เลือก **เมนู > ความถี่**
- 2 เลือก **จัดการความถี่ > ค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่**
- 3 ป้อนความถี่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้เฉพาะในมุมมองโซนาร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

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



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②

1 จากมุมมองโซนาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การปรากฏตัว > ขอบเขต A > เปิด**

2 เลือกเวลาค้าง

คุณสามารถเพิ่มเวลาค้างเพื่อเพิ่มระยะเวลาที่แสดงสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์

การตั้งค่าโซนาร์ Panoptix

การปรับมุมมอง RealVü และระดับการซูม

คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมมองการดูของมุมมองของโซนาร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- เมื่อต้องการปรับมุมมองในแนวทแยง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมองในแนวนอน เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมองในแนวตั้ง เลือก
- เมื่อต้องการปรับมุมมอง ปิดหน้าจอไปในทิศทางหนึ่ง
- เมื่อต้องการซูมระยะใกล้ แยกนิ้วออกจากกัน
- เมื่อต้องการซูมระยะไกล จีบนิ้วเข้าหากัน

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซนาร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะกะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซนาร์ น้ำตก

1 จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **เมนู > ความเร็วกวาด**

2 เลือกตัวเลือก

เมนูโซนาร์ LiveVü ด้านหน้าและ FrontVü

จากมุมมองโซนาร์ LiveVü ด้านหน้า หรือ FrontVü ให้เลือก เมนู

เพิ่ม: ความคมชัดของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซนาร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซนาร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่ เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ครบโดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี้ด้วยตัวเองจะสามารถลดประสิทธิภาพของ เตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมส่งสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซนาร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา สามารถใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซนาร์

เตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 59) สามารถใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซนาร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซนาร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 8)

การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์ LiveVü และ FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix LiveVü และ FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถเปลี่ยนมุมส่งสัญญาณหัวโซนาร์เพื่อเล็งหัวโซนาร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซนาร์ให้ติดตามลูกบอลที่ผูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

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

2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü

⚠ คำเตือน

การเตือนความลึก FrontVü คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของผู้ควบคุมเรือที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

การเตือนนี้มีไว้สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าขีดเซตหัวเรือเมื่อใช้การเตือนการชนด้านหน้า (*การตั้งค่าขีดเซตหัวเรือ*, หน้า 61)

1 จากมุมมองของโซนาร์ FrontVü เลือก **เมนู > เตือน FrontVü**

2 เลือก **เปิด**

3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก **เสร็จ**

บนหน้าจอ FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วที่ระดับด้านหน้าที่เพื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

⚠ ข้อควรระวัง

ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการเกยตื้นอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซนาร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 นอต

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซนาร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การปรากฏตัว**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีสูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายที่อยู่สูงขึ้นในคอลัมน์น้ำ ค่าเกนสีที่สูงขึ้น ยังทำให้คุณสามารถจำแนกสัญญาณสะท้อนกลับต่ำในคอลัมน์น้ำที่สูงขึ้น แต่ทำให้สูญเสียการจำแนกสัญญาณสะท้อนกลับของพื้นได้น้ำ คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณสามารถจำแนกเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับความเข้มสูง เช่น หวาย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกกระดับน้ำ

ซ่อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซนาร์ในมุมมองโซนาร์เดิม

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซนาร์ RealVü เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การปรากฏตัว**

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดตอบกลับโซนาร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งค่าระยะนำต้นด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix

จากมุมมองของโซนาร์ Panoptix เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์**

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซนาร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ค่าชดเชยหัวเรือ: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี้จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซนาร์

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซนาร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

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

กลับ180องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซนาร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซนาร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านท่าเรือ

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

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซนาร์ Panoptix (*การปรับเข็มทิศ, หน้า 51*)

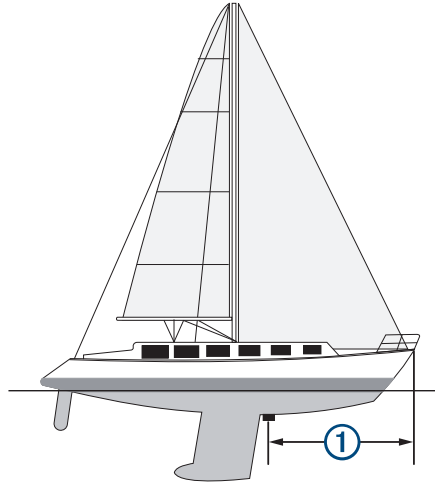
นี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซนาร์ PS21-TR

ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง: เรียกคืนการตั้งค่าโซนาร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซนาร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหาตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ นี่จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix ในมุมมองโซนาร์ FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซนาร์ไปจนถึงหัวเรือ



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

3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก **เสร็จ**

ที่มุมมองโซนาร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

เรดาร์

⚠ คำเตือน

เรดาร์เรือจะส่งพลังงานไมโครเวฟที่อาจเป็นอันตรายต่อมนุษย์และสัตว์ ก่อนเริ่มส่งเรดาร์ ตรวจสอบว่าพื้นที่โดยรอบเรดาร์ไม่มีสิ่งกีดขวาง เรดาร์จะส่งลำคลื่นประมาณ 12° สูงกว่าและต่ำกว่าเส้นแนวนอนจากศูนย์กลางเรดาร์

ขณะเรดาร์กำลังส่งสัญญาณ อย่าจ้องสายอากาศโดยตรงในระยะใกล้ เนื่องจากตาเป็นส่วนหนึ่งของร่างกายที่ไวต่อพลังงานแม่เหล็กไฟฟ้าที่สุด

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้กับเรดาร์เรือ Garmin เสริม เช่น เรดาร์ GMR™ Fantom™ 6 หรือ GMR 24 xHD คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสภาพแวดล้อมของคุณได้

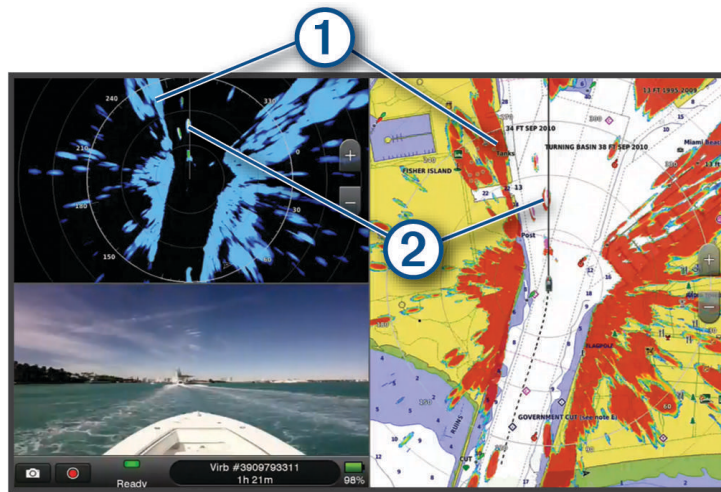
เรดาร์จะส่งลำคลื่นพลังงานไมโครเวฟแบบแคบเนื่องจากจะหมุนแบบ 360° เมื่อพลังงานที่ส่งสัมผัสกับเป้าหมาย พลังงานบางส่วนจะสะท้อนกลับไปที่เรดาร์

การแปลความหมายเรดาร์

การอ่านและการแปลความหมายการแสดงผลเรดาร์ต้องใช้การฝึกฝน ยิ่งคุณใช้เรดาร์มากเท่าใด คุณก็จะใช้เรดาร์ได้เก่งขึ้นเท่านั้นเมื่อคุณต้องการใช้

เรดาร์อาจมีประโยชน์ในหลายสถานการณ์ เช่น เลี่ยงการชนเมื่อคุณมีทัศนวิสัยจำกัด ตัวอย่าง เช่น เมื่อมีมิด หรือมีหมอกลง เมื่อติดตามสภาพอากาศ ดูว่ามีอะไรอยู่ข้างหน้าคุณ และการค้นหาทอร์ปิโด

คุณสมบัติโอเวอร์เลย์เรดาร์สามารถช่วยให้คุณแปลความหมายการแสดงผลเรดาร์ได้ง่ายขึ้น เพราะว่าจะแสดงผลโอเวอร์เลย์สัญญาณสะท้อนกลับของเรดาร์บนแผนที่ ซึ่งจะช่วยให้คุณระบุความแตกต่างระหว่างสัญญาณสะท้อนกลับของเรดาร์ของพื้นดิน สะพาน หรือเมฆฝน การแสดงเรือ AIS บนโอเวอร์เลย์เรดาร์ยังสามารถช่วยคุณระบุรายละเอียดต่างๆ บนการแสดงผลเรดาร์ได้ ในบันทึกหน้าจอด้านล่าง โอเวอร์เลย์เรดาร์นั้นเปิดอยู่ หน้าจอนี้ยังแสดงวิดีโอพีดี เราสามารถระบุรายละเอียด 2 - 3 อย่างบนหน้าจอเรดาร์ได้



①	พื้นดิน
②	เรือ

โอเวอร์เลย์เรดาร์

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์เสริมGarminเรดาร์ของเรือ คุณสามารถใช้ข้อมูลโอเวอร์เลย์เรดาร์บนแผนที่เดินเรือเส้นทางหรือบนแผนที่ตกปลาได้

ข้อมูลที่แสดงบนโอเวอร์เลย์เรดาร์มาจากโหมดเรดาร์ที่ใช้ล่าสุด และการกำหนดค่าทั้งหมดที่ใช้กับโอเวอร์เลย์เรดาร์จะถูกใช้กับโหมดเรดาร์ที่ใช้ล่าสุดด้วย

โอเวอร์เลย์เรดาร์และการปรับข้อมูลแผนที่ให้สอดคล้องกัน

เมื่อใช้โอเวอร์เลย์เรดาร์ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะปรับข้อมูลเรดาร์ให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ตามทิศมุ่งหน้าของเรือ ซึ่งมาจากค่าเริ่มต้นของข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ต่อโดยใช้ NMEA 0183 หรือเครือข่าย NMEA 2000 หากไม่มีเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า การเดินเรือจะใช้ข้อมูลเส้นทาง GPS

ข้อมูลเส้นทาง GPS ระบุทิศทางที่เรือเคลื่อนที่ ไม่ใช่ทิศทางที่เรือกำลังมุ่งหน้าไป หากเรือกำลังลอยถอยหลังหรือเข้าด้านข้างเนื่องจากกระแสหรือลม โอเวอร์เลย์เรดาร์อาจไม่สามารถปรับให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ได้โดยสมบูรณ์ ควรหลีกเลี่ยงสถานการณ์นี้โดยใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าของเรือจากเข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

หากทิศมุ่งหน้าของเรือมาจากข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กหรือการนำทางอัตโนมัติ ข้อมูลทิศมุ่งหน้าอาจไม่ถูกต้องเนื่องจากการตั้งค่าไม่ถูกต้อง ความผิดปกติทางกล การรบกวนแม่เหล็ก หรือปัจจัยอื่นๆ หากข้อมูลทิศมุ่งหน้าไม่ถูกต้อง โอเวอร์เลย์เรดาร์อาจไม่สามารถปรับให้สอดคล้องกับข้อมูลแผนที่ได้โดยสมบูรณ์

การส่งสัญญาณเรดาร์

หมายเหตุ: เพื่อความปลอดภัย เรดาร์จะเข้าสู่โหมดสแตนด์บายหลังจากอุ่นเครื่อง เพื่อให้คุณตรวจสอบว่าพื้นที่โดยรอบเรดาร์ไม่มีสิ่งกีดขวางก่อนเริ่มส่งเรดาร์

- 1 เมื่อปิดใช้งานชาร์ตฟลิตเตอร์ เชื่อมต่อเรดาร์ของคุณตามที่อธิบายไว้ในคำแนะนำการติดตั้งเรดาร์
- 2 เปิดชาร์ตฟลิตเตอร์
ถ้าจำเป็น เรดาร์จะอุ่นเครื่องและนับถอยหลังเพื่อเตือนคุณเมื่อเรดาร์พร้อมทำงาน
- 3 เลือก **เรดาร์**
- 4 เลือกโหมดเรดาร์
ข้อความนับถอยหลังจะปรากฏขึ้นขณะที่เรดาร์กำลังเริ่มทำงาน
- 5 เลือก **เมนู > ส่งสัญญาณเรดาร์**

การหยุดการส่งสัญญาณเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย**

คำแนะนำ: กด  > เรดาร์เข้าสู่สแตนด์บาย จากหน้าจอใดๆ เพื่อหยุดการส่งเรดาร์อย่างรวดเร็ว

การตั้งค่าโหมดการส่งตามกำหนดเวลา

เพื่อช่วยประหยัดพลังงาน คุณสามารถตั้งค่าช่วงเวลาที่จะส่งและไม่ส่งสัญญาณ (สแตนด์บาย)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในโหมดเรดาร์คู่

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > การส่งตามกำหนดเวลา**
- 2 เลือก **การส่งตามกำหนดเวลา** เพื่อเปิดใช้ตัวเลือก
- 3 เลือก **เวลาสแตนด์บาย** ป้อนช่วงเวลาระหว่างการส่งสัญญาณเรดาร์ และเลือก **เสร็จ**
- 4 เลือก **ระยะเวลาส่ง** ป้อนระยะเวลาส่งสัญญาณเรดาร์แต่ละครั้ง แล้วเลือก **เสร็จ**

การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีการส่งเรดาร์

คุณสามารถระบุพื้นที่ที่เครื่องสแกนเรดาร์ไม่ส่งสัญญาณได้

หมายเหตุ: รุ่นเรดาร์ GMR Fantom และ xHD2 สนับสนุน 2 โซนไม่ส่งสัญญาณ รุ่นเรดาร์ GMR อื่นสนับสนุน 1 โซนไม่ส่งสัญญาณ

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > เปิดใช้งานโซนไม่ส่งสัญญาณ**
เปิดใช้งานโซนไม่ส่งสัญญาณระบุโดยพื้นที่แรเงาบนหน้าจอเรดาร์
- 2 เลือก
- 3 เลือก **ปรับโซนไม่ส่งสัญญาณ > ย้ายโซนไม่ส่งสัญญาณ**
- 4 เลือก **มุม 1** และเลือกตำแหน่งใหม่สำหรับมุมแรก
- 5 เลือก **มุม 2** และเลือกตำแหน่งใหม่สำหรับมุมที่สอง
- 6 เลือก **เสร็จ**

การปรับช่วงเรดาร์

ช่วงสัญญาณเรดาร์จะแจ้งระยะสัญญาณพัลส์ที่ส่งและได้รับโดยเรดาร์ เนื่องจากช่วงเพิ่มขึ้น เรดาร์จะส่งพัลส์ยาวกว่าเพื่อเข้าถึงเป้าหมายระยะไกล เป้าหมายที่ใกล้กว่าโดยเฉพาะฝนและคลื่นจะสะท้อนพัลส์ที่ยาวกว่า ซึ่งจะเพิ่มค่ารบกวนบนหน้าจอเรดาร์ การดูข้อมูลเกี่ยวกับเป้าหมายช่วงที่ยาวกว่าจะช่วยลดพื้นที่บนหน้าจอเรดาร์ในการดูเป้าหมายในช่วงสั้น

- เลือก  เพื่อลดช่วงระยะ
- เลือก  เพื่อเพิ่มช่วงระยะ

คำแนะนำในการเลือกช่วงเรดาร์

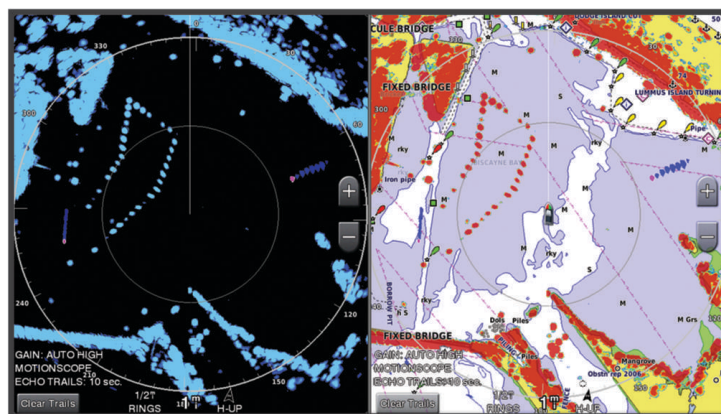
- กำหนดข้อมูลที่คุณต้องดูบนหน้าจอเรดาร์
เช่น หากต้องการข้อมูลเกี่ยวกับสภาพอากาศ เป้าหมายหรือการจราจรที่อยู่ใกล้ หรือคุณกังวลกับสภาพอากาศระยะไกล
- ประเมินสภาพแวดล้อมภายในระยะเรดาร์
โดยเฉพาะในสภาพอากาศร้ายแรง สัญญาณเรดาร์ช่วงยาวจะเพิ่มสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอเรดาร์และทำให้ดูข้อมูลวัตถุในช่วงสั้นได้ยาก ขณะฝนตก สัญญาณเรดาร์ช่วงสั้นจะช่วยให้คุณดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่อยู่ใกล้ได้มีประสิทธิภาพมากขึ้น ถ้ากำหนดการตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนไว้อย่างเหมาะสม
- เลือกช่วงที่มีผลที่สั้นที่สุด เพื่อใช้เรดาร์และสภาพแวดล้อมในปัจจุบัน

เทคโนโลยีดอปเพลอร์เรดาร์ MotionScope™

เรดาร์ GMR Phantom ใช้เอฟเฟกต์ดอปเพลอร์ในการตรวจจับและไฮไลต์เป้าหมายเคลื่อนที่ เพื่อช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการชนที่อาจเกิดขึ้น ค้นหาฝูงนก และติดตามการก่อตัวของสภาพอากาศต่างๆ เอฟเฟกต์ดอปเพลอร์เป็นการเปลี่ยนความถี่ในการสะท้อนของเรดาร์ เนื่องจากการเคลื่อนไหวที่เกี่ยวข้องของเป้าหมาย ซึ่งจะช่วยให้คุณตรวจจับเป้าหมายที่มีการเคลื่อนที่เข้าหาหรือออกจากเรดาร์ได้อย่างทันที

คุณสมบัติ MotionScope จะไฮไลต์เป้าหมายเคลื่อนที่ในการแสดงผลเรดาร์ เพื่อช่วยคุณนำทางขณะที่มีเรือลำอื่นหรืออยู่ในสภาพอากาศเลวร้าย หรือนำทางเข้าหาจุดตกปลาที่มันกำลังหาอาหารบริเวณผิวน้ำ

เป้าหมายเคลื่อนที่จะมีการกำหนดรหัสสี เพื่อให้คุณบอกได้อย่างรวดเร็วว่าเป้าหมายใดที่กำลังมุ่งหน้าเข้าหาคุณ และเป้าหมายใดที่กำลังมุ่งหน้าออกไปจากคุณ สำหรับรูปแบบสีส่วนใหญ่ สีเขียวแสดงว่าเป้าหมายกำลังเคลื่อนที่ออกไปจากคุณ และสีแดงแสดงว่าเป้าหมายกำลังเคลื่อนที่เข้ามาหาคุณ



การเปิดใช้งานโซนคัมกัน

คุณสามารถเปิดใช้โซนคัมกันเพื่อแจ้งเตือนคุณเมื่อมีบางสิ่งเข้ามาในระยะที่กำหนดรอบเรือของคุณ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในโหมดเรดาร์คู่

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > เปิดใช้งานโซนคัมกัน**

การกำหนดโซนคัมกันเป็นวงกลม

ก่อนที่จะคุณจะสามารถกำหนดขอบเขตของโซนคัมกัน คุณต้องเปิดใช้งานโซนคัมกัน (*การเปิดใช้งานโซนคัมกัน*, หน้า 64)

คุณสามารถกำหนดโซนคัมกันเป็นวงกลมรอบเรือของคุณ

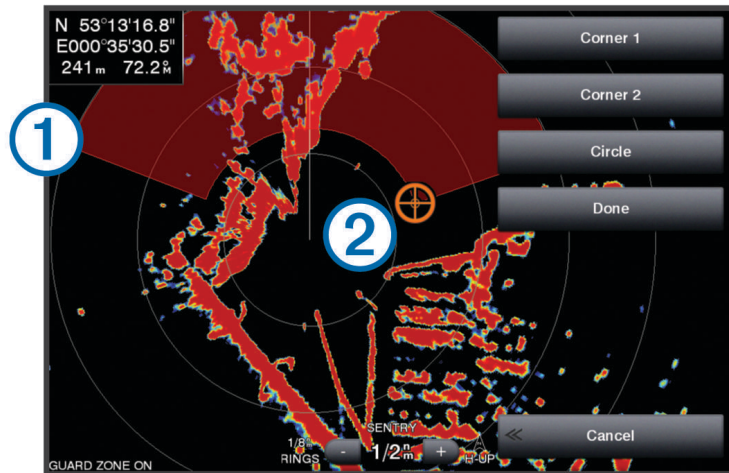
- จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > ปรับโซนคัมกัน > ปรับโซนคัมกัน > วงกลม**
- เลือกตำแหน่งวงกลมโซนคัมกันรอบนอก
- เลือกตำแหน่งวงกลมโซนคัมกันรอบในเพื่อกำหนดความกว้างของโซนคัมกัน

การกำหนดโซนคุ้มกันบางส่วน

ก่อนที่คุณจะกำหนดขอบเขตของโซนคุ้มกัน คุณต้องเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน (*การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน*, หน้า 64)

คุณสามารถกำหนดขอบเขตของโซนคุ้มกันเพียงบางส่วนรอบเรือของคุณ

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > ปรับโซนคุ้มกัน > ปรับโซนคุ้มกัน > มุม 1**
- 2 แตะแล้วลากตำแหน่งของมุมโซนคุ้มกันรอบนอก ①



- 3 เลือก **มุม 2**
- 4 แตะตำแหน่งมุมโซนคุ้มกันรอบใน ② เพื่อกำหนดความกว้างของโซนคุ้มกัน
- 5 เลือก **เสร็จ**

การปิดใช้งานโซนคุ้มกัน

คุณสามารถปิดใช้งานโซนคุ้มกันได้

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > ปรับโซนคุ้มกัน > ปิดใช้งานโซนคุ้มกัน**

การกำหนดค่าโซนคุ้มกันจะถูกบันทึก คุณสามารถเปิดใช้งานได้อีกครั้งเมื่อต้องการ

MARPA

อุปกรณ์ช่วยร่างเรดาร์แบบอัตโนมัติขนาดเล็ก (Mini Automatic Radar Plotting Aid - MARPA) จะช่วยให้คุณระบุและติดตามเป้าหมายและใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชนเป็นหลัก ในการใช้ MARPA คุณจะกำหนดเท็ก MARPA ให้กับเป้าหมาย ระบบเรดาร์จะติดตามวัตถุที่ติดเท็กโดยอัตโนมัติ และแจ้งข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุให้คุณทราบ รวมถึงระยะ ทิศทาง ความเร็ว ทิศมุ่งหน้าของ GPS จุดเฉียดใกล้ที่สุด และเวลาถึงจุดเฉียดใกล้ที่สุด MARPA ระบุสถานะวัตถุที่ติดเท็ก (การค้นหา หายไป การติดตาม หรือที่เป็นอันตราย) และชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงเตือนการชนถ้าวัตถุเข้ามาในโซนปลอดภัย

สัญลักษณ์เป้าหมาย MARPA

	การค้นหาเป้าหมาย วงแหวนสีเขียวเส้นประเน้นจะแผ่พลังงานคลื่นจากเป้าหมายขณะที่เรดาร์กำลังจับเป้าหมาย
	เป้าหมายจะถูกค้นพบ วงแหวนสีเขียวทึบแสดงตำแหน่งเป้าหมายที่เรดาร์จับเป้าหมายได้ เส้นประสีเขียวที่ต่อกับวงกลมแสดงเส้นทางบนพื้นที่ยาคาดการณ์ไว้หรือทิศมุ่งหน้าของ GPS ของเป้าหมาย
	เป้าหมายอันตรายอยู่ภายในช่วง วงแหวนสีแดงจะกะพริบจากเป้าหมายขณะที่เสียงเตือนจะดังขึ้นและข้อความจะปรากฏขึ้น หลังจากได้รับทราบเสียงเตือน จุดสีแดงทึบและเส้นประสีแดงที่ต่อกันแสดงตำแหน่งและเส้นทางบนพื้นที่ยาคาดการณ์ไว้หรือทิศมุ่งหน้าของ GPS ของเป้าหมาย หากปิดเสียงเตือนการชนในโซนปลอดภัย เป้าหมายจะกะพริบเสียงเตือนจะไม่ส่งเสียง และข้อความเตือนจะไม่ปรากฏ
	เป้าหมายหายไป วงแหวนสีเขียวทึบพร้อมเครื่องหมาย X บนวงแหวนแสดงว่าเรดาร์ไม่สามารถจับเป้าหมายได้
	จุดที่ใกล้ที่สุดที่เข้าถึงและเวลาที่เข้าถึงจุดที่ใกล้กับเป้าหมายที่เป็นอันตรายมากที่สุด

การกำหนดแท็ก MARPA ให้กับวัตถุ

ก่อนที่คุณจะใช้ MARPA คุณต้องมีเซนเซอร์ที่ส่งข้อมูลที่เชื่อมต่ออยู่และเปิดใช้สัญญาณ GPS เซนเซอร์ที่ส่งหน้าต้องมีหมายเลขกลุ่มพารามิเตอร์ NMEA 2000 (PGN) 127250 หรือ NMEA 0183 HDM หรือข้อความ HDG

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกวัตถุหรือตำแหน่ง
- 2 เลือก ค้นหาเป้าหมาย > เป้าหมาย MARPA

การลบแท็ก MARPA จากวัตถุเป้าหมาย

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกเป้าหมาย MARPA
- 2 เลือก เป้าหมาย MARPA > ลบทิ้ง

การดูข้อมูลเกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA

คุณสามารถดูระยะ ทิศทาง ความเร็วและข้อมูลอื่นๆ เกี่ยวกับวัตถุที่ติดแท็ก MARPA

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกวัตถุเป้าหมาย
- 2 เลือก เป้าหมาย MARPA

ดูรายการเตือนภัยคุกคามของ AIS และ MARPA

จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ คุณสามารถดูและปรับแต่งการแสดงผลการเตือนภัยคุกคาม AIS และ MARPA ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ชั้น > เรือลำอื่นๆ > รายการ > แสดง**
- 2 เลือกประเภทของภัยคุกคามที่ต้องการให้รวมอยู่ในรายการ

การแสดงผล AIS บนหน้าจอเรดาร์

AIS ต้องใช้อุปกรณ์ AIS ภายนอกและสัญญาณจากเครื่องรับส่งเรดาร์ที่ใช้งานจากเรือลำอื่น

คุณสามารถกำหนดค่าการแสดงผลเรือลำอื่นบนหน้าจอเรดาร์ได้ หากมีการกำหนดค่าใดๆ (ยกเว้นช่วงการแสดงผล AIS) ในโหมดเรดาร์หนึ่ง การตั้งค่านั้นจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมด รายละเอียดและการตั้งค่าที่ส่งหน้าที่คาดการณ์ไว้ที่กำหนดค่าไว้ในโหมดเรดาร์หนึ่งจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมดและใช้กับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > เรือลำอื่นๆ > การตั้งค่าการแสดงผล**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการระบุระยะทางจากตำแหน่งของคุณภายในระยะที่ AIS ปรากฏขึ้น เลือก **ช่วงแสดงผล** และเลือกระยะทาง
 - หากต้องการแสดงรายละเอียดเกี่ยวกับเรือที่เปิดใช้งาน AIS เลือก **รายละเอียด > แสดง**
 - หากต้องการตั้งค่าเวลาที่ส่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS เลือก **คาดการณ์** และป้อนเวลา
 - หากต้องการแสดงเส้นทางเดินเรือของเรือ AIS เลือก **ทดลองความเร็ว** และเลือกระยะเวลาที่แสดงรอยทาง

VRM และ EBL

เครื่องหมายระยะผันแปร (VRM) และเส้นทิศทางอิเล็กทรอนิกส์ (EBL) ใช้วัดระยะทางและทิศทางจากเรือของคุณไปยังวัตถุเป้าหมาย บนหน้าจอเรดาร์ VRM จะปรากฏเป็นวงกลมที่อยู่ตรงกลางตำแหน่งปัจจุบันของเรือ และ EBL จะปรากฏเป็นเส้นที่เริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของเรือและตัดกับ VRM จุดตัดคือพิกัด VRM และ EBL

การแสดงผล VRM และ EBL

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > แสดง VRM/EBL**

การปรับ VRM และ EBL

ก่อนที่คุณจะปรับ VRM และ EBL คุณต้องแสดงบนหน้าจอเรดาร์ (*การแสดงผล VRM และ EBL*, หน้า 66)

คุณสามารถปรับเส้นผ่านศูนย์กลางของ VRM และมุม EBL ซึ่งจะเลื่อนจุดตัดของ VRM และ EBL ค่า VRM และ EBL ที่กำหนดค่าในโหมดหนึ่งจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ ทั้งหมด

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกตำแหน่งใหม่ของจุดตัด VRM และ EBL
- 2 เลือก **วาง VRM/EBL**
- 3 เลือก **หยุดการชี้**

การวัดระยะและทิศทางไปยังวัตถุเป้าหมาย

ก่อนที่จะปรับ VRM และ EBL คุณต้องแสดงบนหน้าจอเรดาร์ (*การแสดง VRM และ EBL*, หน้า 66)

1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือกตำแหน่งเป้าหมาย

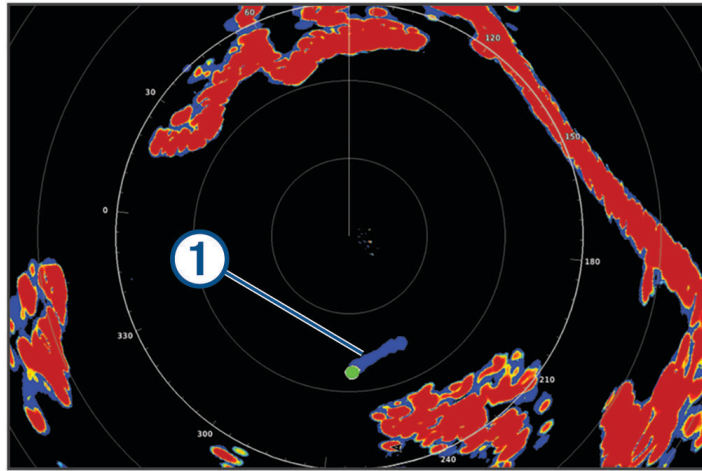
2 เลือก **วัดระยะทาง**

ระยะและทิศทางไปยังตำแหน่งเป้าหมายจะปรากฏที่มุมซ้ายบนของหน้าจอ

รอยทางเสียงสะท้อน

คุณสมบัติรอยทางเสียงสะท้อนช่วยให้คุณติดตามการเคลื่อนที่ของเรือบนหน้าจอเรดาร์ ขณะที่เรือเคลื่อนที่ คุณจะเห็นรอยจางๆ

① ตามแนวการเคลื่อนที่ของเรือ คุณสามารถเปลี่ยนแปลงระยะเวลาที่แสดงรอยทางได้



หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งค่าที่กำหนดไว้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นๆ หรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้งานไม่ได้ในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

การเปิดรอยทางเสียงสะท้อน

จากหน้าจอเรดาร์ เลือกเมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > การแสดงผล

การปรับระยะเวลารอยทางเสียงสะท้อน

1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > เวลา

2 เลือกระยะเวลารอยทาง

การลบรอยทางเสียงสะท้อน

คุณสามารถลบรอยทางเสียงสะท้อนออกจากหน้าจอเรดาร์ได้ เพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอ

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > รอยทางเสียงสะท้อน > ล้างรอยทาง

การปรับการแสดงผลเรดาร์ที่ดีที่สุด

คุณสามารถปรับการตั้งค่าการแสดงผลเรดาร์เพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการและเพิ่มความถูกต้องแม่นยำยิ่งขึ้น

หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการแสดงผลเรดาร์ได้ในแต่ละโหมดเรดาร์

1 เลือกช่วงเรดาร์ (*การปรับช่วงเรดาร์*, หน้า 63)

2 เรียกคืนค่าเริ่มต้นของการตั้งเกน (*การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ*, หน้า 68)

3 ปรับการตั้งเกนด้วยตนเอง (*การปรับเกนบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง*, หน้า 68)

เกนเรดาร์และสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ

การปรับตั้งเกนบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ

การตั้งค่าเกนอัตโนมัติสำหรับโหมดเรดาร์แต่ละโหมดได้รับการปรับมาให้เหมาะกับโหมดนั้นๆ และอาจแตกต่างไปจากการตั้งค่าเกนอัตโนมัติที่ใช้สำหรับโหมดอื่น

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในเรดาร์บางรุ่น

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ ให้เลือก **เมนู > เพิ่ม**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการปรับตั้งเกนอัตโนมัติสำหรับการเปลี่ยนสภาพ ให้เลือก **ต่ำอัตโนมัติ** หรือ **สูงอัตโนมัติ**
 - ในการปรับตั้งเกนอัตโนมัติเพื่อให้แสดงนกที่อยู่เหนือผิวหน้า ให้เลือก **นกอัตโนมัติ**

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ไม่มีในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

การปรับเกนบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง

เพื่อให้เรดาร์ทำงานเต็มประสิทธิภาพ คุณสามารถปรับเกนได้ด้วยตนเอง

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ขึ้น** เพื่อเพิ่มเกน จนกว่าจะมีจุดสว่างปรากฏบนหน้าจอเรดาร์
ข้อมูลบนหน้าจอเรดาร์จะได้รับการรีเฟรชทุกสองสามวินาที ดังนั้นการปรับเกนด้วยตนเองอาจยังไม่ปรากฏขึ้นในทันที ปรับเกนซ้ำๆ
- 3 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าจุดจะหายไป
- 4 หากมีเรือ ผิวดินหรือเป้าหมายอื่นๆ อยู่ภายในระยะ เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าเป้าหมายจะเริ่มกะพริบ
- 5 เลือก **ขึ้น** เพื่อเพิ่มเกนจนกว่าเรือ ผิวดินหรือเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏติดสว่างนิ่งบนหน้าจอเรดาร์
- 6 ลดการแสดงวัตถุขนาดใหญ่ที่อยู่ใกล้ หากจำเป็น
- 7 ลดการแสดงภาพสะท้อนแบบเส้น หากจำเป็น

การลดการรบกวนของวัตถุขนาดใหญ่ในระยะใกล้

เป้าหมายที่มีขนาดใหญ่ที่อยู่ในระยะใกล้ เช่น เชื้อนกปืน คลื่น อาจทำให้ภาพเป้าหมายที่ปรากฏบนหน้าจอเรดาร์สว่างมาก ภาพนี้อาจบดบังเป้าหมายที่เล็กกว่าที่อยู่ในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่าเป้าหมายที่เล็กกว่าจะปรากฏอย่างชัดเจนบนหน้าจอเรดาร์
การลดเกนเพื่อกำจัดการรบกวนของวัตถุขนาดใหญ่ที่อยู่ในระยะใกล้ อาจทำให้เป้าหมายที่เล็กกว่าหรือที่อยู่ไกลกว่ากะพริบหรือหายไปจากหน้าจอเรดาร์

การลดการรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นบนหน้าจอเรดาร์

การรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นอาจปรากฏเป็นเส้นออกจากเป้าหมายในรูปแบบครึ่งวงกลม คุณสามารถลดภาพสะท้อนแบบเส้นได้โดยลดเกนหรือลดระยะของเรดาร์

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้งาน การตั้งเกนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > เพิ่ม**
- 2 เลือก **ล่าง** เพื่อลดเกนจนกว่ารูปแบบเส้นครึ่งวงกลมจะหายไปจากหน้าจอเรดาร์
การลดเกนเพื่อลดการรบกวนของภาพสะท้อนแบบเส้นอาจทำให้เป้าหมายที่เล็กกว่าหรือที่อยู่ไกลกว่ากะพริบหรือหายไปจากหน้าจอเรดาร์

การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลบนหน้าจอเรดาร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากสภาพทะเลที่มีคลื่นมากโดยอัตโนมัติ

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

หมายเหตุ: เรดาร์และชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละรุ่นมีตัวเลือกและการตั้งค่าที่แตกต่างกัน

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > Clutter จากทะเล**
- 2 เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า** หรือ **อัตโนมัติ**
- 3 เลือกการตั้งค่าที่แสดงสภาพทะเลปัจจุบัน

เมื่อใช้เรดาร์รุ่นที่เข้ากันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลตามสภาพทะเลโดยอัตโนมัติ

การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลบนหน้าจอเรดาร์ด้วยตนเอง

คุณสามารถปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากสภาพทะเลที่มีคลื่นมาก การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลจะส่งผลต่อการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการและเป้าหมายในระยะใกล้มากกว่าการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการและเป้าหมายระยะไกล การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลที่อยู่ในระดับสูงจะลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากคลื่นที่อยู่ในระยะใกล้ แต่อาจลดหรือไม่แสดงเป้าหมายในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > Clutter จากทะเล**
- 2 เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากทะเลจนกว่าเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏบนหน้าจอเรดาร์อย่างชัดเจน

สัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากสภาพทะเลอาจยังคงปรากฏอยู่

การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนบนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถปรับการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝน การลดระยะเรดาร์อาจช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝน (*การปรับช่วงเรดาร์*, หน้า 63)

การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนจะส่งผลต่อการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนและเป้าหมายในระยะใกล้มากกว่าการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนและเป้าหมายในระยะไกล การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนที่สูงจะช่วยลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนในระยะใกล้ แต่อาจลดหรือไม่แสดงเป้าหมายในระยะใกล้

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนที่กำหนดไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์ > Clutter จากฝน**
- 2 เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อเพิ่มหรือลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนในระยะใกล้จนกว่าเป้าหมายอื่นๆ จะปรากฏบนหน้าจอเรดาร์อย่างชัดเจน

สัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนอาจยังคงปรากฏอยู่

การลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ Cross Talk บนหน้าจอเรดาร์

คุณสามารถลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากการรบกวนจากที่มารเรดาร์ใกล้เคียง เมื่อเปิดการตั้งค่าปฏิเสธ Cross Talk

หมายเหตุ: ขึ้นอยู่กับเรดาร์ที่ใช้ การตั้งค่าปฏิเสธ Cross Talk ที่กำหนดค่าสำหรับใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งอาจถูกใช้หรือไม่ถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นหรือกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > Crosstalk Rej.**

เมนูตัวเลือกเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **เมนู > ตัวเลือกเรดาร์**

MotionScope™: ใช้ Doppler ตรวจจับและเน้นเป้าหมายที่เคลื่อนที่เพื่อช่วยหลีกเลี่ยงการชนที่อาจเกิดขึ้น ค้นหาฝูงนก และติดตามการก่อตัวของสภาพอากาศ (*เทคโนโลยีตอบ/แปลอร์เรดาร์ MotionScope™*, หน้า 64) ตัวเลือกนี้มีเฉพาะในรุ่น Fantom

การขยายห้วงคลื่น: เพิ่มระยะสัญญาณพัลส์ส่งที่จะเพิ่มกำลังสูงสุดไปยังเป้าหมายโดยตรง ซึ่งจะช่วยให้การตรวจจับและการระบุเป้าหมาย ตัวเลือกนี้ไม่มีในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

ขนาดเป้าหมาย: ปรับขนาดเป้าหมาย ด้วยการปรับการประมวลผลการบีบอัดพัลส์ เลือกเป้าหมายที่เล็กลงเพื่อให้ได้ภาพคมชัด ความละเอียดสูง เลือกเป้าหมายที่ใหญ่ขึ้นเพื่อให้ได้ภาพสะท้อนที่ใหญ่ขึ้นสำหรับเป้าหมายขนาดเล็ก เช่น เรือ หรือทุ่น ตัวเลือกนี้มีเฉพาะในรุ่น Fantom

รอยทางเสียงสะท้อน: ให้คุณติดตามการเคลื่อนที่ของเรือบนหน้าจอเรดาร์ ตัวเลือกนี้ไม่มีในรุ่น xHD Open Array หรือ HD/HD+ Radome

Clutter จากฝน: ลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากฝน (*การปรับสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการจากฝนบนหน้าจอเรดาร์*, หน้า 69)

แสดง VRM/EBL: แสดงวงกลมเครื่องหมายระยะผันแปร (VRM) และเส้นทิศทางอิเล็กทรอนิกส์ (EBL) เพื่อให้คุณวัดระยะทางและทิศทางจากเรือของคุณถึงวัตถุเป้าหมาย (*VRM และ EBL*, หน้า 66)

เปิดใช้งานโซนคุ้มกัน: ตั้งค่าโซนที่ปลอดภัยโดยรอบเรือของคุณและส่งเสียงเตือนเมื่อมีสิ่งใดเข้ามาในโซน (*การเปิดใช้งานโซนคุ้มกัน*, หน้า 64)

การส่งตามกำหนดเวลา: ประหยัดพลังงานโดยส่งสัญญาณเรดาร์ในช่วงที่กำหนด

เมนูการตั้งค่าเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์**

ที่มา: เลือกที่มาเรดาร์เมื่อเชื่อมต่อเรดาร์มากกว่าหนึ่งกับเครือข่าย

การแสดงผลแผนที่: แสดงแผนที่ได้ภาพเรดาร์ เมื่อเปิดใช้งาน เมนู **ชั้น** จะปรากฏขึ้น

ปฐมนิเทศ: ตั้งค่ามุมมองของการแสดงผลเรดาร์

Crosstalk Rej.: ลดการแสดงผลสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดจากการรบกวนจากที่มาเรดาร์ใกล้เคียง

ความเร็วการหมุน: ตั้งค่าความเร็วการหมุนที่ต้องการของเรดาร์ ตัวเลือก ความเร็วสูง สามารถใช้เพื่อเพิ่มอัตรารีเฟรชได้ ในบางสถานการณ์ เรดาร์จะหมุนโดยอัตโนมัติด้วยความเร็วปกติเพื่อปรับปรุงการตรวจจับ ตัวอย่างเช่น เมื่อเลือกระยะไกลหรือเมื่อใช้ MotionScope หรือช่วงคู่

การปรากฏตัว: ตั้งค่ารูปแบบสี ความเร็ว Look-ahead และลักษณะการนำทาง

การติดตั้งโซนาร์: ให้คุณกำหนดค่าเรดาร์สำหรับการติดตั้ง เช่น การตั้งค่าด้านหน้าเรือและตำแหน่งพักเสาอากาศ

การตั้งค่าลักษณะเรดาร์

จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > การปรากฏตัว**

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ไม่มีผลใช้กับโอเวอร์เลย์เรดาร์

สีพื้นหลัง: ตั้งค่าสีพื้นหลัง

สีพื้นหน้า: ตั้งค่ารูปแบบสีสำหรับการกลับมาของเรดาร์

ความเร็ว Look-Ahead: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านล่างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว ป้อนความเร็วสูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงการขยายจากจากหัวเรือในทิศทางบนหน้าจอเรดาร์

วงวัดระยะ: แสดงวงแหวนช่วงที่ช่วยให้คุณแสดงระยะทางบนหน้าจอเรดาร์

วงแหวนทิศทาง: แสดงทิศทางที่สัมพันธ์กับทิศมุ่งหน้าหรือตามจุดอ้างอิงทิศเหนือเพื่อช่วยให้คุณกำหนดทิศทางไปยังวัตถุที่แสดงบนหน้าจอเรดาร์

เส้นทางนำทาง: แสดงเส้นทางที่ระบุที่คุณตั้งค่าโดยใช้ เส้นทางไปยัง การนำทางอัตโนมัติ หรือ ไปที่

จุดเดินทาง: แสดงเวย์พอยท์บนหน้าจอเรดาร์

การตั้งค่าการติดตั้งเรดาร์

หน้าเรือ: ชดเชยตำแหน่งจริงของเรดาร์เมื่อไม่อยู่บนแนวเรือ (*ค่าชดเชยด้านหน้าเรือ*, หน้า 71)

การกำหนดค่าเสาอากาศ: ตั้งค่าขนาดเสาอากาศเรดาร์และตั้งค่าตำแหน่งที่เรดาร์หยุด (*การตั้งค่าตำแหน่งพักที่กำหนดเอง*, หน้า 71)

เปิดใช้งานโซนไม่ส่งสัญญาณ: ตั้งค่าพื้นที่ที่เรดาร์ไม่ส่งสัญญาณ (*การเปิดใช้และการปรับโซนที่ไม่มีการส่งเรดาร์*, หน้า 63)

ค่าชดเชยด้านหน้าเรือ

ค่าชดเชยด้านหน้าเรือจะชดเชยตำแหน่งจริงของเครื่องสแกนเรดาร์บนเรือ ถ้าเครื่องสแกนเรดาร์ไม่สอดคล้องกับแนวหัวเรือท้ายเรือ

การวัดค่าชดเชยด้านหน้าเรือที่จำเป็น

ค่าชดเชยด้านหน้าเรือจะชดเชยตำแหน่งจริงของเครื่องสแกนเรดาร์บนเรือ ถ้าเครื่องสแกนเรดาร์ไม่สอดคล้องกับแนวหัวเรือท้ายเรือ

- 1 ใช้เข็มทิศแม่เหล็กตรวจสอบทิศทางแบบแสงของเป้าหมายที่อยู่กับที่ภายในช่วงที่มองเห็นได้
- 2 วัดทิศทางเป้าหมายบนเรดาร์
- 3 ถ้าทิศทางผันผวนมากกว่า $\pm 1^\circ$ ให้ตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ

การตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ

ก่อนที่จะคุณสามารถตั้งค่าชดเชยด้านหน้าเรือ คุณต้องวัดค่าชดเชยด้านหน้าเรือที่จำเป็น

การตั้งค่าการชดเชยด้านหน้าเรือที่กำหนดค่าไว้ใช้ในโหมดเรดาร์หนึ่งจะถูกใช้กับโหมดเรดาร์อื่นทั้งหมดและกับโอเวอร์เลย์เรดาร์

- 1 จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > หน้าเรือ**
- 2 เลือก **ขึ้น** หรือ **ลง** เพื่อปรับค่าชดเชย

การตั้งค่าตำแหน่งพักที่กำหนดเอง

หากคุณมีเรดาร์มากกว่าหนึ่งตัวบนเรือของคุณ คุณต้องดูหน้าจอเรดาร์เพื่อหาเรดาร์ที่ต้องการปรับ

โดยค่าเริ่มต้น เสาอากาศจะหยุดในแนวตั้งฉากกับทางเดินเมื่อไม่ได้กำลังหมุน คุณสามารถปรับตำแหน่งนี้ได้

- 1 จากหน้าจอเรดาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > การกำหนดค่าเสาอากาศ > ตำแหน่งจอด**
- 2 ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับตำแหน่งเสาอากาศเมื่อหยุด แล้วเลือก **กลับ**

การเลือกที่มาเรดาร์อื่น

- 1 เลือกตัวเลือก:
 - จากหน้าจอเรดาร์หรือโอเวอร์เลย์เรดาร์ เลือก **เมนู > การตั้งค่าเรดาร์ > ที่มา**
 - เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > แหล่งที่ต้องการ > เรดาร์**
- 2 เลือกที่มาเรดาร์

การเปลี่ยนโหมดเรดาร์

- 1 จากหน้าจอรวมหรือแผนผัง SmartMode พร้อมเรดาร์ เลือก **เมนู > เมนูเรดาร์ > เปลี่ยนเรดาร์**
- 2 เลือกโหมดเรดาร์

ออโตไพลอต

คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ ลื่นปีกผีเสื้อและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเท่านั้น

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผิวน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศทางอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า) นอกจากนี้ระบบจะควบคุมพวงมาลัยและโหมดการทำงานและรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยอัตโนมัติอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถสั่งการและควบคุมออโตไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์

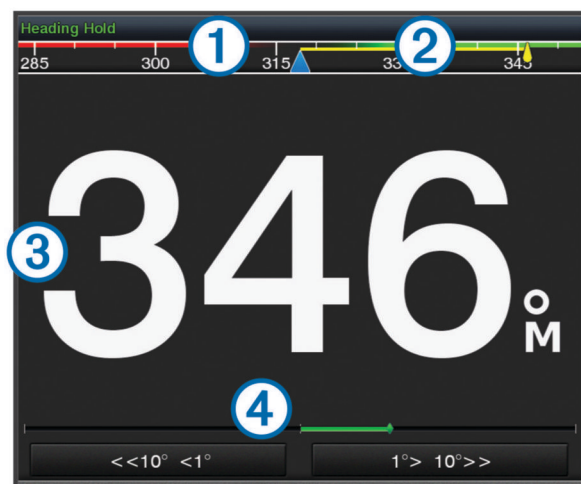
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ www.garmin.com

การเปิดหน้าจอออโตไพลอต

ก่อนที่จะเปิดหน้าจอออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

เลือก **A/V**, **ตัววัด**, **การควบคุม** > **ขับเคลื่อนอัตโนมัติ**

หน้าจอออโตไพลอต



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)
③	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)
④	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น)

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **เมนู** > **ตั้งค่า Autopilot** > **ขนาดระดับการเลี้ยว**

2 เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้พลังงาน

1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **เมนู > ตั้งค่า Autopilot > การตั้งค่าหมดพาวเวอร์ > ประหยัดพลังงาน**

2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้พลังงานและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะจะเบี่ยงเบนมากก่อนที่ออโตไพลอตจะทำการแก้ไข

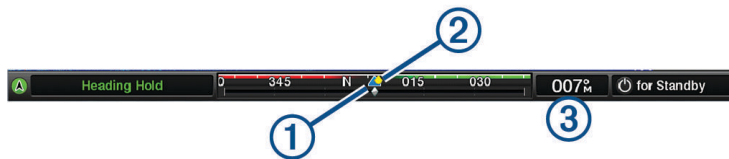
คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้พลังงาน

การเปิดใช้งาน Shadow Drive™

หมายเหตุ: คุณสมบัต Shadow Drive มีเฉพาะในระบบพวงมาลัยไฮดรอลิกเท่านั้น

จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **เมนู > ตั้งค่า Autopilot > Shadow Drive > เปิด**

แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต



①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)
③	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)

การใช้ออโตไพลอต

เมื่อคุณใช้ออโตไพลอต ออโตไพลอตจะควบคุมพวงมาลัยเรือและบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอ เลือก **เปิดใช้งาน**

ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจอออโตไพลอต

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้คุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะปรับการเดินหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือ (*การเปิดใช้งาน Shadow Drive™*, หน้า 73)

เมื่อใช้ออโตไพลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเอง

ออโตไพลอตจะเปิดใช้โหมด Shadow Drive

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศมุ่งหน้าด้วยตนเองสองสามวินาที ออโตไพลอตจะเริ่มการรักษาทิศมุ่งหน้าต่อที่ทิศมุ่งหน้าใหม่

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออโตไพลอตในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น

ก่อนที่คุณจะควบคุมเรือของคุณโดยใช้ปุ่มต่างๆ ที่ด้านล่างของหน้าจอออโตไพลอต คุณต้องใช้ออโตไพลอต (*การใช้ออโตไพลอต*, หน้า 73)

- เลือก **<1° หรือ 1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 1° หนึ่งครั้ง
- เลือก **<<10° หรือ 10°>>** เพื่อเริ่มเลี้ยว 10° หนึ่งครั้ง
- กดค้าง **<1° หรือ 1°>** เพื่อเริ่มเลี้ยวแบบควบคุมอัตรา
เรือจะยังเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยปุ่ม
- กดค้าง **<<10° หรือ 10°>>** เพื่อเริ่มการเลี้ยวจนถึง 10°

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

⚠ คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการปฏิบัติงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมีสมาธิว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในน้ำ

ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศทางมุ่งหน้าใหม่

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **เมนู > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > การกลับลำ**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่จะระบุ

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

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่จะระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

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

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้นรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณ์ Man Overboard

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **เมนู > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > การกลับเรือตามเข็ม**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การขับตามรูปแบบวงโคจร

คุณสามารถใช้รูปแบบวงโคจรเพื่อบังคับเรือในทิศทางวงกลมต่อเนื่องรอบๆ เวย์พอยท์ที่ใช้งาน ขนาดของรอบถูกกำหนดโดยระยะทางของคุณจากเวย์พอยท์ที่ใช้งานเมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบวงโคจร

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **เมนู > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > วงโคจร**
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถใช้รูปแบบใบโคลเวอร์เพื่อบังคับเรือผ่านเวย์พอยท์ที่ใช้งานซ้ำๆ เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์ ระบบออโตไพลอตจะขับเรือไปทางเวย์พอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างเวย์พอยท์และตำแหน่งที่ระบบออโตไพลอตจะเลี้ยวเรือเพื่อขับผ่าน เวย์พอยท์ อีกครั้ง การตั้งค่าเริ่มต้นจะเลี้ยวเรือที่ระยะทาง 1000 ฟุต (300 ม.) จากเวย์พอยท์ที่ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **เมนู > รูปแบบการหมุนพวงมาลัย > Cloverleaf**
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **ความยาว** และเลือกระยะทาง
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถใช้รูปแบบการค้นหาเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมที่ขยายออกมากขึ้นเรื่อยๆ จากเว็พพอยท์ที่ใช้งาน ซึ่งทำให้เกิดรูปแบบเกลียว เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบการค้นหา ระบบออโตไพลอตจะขับเรือไปยังเว็พพอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบ

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างวงกลมแต่ละวงในเกลียวได้ ระยะทางเริ่มต้นระหว่างวงกลมคือ 50 ฟุต (20 ม.)

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

การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว

- การบังคับเรือด้วยตนเอง

หมายเหตุ: Shadow Drive ต้องเปิดใช้งานเพื่อยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยวโดยการบังคับเรือด้วยตนเอง

- เลือก ◀ หรือ ▶ เพื่อยกเลิกรูปแบบโดยใช้โหมดการบังคับเลี้ยวแบบเป็นขั้น
- เลือก **สแตนด์บาย**

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ VHF ในเรือข่าย

หากคุณมีวิทยุ NMEA 0183 VHFหรือวิทยุ NMEA 2000 VHF ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้จะได้รับการเปิดใช้งาน

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

หากคุณมีวิทยุ Garmin NMEA 2000 VHF ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้ได้รับการเปิดใช้งานเช่นกัน

- ชาร์ตพล็อตเตอร์ทำให้คุณสามารถตั้งค่าและส่งรายละเอียดการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังวิทยุ Garmin VHF ของคุณได้
- เมื่อคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard จากวิทยุของคุณ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงหน้าจอ Man-Overboard และแจ้งให้คุณนำทางไปยังจุด Man-Overboard
- เมื่อคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard จากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ วิทยุจะแสดงหน้าสัญญาณแจ้งเหตุร้ายเพื่อเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard

เปิดใช้งาน DSC

เลือก **ตั้งค่า > เรือสำเนา > DSC**

รายการ DSC

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

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC > เพิ่มรายชื่อ**
- 2 ป้อนหมายเลขรหัสกิจการเคลื่อนที่ทางทะเล (MMSI) ของเรือ
- 3 ป้อนชื่อเรือ

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้และวิทยุ VHF ได้รับการเชื่อมต่อโดยใช้ NMEA 0183 หรือ NMEA 2000 ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกไว้กับการเรียกด้วย

■ จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือผ่านทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

■ จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือผ่านทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **ไปที่** หรือ **เส้นทางไปยัง**

สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่เริ่มต้นจากวิทยุ VHF

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่ใช้ร่วมกันได้กับ NMEA 2000 และคุณเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC สำหรับ Man-Overboard จากวิทยุ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงหน้าจอ Man-Overboard และแจ้งให้คุณนำทางไปยังจุด Man-Overboard หากคุณมีระบบออโตไพลอตที่ใช้ร่วมกันได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนให้คุณเริ่มการเลี้ยวของวิลเลียมสันไปยังจุด Man-Overboard

หากคุณยกเลิกสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard บนวิทยุ หน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์ที่แจ้งเตือนให้คุณเปิดใช้งานการนำทางไปยังตำแหน่ง Man-Overboard จะหายไป

สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard และ SOS ที่เริ่มต้นจากชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ Garmin NMEA 2000 ที่ใช้ร่วมกันได้ และคุณทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS หรือ Man-Overboard วิทยุจะแสดงหน้าสัญญาณแจ้งเหตุร้ายเพื่อที่คุณจะสามารถเริ่มต้นสัญญาณแจ้งเหตุร้ายได้อย่างรวดเร็ว

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการส่งสัญญาณแจ้งเหตุร้ายจากวิทยุของคุณ โปรดดูคู่มือผู้ใช้วิทยุ VHF สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB หรือ SOS โปรดดู [การทำเครื่องหมายตำแหน่ง SOS, หน้า 29](#)

การติดตามตำแหน่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ VHF โดยใช้ NMEA 0183 คุณสามารถติดตามเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งมาได้ คุณสมบัตินี้ยังมีให้ใช้งานร่วมกับ NMEA 2000 เมื่อเรือส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการเรียก DSC) การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกไว้ในรายการ DSC ([รายการ DSC, หน้า 75](#))

การดูรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน**
- 4 เลือก **ตัวเลือก:**
 - ในการสลับไปยังแผนที่เดินเรือผ่านทางที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก **หน้าถัดไป**
 - ในการดูรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก **หน้าก่อนหน้า**

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน > นำทางไปยัง**
- 4 เลือก **ไปที่** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน > สร้างจุดหักเห**

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน > แก้ไข**
 - ในการป้อนชื่อของเรือ ให้เลือก **ชื่อ**
 - ในการเลือกสัญลักษณ์ใหม่ ให้เลือก **สัญลักษณ์** หากมี
 - ในการป้อนความเห็น ให้เลือก **ข้อคิดเห็น**
 - ในการแสดงเส้นทางเดินสำหรับเรือ หากวิทยุของคุณกำลังติดตามตำแหน่งของเรืออยู่ ให้เลือก **การทดลอง**
 - ในการเลือกสีสำหรับเส้นทางเดิน ให้เลือก **เส้นรอยทาง**

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **บททวน > ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทางของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่รายงาน

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **เมนู > ชั้น > เรือลำอื่นๆ > DSC > ติดตาม DSC**
- 2 เลือกจำนวนชั่วโมงที่จะแสดงเรือที่ติดตามบนแผนที่เดินเรือ
ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือก 4 ชั่วโมง จดรอยทางทั้งหมดที่เกิดขึ้นมาน้อยกว่าสี่ชั่วโมงจะปรากฏขึ้นสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมด

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งคำขออนุญาตพร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือกช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อไป มาจนกว่าคุณจะเรียกโดยใช้อีกช่องหนึ่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **บททวน > โทรด้วยคลื่นวิทยุ > ช่อง**
- 4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่สามารถรับข้อมูลการเรียก

- 1 เลือก **ข้อมูล > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานที่ที่จะเรียก
- 3 เลือก **ทบทวน > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่อง** และเลือกช่องใหม่
- 5 เลือก **ส่ง**
ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
- 6 บนวิทยุ Garmin VHF ของคุณ ให้เลือก **โทร**

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS

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

ตัววัดและกราฟ

ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูตัววัด

- 1 เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม**
- 2 เลือกตัววัด
- 3 เลือก ◀ หรือ ▶ เพื่อดูหน้าตัววัดอื่น

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือกตัววัดค้างไว้
- 2 เลือก **แทนที่ข้อมูล**
- 3 เลือกประเภทข้อมูล
- 4 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การปรับแต่งตัววัด

คุณสามารถเปลี่ยนแผนผังของหน้าตัววัด ลักษณะการแสดงผลหน้าตัววัด ตลอดจนข้อมูลในตัววัดแต่ละตัวได้

- 1 เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก **เมนู > แก้ไขหน้าตัววัด**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด ให้เลือกตัววัดที่ต้องการ
 - ในการเปลี่ยนแผนผังตัววัดในหน้า ให้เลือก **เปลี่ยนเค้าโครง**
 - ในการเพิ่มหน้าลงในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **เพิ่มหน้า**
 - ในการเปลี่ยนลำดับของหน้าในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **ย้ายหน้าไปทางซ้าย** หรือ **ย้ายหน้าไปทางขวา**
 - ในการเรียกคืนหน้านั้นกลับเป็นมุมมองแบบเดิม ให้เลือก **เรียกคืนมุมมองเริ่มต้น**

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด

หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

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

การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

ก่อนที่คุณจะสามารถดูตัววัดเครื่องยนต์และน้ำมันเชื้อเพลิงได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 ที่มีความสามารถในการรับรู้ข้อมูลก่อน โปรดดูรายละเอียดได้จากคำแนะนำในการติดตั้ง

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > เครื่องยนต์**

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > การเลือกเครื่องยนต์ > จำนวนเครื่องยนต์**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกจำนวนเครื่องยนต์
 - เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ** เพื่อตรวจหาจำนวนเครื่องยนต์โดยอัตโนมัติ

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในตัววัดได้ (*การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด, หน้า 79*)

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > การเลือกเครื่องยนต์ > แก๊วเครื่องยนต์**
- 2 เลือก **เครื่องยนต์แรก**
- 3 เลือกเครื่องยนต์ที่จะแสดงในตัววัดแรก
- 4 ทำซ้ำสำหรับแถบเครื่องยนต์ที่เหลือ

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > เปิด**

เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของตัววัดจะปรากฏขึ้น และตัววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > กำหนดเอง**
- 2 เลือกการเตือนตัววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

การตั้งค่าการเติมน้ำมันเชื้อเพลิง

เซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้ต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเติมน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเติมน้ำมันเชื้อเพลิงให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ > เปิด**
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จ**

การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ

- 1 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > ความจุเชื้อเพลิง**
- 2 ป้อนความจุทั้งหมดของถังน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกัน

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

คุณสามารถซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ

- 1 เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > เครื่องยนต์ > เมนู**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก **เติมทุกถังให้เต็ม** ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกรีเซ็ตเป็นความจุสูงสุด
 - หลังจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก **เติมน้ำมันใส่เรือ** และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > ลม**

การกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือ

คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการเล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

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

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือความเร็ว GPS

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **เมนู > เกจวัดเข็มทิศ > แสดงความเร็ว**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก **ความเร็วน้ำ**
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก **ความเร็ว GPS**

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก **เมนู > เกจวัดเข็มทิศ > ที่มาทิศมุ่งหน้า**
- 2 เลือก **ทิศมุ่งหน้า GPS** หรือ **แม่เหล็ก**

หมายเหตุ: เมื่อเล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่สำหรับทั้งสเกลด้านลมและสเกลตามทิศทางลม

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **เมนู > เกจวัดเข็มทิศ > ชนิดเกจวัด > ตัววัดทวนลม**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ในทิศด้านลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลสูงขึ้น** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ตามทิศทางลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลต่ำลง** และตั้งค่ามุมมองศาลม
- ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

1 เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตการเดินทาง**
- ในการตั้งค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุด**
- ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตมาตรวัดระยะ**
- ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตทั้งหมด**

การดูกราฟ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูกราฟการเปลี่ยนแปลงสภาพแวดล้อมต่างๆ เช่น อุณหภูมิ ความลึก และลม คุณต้องมีหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์ที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > กราฟ**

การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา

คุณสามารถระบุจำนวนเวลาและช่วงความลึกที่ปรากฏในกราฟความลึกและอุณหภูมิน้ำ

1 จากกราฟ ให้เลือก **ตั้งค่ากราฟ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการตั้งค่าสเกลเวลาที่ใช้ เลือก **ช่วงเวลา** การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 นาที การเพิ่มสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมามากขึ้น การลดสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมานี้ไม่ได้
- ในการตั้งค่าสเกลของกราฟ เลือก **สเกล** การเพิ่มสเกลช่วยให้คุณดูรูปแบบข้อมูลในค่าที่อ่านได้มากขึ้น การลดสเกลช่วยให้คุณดูรายละเอียดเพิ่มเติมในรูปแบบข้อมูลได้มากขึ้น

การจัดการแบตเตอรี่

คุณสามารถดูแบตเตอรี่และที่มาจ่ายไฟอื่นๆ รวมถึงอุปกรณ์ที่ใช้แหล่งจ่ายไฟเหล่านั้น

แบตเตอรี่จะแสดงรายการอยู่ที่ด้านบนของหน้าจอ แหล่งจ่ายไฟอื่นๆ เช่น โซลาร์เซลล์ เครื่องกำเนิดไฟฟ้าสลับ เครื่องแปลงไฟฟ้า และกังหันลมจะแสดงรายการอยู่ทางด้านซ้าย ส่วนรายการที่แสดงทางด้านขวาของหน้าจอจะเป็นอุปกรณ์ที่ใช้แบตเตอรี่และแหล่งจ่ายไฟอื่นๆ

การตั้งค่าหน้าการจัดการแบตเตอรี่

- 1 เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > การจัดการแบตเตอรี่ > เมนู > แก้ไขอุปกรณ์**
- 2 เลือกรายการ
- 3 เลือก **อุปกรณ์** และเลือกหนึ่งข้อมูลจากรายการ
- 4 หากจำเป็น ให้เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับอุปกรณ์เครื่องนี้ และเลือก **เสร็จ**
- 5 หากจำเป็น ให้เลือก **เปลี่ยนไอคอน** เลือกสัญลักษณ์ใหม่ และเลือก **เสร็จ**
- 6 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 ถึง 5 สำหรับอุปกรณ์แต่ละเครื่อง

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ วันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่ดูล่าสุด

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > น้ำขึ้นน้ำลง**

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่ดูครั้งล่าสุด และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > กระแสน้ำ**

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > ท้องฟ้า**

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

- 1 เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง**
- 2 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง, กระแสน้ำ หรือ ท้องฟ้า**
- 3 เลือกตัวเลือก
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่ > แมนนวล** และใส่วันเดือนปี
 - ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่ > กระแสไฟฟ้า**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันถัดไป**
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันก่อนหน้า**

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

- 1 เลือก **ข้อมูล > กระแสน้ำขึ้น/ลง**
- 2 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง หรือ กระแสน้ำ**
- 3 เลือก **สถานีใกล้ๆ**
- 4 เลือกสถานี

การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือทาง

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3D ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **สารสนเทศ**
- 3 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง, กระแสน้ำ หรือ ท้องฟ้า**

ตัวจัดการคำเตือน

การดูข้อความ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน**
- 2 เลือกข้อความ
- 3 เลือก ทบทวน

การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ

- 1 เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > เรียง/กรอง**
- 2 เลือกตัวเลือกเพื่อจัดเรียงหรือคัดกรองรายการข้อความ

การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความจำ

- 1 เลียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเลียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > บันทึกไปที่การ์ด**

การล้างข้อความทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > ล้างตัวจัดการคำเตือน**

Media Player

หมายเหตุ: คุณลักษณะ Media Player ใช้ไม่ได้กับชาร์ตฟลิตเตอร์บางรุ่น

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้บางอย่างจะใช้ไม่ได้ใน Media Player ที่เชื่อมต่อบางรุ่น

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณสามารถควบคุมสเตอริโอนั้นด้วยชาร์ตฟลิตเตอร์ได้ ชาร์ตฟลิตเตอร์จะตรวจพบ Media Player โดยอัตโนมัติเมื่อเชื่อมต่อ

คุณสามารถเล่นสื่อจากที่มาที่เชื่อมต่อกับ Media Player และที่มาที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000

การเปิด Media Player

ก่อนที่จะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้ด้วยชาร์ตฟลิตเตอร์

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > สื่อ**

ไอคอน

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

ไอคอน	คำอธิบาย
★	บันทึกหรือลบช่องเป็นการตั้งค่าล่วงหน้า
↺	เล่นซ้ำทุกเพลง
↺ ¹	เล่นซ้ำเพลงเดียว
⏮ ⏪ ⏩ ⏭	ค้นหาสถานีหรือข้ามเพลง
↔	สับเปลี่ยน

การเลือกที่มาของสื่อ

เมื่อคุณมีอุปกรณ์สื่อหลายอุปกรณ์เชื่อมต่อกับเครือข่าย เช่น เครือข่าย NMEA 2000 คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่คุณต้องการควบคุมจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์เท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้งานที่มาจากสื่อทั้งหมด

1 จากหน้าจอ ให้เลือก ที่มา

หมายเหตุ: เมนูที่มาจะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

2 เลือกที่มา

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

1 จากหน้าจอ ให้เลือก เรียกดู หรือ เมนู > เรียกดู

2 เลือก เลือก หรือเลือกตัวเลือก

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

จากหน้าจอ ให้เลือก เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > ค้นหาอักษรเลข

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

1 ในขณะที่เล่นเพลง ให้เลือก เมนู > ซ้ำ

2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก เดี่ยว

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

จากหน้าจอ ให้เลือก เมนู > ซ้ำ > ทั้งหมด

การตั้งค่าให้เล่นเพลงแบบสลับเปลี่ยน

1 จากหน้าจอ ให้เลือก เมนู > สลับเปลี่ยน

2 หากจำเป็น ให้เลือกตัวเลือก

การปรับระดับเสียง

การปิดเสียงสื่อ

1 จากหน้าจอ ให้เลือก

2 หากจำเป็น ให้เลือก เลือก

การเปิดและปิดใช้งานโซน

ถ้าคุณได้ต่อสายลำโพงของเรือของคุณลงในโซน คุณสามารถปิดโซนที่ไม่ใช้ได้

1 จากหน้าจอ ให้เลือก เมนู > ระดับเสียง > เปิด/ปิดใช้งานโซน

2 เลือกโซน

วิทยุ VHF

การสแกนช่อง VHF

ก่อนที่คุณจะสแกนช่อง VHF ได้คุณต้องตั้งแหล่งที่มาเป็น VHF ก่อน

คุณสามารถตรวจดูช่อง VHF ที่บันทึกไว้เป็นการตั้งค่าล่วงหน้าสำหรับกิจกรรม และสลับไปช่องที่ใช้งานอยู่อัตโนมัติ

จากหน้าจอ VHF ให้เลือก สแกน

การปรับสเคลลซ์ของ VHF

หมายเหตุ: Media Player ของคุณต้องรองรับวิทยุ VHF เพื่อใช้คุณลักษณะนี้

- 1 จากหน้าที่มา VHF ให้เลือก **เมนู > สเคลลซ์**
- 2 ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับสเคลลซ์ของ VHF

วิทยุ

ในการฟังวิทยุ AM หรือ FM คุณต้องเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ทางทะเลที่เหมาะสมเข้ากับสเตอริโออย่างถูกต้อง และอยู่ในระยะของสถานีออกอากาศ สำหรับวิธีเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังวิทยุ SiriusXM® คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM*, หน้า 87) สำหรับวิธีเชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเล่น DAB*, หน้า 86) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

- 1 จากหน้าจอชื่อ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ**
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

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

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

- 1 จากหน้าจอชื่อ ให้เลือก **เมนู > โหมดการปรับ**
- 2 เลือกตัวเลือก
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก **เลือก**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี AM และ FM ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้เพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี SiriusXM ที่คุณชื่นชอบถ้าคุณเชื่อมต่อกับเครื่องรับ SiriusXM เสริมและเสาอากาศ

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก **ปรับหาช่อง**

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก **ลบช่องปัจจุบัน**

การเล่น DAB

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

ในการใช้ที่มา DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ (*การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB*, หน้า 86)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

- 1 จากหน้าจอชื่อ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ**
- 2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

ก่อนที่คุณจะสแกนสถานี DAB ได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับโมดูลและเสาอากาศ DAB ที่ใช้ร่วมกันได้ (ไม่มีให้) เข้ากับสเตอริโอ เนื่องจากมีการออกอากาศสัญญาณ DAB ในประเทศที่เลือกเท่านั้น คุณจึงต้องตั้งพื้นที่เครื่องรับเป็นตำแหน่งที่มีการออกอากาศสัญญาณ DAB

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

เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

หมายเหตุ: หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จแล้ว ระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มา **DAB**
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ท่อถิ่น
- 3 เลือก **◀◀** หรือ **▶▶** เพื่อเปลี่ยนสถานี

เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ

การเลือกสถานี DAB จากรายการ

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

การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่

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

ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าเพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้ถึง 15 สถานี

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอชื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก **เรียกดู > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > บันทึกปัจจุบัน**

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

- 1 จากหน้าจอชื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > ดูค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอ DAB ให้เลือก **เรียกดู > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**.
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าหนึ่งค่า ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด**

วิทยุดาวเทียม SiriusXM

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

การหา ID วิทยุ SiriusXM

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

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

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

- 1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1
คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาอากาศ และการเชื่อมต่อแล้วจึงลองอีกครั้ง
- 2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทยุ
- 3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ www.siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัครสมาชิกในสหรัฐอเมริกา ติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (877) 438-9677 หรือไปที่ www.siriusxm.ca/activatexm เพื่อสมัครสมาชิกในแคนาดา
- 4 แจ้ง ID วิทยุ
โดยปกติแล้วขั้นตอนการเปิดใช้งานจะใช้เวลา 10 ถึง 15 นาที แต่ก็อาจใช้เวลาถึงชั่วโมงได้ ในการให้ SiriusXM Connect Tuner รับข้อความเปิดใช้งาน ต้องเปิดเครื่องและรับสัญญาณ SiriusXM
- 5 ถ้าไม่เปิดใช้งานบริการภายในหนึ่งชั่วโมง ให้ไปที่ <http://care.siriusxm.com/refresh> หรือติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ที่ 1-855-MYREFRESH (697-3373)

การปรับแต่งแนะนำช่อง

ช่องวิทยุ SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้

- เลือกตัวเลือก:
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **สื่อบันทึก > เรียกดู > ช่อง**
 - ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **สื่อบันทึก > ประเภท**

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

- 1 เลือก **สื่อบันทึก**
- 2 เลือกช่องรายการเพื่อบันทึกเป็นรายการที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **เรียกดู > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
 - หากอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก **เมนู > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า > เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

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

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับไปที่ช่องที่ล็อคไว้

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

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:

-  ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่
-  ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อค

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

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

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่มต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

- 1 จากเมนูสื่อ ให้เลือก **การติดตั้งโซนาร์ > ค่าเริ่มต้นจากโรงงาน**
- 2 เลือก **ใช่**

การสร้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะสร้างช่องที่ล็อคทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > สร้างการล็อคทั้งหมด**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

การตั้งชื่ออุปกรณ์

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งชื่ออุปกรณ์**
- 2 ป้อนชื่ออุปกรณ์
- 3 เลือก **เลือก** หรือ **เสร็จ**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสเตอริโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้

- 1 ไปที่ www.fusionentertainment.com/marine และดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ลงในแฟลชไดรฟ์ USB
การอัปเดตซอฟต์แวร์และคำแนะนำจะอยู่ในหน้าผลิตภัณฑ์ของอุปกรณ์
- 2 เสียบแฟลชไดรฟ์ USB ในพอร์ต USB ของสเตอริโอ
- 3 ในหน้าจอของซาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **เมนู > การติดตั้งโซนาร์ > อัปเดตซอฟต์แวร์**
- 4 เลือกรายการที่คุณต้องการอัปเดต

สภาพอากาศ SiriusXM

⚠ คำเตือน

ข้อมูลสภาพอากาศที่มีให้ผ่านผลิตภัณฑ์นี้อาจมีการหยุดชะงักในการให้บริการ และอาจมีข้อผิดพลาด ความไม่ถูกต้อง หรือข้อมูลล้าสมัย ดังนั้นจึงไม่ควรอาศัยเฉพาะข้อมูลเหล่านี้เพียงอย่างเดียว ใช้สามัญสำนึกขณะนำทาง และตรวจสอบที่มาข้อมูลสภาพอากาศอื่นก่อนทำการตัดสินใจที่เกี่ยวข้องกับความปลอดภัยทุกครั้ง คุณรับทราบและยินยอมว่าคุณเป็นผู้รับผิดชอบต่อการใช้ข้อมูลสภาพอากาศและการตัดสินใจทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับการนำทางในสภาพอากาศแต่เพียงผู้เดียว Garmin จะไม่รับผิดชอบต่อผลจากการใช้ข้อมูลสภาพอากาศ SiriusXM

หมายเหตุ: ข้อมูล SiriusXM อาจไม่สามารถให้บริการได้ในบางภูมิภาค

เครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียม Garmin SiriusXM และเสาอากาศจะรับข้อมูลสภาพอากาศทางดาวเทียม และแสดงข้อมูลขึ้นบนอุปกรณ์ Garmin รวมถึงแผนที่เดินเรือนำทางบนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ทำงานร่วมกันได้ ข้อมูลสภาพอากาศสำหรับแต่ละคุณลักษณะจะมาจากศูนย์ข้อมูลสภาพอากาศที่มีชื่อเสียงเช่น สำนักงานบริการด้านภูมิอากาศแห่งชาติ (National Weather Service) และศูนย์พยากรณ์ภัยพิบัติที่เกิดจากสภาพอากาศหรือน้ำ (Hydrometeorological Prediction Center) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.siriusxm.com/sxmmarine

ข้อกำหนดของอุปกรณ์ SiriusXM และการสมัครสมาชิก

ในการใช้สภาพอากาศทางดาวเทียม คุณต้องมีเครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียมที่ทำงานร่วมกันได้ ในการใช้วิทยุทางดาวเทียม SiriusXM คุณต้องมีเครื่องรับสภาพอากาศทางดาวเทียมที่ทำงานร่วมกันได้ ไปที่ www.garmin.com สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม คุณยังต้องมีการสมัครสมาชิกที่ถูกต้องในการรับสภาพอากาศและวิทยุทางดาวเทียม สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม กรุณาดูวิธีใช้สำหรับอุปกรณ์รับสภาพอากาศและวิทยุทางดาวเทียมของคุณ

การแพร่สัญญาณข้อมูลสภาพอากาศ

ข้อมูลสภาพอากาศจะได้รับการแพร่สัญญาณ ณ ช่วงเวลาที่ต่างกันไปสำหรับคุณลักษณะสภาพอากาศแต่ละคุณลักษณะ ตัวอย่างเช่น เรดาร์จะได้รับการแพร่สัญญาณที่ช่วงเวลาทุก 5 นาที เมื่อเปิดเครื่องรับ Garmin ไว้หรือเมื่อเลือกคุณลักษณะสภาพอากาศที่ต่างกันไป เครื่องรับต้องได้รับข้อมูลใหม่ก่อนที่จะแสดงขึ้นมา คุณอาจพบความล่าช้าก่อนที่จะข้อมูลสภาพอากาศหรือคุณลักษณะที่ต่างกันจะแสดงขึ้นบนแผนที่

หมายเหตุ: คุณลักษณะสภาพอากาศสามารถเปลี่ยนแปลงทางภาพลักษณ์ได้หากแหล่งข้อมูลมีการเปลี่ยนแปลง

การเปลี่ยนแปลงแผนที่สภาพอากาศ

- 1 จากหน้าจอรวมหรือแผนผัง SmartMode ที่มีแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก **เมนู > เมนูสภาพอากาศ > เปลี่ยนสภาพอากาศ**
- 2 เลือกแผนที่สภาพอากาศ

การดูข้อมูลหยาดน้ำฟ้า

หยาดน้ำฟ้าที่เป็นตั้งแต่ฝนตกและหิมะตกเบาๆ ไปจนถึงพายุฝนฟ้าคะนองจะถูกแสดงในสีและเฉดสีที่ต่างกันไป หยาดน้ำฟ้าจะถูกแสดงทั้งแบบแยกต่างหากหรือแสดงร่วมกับข้อมูลสภาพอากาศอื่นๆ

เลือก **แผนที่เดินเรือ > หยาดน้ำฟ้า**

เวลาที่แสดงในมุมมองซ้ายของหน้าจอจะระบุถึงเวลาสว่างผ่านที่ผู้ให้บริการข้อมูลสภาพอากาศได้อัปเดตข้อมูลล่าสุด

มุมมองหยาดน้ำฟ้า

จากแผนที่สภาพอากาศหยาดน้ำฟ้า ให้เลือก **เมนู**

ภาพเรดาร์วันเช้า: แสดงข้อมูลหยาดน้ำฟ้าเป็นรูปภาพของการอัปเดตล่าสุด หรือเป็นรูปเคลื่อนไหวของการอัปเดตล่าสุด เวลาที่แสดงจะระบุถึงเวลาสว่างผ่านตั้งแต่ที่ผู้ให้บริการได้สร้างกรอบเรดาร์สภาพอากาศที่กำลังแสดงอยู่บนหน้าจอ

เมฆปกคลุม: แสดงข้อมูลปริมาณเมฆปกคลุม

จุดเดินทาง: แสดงเวย์พอยท์

คำอธิบาย: แสดงคำอธิบายสภาพอากาศ

ข้อมูลเซลล์พายฝนฟ้าคะนองและฟ้าผ่า

เซลล์พายฝนฟ้าคะนองจะถูกแสดงโดย  บนแผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศ โดยจะระบุทั้งตำแหน่งปัจจุบันของพายุลและเส้นทางของพายุกที่คาดในอนาคดอันใกล้

กรวยสีแดงจะปรากฏขึ้นพร้อมไอคอนเซลล์พาย และส่วนที่กว้างที่สุดของแต่ละกรวยจะชี้ไปทิศทางของเส้นทางของเซลล์พายุกที่คาด เส้นสีแดงในแต่ละกรวยจะระบุที่ที่พายุกจะเดินทางไปในอนาคดอันใกล้ เส้นแต่ละเส้นจะแสดงแทน 15 นาที

ฟ้าผ่าจะถูกแสดงโดย  ฟ้าผ่าจะปรากฏบนแผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศหากตรวจพบฟ้าผ่าภายในเจ็ดนาที่ที่ผ่านมา เครือข่ายตรวจจับฟ้าผ่าทางพื้นดินจะตรวจจับฟ้าผ่าจากท้องฟ้าสู่พื้นดินเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะนี้ไม่พร้อมใช้งานในทุกอุปกรณ์และทุกการสมัครสมาชิก

ข้อมูลพายุกเฮอริเคน

แผนที่หยาดน้ำฟ้าสภาพอากาศสามารถแสดงตำแหน่งปัจจุบันของพายุกเฮอริเคน , พายุกโซนร้อน หรือดีเปรสชันโซนร้อน เส้นสีแดงที่ออกมาจากไอคอนพายุกเฮอริเคนจะระบุถึงเส้นทางของพายุกเฮอริเคนที่คาด จุดสีเข้มบนเส้นสีแดงจะระบุถึงตำแหน่งที่คาดว่าพายุกเฮอริเคนจะเดินทางผ่าน ตามที่ได้รับข้อมูลจากผู้ให้บริการข้อมูลสภาพอากาศ

การแจ้งเตือนสภาพอากาศและรายงานสภาพอากาศ

เมื่อมีการประกาศแจ้งเตือนสภาพอากาศทางทะเล, การเฝ้าระวังสภาพอากาศ, คำแนะนำสภาพอากาศ, รายงานสภาพอากาศ หรือแถลงการณ์สภาพอากาศอื่นๆ การแจ้งเตือนจะระบุถึงพื้นที่ที่ใช้ข้อมูลนั้น เส้นสีน้ำทะเลบนแผนที่จะระบุถึงขอบเขตของการพยากรณ์อากาศทางทะเล, การพยากรณ์อากาศชายฝั่ง และการพยากรณ์นอกชายฝั่ง รายงานสภาพอากาศอาจประกอบด้วย การเฝ้าระวังสภาพอากาศหรือคำแนะนำสภาพอากาศอย่างใดอย่างหนึ่ง

ในการดูข้อมูลเกี่ยวกับการแจ้งเตือนหรือการรายงาน ให้เลือกพื้นที่ที่แข็งแรง

สี	กลุ่มสภาพอากาศทางทะเล
ฟ้าอมเขียว	น้ำท่วมฉับพลัน
น้ำเงิน	น้ำท่วม
แดง	ทะเล
เหลือง	พายุกฟ้าคะนอง
แดง	พายุกทอร์นาโด

ข้อมูลการพยากรณ์อากาศ

แผนที่การพยากรณ์อากาศจะแสดงการพยากรณ์อากาศในเมือง, การพยากรณ์อากาศทางทะเล, METARS, การแจ้งเตือนระดับจังหวัด, ศูนย์ความกดอากาศและแนวปะทะของสภาพอากาศ, ความกดอากาศของพื้นผิว และทุนตรวจสภาพอากาศ

การดูข้อมูลการพยากรณ์อากาศสำหรับช่วงเวลาอื่นๆ

1 เลือก แผนที่เดินเรือ > พยากรณ์อากาศ

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูการพยากรณ์อากาศสำหรับในอีก 48 ชั่วโมงถัดไปในเวลาเพิ่มเติม 12 ชั่วโมง ให้เลือก **อากาศถัดไป** หลายครั้ง
- ในการดูการพยากรณ์อากาศสำหรับในอีก 48 ชั่วโมงเพิ่มเติม 12 ชั่วโมง ให้เลือก **พยากรณ์อากาศก่อนหน้า** หลายครั้ง

ศูนย์กลางความกดอากาศและแนวปะทะของสภาพอากาศ

แนวปะทะของสภาพอากาศจะปรากฏเป็นเส้นที่ระบุถึงขอบนำของมวลอากาศ

สัญลักษณ์แนวปะทะ	คำอธิบาย
	แนวปะทะอากาศเย็น
	แนวปะทะอากาศร้อน
	แนวปะทะคงที่
	แนวปะทะปิด
	ร่องความกดอากาศต่ำ

สัญลักษณ์ศูนย์กลางความกดอากาศมักปรากฏใกล้กับแนวปะทะของสภาพอากาศ

สัญลักษณ์-ศูนย์กลางความกดอากาศ	คำอธิบาย
L	ระบุถึงศูนย์กลางความกดอากาศต่ำซึ่งเป็นภูมิภาคที่ความกดอากาศต่ำกว่าค่อนข้างมาก การขยับออกจากศูนย์กลางความกดอากาศต่ำจะทำให้ความกดอากาศเพิ่มสูงขึ้น ลมจะพัดวนเขีมนาฬิกาการรอบๆ ศูนย์กลางความกดอากาศต่ำในซีกโลกทางเหนือ
H	ระบุถึงศูนย์กลางความกดอากาศสูงซึ่งเป็นภูมิภาคที่ความกดอากาศสูงกว่าค่อนข้างมาก การขยับออกจากศูนย์กลางความกดอากาศสูงจะทำให้ความกดอากาศลดลง ลมจะพัดตามเขีมนาฬิกาการรอบๆ ศูนย์กลางความกดอากาศสูงในซีกโลกทางเหนือ

การดูพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือพยากรณ์อากาศนอกชายฝั่ง

1 เลือก แผนที่เดินเรือ > พยากรณ์อากาศ

2 เลือกแผนที่ไปที่ตำแหน่งนอกชายฝั่ง

ตัวเลือกพยากรณ์อากาศทางทะเลหรือพยากรณ์อากาศนอกชายฝั่งจะปรากฏขึ้นเมื่อข้อมูลการพยากรณ์อากาศพร้อมใช้

3 เลือก พยากรณ์ทางทะเล หรือ พยากรณ์นอกชายฝั่ง

พยากรณ์อากาศในเมือง

พยากรณ์อากาศในเมืองจะแสดงเป็นสัญลักษณ์สภาพอากาศ จะดูพยากรณ์อากาศในช่วงเพิ่ม 12 ชั่วโมง

สัญลักษณ์	สภาพอากาศ	สัญลักษณ์	สภาพอากาศ
	มีเมฆบางส่วน		แจ่มใส (มีแดด, ร้อน, ปลอดภัย)
	เมฆมาก		ฝนตก (ฝนละออง, ฝนลูกเห็บ, ฝนไล่ช้าง)
	ลมแรง		มีหมอก
	พายุฝนฟ้าคะนอง		หิมะ (หิมะตกหนัก, หิมะปรอย, พายุหิมะ, หิมะฟุ้ง, ลูกเห็บ, ฝนเยือกแข็ง, ฝนละอองเยือกแข็ง)
	ควัน (ฝุ่น, หมอก)		

การดูสภาพทะเล

คุณลักษณะ สภาพทะเล จะแสดงข้อมูลเกี่ยวกับสภาพผิวน้ำรวมถึงกระแสลม, ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และทิศทางของคลื่น

เลือก แผนที่เดินเรือ > สภาพทะเล

ลมที่ผิวน้ำ

เวกเตอร์ของลมที่ผิวน้ำที่ปรากฏขึ้นบนแผนที่สภาพทะเลด้วยเครื่องหมายวัดลมที่ระบุทิศทางจากทางที่ลมพัด เครื่องหมายวัดลมจะเป็นวงกลมที่มีหาง เส้นหรือเครื่องหมายที่ติดกับหางของเครื่องหมายวัดลมจะระบุความเร็วลม เส้นสั้นจะแทน 5 นอต เส้นยาวจะแทน 10 นอต และสี่เหลี่ยมจะแทน 50 นอต

เครื่องหมายวัดลม	ความเร็วลม	เครื่องหมายวัดลม	ความเร็วลม
	สงบนิ่ง		20 นอต
	5 นอต		50 นอต
	10 นอต		65 นอต
	15 นอต		

ความสูงของคลื่น, ช่วงเวลาของคลื่น และทิศทางของคลื่น

ความสูงของคลื่นสำหรับพื้นที่จะปรากฏเป็นสีต่างๆ ที่แปรผันไป สีที่ต่างกันจะระบุความสูงของคลื่นที่ต่างกัันดังที่แสดงอยู่ในสัญลักษณ์

ช่วงเวลาของคลื่นจะระบุเวลา (เป็นวินาที) ระหว่างคลื่นที่ตามมา เส้นช่วงเวลาของคลื่นจะระบุพื้นที่ที่มีช่วงเวลาของคลื่นเดียวกัน

ทิศทางของคลื่นจะปรากฏในแผนที่โดยใช้ลูกศรสีแดง ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวจะระบุทิศทางที่คลื่นกำลังเคลื่อนที่

การดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับช่วงเวลาอื่นๆ

1 เลือก แผนที่เดินเรือ > สภาพทะเล

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับ 36 ชั่วโมงถัดไปในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก **อากาศถัดไป** หลายครั้ง
- ในการดูข้อมูลสภาพทะเลที่พยากรณ์ไว้สำหรับ 36 ชั่วโมงก่อนหน้านี้ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก **พยากรณ์อากาศก่อนหน้านี้** หลายครั้ง

การดูข้อมูลการตกปลา

แผนที่สภาพอากาศสำหรับการตกปลาจะแสดงอุณหภูมิของน้ำ, สภาพความกดอากาศที่พื้นผิวในปัจจุบัน และการพยากรณ์อากาศสำหรับการตกปลา

เลือก แผนที่เดินเรือ > ตกปลา

ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวและอุณหภูมิน้ำ

ข้อมูลความกดอากาศที่พื้นผิวจะแสดงเป็นไอโซบาร์ความกดอากาศและศูนย์กลางความกดอากาศ ไอโซบาร์จะเชื่อมจุดความกดอากาศที่เท่ากัน การอ่านค่าความกดอากาศสามารถช่วยกำหนดสภาพอากาศและลมได้ โดยปกติแล้วพื้นที่ที่มีความกดอากาศสูงจะมีสภาพอากาศแจ่มใส โดยปกติแล้วพื้นที่ที่มีความกดอากาศต่ำจะมีเมฆปกคลุมและมีโอกาสเกิดหยาดน้ำฟ้า ไอโซบาร์ที่อยู่ใกล้ชิดกันแสดงถึงความชันของความกดอากาศที่มาก ความชันของความกดอากาศที่มากจะเกี่ยวเนื่องกับพื้นที่ที่มีลมแรง

หน่วยของความกดอากาศจะแสดงในมิลลิบาร์ (mb), นิ้วปรอท (inHg) หรือเฮกโตปาสกาล (hPa)

แผนที่จะระบุอุณหภูมิผิวน้ำ ดังที่ปรากฏในสัญลักษณ์ที่มุมจอแสดงผล

การพยากรณ์อากาศตำแหน่งในการตกปลา

คุณสามารถแสดงพื้นที่ที่มีสภาพอากาศที่เหมาะสมสำหรับสายพันธุ์ปลาที่กำหนด

หมายเหตุ: คุณลักษณะนี้ไม่พร้อมใช้งานในทุกอุปกรณ์และทุกการสมัครสมาชิก

1 จากแผนที่สภาพอากาศสำหรับการตกปลา ให้เลือก **เมนู > สปีชีส์ปลา**

2 เลือกสายพันธุ์ปลา

3 เลือก **เปิด**

4 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 และ 3 เพื่อแสดงพื้นที่ที่มีสภาพอากาศที่เหมาะสมสำหรับสายพันธุ์ปลาเพิ่มเติม

พื้นที่ที่แรเงาระบุถึงพื้นที่ตกปลาที่เหมาะสม หากคุณเลือกสายพันธุ์ปลามากกว่าหนึ่งสายพันธุ์ คุณสามารถเลือกพื้นที่ที่แรเงาเพื่อดูสายพันธุ์ที่มีในพื้นที่ที่แรเงา

การเปลี่ยนช่วงสีของอุณหภูมิผิวทะเล

คุณสามารถเปลี่ยนช่วงสีได้ตลอดเพื่อดูการอ่านค่าอุณหภูมิผิวทะเลที่มีความละเอียดสูงขึ้น

1 จากแผนที่สภาพอากาศสำหรับตกปลา ให้เลือก **เมนู > อุณหภูมิทะเล**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ Chartplotter ปรับช่วงอุณหภูมิอัตโนมัติ ให้เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ**
Chartplotter จะค้นหาขีดจำกัดล่างและบนสำหรับหน้าจอปัจจุบันโดยอัตโนมัติ และอัปเดตมาตราส่วนอุณหภูมิต่อสี
- ในการใส่ขีดจำกัดล่างและบนสำหรับช่วงอุณหภูมิ ให้เลือก **ขีดจำกัดช่วงล่าง** หรือ **ขีดจำกัดช่วงบน** และใส่ขีดจำกัดล่างหรือบน

ข้อมูลทัศนวิสัย

ทัศนวิสัยคือการพยากรณ์ระยะแนวราบสูงสุดที่สามารถมองเห็นได้ที่พื้นผิว ดังที่ปรากฏในสัญลักษณ์ทางด้านซ้ายของหน้าจอ ความแปรผันของเจดสีของทัศนวิสัยจะแสดงการเปลี่ยนแปลงที่พยากรณ์ไว้ในทัศนวิสัยที่พื้นผิว

หมายเหตุ: คุณลักษณะนี้ไม่พร้อมใช้งานในทุกอุปกรณ์และทุกการสมัครสมาชิก

เลือก **แผนที่เดินเรือ > ทัศนวิสัย**

การดูข้อมูลทัศนวิสัยที่พยากรณ์ไว้สำหรับช่วงเวลาอื่น

1 เลือก **แผนที่เดินเรือ > ทัศนวิสัย**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูการพยากรณ์ทัศนวิสัยสำหรับ 36 ชั่วโมงถัดไป ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก **อากาศถัดไป** หลายครั้ง
- ในการดูการพยากรณ์ทัศนวิสัยสำหรับ 36 ชั่วโมงก่อนหน้า ในเวลาที่เพิ่มขึ้น 12 ชั่วโมง ให้เลือก **พยากรณ์อากาศก่อนหน้า** หลายครั้ง

การดูรายงานเรื่องทุน

คำรายงานที่อ่านจะรับจากทุนและสถานีสังเกตการณ์ชายฝั่ง ค่าที่อ่านได้นี้จะถูกใช้เพื่อกำหนดอุณหภูมิอากาศ, จุดน้ำค้าง, อุณหภูมิน้ำ, ระดับน้ำ, ความสูงและช่วงคลื่น, ทิศทางและความเร็วลม, ทัศนวิสัย และความกดของอากาศ

1 จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก 

2 เลือก **ทุน**

การดูข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่นใกล้ทุน

คุณสามารถเลือกพื้นที่ใกล้ทุนเพื่อดูข้อมูลพยากรณ์อากาศได้

1 จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือกตำแหน่งบนแผนที่

2 เลือก **อากาศท้องถิ่น**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการดูสภาพอากาศในปัจจุบันจากบริการข้อมูลสภาพอากาศท้องถิ่น ให้เลือก **เงื่อนไขปัจจุบัน**
- ในการดูพยากรณ์อากาศท้องถิ่น ให้เลือก **พยากรณ์อากาศ**
- ในการดูลมพื้นผิวและข้อมูลความกดของอากาศ ให้เลือก **ผิวน้ำทะเล**
- ในการดูข้อมูลลมและคลื่น ให้เลือก **รายงานข่าวการเรือเดินทะเล**

โอเวอร์เลย์สภาพอากาศ

โอเวอร์เลย์สภาพอากาศจะซ้อนทับสภาพอากาศและข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับสภาพอากาศบนแผนที่เดินเรือทาง, แผนที่ตกปลา และมุมมองแผนที่ Perspective 3D แผนที่เดินเรือทางและแผนที่ตกปลาสามารถแสดงเรดาร์สภาพอากาศ, ความสูงของยอดเมฆ, ฟ้าผ่า, ทึบสภาพอากาศ, การแจ้งเตือนระดับจังหวัด และการแจ้งเตือนพายุเฮอริเคน มุมมองแผนที่ Perspective 3D สามารถแสดงเรดาร์สภาพอากาศได้

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศที่กำหนดค่าไว้สำหรับแผนที่หนึ่งจะไม่สามารถปรับใช้กับแผนที่อื่นได้ การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศสำหรับแต่ละแผนที่ต้องได้รับการตั้งค่าต่างหาก

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

การเปิดโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบนแผนที่

จากแผนที่เดินเรือทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **เมนู > ชั้น > สภาพอากาศ > สภาพอากาศ > เปิด**

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบนแผนที่เดินเรือทาง

จากแผนที่เดินเรือทาง ให้เลือก **เมนู > ชั้น > สภาพอากาศ**

สภาพอากาศ: เปิดและปิดโอเวอร์เลย์สภาพอากาศ

หยาดน้ำฟ้า: แสดงข้อมูลหยาดน้ำฟ้า

เมฆปกคลุม: แสดงข้อมูลปริมาณเมฆปกคลุม

ทัศนวิสัย: แสดงข้อมูลทัศนวิสัย

ทึบ: แสดงทึบสภาพอากาศ

คำอธิบาย: แสดงคำอธิบายสภาพอากาศ

การตั้งค่าโอเวอร์เลย์สภาพอากาศบนแผนที่ตกปลา

จากแผนที่ตกปลา ให้เลือก **เมนู > ชั้น > สภาพอากาศ**

หยาดน้ำฟ้า: แสดงเรดาร์หยาดน้ำค้าง

อุณหภูมิทะเล: แสดงข้อมูลอุณหภูมิทะเล

ทึบ: แสดงทึบสภาพอากาศ

คำอธิบาย: แสดงคำอธิบายสภาพอากาศ

การดูข้อมูลการสมัครสมาชิกสภาพอากาศ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับบริการสภาพอากาศที่คุณได้สมัครสมาชิกไว้ และเวลาผ่านไปกี่นาทินับตั้งแต่มีการอัปเดตข้อมูลของแต่ละบริการ

จากแผนที่สภาพอากาศ ให้เลือก **เมนู > การสมัครสภาพอากาศ**

การดูวิดีโอ

ก่อนที่คุณจะดูวิดีโอได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับแหล่งข้อมูลที่ทำงานร่วมกันได้ก่อน

อุปกรณ์ที่ทำงานร่วมกันได้มีอุปกรณ์วิดีโอที่เชื่อมต่อกับพอร์ตบลูทูธหรือต่อกับ Garmin Marine Network เช่นเดียวกับกล้องวิดีโอเครือข่ายที่รองรับ (แบบ IP), เครื่องเข้ารหัส และกล้องถ่ายภาพความร้อน

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > วิดีโอ**

การเลือกที่มาของวิดีโอ

1 จากหน้าวิดีโอให้เลือก **เมนู > ที่มา**

2 เลือกที่มาของวิดีโอที่

สลับไปมาระหว่างที่มาของวิดีโอหลายแหล่ง

ถ้าคุณมีที่มาของวิดีโอสองแห่งขึ้นไป คุณสามารถสลับไปด้วยช่วงเวลาที่กำหนดได้

1 จากหน้าวิดีโอ ให้เลือก **เมนู > ที่มา > สลับ**

2 เลือก **เวลา** และเลือกระยะเวลาที่วิดีโอแต่ละวิดีโอจะปรากฏ

3 เลือก **ที่มา** และเลือกที่มาของวิดีโอเพื่อเพิ่มไปที่ลำดับการสลับ

อุปกรณ์วิดีโอแบบเครือข่าย

ประกาศ

ต้องใช้ Garmin Power over Ethernet (PoE) Isolation Coupler (P/N 010-10580-10) เมื่อเชื่อมต่ออุปกรณ์ POE เช่น กล้อง FLIR® กับ Garmin Marine Network การเชื่อมต่ออุปกรณ์ PoE โดยตรงเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin Marine Network จะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin เสียหาย และอาจทำให้อุปกรณ์ PoE เสียหาย

ก่อนที่คุณจะดูและควบคุมอุปกรณ์วิดีโอเช่น กล้อง IP, เครื่องถอดรหัส และกล้องถ่ายภาพความร้อนด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้ คุณต้องมีอุปกรณ์วิดีโอที่ทำงานร่วมกันได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณก่อนและคุณต้องมีสายเคเบิลเครือข่ายทางทะเลแบบ Power over Ethernet (PoE) Isolation Coupler ไปที่ www.garmin.com สำหรับรายชื่ออุปกรณ์ที่ทำงานร่วมกันได้หรือเพื่อซื้อ PoE Isolation Coupler

คุณสามารถเชื่อมต่อกล้องวิดีโอที่รองรับได้หลายตัว และต่อเครื่องเข้ารหัสได้สูงสุด 2 เครื่องเข้ากับ Garmin Marine Network คุณสามารถเลือกและดูที่มาของวิดีโอได้ถึงสี่แหล่งในครั้งเดียว ชาร์ตพล็อตเตอร์ที่มีอินพุตวิดีโอในตัวหลายส่วนสามารถแสดงอินพุตวิดีโอในตัวได้อินพุตเดียวเท่านั้น เมื่อเชื่อมต่อกล้องแล้ว เครือข่ายจะตรวจหาโดยอัตโนมัติและแสดงกล้องในรายการที่มา

การใช้การตั้งค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

คุณสามารถบันทึก ตั้งชื่อ และเปิดใช้วิดีโอสำหรับที่มาของวิดีโอแบบเครือข่ายแต่ละแหล่ง

การบันทึกค่าวิดีโอที่ตั้งไว้ล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
ตัวควบคุมวิดีโอจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ
- 2 กดปุ่มค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าค้างไว้
ไฟล์เขียนระบุว่าได้บันทึกการตั้งค่าแล้ว

การตั้งชื่อค่าวิดีโอที่ตั้งล่วงหน้าบนกล้องวิดีโอแบบเครือข่าย

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าวิดีโอ > ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือก **เปลี่ยนชื่อ**
- 4 ป้อนชื่อค่าที่ตั้งล่วงหน้า

การเปิดใช้งานค่าที่ตั้งล่วงหน้าของวิดีโอบนกล้องวิดีโอเครือข่าย

คุณสามารถคืนค่ากล้องเครือข่ายกลับไปเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
การควบคุมวิดีโอจะปรากฏบนหน้าจอ
 - 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าของวิดีโอ
กล้องจะเรียกคืนการตั้งค่าวิดีโอที่บันทึกไว้สำหรับค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- คำแนะนำ:** คุณยังสามารถบันทึกและเปิดใช้งานค่าที่ตั้งล่วงหน้าโดยใช้เมนูวิดีโอ

การตั้งค่ากล้อง

กล้องบางรุ่นมีตัวเลือกเพิ่มเติมในการควบคุมมุมมองกล้อง

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล้องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น โปรดดูรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือกล้อง คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

จากหน้าจอกล้องวิดีโออินฟราเรด ให้เลือก **เมนู**

IR/มองเห็นได้: แสดงภาพจากกล้องอินฟราเรดหรือภาพจากกล้องที่มองเห็นได้

สแกน: สแกนพื้นที่โดยรอบ

หยุด: หยุดภาพจากกล้องชั่วคราว

เปลี่ยนสี: เลือกรูปแบบสีของภาพอินฟราเรด

เปลี่ยนฉาก: เลือกโหมดภาพอินฟราเรด เช่น กลางวัน กลางคืน, MOB หรือด็อกกิ้ง

การตั้งค่าวิดีโอ: เปิดตัวเลือกวิดีโอเพิ่มเติม

การตั้งค่าวิดีโอ

กล้องบางรุ่นมีตัวเลือกการตั้งค่าเพิ่มเติม

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล้องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าวิดีโอ**

กำหนดอินพุต: เชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

กระจก: กลับภาพเหมือนดูจากกระจกมองหลัง

สแตนด์บาย: กำหนดให้กล้องอยู่ในโหมดสแตนด์บายเพื่อประหยัดพลังงานและปกป้องเลนส์เมื่อไม่ใช้งาน

ตำแหน่งหน้าหลัก: ตั้งค่าตำแหน่งหลักของกล้อง

ความเร็วสแกน: ตั้งค่าความเร็วในการเคลื่อนกล้องระหว่างการสแกน

ความกว้างสแกน: ตั้งค่าความกว้างของภาพที่จับโดยกล้องระหว่างการสแกน

ชื่อ: ทำให้คุณสามารถป้อนชื่อใหม่สำหรับกล้องตัวนี้

เมนู FLIR™: ให้การเข้าถึงการตั้งค่ากล้อง

การเชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

คุณอาจต้องการเชื่อมโยงกล้องกับที่มาวิดีโอ

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **เมนู > ที่มา**
- 2 เลือกกล้อง
- 3 เลือก **การตั้งค่าวิดีโอ > กำหนดอินพุต**
- 4 เลือกอินพุตวิดีโอ

การควบคุมการเคลื่อนไหวของกล้องวิดีโอ

ประกาศ

อย่าเล็งกล้องไปทางดวงอาทิตย์หรือวัตถุที่มีแสงจ้ามาก เพราะอาจทำให้เลนส์เกิดความเสียหาย

ใช้การควบคุมหรือปุ่มของชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแพนและเอียงกล้องทุกครั้ง อย่าขยับอุปกรณ์กล้องด้วยตนเอง การขยับกล้องด้วยตนเองอาจทำให้กล้องเสียหายได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้พร้อมใช้งานก็ต่อเมื่อมีการเชื่อมต่อกล้องที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์กล้องเพื่อใช้คุณสมบัตินี้

คุณสามารถควบคุมการเคลื่อนไหวของกล้องวิดีโอที่เชื่อมต่อซึ่งรองรับการแพน การเอียง และการซูม

การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้การควบคุมบนหน้าจอ

การควบคุมบนหน้าจอช่วยให้คุณแพน-เอียง-ซูม (PTZ) กล้อง โปรดดูรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือกล้อง

- 1 จากหน้าวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
ตัวควบคุมวิดีโอจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ
 - 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการซูมเข้าและซูมออก ให้ใช้ปุ่มซูม
 - ในการแพนหรือเอียงกล้อง ให้ใช้วงกลมแสดงทิศบนแผนที่
- คำแนะนำ:** กดในวงกลมแสดงทิศบนแผนที่ค้างไว้เพื่อเลื่อนกล้องไปยังทิศทางที่ต้องการ

การควบคุมกล้องวิดีโอโดยใช้ท่าทาง

เมื่อกล้องวิดีโอเครือข่ายรองรับการตอบสนองด้วยท่าทาง คุณสามารถควบคุมการแพน-เอียง-ซูมกล้องได้โดยใช้ท่าทางบนหน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์โดยตรง ตรวจสอบรายการคุณสมบัติที่มีให้ใช้งานจากคู่มือผู้ใช้กล้องของคุณ

คำแนะนำ: การใช้ท่าทางช่วยให้สามารถควบคุมวิดีโอได้โดยไม่ต้องแสดงการควบคุมวิดีโอ

- 1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้แตะหน้าจอ
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการซูมเข้าและซูมออกด้วยกล้อง ให้ใช้ท่าเลื่อนนิ้วเข้าหากันและทำซ้ำ
 - ในการแพนหรือเอียงกล้อง ให้ปัดหน้าจอในทิศทางที่ต้องการ

การกำหนดค่าลักษณะของวิดีโอ

หมายเหตุ: ตัวเลือกทั้งหมดมีให้ใช้งานในกล่องและชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น

1 จากหน้าจอวิดีโอ ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าวิดีโอ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการแสดงวิดีโอโดยใช้อัตราส่วนกว้างยาวที่ยืดขยาย ให้เลือก **กว้างยาว > ยืด** วิดีโอไม่สามารถยืดขยายเกินกว่าขนาดที่ระบุโดยอุปกรณ์วิดีโอที่เชื่อมต่อ และอาจจะขยายได้ไม่เต็มทั้งหน้าจอ
- ในการแสดงวิดีโอโดยใช้อัตราส่วนกว้างยาวมาตรฐาน ให้เลือก **กว้างยาว > มาตรฐาน**
- ในการปรับแสงสว่าง ให้เลือก **ความสว่าง** และเลือก **ขึ้น** สว่าง หรือ **อัตโนมัติ**
- ในการปรับความเข้มของสี ให้เลือก **ความอิ่มตัว** และเลือก **ขึ้น** สว่าง หรือ **อัตโนมัติ**
- ในการปรับความคมชัด ให้เลือก **คอนทราสต์** และเลือก **ขึ้น** สว่าง หรือ **อัตโนมัติ**
- ในการให้ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถเลือกรูปแบบที่มาได้โดยอัตโนมัติ ให้เลือก **มาตรฐาน > อัตโนมัติ**

การกำหนดค่าการแสดงผล PC

คุณต้องตั้งค่าที่มาวิดีโอเป็น PC ระบบบนาล็อกหรือดิจิทัลก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าโหมดการแสดงผล PC ได้

1 เมื่ออยู่ในโหมดการแสดงผล PC ให้เลือกตรงจุดใดก็ได้บนหน้าจอ

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความสว่างของหน้าจอ ให้เลือกลูกศรปรับความสว่าง
- ในการปรับความคมชัดของหน้าจอ ให้เลือกลูกศรปรับความคมชัด

การออกจากโหมดการแสดงผล PC

1 เมื่ออยู่ในโหมดการแสดงผล PC ให้เลือกตรงจุดใดก็ได้บนหน้าจอ

2 เลือกไอคอนโหมดการแสดงผลที่มุมบนซ้าย
ที่มาวิดีโอเปลี่ยนเป็นวิดีโอ 1

กล่องแอ็คชัน Garmin VIRB[®]

กล่องแอ็คชัน VIRB ส่วนใหญ่เชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์จากเมนูกล่อง ([การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB](#), หน้า 98)

กล่อง VIRB 360 เชื่อมต่อโดยใช้แอปพลิเคชัน VIRB ([การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB 360](#), หน้า 97)

ในคู่มือนี้ คำว่า "กล่องแอ็คชัน VIRB" หมายถึงทุกรุ่นยกเว้นกล่อง VIRB 360 "กล่อง VIRB 360" หมายถึงรุ่น 360 เท่านั้น

การเชื่อมต่อกล่องแอ็คชัน VIRB 360

- 1 ดาวน์โหลดและเปิดแอปพลิเคชัน GarminVIRB ในอุปกรณ์มือถือของคุณ
- 2 กด **Wi-Fi** ค้างสองวินาทีเพื่อเปิดใช้งานเทคโนโลยี Wi-Fi ในกล่อง
- 3 หากคุณกำลังใช้อุปกรณ์มือถือ Apple[®] ให้ไปที่การตั้งค่า Wi-Fi ในอุปกรณ์มือถือของคุณ และเชื่อมต่อกับจุดเชื่อมต่อกล่อง โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านในหน้าจอกล่อง
- 4 ในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เริ่มต้นแอปพลิเคชัน GarminVIRB
แอปพลิเคชันจะค้นหากล่องของคุณ
- 5 หากคุณกำลังใช้อุปกรณ์มือถือ Android[™] เมื่อข้อความแจ้งความปลอดภัยปรากฏขึ้น ให้ป้อนรหัสผ่านสำหรับจุดเชื่อมต่อกล่อง
คำแนะนำ: ชื่อจุดเชื่อมต่อและรหัสผ่านจะปรากฏบนหน้าจอกล่อง
แอปพลิเคชันจะเชื่อมต่อกับกล่องของคุณ
- 6 ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพล็อตเตอร์
- 7 จากแอปพลิเคชัน GarminVIRB ให้เลือก  > **การเชื่อมต่อ WiFi**
รายการจุดเชื่อมต่อ Wi-Fi ที่อยู่ใกล้จะปรากฏขึ้น
- 8 เลือกเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพล็อตเตอร์และป้อนรหัสผ่านเครือข่าย
แอปพลิเคชันและกล่องจะเชื่อมต่อกับเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพล็อตเตอร์

การเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB

คุณสามารถเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์ได้โดยใช้การตั้งค่ากล้อง หากคุณกำลังเชื่อมต่อกล้อง VIRB 360 ให้เชื่อมต่อผ่านแอปพลิเคชัน VIRB (*การเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB 360*, หน้า 97)

- 1 ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi ชาร์ตพลิตเตอร์ *การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 12
- 2 จากเมนูหลักกล้อง VIRB ให้เลือก **ไร้สาย > Wi-Fi > สถานะ** เพื่อเปิดเทคโนโลยีไร้สาย Wi-Fi
- 3 เลือก **โหมด > เชื่อมต่อ**
- 4 เลือก **เพิ่ม**
กล้องจะค้นหาเครือข่าย Wi-Fi ใกล้เคียง
- 5 เลือกเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพลิตเตอร์และป้อนรหัสผ่านเครือข่าย
แอปพลิเคชันและกล้องจะเชื่อมต่อกับเครือข่าย Wi-Fi ของชาร์ตพลิตเตอร์

คุณสามารถควบคุมกล้องโดยใช้ชาร์ตพลิตเตอร์

การควบคุมกล้องแอ็คชัน VIRB ด้วยชาร์ตพลิตเตอร์

ในการควบคุมกล้องแอ็คชัน VIRB ด้วยชาร์ตพลิตเตอร์นั้น คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้การเชื่อมต่อไร้สายก่อน (*การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพลิตเตอร์*, หน้า 12)

คุณสามารถเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์ได้สูงสุด 5 ตัว

หลังจากที่คุณเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB กับชาร์ตพลิตเตอร์แล้ว ตัวเลือกใหม่ก็จะเพิ่มไปยัง A/V, ตัววัด, การควบคุม คุณสามารถเริ่มหรือหยุดการบันทึกในกล้องแอ็คชัน VIRB ได้โดยใช้ชาร์ตพลิตเตอร์

หมายเหตุ: ภาพ VIRB ที่แสดงในชาร์ตพลิตเตอร์จะมีความละเอียดต่ำกว่าที่กล้องแอ็คชัน VIRB บันทึกไว้ ในการดูวิดีโอที่ความละเอียดสูง ให้ดูวิดีโอบนคอมพิวเตอร์หรือโทรศัพท์

- 1 เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > VIRB®**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายภาพนิ่ง ให้เลือก 
 - ในการเริ่มการบันทึก ให้เลือก 
ขณะที่บันทึกจะมีหน่วยความจำในการบันทึกที่เหลืออยู่ปรากฏขึ้นมา
 - ในการหยุดการบันทึก ให้เลือก  อีกครั้ง
 - หากคุณเชื่อมต่อกล้องแอ็คชัน VIRB มากกว่าหนึ่งกล้อง ให้ใช้ลูกศรในการเลือกกล้องแอ็คชันเครื่องอื่นที่ต้องการควบคุม
 - ในการดูวิดีโอหรือภาพที่จัดเก็บไว้ ให้เลือก 

การตั้งค่ากล้องแอ็คชัน VIRB

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > VIRB® > เมนู**

ชื่อ: ทำให้คุณสามารถป้อนชื่อใหม่สำหรับกล้องแอ็คชัน VIRB ได้

กำลังบันทึก: เริ่มและหยุดการบันทึก

ถ่ายภาพ: ถ่ายภาพนิ่ง

สลีป: ตั้งค่ากล้องแอ็คชัน VIRB เป็นโหมดพลังงานต่ำเพื่อประหยัดพลังงานแบตเตอรี่

การตั้งค่าวิดีโอของกล้องแอ็คชัน VIRB

เลือก **A/V, ตัววัด, การควบคุม > VIRB® > เมนู > การตั้งค่าวิดีโอ**

กว้างยาว: ตั้งค่าอัตราส่วนกว้างยาวของวิดีโอ

โหมดวิดีโอ: ตั้งค่าโหมดวิดีโอ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถเลือกตัวเลือก Slow-Mo เพื่อถ่ายวิดีโอแบบสโลว์โมชั่น

ขนาดวิดีโอ: ตั้งค่าขนาดหรือขนาดพิกเซลของวิดีโอ

FPS วิดีโอ: ตั้งค่าเฟรมต่อวินาที

ขนาดภาพ: ตั้งค่าขนาดหรือขนาดพิกเซลของภาพ

ขอบเขตภาพ: ตั้งค่าระดับการซูม

การเพิ่มการควบคุมกล้องแอ็คชัน VIRB ในหน้าจออื่นๆ

ก่อนที่คุณจะสามารถควบคุมกล้องแอ็คชัน VIRB ด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้การเชื่อมต่อแบบไร้สาย ([การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์, หน้า 12](#))

คุณสามารถเพิ่มแถบควบคุมของกล้องแอ็คชัน VIRB ในหน้าจออื่นๆ ได้ วิธีนี้ทำให้คุณสามารถเริ่มและหยุดการบันทึกจากฟังก์ชันอื่นๆ ในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการเพิ่มแถบควบคุมของกล้องแอ็คชัน VIRB

2 เลือก **เมนู > แก์โซเวอร์เลย์ > แถบล่างสุด > แถบ VIRB**

เมื่อดูหน้าจอที่มีการควบคุมของกล้องแอ็คชัน VIRB คุณสามารถเลือก  เพื่อเปิดมุมมองของกล้องแอ็คชัน VIRB แบบเต็มหน้าจอได้

การควบคุมการเล่นวิดีโอของกล้องแอ็คชัน VIRB

คุณสามารถดูวิดีโอและภาพจากกล้องแอ็คชัน VIRB ได้โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

หมายเหตุ: การเล่น VIRB บนชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงด้วยคุณภาพเท่ากับมุมมองจริงของชาร์ตพล็อตเตอร์ ในการดูวิดีโอที่ความละเอียดสูง ให้ดูวิดีโอบนคอมพิวเตอร์หรือโทรทัศน์

1 จากหน้าจอ **VIRB®** ให้เลือก 

2 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที

3 เลือกวิดีโอหรือภาพ

4 ควบคุมการเล่นโดยใช้ปุ่มบนหน้าจอหรือตัวเลือกเมนูดังนี้

- ในการหยุดเล่นวิดีโอ ให้เลือก 
- ในการหยุดเล่นวิดีโอชั่วคราว ให้เลือก 
- ในการเล่นวิดีโอซ้ำ ให้เลือก 
- ในการเล่นวิดีโอ ให้เลือก 
- ในการข้ามวิดีโอไปข้างหน้าหรือย้อนกลับ ให้ลากแถบเลื่อน

การลบวิดีโอ VIRB VIRB

คุณสามารถลบวิดีโอหรือภาพจากกล้องแอ็คชัน VIRB

1 เปิดวิดีโอหรือภาพ VIRB ที่ต้องการลบ

2 เลือก **เมนู > ลบไฟล์**

การเริ่มเล่นภาพสไลด์วิดีโอ VIRB

คุณสามารถดูภาพสไลด์ของวิดีโอและภาพได้ในกล้องแอ็คชัน VIRB

1 จากหน้าจอ **VIRB®** ให้เลือก 

2 รอสักครู่เพื่อโหลดภาพขนาดเล็ก

3 เลือกวิดีโอหรือภาพ

4 เลือก **เมนู > เริ่มเล่นภาพสไลด์**

ในการหยุดเล่นภาพสไลด์ ให้เลือก **เมนู > หยุดภาพสไลด์**

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ**

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและเสียง

GPS: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

ข้อมูลสถานี: ปรับการตั้งค่าสถานี

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณระบุที่ตั้ง เวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล**

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ตั้งสำหรับการเตือนและการเลือก

แสงสว่างหน้าจอ: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อปรับความสว่างของไฟหน้าจอโดยอัตโนมัติตามแสงภายนอกได้

ซิงค์แบ็คไลท์: ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นในสถานี

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือกลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

การตั้งค่า GPS

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > GPS**

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

ตั้งค่า > ปัจจัยความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

ตั้งค่า > WAAS/EGNOS: เปิดหรือปิด WAAS (ในอเมริกาเหนือ) หรือ EGNOS (ในยุโรป) สามารถสามารถให้ข้อมูลตำแหน่ง GPS ที่แม่นยำมากกว่า เมื่อใช้ WAAS หรือ EGNOS อุปกรณ์อาจใช้เวลาในการรับสัญญาณดาวเทียมนานขึ้น

ตั้งค่า > GLONASS: เปิดหรือปิดการใช้ GLONASS (ระบบดาวเทียมของรัสเซีย) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้การกำหนดค่านี้ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

ที่มา: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับ GPS

การตั้งค่าสถานี

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี**

เปลี่ยนสถานี: ตั้งค่าทั้งสถานีเป็นชุดค่าเริ่มต้นใหม่โดยยึดตามตำแหน่งของสถานีนี้ คุณยังสามารถเลือกใช้น้ำจืดนี้เป็นสแตนด์อโลน หน้าจอเดียว แทนที่จะจัดกลุ่มหน้าจอกับหน้าจออื่นๆ เพื่อสร้างเป็นสถานีได้

การจับคู่ GRID™: ทำให้คุณสามารถจับคู่อุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID™ กับสถานีนี้ได้

ลำดับหน้าจอ: กำหนดลำดับของหน้าจอ ซึ่งมีความสำคัญเมื่อใช้งานอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID

เปิดออโตไฟลोटออ: ช่วยให้คุณควบคุมออโตไฟลोटจากอุปกรณ์นี้

รีเซ็ตแผนผัง: เรียกคืนมุมมองเริ่มต้นจากโรงงานสำหรับแผนผังในสถานีนี้

รีเซ็ตสถานี: เรียกคืนแผนผังเริ่มต้นจากโรงงานสำหรับหน้าจอทั้งหมดในสถานีนี้

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์ เวอร์ชันแผนที่ฐาน ข้อมูลแผนที่เพิ่มเติมทั้งหมด (หากมี) เวอร์ชันซอฟต์แวร์สำหรับเรดาร์ Garmin เสริม (หากมี) และหมายเลข ID เครื่อง คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือซื้อข้อมูลแผนที่เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟต์แวร์**

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์**

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า**

หน่วยวัดระยะทาง: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

การนำทาง: ตั้งค่าการกำหนดลักษณะการนำทาง

แผนผังแป้นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนแป้นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน: ทำให้คุณสามารถใช้เวย์พอยท์และเส้นทางร่วมกันผ่าน Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดที่ใช้เวย์พอยท์และเส้นทางร่วมกันต้องเปิดการตั้งค่านี้

การแสดงผลแถบเมนู: แสดงหรือซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเมื่อไม่จำเป็นต้องใช้แถบเมนู

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัดระยะทาง**

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมปายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

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

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง**

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เปลี่ยนการเลี้ยว: ปรับวิธีที่ชาร์ตพล็อตเตอร์เปลี่ยนการเลี้ยว เที้ยว หรือเส้นทาง คุณสามารถตั้งค่าการเปลี่ยนให้ยึดตามเวลาหรือระยะทางก่อนการเลี้ยวได้ คุณสามารถเพิ่มค่าของเวลาหรือระยะทางเพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบบอดิไฟลวดเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้นการแนะนำอัตโนมัติที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบบอดิไฟลวดได้

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งข้อมูลสำหรับการอ่านความเร็ว

การนำทางอัตโนมัติ: ตั้งค่าการวัดสำหรับ ความลึกที่ต้องการ ระยะห่างแนวตั้ง และระยะห่างแนวชายฝั่ง เมื่อคุณใช้งานแผนที่ระดับพรีเมียมบางแผนที่

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในกรณีที่บริเวณนั้นมีระดับความลึกของน้ำที่ยังไม่เคยมีข้อมูล หรือมีสิ่งกีดขวางที่ไม่มีข้อมูลความสูง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในบริเวณนั้นจะไม่ถูกคำนวณ ในกรณีที่จุดเริ่มต้น และจุดจบของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าค่าความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่าระยะห่างแนวตั้ง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะไม่ถูกคำนวณในบริเวณนั้น ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่ เส้นทางที่ผ่านบริเวณเหล่านั้นจะเส้นออกมาเป็นเส้นสีเทา หรือเส้นสีม่วงแดงคาดตาบนแผนที่ เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมียมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ได้

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

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

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะไม่เลือกได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นการแนะนำอัตโนมัติจะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะเวลาที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุณเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 35)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางแผน การนำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น การนำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น การนำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะเวลาที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้น การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ

2 เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ**

3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว

4 เลือก **นำทางไปยัง > การนำทางอัตโนมัติ**

5 ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

6 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **เมนู > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการเดินเรือ** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้**
- หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้**

7 ในกรณีที่เลือก **ใกล้** หรือ **ใกล้** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น **ใกล้** หรือ **ใกล้ที่สุด** ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

8 เลือกตัวเลือก:

- หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **เมนู > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการเดินเรือ** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
- หากตำแหน่งการวางแผนการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด**
- หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > การนำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด**

9 ในกรณีที่เลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ใกล้ที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจสอบตำแหน่งการวางแผน การนำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น **ใกล้** หรือ **ใกล้ที่สุด** ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่ง

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

NMEA การตั้งค่า 0183

เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183**

ประเภทพอร์ต: โปรดดู *การตั้งค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับแต่ละพอร์ต NMEA 0183*, หน้า 103

ประโยคเอาต์พุต: โปรดดู *การกำหนดค่าประโยคเอาต์พุต NMEA 0183*, หน้า 103

ความแม่นยำตำแหน่ง: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับการส่งเอาต์พุต NMEA

XTE Precision: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับเอาต์พุตข้อผิดพลาด NMEA Crosstalk

จุดเดินทาง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ส่งชื่อหรือหมายเลขเวย์พอยท์ผ่าน NMEA 0183 ขณะนำทาง การใช้หมายเลขอาจแก้ไขปัญหาการใช้งานร่วมกันกับระบบอัตโนมัติ NMEA 0183 ที่เก่ากว่า

ค่าจากโรงงาน: เรียกคืนการตั้งค่า NMEA 0183 เป็นค่าเริ่มต้นเดิมจากโรงงาน

การวินิจฉัย: แสดงข้อมูลการวินิจฉัย NMEA 0183

การกำหนดค่าประโยคเอาต์พุต NMEA 0183

คุณสามารถเปิดใช้งานและปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 ได้

- 1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183 > ประโยคเอาต์พุต**
- 2 เลือกตัวเลือก
- 3 เลือกประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 อย่างน้อยหนึ่งประโยค และเลือก **กลับ**
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2 และ 3 เพื่อเปิดใช้งานหรือปิดใช้งานประโยคเอาต์พุตเพิ่มเติม

การตั้งค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับแต่ละพอร์ต NMEA 0183

คุณสามารถกำหนดค่ารูปแบบการติดต่อสื่อสารสำหรับพอร์ต NMEA 0183 ภายในแต่ละพอร์ตเมื่อเชื่อมต่อชาร์ตพ्लीดเตอร์ของคุณกับอุปกรณ์ NMEA 0183 ภายนอก คอมพิวเตอร์ หรืออุปกรณ์ Garmin อื่นๆ

- 1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > การตั้งค่า NMEA 0183 > ประเภทพอร์ต**
- 2 เลือกพอร์ตอินพุตหรือเอาต์พุต
- 3 เลือกรูปแบบ:
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูล NMEA 0183 มาตรฐาน, DSC และอินพุต NMEA ของโซนาร์ที่สนับสนุนสำหรับประโยค DPT, MTW และ VHW ให้เลือก **มาตรฐาน NMEA**
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูล NMEA 0183 มาตรฐานสำหรับตัวรับสัญญาณ AIS ส่วนใหญ่ ให้เลือก **ความเร็วสูงของ NMEA**
 - เพื่อสนับสนุนอินพุตหรือเอาต์พุตของข้อมูลกรรมาสิทธิ์ Garmin สำหรับการอินเทอร์เฟซกับซอฟต์แวร์ Garmin ให้เลือก **Garmin**
- 4 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 2–3 เพื่อกำหนดค่าพอร์ตอินพุตหรือเอาต์พุตเพิ่มเติม

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000**

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

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

Marine Network

Marine Network ช่วยให้คุณสามารถใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์ต่อพ่วง Garmin กับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้อย่างรวดเร็วและง่ายดาย คุณสามารถเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับ Marine Network เพื่อรับข้อมูลและแบ่งปันข้อมูลกับอุปกรณ์และชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ที่ใช้ร่วมกันได้กับ Marine Network

เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่ายทางทะเล**

การตั้งค่าการเตือน

การเตือนการนำทาง

เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > การนำทาง**

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ

คุณสามารถตั้งการเตือนให้ส่งเสียงหากคุณเคลื่อนที่ไปไกลกว่าระยะทางที่อนุญาต วิธีนี้มีประโยชน์มากเมื่อทอดสมอข้ามคืน

1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > การนำทาง > การลากสมอ**

2 เลือก **การเตือน** เพื่อเปิดการเตือน

3 เลือก **กำหนดครีมี** และเลือกกระยะทางบนแผนที่เดินเรือ

4 เลือก **กลับ**

การเตือนระบบ

นาฬิกาปลุก: ตั้งนาฬิกาปลุก

แรงดันไฟฟ้าเครื่อง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำGPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

เสียงเตือนโซนาร์

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซนาร์บางรุ่น

จากมุมมองโซนาร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **เมนู > การตั้งค่าโซนาร์ > สัญญาณเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซนาร์ได้โดยเลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

เตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยให้คุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (**การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü**, หน้า 59) การเตือนนี้ใช้ได้กับหัวโซนาร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซนาร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
-  ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศ

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการเตือนสภาพอากาศได้ คุณต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ซึ่งเชื่อมต่อกับอุปกรณ์วัดสภาพอากาศ เช่น อุปกรณ์ GXM และมีการสมัครรับข้อมูลสภาพอากาศที่ถูกต้อง

1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > สภาพอากาศ**

2 เปิดใช้งานการเตือนสำหรับเหตุการณ์สภาพอากาศเฉพาะ

การตั้งค่าการเติมน้ำมันเชื้อเพลิง

เซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้ต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเติมน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเติมน้ำมันให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ > เปิด**
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จ**

การตั้งค่า เรือของฉัน

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า > เรือของฉัน**

ความลึกและการทอดสมอ: ช่วยให้คุณสามารถป้อนข้อมูลเกี่ยวกับท้องเรือ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 41) และสมอ

ชดเชยอุณหภูมิ: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าชดเชย เพื่อชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิน้ำจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิน้ำ NMEA 0183 หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ*, หน้า 106)

สอบเทียบความเร็วของน้ำ: ปรับตั้งค่าหัวโซนาร์หรือเซนเซอร์วัดความเร็ว (*การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ*, หน้า 107)

ความจุเชื้อเพลิง: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกันของถังน้ำมันเชื้อเพลิงบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ*, หน้า 80)

ประเภทเรือ: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ

CZone™: ตั้งค่าวงจรการสลับแบบดิจิทัล

โปรไฟล์ระบบ: ช่วยให้คุณสามารถบันทึกโปรไฟล์ระบบลงในการ์ดหน่วยความจำและอิมพอร์ตการตั้งค่าโปรไฟล์ระบบจากหน่วยความจำได้ ซึ่งสามารถเป็นประโยชน์สำหรับสัญญาเช่าเรือหรือกลุ่มเรือ และสำหรับการใช้ข้อมูลการตั้งค่าของคุณร่วมกับเพื่อน

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซนาร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

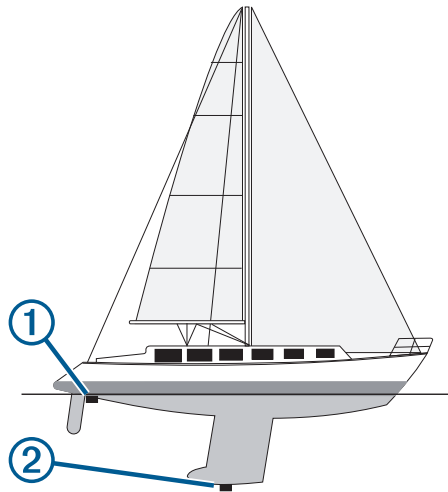
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซนาร์ติดตั้งที่เสื่อน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซนาร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซนาร์ติดตั้งต่ำกว่าเสื่อน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซนาร์ขึ้นไปยังเสื่อน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

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



2 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**

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

4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิ

คุณต้องมีเซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิ NMEA 0183 หรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้เพื่อวัดอุณหภูมิน้ำก่อนจึงจะสามารถตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิได้

ค่าชดเชยอุณหภูมิจะชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิ

1 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซนาร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์

2 วัดอุณหภูมิโดยใช้เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ

3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2

นี่คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง

4 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > ชดเชยอุณหภูมิ**

5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณได้ในขั้นตอนที่ 3

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ

หากคุณมีหัวโซนาร์ตรวจจับความเร็วที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถปรับตั้งค่าอุปกรณ์ตรวจจับความเร็วดังกล่าวเพื่อปรับปรุงความแม่นยำของข้อมูลความเร็วน้ำที่แสดงโดยชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ตั้งค่า > เรือของคุณ > สอบเทียบความเร็วของน้ำ**
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
หากเรือแล่นไม่เร็วพอหรือเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ลงทะเบียนความเร็ว ข้อความจะปรากฏขึ้น
- 3 เลือก **ตกลง** และเพิ่มความเร็วของเรืออย่างปลอดภัย
- 4 หากข้อความปรากฏขึ้นอีกครั้ง ให้หยุดเรือ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ติดกับอะไร
- 5 หากพวงมาลัยหมุนได้อย่างอิสระ ให้ตรวจสอบการเชื่อมต่อสายเคเบิล
- 6 หากคุณยังได้รับข้อความอยู่ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

การตั้งค่าเรือลำอื่น

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เข้าร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เลือก **ตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ**

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิทัล (DSC)

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 18)

การทดสอบ AIS-EPIRB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากเครื่องส่งสัญญาณวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (EPIRB).

การทดสอบ AIS-MOB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากอุปกรณ์ Man Overboard (MOB)

ทดสอบ AIS-SART: เปิดใช้งานการส่งสัญญาณทดสอบจากช่องรับส่งผ่านสัญญาณการค้นหาและช่วยเหลือ (SART)

การตั้งค่าที่ซิงค์ใน Garmin Marine Network

อุปกรณ์ต่อไปนี้ซิงค์การตั้งค่าบางอย่างเมื่อเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network

- echoMAP™ 70 Series
- GPSMAP 507 Series (เวอร์ชันซอฟต์แวร์ 3.0 หรือสูงกว่า)
- GPSMAP 701 Series (เวอร์ชันซอฟต์แวร์ 3.0 หรือสูงกว่า)
- GPSMAP 702 Series
- GPSMAP 800 Series
- GPSMAP 902 Series
- GPSMAP 1000 Series
- GPSMAP 1002 Series
- GPSMAP 1202 Series
- GPSMAP 7400/7600 Series
- GPSMAP 8400/8600 Series

การตั้งค่าต่อไปนี้จะถูกซิงค์กับอุปกรณ์ หากเกี่ยวข้อง

การตั้งค่าการเตือน (ซิงค์การรับทราบการเตือนด้วย):

- เวลาถึง
- การลากสมอ
- ออกนอกเส้นทาง
- ความแม่นยำ GPS
- น้ำตื้น
- น้ำลึก (ไม่มีใน GPSMAP 8400/8600 Series)
- อุณหภูมิน้ำ
- เส้นชั้นความสูง (ไม่มีใน echoMAP 70s และ GPSMAP 507/701 Series)
- ปลา

- การเตือนการชน

การตั้งค่าทั่วไป:

- การนำทางอัตโนมัติ ความลึกที่ต้องการ
- การนำทางอัตโนมัติ ระยะห่างแนวตั้ง
- สัญญาณเตือน
- โหมดสี
- แผนผังแป้นพิมพ์
- ภาษา
- ตัวเลขสถิติบนแผนที่
- อ้างอิงทิศเหนือ
- รูปแบบตำแหน่ง
- หน่วยระบบ
- สอบเทียบความเร็วของน้ำ
- ขนาดเสาอากาศเรดาร์

การตั้งค่าแผนที่:

- ขอบเขตแผนที่เดินเรือ
- สีอันตราย
- เส้นทึบมุ่งหน้า
- POI พื้นดิน
- กลุ่มแสงไฟ
- ขนาดทูน
- ประเภททูน
- จุดถ่ายภาพ
- ความลึกที่ต้องการ
- ระยะเจดความตื้น
- จุดให้บริการ
- ไอคอนรูปเรือ (ไม่สามารถซิงค์ระหว่างบางรุ่นได้)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้

1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ค่าติดตั้งจากโรงงาน**

2 เลือกตัวเลือก

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

การคัดลอกเวย์พอยท์, เส้นทาง และแทรีคจาก HomePort ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

ก่อนที่คุณจะสามารถคัดลอกข้อมูลไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องโหลดโปรแกรมซอฟต์แวร์ HomePort เวอร์ชันล่าสุดไว้บนคอมพิวเตอร์และติดตั้งการ์ดหน่วยความจำไว้ในชาร์ตพล็อตเตอร์

คัดลอกข้อมูลจาก HomePort ไปยังการ์ดหน่วยความจำที่เตรียมไว้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูไฟล์วิธีใช้ HomePort

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถพิมพ์และเลือกปอร์ตเวย์พอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ประเภทไฟล์**
- 3 เลือก **GPX**

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางนำทางอัตโนมัติ แทริค และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **ผนวกเข้าด้วยกันจากการ์ด**
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตฟลิตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่จากการ์ด**
- 5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายไปยังอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางนำทางอัตโนมัติ แทริค และขอบเขต

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > บันทึกไปที่การ์ด**
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
 - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การคัดลอกแผนที่ในตัวไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถคัดลอกแผนที่จากชาร์ตฟลิตเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำสำหรับการใช้งานกับ HomePort

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล**
- 3 เลือก **คัดลอกแผนที่ติดตั้งในตัว**

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

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

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลียบการ์ดหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโพลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
- 3 เลียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 4 เลือก **ข้อมูล > ข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่จากการ์ด**

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อบันทึกข้อมูลเกี่ยวกับเครื่อง

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

ภาคผนวก

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ

หมายเหตุ: คุณควรใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 10*)

คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด
 - 2 รอสักครู่
ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโพลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วยความจำ
 - 3 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
 - 4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
 - 5 ไปที่ garmin.com/express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ
 - 6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลด ติดตั้ง และเปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express
 - 7 เลือก **+** > **เพิ่มอุปกรณ์**
 - 8 ขณะที่แอปพลิเคชันค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้ด้านล่างของหน้าจอ
 - 9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
 - 10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
 - 11 เลือก **+** > **เพิ่ม**
แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
 - 12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์
เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ
- เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่

การอัปเดตซอฟต์แวร์

หมายเหตุ: คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 11)

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์ตอนที่ติดตั้งอุปกรณ์ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริมให้กับอุปกรณ์ของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์จะต้องใช้อุปกรณ์เสริมตัวอ่านการ์ดหน่วยความจำ Garmin หรือชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin อีกตัวที่เชื่อมต่อ กับ Garmin Marine Network

อุปกรณ์นี้รองรับการอ่านหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอแมตเป็น FAT32

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณสามารถตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ*, หน้า 100) จากนั้น คุณสามารถไปที่ www.garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากซอฟต์แวร์ในอุปกรณ์ของคุณเก่ากว่าที่แสดงในเว็บไซต์ ให้ทำตามขั้นตอนเพื่อโหลดซอฟต์แวร์ในการ์ดหน่วยความจำ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 111) แล้วอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์*, หน้า 111)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณต้องคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่ใช้ซอฟต์แวร์ Windows®

หมายเหตุ: คุณสามารถติดต่อฝ่ายบริการลูกค้า Garmin เพื่อสั่งซื้อการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่โหลดล่วงหน้าหากคุณไม่มีคอมพิวเตอร์ที่มีซอฟต์แวร์ Windows

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ไปที่ www.garmin.com/support/software/marine.html

คำแนะนำ: คุณยังสามารถดาวน์โหลดคู่มือสำหรับเจ้าของที่อัปเดตเพื่อโหลดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้จากหน้าเว็บนี้

- 3 เลือก **GPSMAP Series ที่มีการ์ด SD**.
- 4 เลือก **ดาวน์โหลด** ที่อยู่ถัดจาก **GPSMAP Series ที่มีการ์ด SD**
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 7 เลือกตำแหน่ง และเลือก **บันทึก**
- 8 ดับเบิลคลิกไฟล์ที่ดาวน์โหลด

โฟลเดอร์ Garmin มีการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่สร้างในตำแหน่งที่เลือก กสองข้อความจะเปิดเพื่อช่วยเหลือในการถ่ายโอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

- 9 เลือก **ถัดไป**
- 10 เลือกไดรฟ์ที่เป็นของการ์ดหน่วยความจำ แล้วเลือก **ถัดไป > เสร็จสิ้น**

โฟลเดอร์ Garmin มีการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่สร้างในการ์ดหน่วยความจำ การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาหลายนาทีเพื่อโหลดลงในการ์ดหน่วยความจำ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์

ก่อนที่คุณจะสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 111)

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
 - 2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- หมายเหตุ:** เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - 4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
 - 5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้ห้การ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้งด้วยตนเอง
 - 6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์จะไม่สมบูรณ์

การสลับสายแบบดิจิทัล

คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตรวจสอบหรือควบคุมวงจรเมื่อมีการเชื่อมต่อระบบที่ใช้ร่วมกันได้ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถควบคุมแสงภายในและแสงนำทางของเรือได้ คุณยังสามารถตรวจสอบวงจรของบ่อพักปลาได้ด้วย ในการเข้าถึงการควบคุมการสลับสายแบบดิจิทัล ให้เลือก **ข้อมูล > ควบคุมวงจร** สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการซื้อและการกำหนดค่าระบบการสลับสายแบบดิจิทัล โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณ

การจับคู่อุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องจับคู่อุปกรณ์ก่อนจึงจะสามารถใช้อุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสามารถเริ่มต้นการจับคู่อุปกรณ์จากชาร์ตพล็อตเตอร์หรือจากอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID

การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก **ตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี > การจับคู่ GRID™ > เพิ่ม**
- 2 บนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID ให้กด **SELECT**

การจับคู่อุปกรณ์ GRID กับชาร์ตพล็อตเตอร์จากอุปกรณ์ GRID

- 1 บนอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID ให้กด **+** และ **HOME** พร้อมกัน หน้าการเลือกจะเปิดขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ทุกเครื่องบน Garmin Marine Network
- 2 หมุนวงล้ออุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID เพื่อไฮไลต์ **เลือก** บนชาร์ตพล็อตเตอร์ที่คุณต้องการควบคุมด้วยอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID
- 3 กด **SELECT**

การหมุนค้นบังคับ GRID

สำหรับการติดตั้งในบางสถานการณ์ คุณสามารถหมุนการวางแนวของคันบังคับ GRID ได้

- 1 เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่ายทางทะเล**
- 2 เลือกอุปกรณ์ GRID

การทำความสะอาดหน้าจอ

ประกาศ

สารทำความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

- 1 ใช้สารทำความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าเป็นปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถดูภาพที่บันทึกไว้บนการ์ดหน่วยความจำได้ คุณสามารถดูไฟล์ .jpg, .png และ .bmp

- 1 เลียบการ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ภาพลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ข้อมูล > โปรแกรมดูภาพ**
- 3 เลือกโฟลเดอร์ที่มีภาพ
- 4 รอให้ภาพขนาดย่อโหลดสักสองสามวินาที
- 5 เลือกภาพ
- 6 ใช้ลูกศรเพื่อเลื่อนไปตามภาพต่างๆ
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **เมนู > เริ่มเล่นภาพสไลด์**

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ bitmap (.bmp) คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ได้ นอกจากนี้คุณยังสามารถดูภาพหน้าจอได้ในโปรแกรมดูภาพ (*การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 112)

การจับภาพหน้าจอ

- 1 เลียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > จับภาพหน้าจอ > เปิด**
- 3 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 4 กด **หน้าหลัก** ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 จาก Windows Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
- 3 คัดลอกไฟล์ .bmp จากการ์ดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์
- หากอุปกรณ์ใช้เสา GPS ภายใน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่โล่งท้องฟ้าโปร่ง เพื่อให้เสาอากาศภายในสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งอุปกรณ์ไว้ในห้องของเรือและไม่สามารถวางไว้ในตำแหน่งที่อุปกรณ์จะรับสัญญาณดาวเทียมได้ ให้ใช้เสา GPS ภายนอกแทน
- หากอุปกรณ์ใช้เสา GPS ภายนอก ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเสาอากาศเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือเครือข่าย NMEA หากจำเป็น โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งเสาอากาศ GPS สำหรับข้อมูลและแผนภาพการเชื่อมต่อ
- หากอุปกรณ์ใช้เสาอากาศ GPS ภายนอกที่เชื่อมต่อโดยใช้เครือข่าย NMEA 2000 ให้เลือก **ตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์** ตรวจสอบว่ามีเสาอากาศปรากฏอยู่ในรายการ หากไม่ปรากฏ ให้ตรวจสอบการติดตั้งเสาอากาศ และการติดตั้งเครือข่าย NMEA 2000
- หากอุปกรณ์มีเสา GPS มากกว่าหนึ่งที่มา ให้เลือกเสาอื่นแทน (*การเลือกที่มาของ GPS*, หน้า 5)

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจจะบ่งชี้ปัญหาที่เกิดขึ้นกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจ่ายไฟกำลังผลิตพลังงานไฟฟ้า
คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ
ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ่างอิงฉลากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้แน่ใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม
- ตรวจสอบเพื่อให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 10 V แต่ขอแนะนำที่ 12 V
ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 10 V อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับพลังงานที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin ที่ support.garmin.com

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ต้องการ

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบของค่าและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษ ถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

- 1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น
หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่
- 2 เลือก **ตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัดระยะทาง**
- 3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ต้องการ
- 4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

ข้อมูลจำเพาะ

ข้อมูลจำเพาะ

รุ่นแปดนิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ขนาด (W×H×D)	265 × 190 × 115 มม. ($10^7/16 \times 7^{31}/64 \times 4^{17}/32$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W×H)	171 × 130 มม. ($6^{47}/64 \times 5^{1/8}$ นิ้ว)
น้ำหนัก	3.23 กก. (7.12 ปอนด์)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	28 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	1.3 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	2.8 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	310 มม. (12.2 นิ้ว)

รุ่นสิบสองนิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ขนาด (W×H×D)	333 × 247 × 97 มม. ($13^7/64 \times 9^{23}/32 \times 3^{13}/36$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W×H)	245 × 184 มม. ($9^{21}/32 \times 7^{1/4}$ นิ้ว)
น้ำหนัก	4.95 กก. (10.91 ปอนด์)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	35 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	1.6 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	3.5 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	460 มม. (18.11 นิ้ว)

รุ่นสับหัวนิ้ว

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ขนาด (W×H×D)	403 × 306 × 94 มม. ($15\frac{7}{8} \times 12\frac{3}{64} \times 3\frac{45}{64}$ นิ้ว)
ขนาดจอแสดงผล (W×H)	(304 × 228 มม. ($11\frac{31}{32} \times 8\frac{63}{64}$ นิ้ว)
น้ำหนัก	7.6 กก. (16.76 ปอนด์)
การใช้กำลังไฟสูงสุดที่ 10 Vdc	47 W
การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc	2.5 A
การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc	4.7 A
ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ	460 มม. (18.11 นิ้ว)

ทุกรุ่น

ข้อมูลจำเพาะ	การวัด
ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F (ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C)
วัสดุ	อะลูมิเนียมหล่อขึ้นรูปและพลาสติกโพลีคาร์บอเนต
กำลังไฟอินพุต	10 ถึง 35 Vdc
ฟิวส์	7.5 A, 42 V fast-acting
NMEA 2000 LEN @ 9 Vdc	2
NMEA 2000 Draw	75 mA สูง

ข้อมูล NMEA 2000 PGN

ส่งและรับสัญญาณ

PGN	คำอธิบาย
059392	การรับรอง ISO
059904	คำขอ ISO
060160	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO: การถ่ายโอนข้อมูล
060416	โปรโตคอลการถ่ายโอน ISO: การจัดการการเชื่อมต่อ
060928	การอ้างสิทธิ์เลขที่อยู่ ISO
065240	ที่อยู่คำสั่ง
126208	ฟังก์ชันกลุ่มคำขอ
126996	ข้อมูลผลิตภัณฑ์
126998	ข้อมูลการกำหนดค่า
127237	ควบคุมทิศมุ่งหน้า/แทร็ค
127245	หางเสือ
127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
127258	ความแปรปรวนทางแม่เหล็ก
127488	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
127489	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: ไดนามิก
127493	พารามิเตอร์การส่ง: ไดนามิก
127505	ระดับของเหลว
127508	สถานะแบตเตอรี่
128259	ความเร็ว: น่านน้ำอ้างอิง
128267	ความลึกของน้ำ
129025	ตำแหน่ง: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129026	COG และ SOG: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
129029	ข้อมูลตำแหน่ง GNSS
129283	ข้อผิดพลาดครอสแทร็ค
129284	ข้อมูลนำทาง
129539	GNSS DOPs
129540	สัญญาณดาวเทียม GNSS ในมุมมอง
130060	เลเบล
130306	ข้อมูลลม
130310	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ลำสมัย)
130311	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ลำสมัย)

PGN	คำอธิบาย
130312	อุณหภูมิ (ลำสมัย)

ส่ง

PGN	คำอธิบาย
126464	ส่งและรับฟังก์ชันกลุ่มรายการ PGN
126984	การตอบสนองการเตือน
127497	พารามิเตอร์การเดินทาง: เครื่องยนต์

รับ

PGN	คำอธิบาย
065030	Generator Average Basic AC Quantities (GAAC)
126983	เตือน
126985	ข้อความเตือน
126987	เกณฑ์การเตือน
126988	ค่าการเตือน
126992	เวลาระบบ
127251	อัตราการใช้
127257	ท่าทาง
127498	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: สเตตัส
127503	สถานะอินพุต AC (ลำสมัย)
127504	สถานะเอาต์พุต AC (ลำสมัย)
127506	สถานะรายละเอียด DC
127507	สถานะเครื่องชาร์จ
127509	สถานะอินเวอร์เตอร์
128000	องศา Leeway ทางทะเล
128275	บันทึกกระยะทาง
129038	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส A
129039	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส B
129040	รายงานตำแหน่งที่ขยาย AIS คลาส B
129044	Datum
129285	การนำทาง: ข้อมูลเส้นทาง, เว็พพอยท์
129794	ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการอยู่กับที่และการเดินทาง AIS คลาส A
129798	รายงานตำแหน่งเครื่องบิน AIS SAR
129799	ความถี่วิทยุ/โหมด/กำลัง

PGN	คำอธิบาย
129802	ข้อความออกอากาศเกี่ยวกับความปลอดภัย AIS
129808	ข้อมูลการโทร DSC
129809	รายงานข้อมูลคงที่ "CS" AIS คลาส B, ส่วน A
129810	รายงานข้อมูลคงที่ "CS" AIS คลาส B, ส่วน B
130313	ความชื้น
130314	ความดันจริง
130316	อุณหภูมิ: ช่วงขยาย
130576	สถานะทริมแท็บ
130577	ข้อมูลทิศทาง

NMEA ข้อมูล 0183

ส่ง

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

รับ

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

คุณสามารถซื้อข้อมูลทั้งหมดเกี่ยวกับรูปแบบและประโยคของ Marine Electronics Association (NMEA) จาก: NMEA, Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA (www.nmea.org)

