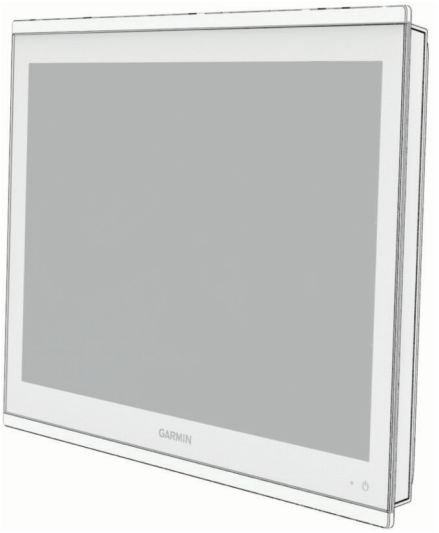
GARMIN®



SERIA GPSMAP®
8400/8600/8700/9000/9500

Podręcznik użytkownika

© 2019 Garmin Ltd. lub jej oddziały

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

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain®, ANT®, Fusion®, GPSMAP®, inReach® oraz VIRB® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanymi w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. ActiveCaptain®, Connect IQ™, ECHOMAP™, GMR Fantom™, Garmin BlueNet™, Garmin ClearVü™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Nautix™, Garmin Navionics Vision+™, Garmin Quickdraw™, GC™, GCV™, GMR™, GRID™, GXM™, LiveScope™, MotionScope™, OneChart™, OneHelm™, Panoptix™, Reactor™, Shadow Drive™, SmartMode™ oraz SteadyCast™ są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. Lub jej podmiotów zależnych. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.

Mac® jest znakiem towarowym firmy Apple Inc. zarejestrowanym w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Znak i logo BLUETOOTH® stanowią własność firmy Bluetooth SIG, Inc., a używanie ich przez firmę Garmin podlega warunkom licencji. Blu-Ray™ jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Blu-ray Disc Association.Chromecast™ jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Google Inc.CZone™ jest znakiem towarowym firmy Power Products, LLC. Color Thermal Vision™ jest znakiem towarowym firmy FLIR Systems, Inc. FLIR® oraz MSX® są zastrzeżonymi znakami towarowymi firmy FLIR Systems, Inc. HDMI® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy HDMI Licensing, LLC.Mercury® oraz Skyhook® są znakami towarowymi firmy Brunswick Corporation. NMEA®, NMEA 2000® oraz logo NMEA 2000 są zastrzeżonymi znakami towarowymi organizacji National Marine Electronics Association.microSD® oraz logo microSD są znakami towarowymi firmy SD-3C, LLC. Optimus® oraz SeaStation® są zastrzeżonymi znakami towarowymi firmy Dometic®. CHARGE™, C-Monster® oraz Power-Pole® są zastrzeżonymi znakami towarowymi firmy JL Marine Systems, Inc. SD® oraz logo SDHC są znakami towarowymi firmy SD-3C, LLC. SiriusXM® oraz wszystkie powiązane znaki i logo są znakami towarowymi firmy SiriusXM Radio Inc. Wszelkie prawa zastrzeżone.USB-C® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy USB Implementers Forum. Wi-Fi® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Wi-Fi Alliance Corporation. Windows® jest zastrzeżonym znakiem towarowym firmy Microsoft Corporation w Stanach Zjednoczonych i w innych krajach. Yamaha®, logo Yamaha, Command Link Plus® oraz Helm Master® są znakami towarowymi firmy YAMAHA Motor Co., LTD. Wszystkie pozostałe znaki towarowe i prawa autorskie stanowią własność poszczególnych jednostek.

Spis treści

Wstęp 1
- Osłona ochronna 1
- Ogólne informacje o urządzeniu 2
  - Korzystanie z ekranu dotykowego 2
  - Przyciski na ekranie 3
  - Blokowanie i odblokowanie ekranu dotykowego 5
  - Widok złącza (modele 8x10, 8x12 i 8x16) 5
  - Widok złącza (modele 8x17, 8x22 i 8x24) 6
  - Widok złącza (modele 8700) 7
  - Widok złącza (modele 9000) 8
  - Widok złącza (modele 9500) 9
- Porady i skróty (modele MFD) 10
- Wskazówki i skróty (modele 8700 i 9500) 11
- Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym 11
- Uzyskiwanie podręczników użytkownika z Internetu 11
- Centrum obsługi klienta firmy Garmin 11
- Karty pamięci 12
  - Wkładanie kart pamięci (GPSMAP 8x10/8x12/8x16/9x19/9x22/9x24/9x27) 13
  - Wkładanie karty pamięci (GPSMAP 8x17/8x22/8x24/87xx/9500) 14
- Odbieranie sygnałów z satelitów GPS 14
  - Wybór źródła GPS 14

Dostosowywanie plotera nawigacyjnego 15
- Ekran główny 15
  - Przycisk przypinania funkcji 16
  - Zmienianie kolejności elementów kategorii 16
- Pasek menu 16
  - Wyświetlanie i ukrywanie paska menu 17
- Ustawianie typu jednostki 17
- Regulowanie podświetlenia 17
- Dostosowywanie schematu kolorów 18
- Dostosowywanie motywu kolorów 18
- Włączanie blokady ekranu 18
- Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego 18
- Automatyczne wyłączanie systemu 18
- Dostosowywanie stron 19
  - Tworzenie nowej strony Kombinacje 19
  - Dodawanie układu SmartMode 19
  - Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji 20
  - Usuwanie strony Kombinacje 20
  - Dostosowywanie nakładek danych 20
  - Resetowanie układów stacji 21
  - Dostosowywanie ekranu startowego 21
- Zapamiętane ustawienia 21
  - Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami 21
  - Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia 21

Sterowanie ploterem nawigacyjnym 21
- Sterowanie głosem 22
  - Zmienianie języka sterowania głosowego w ploterze nawigacyjnym Garmin 22
  - Obsługiwane zestawy słuchawkowe 22
  - Parowanie bezprzewodowego zestawu słuchawkowego z ploterem nawigacyjnym Garmin 22
  - Korzystanie z bezprzewodowego zestawu słuchawkowego z ploterem nawigacyjnym Garmin 22
  - Parowanie zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym Garmin w celu umożliwienia sterowania głosowego 23
    - Włączanie trybu łodzi na zegarku Garmin 23
  - Korzystanie z zegarka Garmin do sterowania głosowego ploterem nawigacyjnym Garmin 23
  - Polecenia głosowe plotera nawigacyjnego 24

Pilot GRID 28
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera 28
Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID 28
Parowanie urządzenia GRID 20 z urządzenia GRID 20 28
Obracanie urządzenia GRID 28

Aplikacja ActiveCaptain 29

Uwagi dotyczące ActiveCaptain i Garmin BlueNet 29
ActiveCaptainRole 29
Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain 30
Włączanie powiadomień z telefonu 31
Odbieranie powiadomień 31
Zarządzanie powiadomieniami 32
Ustawienie prywatnych powiadomień 32
Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain 33
Aktualizowanie map przy użyciu ActiveCaptain 33
Subskrypcje map 34

Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi 34

Sieć Wi-Fi 34
Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi 34
Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego 34
Zmienianie kanału bezprzewodowego 34
Zmienianie hosta Wi-Fi 34
Bezprzewodowy pilot zdalnego sterowania 35
Parowanie bezprzewodowego pilota zdalnego sterowania z ploterem nawigacyjnym 35
Włączenie i wyłączenie podświetlenia pilota 35
Odłączanie pilota od wszystkich ploterów nawigacyjnych 35
Parowanie zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym Garmin 35
Bezprzewodowy czujnik wiatru 36
Podłączanie czujnika bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego 36
Regulowanie orientacji czujnika wiatru 36
Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin 36

Mapy i widoki 3D mapy 37

Szczegółowe mapy 37
Aktywowanie subskrypcji map morskich 38
Kupowanie subskrypcji mapy za pomocą ActiveCaptain 38
Odnawianie subskrypcji 38
Mapa nawigacyjna i mapa wędkarska 39
Symbole mapy 39
Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego 39
Pomiar dystansu na mapie 40
Tworzenie punktu na mapie 40
Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie 40
Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych 40
Nawigacja do punktu na mapie 41
Funkcje płatnych map 42
Widok mapy Fish Eye 3D 43
Wyświetlanie informacji o stacjach pływów 43
Animowane wskaźniki pływów i prądów 44
Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów 44
Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej 45
Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych 45
System automatycznej identyfikacji 46
Symbole celów AIS 47
Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS 48

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS..... 48
Aktywacja celu dla statku AIS..... 48
Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel..... 48
Dezaktywacja celu dla statku AIS..... 48
Wyświetlanie statków AIS na mapie lub w widoku mapy 3D..... 49
Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa..... 49
Pomoce nawigacyjne AIS..... 50
Sygnały wzywania pomocy AIS.... 51
Wyłączanie odbioru sygnału AIS..... 51
Wyłączanie komunikatów ostrzegawczych nadawanych przez AIS..... 52
Menu mapy..... 52
Warstwy mapy..... 52
Ustawienia warstw mapy..... 53
Ustawienia warstwy głębokości... 53
Ustawienia warstwy Moja łódź..... 53
Ustawienia layline..... 54
Ustawienia warstwy danych użytkownika..... 54
Ustawienia warstwy Inne statki.... 54
Ustawienia warstwy wody..... 55
Cieniowanie zakresu głębokości.. 55
Ustawienia warstwy Pogoda..... 56
Ustawienia nakładki radaru..... 56
Ustawienia mapy..... 57
Ustawienia widoku Fish Eye 3D..... 57
Obsługiwane mapy..... 57

Garmin Quickdraw Contours — mapy..... 58

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours..... 58
Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours..... 59
Społeczność Garmin Quickdraw..... 59
Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain..... 59
Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain..... 59
Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain..... 59
Garmin Quickdraw Contours — ustawienia..... 60

Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego..... 60

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji..... 61
Oznaczenia kolorów trasy..... 62
Cele..... 62
Wyszukiwanie celu według nazwy... 62
Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej..... 62
Wyszukiwanie celu z usługami morskimi..... 63
Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do..... 63
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą..... 63
Punkty trasy..... 63
Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu..... 63
Tworzenie punktu w innej pozycji.... 64
Oznaczanie pozycji człowiek za burtą lub innej pozycji SOS..... 64
Odwzorowanie punktu trasy..... 64
Wyświetlanie listy punktów..... 64
Edytowanie zapisanego punktu..... 65
Przenoszenie zapisanego punktu trasy..... 65
Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego..... 66
Usuwanie punktu lub pozycji MOB... 66
Usuwanie wszystkich punktów..... 66
Trasy..... 66
Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią..... 67
Tworzenie i zapisywanie trasy..... 67
Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej..... 67
Edytowanie zapisanej trasy..... 67
Znajdowanie trasy i podróż zapisaną trasą..... 68

Przeglądanie zapisanej trasy oraz podróż równolegle do niej 68
Inicjowanie wzorca poszukiwania 69
Usuwanie zapisanej trasy 69
Usuwanie wszystkich zapisanych tras 69
Nawigacja automatyczna 69
Ustawianie ścieżki funkcji Nawig. autom. i podążanie nią 69
Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Nawig. autom. 70
Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawig. autom. 70
Anulowanie trwającego obliczania Nawig. autom. 70
Ustawianie zaplanowanego przybycia 70
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej 71
Regulowanie dystansu od brzegu 72
Ślady 72
Wyświetlanie śladów 72
Ustawianie koloru aktywnego śladu 73
Zapisywanie aktywnego śladu 73
Wyświetlenie listy zapisanych śladów 73
Edytowanie zapisanego śladu 73
Zapisywanie śladu jako trasy 73
Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróż zarejestrowanym śladem ... 73
Usuwanie zapisanego śladu 73
Usuwanie wszystkich zapisanych śladów 74
Odtwarzanie aktywnego śladu 74
Czyszczenie aktywnego śladu 74
Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania 74
Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu 74
Granice 75
Tworzenie granicy 75
Konwersja trasy do granicy 75
Konwersja śladu do granicy 75
Edycja granicy 75
Łączenie granicy z układem SmartMode 75
Ustawianie alarmu granicy 76
Wyłączanie wszystkich alarmów granicy 76
Usuwanie granicy 76
Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, śladów, tras i granic 76

Funkcje żeglarskie 76

Ustawienie typu jednostki dla funkcji żeglarskich 76
Regaty 76
Naprowadzanie na linię startu 77
Ustawianie linii startu 77
Korzystanie z naprowadzania na linię startu 77
Uruchamianie stopera regatowego .. 77
Zatrzymywanie stopera regatowego 77
Ustawianie odległości między dziobem a anteną GPS 78
Ustawienia layline 78
Wykresy biegunowe 79
Wybór fabrycznie załadowanego wykresu biegunowego 79
Ręczne importowanie wykresu biegunowego 79
Wyświetlanie szczegółów wykresu biegunowego 80
Wyświetlanie danych biegunowych w polach danych 80
Dostosowywanie skali wykresu biegunowego 80
Wyłączanie danych wykresu biegunowego 81
Ustawianie przesunięcia kilu 81
Działanie autopilota żeglarskiego 82
Utrzymywanie wiatru 82
Zmienianie typu utrzymywania kierunku wiatru 82
Włączanie utrzymywania wiatru ... 83
Włączanie funkcji utrzymywania kierunku wiatru w trybie utrzymywania kursu 83
Regulowanie kąta utrzymywania kierunku wiatru 83
Hals i zwrot przez rufę 83
Halsowanie i zwrot przez rufę w trybie utrzymywania kierunku ... 83

Halsowanie i zwroty przez rufę w trybie utrzymywania wiatru 84
Ustawianie opóźnienia halsu 84
Włączanie blokady zwrotu przez rufę 84
Dostosowywanie prędkości halsu i zwrotu przez rufę 84
Linia kierunku i znaczniki kątów 84
Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów 85
Wyświetlanie danych łodzi żaglowych 85

Echosonda Fishfinder 85

Przerywanie przesyłania sygnałów echosondy 86
Widok sonaru Tradycyjny 86
Widok echosondy z podziałem częstotliwości 86
Widok echosondy Garmin ClearVü 87
Widok echosondy Garmin SideVü 88
SideVüTechnologia skanująca 89
Pomiar dystansu na ekranie sonaru 89
Widoki echosondy Panoptix 89
LiveVüWidok pod kadłubem sonaru 90
Widok przed kadłubem sonaru LiveVü 91
Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü 92
Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D z wiązką w dół 93
Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym 94
Warstwa LiveVü 95
True Motion 96
Garmin FrontVüWidok sonaru 96
Widok echosondy z potrójną wiązką 97
Widok echosondy LiveScope 98
Powiększanie widoku echosondy Panoptix LiveVü i LiveScope 99
Widok Perspektywa 99
Widoki echosondy na ekranach kombinacji 100
Określanie typu przetwornika 100
Wybór źródła echosondy 100
Zmiana nazwy źródła echosondy .. 100
Udostępnianie echosondy 101
Synchronizacja wartości przesuwu echosondy 101
Wstrzymywanie i wznawianie wyświetlania echosondy 101
Uwagi dotyczące wstrzymywania pracy echosondy 102
Wyświetlanie historii echosondy 102
Tworzenie punktu na ekranie echosondy 102
Dostosowywanie poziomu szczegółowości 103
Dostosowywanie intensywności kolorów 103
Konfiguracja echosondy 104
Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru 104
Włączanie widoku echosondy z podziałem powiększenia 104
Ustawianie prędkości przesuwu 105
Regulacja zakresu 105
Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru 106
Ustawienia wyglądu echosondy 106
Alarmy echosondy 108
Zaawansowane ustawienia echosondy 109
Ustawienia instalacyjne przetwornika 110
Częstotliwości sonaru 111
Wybieranie częstotliwości przetwornika 111
Tworzenie predefiniowanej częstotliwości 111
Włączanie funkcji A-Scope 112
Kompensacja falowania 112
Konfiguracja czujników pod kątem kompensacji falowania 113
Używanie kompensacji falowania w widoku echosondy 113
Włączanie kompensacji falowania 113
Ustawienia sonaru Panoptix 114
Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü 114

Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü 114
Ustawienia echosondy LiveVü z wiązką do przodu i Garmin FrontVü 114
Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü i Garmin FrontVü 115
Ustawianie alarmu głębinowego Garmin FrontVü 115
Ustawienia wyglądu LiveVü i Garmin FrontVü 115
Ustawienia układu LiveVü i Garmin FrontVü 116
Ustawienia wyglądu RealVü 116
Ustawienia instalacyjne przetwornika Panoptix 116
Ustawianie przesunięcia dziobu . 117
Kalibracja kompasu 117
Ustawienia echosondy Perspektywa i LiveScope 118
Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa 119
Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope 119
Ustawienia układu echosondy Perspektywa i LiveScope 119
Ustawienia instalacji przetwornika LiveScope i Perspektywa 120

Radar 120

Interpretacja wskazań radaru 121
Nakładki radaru 121
Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy 122
Przesyłanie sygnałów radarowych 122
Przerywanie przesyłania sygnałów radarowych 122
Konfiguracja trybu cyklu przesyłu .. 122
Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej 123
Regulacja zasięgu radaru 123
Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru 123
Radar dopplerowski MotionScope 123
Włączanie stref strzeżonych 124
Określanie okrągłej strefy strzeżonej 124
Określanie częściowej strefy strzeżonej 125
MARPA 125
Symbole celów MARPA 126
Automatyczne odbieranie celów MARPA 126
Automatyczne usuwanie obiektów MARPA 126
Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu 126
Usuwanie znacznika MARPA z obiektu 126
Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA 126
Wyświetlanie listy zagrożeń AIS 127
Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru 127
Ustawienia alarmu wykrywania niebezpiecznych obiektów MARPA 127
VRM i EBL 127
Wyświetlanie i dostosowywanie znaczników VRM i linii EBL 128
Szybki pomiar dystansu i namiaru do obiektu 128
Zmiana znacznika odniesienia linii namiarowej EBL 128
Zmiana zmiennego początku znacznika VRM i linii EBL 128
Korzystanie z szybkich działań VRM i EBL na ekranie radaru 129
Ślady echa 129
Włączanie śladów echa 129
Regulowanie długości śladów echa 129
Usuwanie śladów echa 129
Ustawienia radaru 130
Wzmocnienie sygnału radarowego 130
Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru 130
Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru 130
Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu 130
Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru 131

Ustawienia filtra radaru 131
Korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru 131
Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru 131
Uśrednianie wielu skanów na ekranie radaru 131
Menu Opcje radaru 132
Menu Ustawienia radaru 132
Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru 132
Ustawienia wyglądu radaru 133
Ustawienia instalacji radaru 133
Pomiar i ustawienie przesunięcia na przedzie łodzi 133
Ustawianie własnej pozycji zatrzymania 133
Ustawienia warstwy radaru Moja łódź 133
Ustawienia mapy nakładki radaru .. 134
Wybór innego źródła danych sonaru . 134

Autopilot 134

Konfigurowanie autopilota 134
Wybieranie preferowanego źródła kursu 135
Otwieranie ekranu autopilota 135
Ekran autopilota 135
Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym 136
Ustawianie oszczędzania energią .. 136
Włączanie funkcji Shadow Drive™ .. 136
Pasek nakładki autopilota 137
Włączanie autopilota 137
Regulowanie kursu przy użyciu steru 137
Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego 138
Wzorce sterowania 138
Używanie wzorca zawracania 138
Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu 138
Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania 138
Używanie wzorca pętli Williamsona 138
Używanie wzorca ruchu po orbicie 138
Konfigurowanie i używanie wzorca liścia koniczyny 139
Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania 139
Anulowanie wzorca sterowania 139
Dostosowywanie reakcji autopilota ... 139
Włączanie automatycznej reakcji .. 140
Tryb niskiej prędkości autopilota 140
Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota 140
Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota 140
Włączanie autopilota w zegarku Garmin 141
Własne ustawienia przycisków pilota 141
Sterowanie autopilotem za pomocą pilota zdalnego sterowania GRID 20 . 141
Pilot zdalnego sterowania do autopilota Reactor™ 141
Parowanie autopilota Reactor z ploterem nawigacyjnym 142
Zmienianie funkcji przycisków pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor 142
Aktualizacja oprogramowania pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor 142
Klawiatura autopilota 142
Domyślne akcje klawisza funkcyjnego 143
Konfigurowanie klawiszy funkcyjnych 143
Tryb sterowania wspomaganego 143
Włączanie trybu sterowania wspomaganego 143
Autopilot Yamaha 144
Ekran autopilota Yamaha 144
Ustawienia autopilota Yamaha .. 145
Pasek nakładki autopilota Yamaha 145

Sterowanie silnikiem zaburtowym Force® 146

Podłączanie do silnika zaburtowego . 146
Dodawanie elementów sterujących silnika zaburtowego do ekranów 147

Pasek sterowania silnikiem trollingowym 147
Ciąg wsteczny 148
Ustawienia silnika zaburtowego 149
Przypisywanie skrótu do przycisków skrótu pilota silnika zaburtowego .. 149
Kalibracja kompasu silnika zaburtowego 149
Ustawianie przesunięcia dziobu 150
Kalibracja wyrównania układu kierowniczego 150

Cyfrowe wywołanie selektywne 151

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF 151
Włączanie DSC 151
Lista DSC 151
Wyświetlanie listy DSC 151
Dodawanie kontaktu DSC 151
Sygnał wzywania pomocy 152
Nawigowanie do statku wzywającego pomocy 152
Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF 152
Sygnały wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego 152
Śledzenie pozycji 152
Wyświetlanie raportu pozycji 152
Nawigowanie do śledzonego statku 153
Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku 153
Edycja informacji w raporcie pozycji 153
Usuwanie wezwania pozycja-raport. 153
Wyświetlanie szlaków na mapie 153
Indywidualne rutynowe wywołanie 153
Wybór kanału DSC 154
Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania 154
Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS 154

Wskaźniki i wykresy 154

Wyświetlanie wskaźników 155
Ikony ostrzeżeń silnika 155
Zmiana danych wyświetlanych na wskaźnikach 155
Dostosowywanie wskaźników 156
Dostosowywanie limitów dla wskaźnika silnika i wskaźnika paliwa 156
Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach 156
Dostosowywanie wyświetlania silników na wskaźnikach 156
Włączanie alarmów stanu dla wskaźników silnika 156
Włączanie niektórych alarmów stanu dla wskaźników silnika 157
Wskaźniki silnika spalinowego i elektrycznego Yamaha 157
Ikony funkcji silnika spalinowego i elektrycznego 158
Ikony stanu silnika spalinowego i elektrycznego 159
Ikony ostrzegawcze silnika spalinowego i elektrycznego 159
Konfiguracja wskaźników 160
Konfiguracja liczby silników 160
Konfiguracja czujników poziomu w zbiorniku 161
Zmiana wyświetlanych danych .. 161
Ustawienia danych z silnika Yamaha 161
Wskaźniki silnika Mercury® 162
Ustawianie alarmu paliwa 163
Synchronizowanie danych dotyczących paliwa z faktycznym stanem paliwa 163
Wyświetlanie wskaźników wiatru 163
Ustawienie wskaźnika wiatru 163
Konfigurowanie źródła prędkości .. 164
Ustawienie źródła kierunku dla wskaźnika wiatru 164
Ustawienie bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru 164
Wyświetlanie wskaźników podróży ... 164
Resetowanie wskaźników podróży 164
Wyświetlanie wykresów 165
Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu 165
Wyłączanie filtrowania wykresu 165

Wiadomości inReach..... 165
Podłączanie urządzenia inReach do plotera nawigacyjnego..... 166
Odbieranie wiadomości..... 166
Odpowiadanie na wiadomość..... 166
Wysyłanie wiadomości kontrolnych.. 167
Rozpoczynanie nowej rozmowy..... 167
Wysyłanie gotowej wiadomości..... 167
Wysyłanie własnej wiadomości..... 167
Sygnały inReach SOS..... 168
Nadawanie sygnału inReach SOS.. 168
Komunikacja z zespołem Garmin Response w trakcie nadawania sygnału SOS..... 168
Anulowanie sygnału inReach SOS. 169
Zmiana ustawień śledzenia inReach. 169

Przełączanie cyfrowe..... 169
Dodawanie i edytowanie strony przełączania cyfrowego..... 169
Garmin Boat Switch™..... 169
Konfigurowanie urządzenia Garmin Boat Switch..... 169
Konfigurowanie przełącznika jako przełącznika chwilowego..... 170
Nadawanie nazwy przełącznikowi..... 170
Etykietowanie przełącznika..... 170
Wyświetlanie i ukrywanie przełączników..... 170
Konfigurowanie opcji świateł nawigacyjnych..... 171
Korzystanie z przełączników pompy zęzowej..... 171
Korzystanie z przyciemnianych świateł..... 171

Sterowanie sprzętem innych firm zainstalowanym na statku..... 172
System kotwicy Power-Pole®..... 172
Włączanie nakładki kotwicy Power-Pole lub systemu CHARGE™..... 172
Konfigurowanie kotwicy Power-Pole..... 172
Nakładka Power-Pole..... 173
Funkcja zaawansowanej kontroli łodzi Power-Pole..... 174
Nakładka CHARGE..... 175
Włączanie panelu sterowniczego Mercury Helm..... 176
Funkcje sterowania Mercury Troll..... 176
Dodawanie nakładki sterowania Mercury Troll..... 176
Nakładka Mercury Troll..... 177
Tempomat Mercury..... 177
Włączanie nakładki tempomatu Mercury..... 177
Nakładka tempomatu Mercury..... 178
Szczegóły silnika Mercury..... 178
Dodawanie nakładki silnika Mercury..... 178
Nakładka silnika Mercury..... 179
Włączanie ustawienia Wyłącz tłumienie wydechu silnika Mercury 179
Kontrola aktywnego trymu Mercury... 179
Dodawanie nakładki aktywnego trymu Mercury..... 179
Nakładka aktywnego trymu Mercury..... 180
Sterowanie cyfrową kotwicą Skyhook®..... 180
Dodawanie nakładki sterowania cyfrową kotwicą Skyhook..... 180
Nakładka cyfrowej kotwicy Skyhook..... 181
Nakładka Drifthook..... 181
Funkcje Dometic® Optimus®..... 181
Aktywowanie paska nakładki Optimus..... 181
Pasek nakładki Optimus — ogólne informacje..... 182
Symbole nakładki Optimus..... 182
Tryb awar. Optimus..... 183

Pływy, prądy i informacje astronomiczne.....183
Nakładki pływów i prądów..... 183
Dodawanie nakładek pływów i prądów..... 184
Informacje o stacjach pływów..... 184
Informacje o stacjach prądów..... 184
Informacje astronomiczne..... 184
Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat..... 184

Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów 185
Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej 185

Komunikaty i ostrzeżenia 185

Wyświetlanie komunikatów i ostrzeżeń 185
Sortowanie i filtrowanie wiadomości 185
Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci 185
Usuwanie wszystkich komunikatów i ostrzeżeń 186

Odtwarzacz multimedialny 186

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego 186
Ikony odtwarzacza multimedialnego 187
Wybieranie urządzenia multimedialnego i źródła 187
Dostosowywanie głośności i poziomu dźwięku 187
Regulowanie głośności 187
Regulowanie poziomu dźwięku 188
Wyciszanie multimediów 188
Automatyczna regulacja głośności na podstawie prędkości 188
Włączanie automatycznej regulacji głośności na podstawie prędkości 188
Ustawienia automatycznej regulacji głośności 188
Informacja o źródle prędkości 189
Strefy i grupy zestawów stereo 189
Wybieranie strefy głównej 190
Dostosowywanie głośności strefy . 190
Wyłączanie strefy głośników 190
Tworzenie grupy 190
Edytowanie grupy 191
Synchronizacja grupy 191
Odtwarzanie muzyki 191
Przeglądanie muzyki 191
Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego 192
Ustawianie utworu do powtarzania 192
Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania 192
Ustawianie utworów do odtwarzania losowego 192
Radio 192
Ustawianie regionu tunera 192
Zmiana stacji radiowej 192
Zmienianie trybu dostrajania 193
Zapamiętane 193
Zapamiętywanie stacji 193
Wybieranie zapamiętanych stacji 193
Usuwanie zapamiętanych stacji . 193
Odtwarzanie w systemie DAB 193
Ustawianie regionu tunera DAB 193
Wyszukiwanie stacji DAB 193
Zmiana stacji DAB 194
Wybieranie stacji DAB z listy 194
Wybieranie stacji DAB z kategorii 194
Zapamiętane DAB 194
Zapamiętywanie stacji DAB 194
Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy 194
Usuwanie zapamiętanych stacji DAB 194
Radio satelitarne SiriusXM 194
Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM 194
Aktywowanie subskrypcji SiriusXM 195
Dostosowywanie listy kanałów 195
Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście 195
Kontrola rodzicielska 195
Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM 195
Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM 196
Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM 196
Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej .. 196
Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM ... 196
Ustawianie nazwy urządzenia 196

Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego 196
Zwrotny kanał audio 197

Konfigurowanie zestawu stereo w ploterze nawigacyjnym 197

Pogoda SiriusXM 197

Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM 197
Transmisje danych pogodowych 198
Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne 198
Wyświetlanie informacji o opadach ... 198
Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych 198
Informacje o huraganie 198
Informacje o prognozie 199
Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża 199
Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego 199
Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia 199
Prognozy dla miast 200
Wyświetlanie danych mapowania ryb 200
Wyświetlanie warunków morskich 200
Wiatry powierzchniowe 201
Wysokość, częstotliwość i kierunek fali 201
Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego 201
Wyświetlanie informacji o temperaturze morza 201
Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody 202
Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza 202
Informacje o widoczności 202
Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego .. 202
Wyświetlanie raportów z boi 202
Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi. 203
Nakładka pogody 203
Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody 203

Wyświetlanie filmu 203

Wybór źródła sygnału wideo 203
Naprzemienne wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo 204
Sieciowe urządzenia wideo 204
Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci 204
Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci 204
Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci 204
Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci 205
Ustawienia kamery 205
Ustawienia wideo 205
Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo 206
Sterowanie ruchem kamery 206
Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie 206
Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów 206
Konfigurowanie wyświetlania filmów 207
Zmiana widoku z kamery 207
Odbicie lustrzane lub obracanie obrazu z kamery 207
Konfigurowanie linii pomocniczych 208
Śledzenie kamerą 209
Ustawianie kąta i wysokości kamery 209
Używanie Blokada kompasowa 209
Korzystanie z Blokada na jednostce 210
Kamery sportowe GarminVIRB® 210
Podłączanie kamery sportowej VIRB 360. 211
Podłączanie kamery sportowej VIRB 211

Sterowanie kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego 211
Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB 212
Usuwanie filmu VIRB 212
Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB 212
Ustawienia kamery sportowej VIRB 212
Konfiguracja ustawień wideo kamery sportowej VIRB 213
Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów 213
HDMI — uwagi dotyczące obrazu 214
Sterowanie dźwiękiem HDMI 215
Parowanie kamery sportowej GC 100 za pomocą plotera nawigacyjnego Garmin 216

System kamer widoku otoczenia .. 216

Zmiana kamery 217
Wyświetlanie obrazu z kamery na pełnym ekranie 217
Zmiana układu systemu kamer widoku otoczenia 217
Wyświetlanie i ukrywanie wirtualnego odbojnika 217
Regulowanie wirtualnego odbojnika 218
Wyświetlanie znacznika odległości ... 218
Sterowanie ruchem kamery otoczenia 218
Zmiana nazwy kamery 218
Ustawianie kamery na odbity obraz z rufy 218
Wykrywanie obiektów i alert punktów alarmowych 219
Włączanie sygnalizatora zbliżeniowego 220
Działanie wyciszonego sygnalizatora zbliżeniowego 220

Sterowanie oświetleniem LED 221

Konfiguracja kontrolera światła LED . 221
Uruchamianie podłączonych diod LED 221
Zmiana nazwy oświetlenia LED 222
Kojarzenie diod LED ze strefami dźwięku 222
Zmiana nazwy kontrolera światła LED 222
Demontaż kontrolera światła LED .. 223
Ekran sterowania oświetleniem LED . 223
Włączanie i wyłączanie świateł LED 224
Regulacja jasności światła LED 224
Zmiana koloru światła LED 224
Zmiana efektów świetlnych LED 224
Ustawianie świateł LED tak, aby reagowały na muzykę 225
Scenariusze świetlne LED 225
Tworzenie nowego scenariusza świetlnego LED 225
Edycja scenariusza świetlnego LED 226
Rozpoczęcie scenariusza świetlnego LED 226
Usuwanie scenariusza świetlnego LED 226
Grupy świateł LED 226
Tworzenie i dodawanie świateł do grupy świateł LED 227
Edytowanie grupy świateł LED 227
Zmiana nazwy grupy świateł LED .. 227

Konfiguracja urządzenia 227

Ustawienia systemowe 227
Ustawienia dźwięku i wyświetlania 228
Ustawienia dźwięku 228
Ustawienia pozycjonowania satelitarnego (GPS) 229
Ustawienia stacji 229
Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym .. 229
Wyświetlanie dziennika zdarzeń 229
Sortowanie i filtrowanie zdarzeń 229
Zapisywanie zdarzeń na karcie pamięci 230
Usuwanie wszystkich zdarzeń z dziennika zdarzeń 230
Wyświetlanie informacji dotyczących zgodności i przepisów związanych z e-etykietami 230
Ustawienia preferencji 230
Ustawienia jednostek 230

Ustawienia nawigacji 231
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej 231
Regulowanie dystansu od brzegu 232
Ustawienia komunikacji 233
Wyświetlanie podłączonych urządzeń 233
Ustawienia sieci NMEA0183 233
Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183 233
Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183 233
Ustawienia NMEA 2000 234
Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci 234
Sieć Garmin BlueNet i starsza sieć Garmin Marine Network 234
Ustawienia USB DRD 234
Ustawianie alarmów 234
Alarmy nawigacji 235
Ustawianie alarmu kotwicznego 235
Alarmy systemu 235
Alarmy echosondy 236
Ustawianie alarmów pogodowych . 236
Ustawianie alarmu paliwa 236
Ustawienia Moja łódź 237
Ustawianie przesunięcia kilu 238
Ustawianie przesunięcia temperatury wody 239
Ustawienia paliwa 239
Kalibracja czujnika prędkości po wodzie 240
Inne ustawienia statków 240
Ustawienia synchronizowane w sieci Garmin Marine Network. 241
Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego .. 242

Udostępnianie i zarządzanie danymi użytkownika 242

Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów . 242
Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci 243
Kopiowanie wszystkich danych użytkownika na kartę pamięci 243
Kopiowanie danych użytkownika z określonego obszaru na kartę pamięci 243
Aktualizacja wgranych map za pomocą karty pamięci i Garmin Express 244
Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze 244
Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego 244
Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci 244

Załącznik 245

Dbanie o urządzenie 245
Czyszczenie ekranu 245
ActiveCaptain i Garmin Express 245
Aplikacja Garmin Express 246
Instalowanie aplikacji Garmin Express na komputerze 246
Rejestrowanie urządzenia za pomocą aplikacji Garmin Express 247
Aktualizowanie map za pomocą aplikacji Garmin Express 248
Aktualizacje oprogramowania 249
Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express 249
Aktualizacja oprogramowania urządzenia za pomocą karty pamięci 250
Urządzenie NMEA 0183 ze schematem styków na przewodzie audio 250
Elementy sterujące ekranu dotykowego podłączonego komputera (modele z wyświetlaczem wielofunkcyjnym) .. 251
Elementy sterujące ekranu dotykowego podłączonego komputera (modele 8700 i 9500) 252
Sterowanie komputerem za pomocą plotera nawigacyjnego 253
Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci ... 254
Zrzuty ekranowe 254
Wykonywanie zrzutów ekranowych 254
Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera 254
Rozwiązywanie problemów 254
Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS 254

Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza 255
Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu 255
Dane techniczne 256
GPSMAP 8x10 — dane techniczne . 256
GPSMAP 8x12 — dane techniczne . 257
GPSMAP 8x16 — dane techniczne . 258
GPSMAP 8x17 — dane techniczne . 259
GPSMAP 8x22 — dane techniczne . 260
GPSMAP 8x24 — dane techniczne . 261
GPSMAP 9x19 — dane techniczne . 262
GPSMAP 9x22 — dane techniczne . 263
GPSMAP 9x24 — dane techniczne . 264
GPSMAP 9x27 — dane techniczne . 265
GPSMAP 8700 — dane techniczne 266
GPSMAP 9500 — dane techniczne 267
Dane techniczne modeli sonaru 267
Zalecane wymiary obrazu startowego 268
Informacje o NMEA 2000 PGN 269
Informacje o J1939 272
NMEA 0183 — informacje 273
Interfejsy i usługi sieciowe 274

Wstęp

⚠ OSTRZEŻENIE

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

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne we wszystkich modelach.

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

Osłona ochronna

⚠ OSTRZEŻENIE

Niektóre osłony ochronne mogą zawierać magnesy. W pewnych okolicznościach magnesy te mogą powodować zakłócenia w pracy niektórych urządzeń medycznych, np. stymulatorów serca czy pomp insulinowych. Osłony ochronne, które zawierają magnesy, należy trzymać z daleka od takich urządzeń medycznych. Osłony ochronne, które zawierają magnesy, są płaskie i przylegają do ekranu urządzenia, podczas gdy osłony bez magnesów mają krawędź, która umożliwia przymocowania osłony do boków urządzenia.

NOTYFIKACJA

Niektóre osłony ochronne zawierają magnesy. W pewnych okolicznościach magnesy te mogą powodować uszkodzenie niektórych urządzeń elektronicznych, np. dysków twardych w laptopach. Należy zachować ostrożność podczas korzystania z takich urządzeń elektronicznych w pobliżu osłony ochronnej.

Przed przemieszczeniem łodzi należy zdjąć osłonę przeciwsłoneczną. Pozostawienie osłony przeciwsłonecznej na urządzeniu, gdy łódź się porusza, może doprowadzić do tego, że osłona się odłączy, zostanie zgubiona lub wpadnie do wody.

Osłona zabezpieczająca chroni ekran, gdy urządzenie nie jest używane.

Ogólne informacje o urządzeniu

1	Ekran dotykowy
2	Przycisk zasilania
3	Automatyczny czujnik podświetlenia

Korzystanie z ekranu dotykowego

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

Przyciski na ekranie

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

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

Blokowanie i odblokowanie ekranu dotykowego

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

1 Aby zablokować ekran, wybierz ⏻ > **Zablokuj ekran dotykowy**.

2 Wybierz ⏻, aby odblokować ekran.

Widok złącza (modele 8x10, 8x12 i 8x16)

Rodzaj złączy i ich umiejscowienie różni się w zależności od modelu. Poniżej przedstawiono model GPSMAP 8612xsv.

1	2 gniazda karty pamięci microSD®; maks. pojemność karty: 32 GB[1].
NETWORK	Sieć Garmin Marine Network
HDMI IN	Wejście HDMI®
HDMI OUT	HDMI out
CVBS IN	Kompozytowe wejście sygnału wideo
AUDIO	NMEA® 0183 i wyjście audio
POWER	Zasilanie
USB	Micro-USB do podłączenia kompatybilnego czytnika kart Garmin lub podłączenia i sterowania komputerem za pomocą ekranu dotykowego plotera nawigacyjnego
12-PIN XDCR	Przetwornik 12-pin
LVS XDCR	przetwornik jednomatrycowy LiveScope™
8-PIN XDCR	Przetwornik 8-pin
NMEA 2000	Sieć NMEA 2000®
J1939	Sieć J1939

[1] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Widok złącza (modele 8x17, 8x22 i 8x24)

Rodzaj złączy i ich umiejscowienie różni się w zależności od modelu. Poniżej przedstawiono model GPSMAP 8622.

POWER	Zasilanie
NETWORK	Sieć Garmin Marine Network
HDMI IN	Wejście HDMI
HDMI OUT	HDMI out
CVBS IN	Kompozytowe wejście sygnału wideo
NMEA 0183	NMEA 0183 i wyjście audio
USB	Micro-USB do podłączenia zgodnego czytnika kart Garmin lub podłączenia i sterowania komputerem za pomocą ekranu dotykowego plotera nawigacyjnego
NMEA 2000	Sieć NMEA 2000
ENGINE/J1939	Sieć silników J1939

Widok złącza (modele 8700)

POWER	Połączenie przewodu zasilającego
NETWORK	Sieć Garmin Marine Network
HDMI IN	Wejście HDMI
HDMI OUT	Wyjście HDMI umożliwiające podłączenie plotera nawigacyjnego do monitora. Wymagane do działania urządzenia.
CVBS IN	Kompozytowe wejście sygnału wideo
①	Dioda LED stanu
⏚	Uziemienie zasilania
⏻	Przycisk zasilania
NMEA 0183	NMEA 0183 i wyjście audio
USB HOST	Wyjście micro-USB umożliwiające podłączenie monitora dotykowego
USB OTG	Wejście micro-USB ze zgodnego czytnika kart Garmin,[2], komputera lub innego obsługiwanego urządzenia USB
NMEA 2000	Sieć NMEA 2000
J1939	Sieć J1939

[2] Zalecane są tylko kompatybilne czytniki kart Garmin. Nie gwarantujemy pełnej kompatybilności czytników kart innych producentów.

Widok złącza (modele 9000)

Złącza i lokalizacje są takie same we wszystkich modelach z serii GPSMAP 9000. Poniżej przedstawiono model GPSMAP 9x22.

1	2 gniazda karty pamięci microSD, maks. rozmiar karty 1 TB[3]
POWER	Zasilanie
NETWORK	Porty sieciowe Garmin BlueNet™
HDMI IN 1	Wejście HDMI jest kompatybilne z urządzeniami HDMI obsługującymi rozdzielczość nawet 4K z szybkością 60 klatek/s
HDMI IN 2	Wejście HDMI jest kompatybilne z urządzeniami HDMI obsługującymi rozdzielczość nawet 4K z szybkością 30 klatek/s
HDMI OUT	HDMI out
USB	Przewód USB-C® do podłączenia kompatybilnego czytnika kart Garmin[4].
USB DRD	Przewód Dual-Role-Data (DRD) USB-C, który można skonfigurować jako hosta lub klienta (*Ustawienia USB DRD*, strona 234).
AUDIO	NMEA 0183 i wyjście audio
CVBS IN	Kompozytowe wejście sygnału wideo
NMEA 2000	Sieć NMEA 2000
J1939	Sieć J1939

[3] Urządzenia z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 są kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.
[4] Do podłączenia zewnętrznego czytnika kart do tego portu może być wymagany przewód adaptacyjny (010-12390-13).

Widok złącza (modele 9500)

①	Dioda LED stanu
POWER	Połączenie przewodu zasilającego
NETWORK	Porty sieciowe Garmin BlueNet
USB	Przewód USB-C do podłączenia kompatybilnego czytnika kart Garmin[5].
HDMI IN 1	Wejście HDMI jest kompatybilne z urządzeniami HDMI obsługującymi rozdzielczość nawet 4K z szybkością 60 klatek/s
HDMI IN 2	Wejście HDMI jest kompatybilne z urządzeniami HDMI obsługującymi rozdzielczość nawet 4K z szybkością 30 klatek/s
HDMI OUT	Wyjście HDMI umożliwiające podłączenie plotera nawigacyjnego do monitora. Wymagane do działania urządzenia.
⏚	Uziemienie zasilania
⏻	Przycisk zasilania
AUDIO	Wyjście audio
USB DRD	Przewód Dual-Role-Data (DRD) USB-C, który można skonfigurować jako hosta lub klienta (*Ustawienia USB DRD*, strona 234).
CVBS IN	Kompozytowe wejście sygnału wideo
NMEA 2000	Sieć NMEA 2000
J1939	Sieć J1939

[5] Do podłączenia zewnętrznego czytnika kart do tego portu może być wymagany przewód adaptacyjny (010-12390-13).

Porady i skróty (modele MFD)

- Naciśnij ⏻, aby włączyć ploter nawigacyjny.
- Na dowolnym ekranie naciśnij kilkakrotnie ⏻, aby przełączać poziomy jasności, jeśli funkcja ta jest dostępna. Funkcja ta przydaje się, gdy poziom jasności jest tak niski, że wyświetlacz staje się nieczytelny.
- Wybierz ⌂ na dowolnym ekranie, aby otworzyć ekran główny.
- Wybierz **Opcje**, aby otworzyć dodatkowe ustawienia tego ekranu.
- Wybierz **Narzędzia**, aby szybko dodać nakładkę paska narzędzi do bieżącej strony.
- Wybierz ✕, aby zamknąć menu, gdy skończysz.
- Naciśnij ⏻, aby otworzyć dodatkowe opcje, takie jak regulacja podświetlenia.
- Jeśli jest to możliwe, naciśnij ⏻ i wybierz kolejno **Wyłącz** > **Wyłącz system** lub przytrzymaj ⏻, aż pasek **Wyłącz system** zapełni się i nastąpi wyłączenie plotera nawigacyjnego.
- Naciśnij ⏻ i wybierz kolejno **Wyłącz** > **Uśpienie stacji**, aby ustawić ploter nawigacyjny w trybie czuwania. Aby wyjść z trybu czuwania, wybierz ⏻.
- W zależności od funkcji plotera nawigacyjnego nie wszystkie przyciski funkcji są widoczne na ekranie głównym. Przesuń w prawo lub w lewo, aby wyświetlić przyciski dodatkowych funkcji.
- W przypadku niektórych przycisków menu wybierz przycisk ①, aby włączyć żądaną opcję.

  Zielone światło na opcji oznacza, że jest ona włączona ②.
- Jeśli jest dostępna, wybierz opcję ••• ③, aby otworzyć menu.

Wskazówki i skróty (modele 8700 i 9500)

- Naciśnij ⏻, aby włączyć urządzenie GPSMAP 8700/9500.

  Urządzenie można również włączyć/wyłączyć za pomocą plotera nawigacyjnego Garmin w sieci lub pilota zdalnego sterowania GRID™.

  Urządzenie można przełączyć w tryb uśpienia za pomocą pilota zdalnego sterowania GRID 20, chociaż nie można użyć pilota zdalnego sterowania GRID 20 do jego włączenia.
- Na dowolnym ekranie naciskaj przycisk ⏻, aby przewijać poziomy jasności po podłączeniu do pilota zdalnego sterowaniaGRID lub pilota zdalnego sterowania GRID 20. Funkcja ta przydaje się, gdy poziom jasności jest tak niski, że wyświetlacz staje się nieczytelny.
- Wybierz 🏠 na dowolnym ekranie, aby powrócić do ekranu głównego.
- Wybierz **Opcje**, aby otworzyć dodatkowe ustawienia tego ekranu.
- Wybierz ✖, aby zamknąć menu, gdy skończysz.
- Naciśnij ⏻, aby otworzyć dodatkowe opcje, w zależności od instalacji.
- W zależności od funkcji plotera nawigacyjnego nie wszystkie przyciski funkcji są widoczne na ekranie głównym. Przesuń w prawo lub w lewo, aby wyświetlić przyciski dodatkowych funkcji.
- W przypadku niektórych przycisków menu wybierz przycisk ①, aby włączyć żądaną opcję.

  Zielone światło na opcji oznacza, że jest ona włączona ②.
- Jeśli jest dostępny, wybierz ••• ③ , aby otworzyć menu.

Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym

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

Uzyskiwanie podręczników użytkownika z Internetu

Najnowsze wersje podręczników użytkownika i ich tłumaczenia można pobrać ze strony internetowej Garmin. Podręcznik użytkownika zawiera instrukcje dotyczące korzystania z funkcji urządzenia i uzyskania dostępu do informacji prawnych.

1. Odwiedź stronę garmin.com/manuals/GPSMAP8400-8600 lub garmin.com/manuals/GPSMAP9000.
2. Wybierz opcję *Podręczniki użytkownika*.

   Otworzy się internetowy podręcznik. Możesz pobrać cały podręcznik, wybierając opcję Pobierz PDF.

Centrum obsługi klienta firmy Garmin

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

Karty pamięci

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

Wewnętrzne czytniki kart w ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 32 GB i klasie prędkości 4 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie FAT32.[6]. Zaleca się korzystanie z karty pamięci o pojemności co najmniej 8 GB i klasie szybkości 10. Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

UWAGA: Po włożeniu nowej karty pamięci do plotera nawigacyjnego, ploter rozpoczyna zapisywanie prywatnych informacji na nowo dodanej karcie.

Model	Lokalizacja karty pamięci	Typ karty pamięci	Pojemność karty pamięci i jej format
8x10	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 32 GB, FAT32[7]
8x12	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 32 GB, FAT32[7]
8x16	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 32 GB, FAT32[7]
8x17	Zewnętrzny czytnik kart	SD®	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
8x22	Zewnętrzny czytnik kart	SD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
8x24	Zewnętrzny czytnik kart	SD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
87xx	Zewnętrzny czytnik kart	SD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
9x19	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
9x22	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
9x24	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32
9x27	Z tyłu urządzenia	microSD	Do 1 TB, exFAT Do 32 GB, FAT32

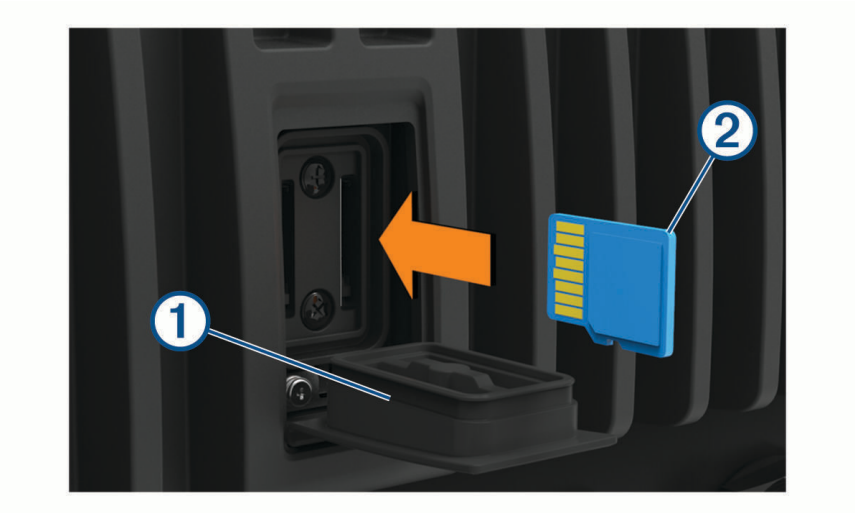
[6] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.
[7] GPSMAP

Wkładanie kart pamięci (GPSMAP 8x10/8x12/8x16/9x19/9x22/9x24/9x27)

Wewnętrzne czytniki kart w ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 obsługują karty pamięci microSD o maks. pojemności 32 GB i klasie prędkości 4 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie FAT32.[8]. Zaleca się korzystanie z karty pamięci o pojemności co najmniej 8 GB i klasie szybkości 10. Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługują karty pamięci microSD o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

UWAGA: Po włożeniu nowej karty pamięci do plotera nawigacyjnego, ploter rozpoczyna zapisywanie prywatnych informacji na nowo dodanej karcie.

1 Otwórz osłonę zabezpieczającą ① z tyłu plotera nawigacyjnego.



2 Włóż kartę pamięci ②.

Nie ma różnicy między dwoma gniazdami kart w ploterze nawigacyjnym. Można włożyć dowolną kompatybilną kartę do dowolnego, wolnego gniazda. Zostanie ona odczytana przez ploter nawigacyjny.

UWAGA: W ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 9000 karta pamięci po włożeniu jest skierowana w inną stronę. Zwróć uwagę na etykietę wskaźnika w pobliżu gniazda karty, aby określić prawidłową orientację.

3 Dociskaj kartę, aż się zatrzaśnie.

4 Wyczyść i osusz osłonę zabezpieczającą.

NOTYFIKACJA

Przed zamknięciem pokrywy musisz dokładnie osuszyć kartę pamięci i osłonę zabezpieczającą, aby zapobiec korozji.

5 Szczelnie zamknij osłonę zabezpieczającą.

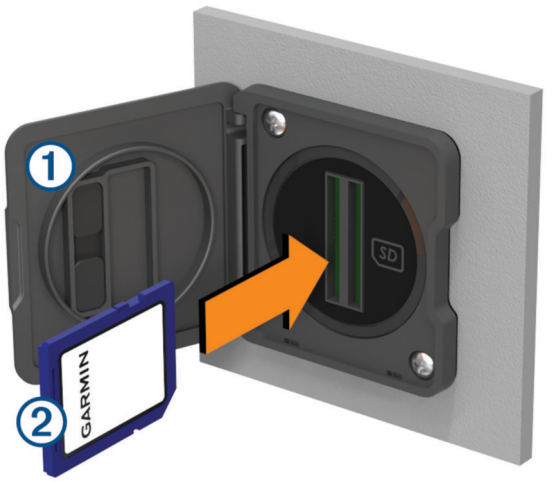
[8] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Wkładanie karty pamięci (GPSMAP 8x17/8x22/8x24/87xx/9500)

UWAGA: Czytnik kart pamięci nie wchodzi w skład zestawu do plotera nawigacyjnego. Sprzedawany jest osobno jako akcesorium. Możesz podłączyć czytnik kart USB do plotera nawigacyjnego lub połączyć ploter nawigacyjny z siecią Garmin BlueNet lub siecią Garmin Marine Network, z którą połączony jest inny model plotera nawigacyjnego wyposażonego we wbudowane gniazdo kart pamięci.

Zewnętrzny czytnik kart USB z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługuje karty pamięci SD o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

1 Otwórz drzwiczki ① czytnika kart pamięci.



2 Włóż kartę pamięci ② oznaczeniem odwróconym od drzwiczek.
3 Dociskaj kartę, aż się zatrzaśnie.
4 Oczyść i osusz uszczelkę oraz drzwiczki.

NOTYFIKACJA

Przed zamknięciem drzwiczek należy dokładnie osuszyć kartę pamięci, uszczelkę i drzwiczki, aby zapobiec korozji.

5 Zamknij drzwiczki czytnika.

Odbieranie sygnałów z satelitów GPS

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

1 Włącz urządzenie.
2 Zaczekaj, aż urządzenie zlokalizuje satelity.
Odebranie sygnałów satelitarnych może zająć od 30 do 60 sekund.

Aby wyświetlić moc sygnału satelitarnego GPS, wybierz kolejno > **System** > **Pozycjonowanie satelitarne**.

Jeśli urządzenie utraci sygnał satelitarny, na mapie nad wskaźnikiem pozycji łodzi pojawi się migający znak zapytania.

Więcej informacji na temat systemu GPS można znaleźć na stronie garmin.com/aboutGPS. Aby uzyskać pomoc w odbiorze sygnału satelitów, patrz *Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS*, strona 254.

Wybór źródła GPS

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

1 Wybierz kolejno > **System** > **Pozycjonowanie satelitarne** > **Źródło**.
2 Wybierz źródło danych GPS.

Dostosowywanie plotera nawigacyjnego

Ekran główny

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

Przycisk pozwala na powrót do ekranu głównego z innych ekranów.

1	Przycisk menu ustawień
2	Przyciski funkcji
3	Przycisk bieżącej godziny, bieżącej głębokości lub sterowania autopilotem
4	Karty kategorii
5	Powoduje zamknięcie ekranu głównego i powrót do poprzednio otwartej strony

Karty kategorii zapewniają szybki dostęp do podstawowych funkcji plotera nawigacyjnego. Na przykład w kategorii Sonar znajdują się widoki i ekrany związane z funkcją echosondy. Często używane pozycje możesz zapisać w kategorii Przypięte.

PORADA: Aby wyświetlić dostępne karty kategorii, przytrzymaj i przeciągnij jedną z kart, aby ją przewinąć.

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

W przypadku instalacji wielu wyświetlaczy w ramach sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network można je pogrupować w celu utworzenia stacji. Pogrupowanie w stacje umożliwia wspólną pracę wyświetlaczy, które w przeciwnym razie działałyby oddzielnie. Można dostosować układ ekranów każdego wyświetlacza, dzięki czemu każdy ekran może wyglądać inaczej na poszczególnych wyświetlaczach. Po zmianie układu ekranu na jednym wyświetlaczu zmiany te są widoczne jedynie na tym jednym wyświetlaczu. Nazwa i symbol układu zmienione na jednym wyświetlaczu są widoczne na wszystkich wyświetlaczach należących do stacji, co pozwala zachować jednolity wygląd.

Przycisk przypinania funkcji

Do kategorii Przypięte można dodać funkcje, takie jak mapa, ekran kombinacji lub wskaźnik.

UWAGA: Jeśli ploter nawigacyjny został skonfigurowany przez producenta łodzi, kategoria Przypięte zawiera elementy dostosowane do danej łodzi. Nie można edytować kategorii Przypięte.

1. Wybierz kategorię, np. **Mapy**.
2. Przytrzymaj przycisk funkcji, np. **Mapa nawigacyjna**.
3. Wybierz kolejno **Dodaj do przypiętych** > **OK**.

   Funkcja zostanie dodana do kategorii Przypięte.

Aby zobaczyć elementy w sekcji Przypięte, wybierz element Przypięte i przesuń palcem w lewo lub w prawo.

Aby usunąć funkcję z kategorii Przypięte naciśnij i przytrzymaj funkcję, którą chcesz usunąć, a następnie wybierz kolejno **Usuń znacznik** > **Tak**.

Zmienianie kolejności elementów kategorii

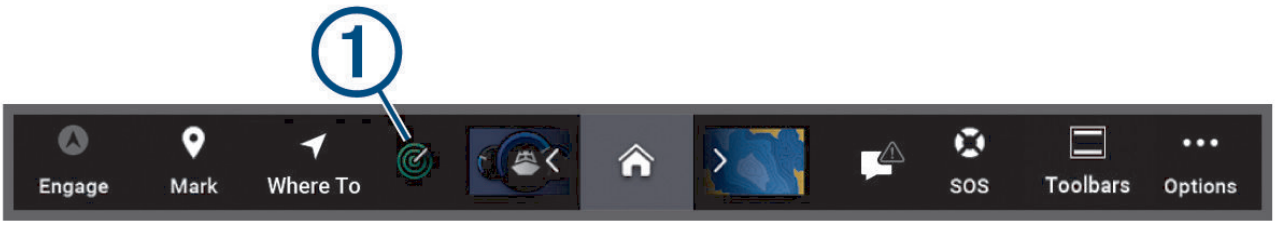
Ekran można dostosować poprzez zmianę kolejności elementów w kategoriach.

1. Wybierz kategorię, którą chcesz dostosować, np. **Mapy**
2. Przytrzymaj przycisk, który chcesz przenieść, np. **Mapa nawigacyjna**, aż pojawi się menu.
3. Wybierz **Zmień kolejność**.

   Na przyciskach operacji pojawią się strzałki.
4. Ponownie wybierz przycisk, który chcesz przenieść.
5. Wybierz nową lokalizację dla przycisku.
6. Powtarzaj te czynności do momentu zakończenia dostosowywania ekranu.
7. Po zakończeniu wybierz **Wróć** lub **Zamknij**.

Pasek menu

Pasek menu u dołu lub po boku ekranu umożliwia dostęp do wielu funkcji plotera nawigacyjnego, menu opcji i ekranu głównego.



Włącz	Włącza/wyłącza autopilota.
Oznacz	Tworzy punkt trasy w bieżącej pozycji.
Dokąd?	Otwiera menu umożliwiające dostęp do funkcji nawigacji.
	Pokazuje pewne aktywne funkcje np. radar.
	Otwiera ekran główny. **PORADA:** Użyj strzałek, aby przewijać funkcje Przypięte.
	Wyświetlane, gdy nie ma aktywnych alertów ani ostrzeżeń, na które należy zwrócić uwagę. Otwiera menu umożliwiające wyświetlanie ostrzeżeń i alertów oraz dostęp do innych informacji, takich jak AIS i DSC.
	Zastępuje przycisk w przypadku aktywnego alertu lub ostrzeżenia do wyświetlenia. **PORADA:** Ikona zmienia kolor, wskazując stopień ważności.
SOS	Wysyła sygnał SOS.
Narzędzia	Umożliwia dodanie nakładki do bieżącej strony
•••	Otwiera menu opcji.

Wyświetlanie i ukrywanie paska menu

Pasek menu można automatycznie ukrywać, aby na ekranie było więcej miejsca.

1 Wybierz kolejno > **Preferencje** > **Wyświetlanie paska menu** > **Automatycznie**.
Po krótkim czasie na stronie głównej, np. podczas wyświetlania mapy, pasek menu chowa się.
2 Przesuń palcem po ekranie z dołu do góry, aby ponownie wyświetlić pasek menu.

Ustawianie typu jednostki

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

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

Regulowanie podświetlenia

1 Wybierz kolejno > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Podświetlenie**.
2 Dostosuj podświetlenie.
PORADA: Na dowolnym ekranie naciśnij kilkakrotnie , aby przełączać poziomy jasności. Funkcja ta przydaje się, gdy poziom jasności jest tak niski, że wyświetlacz staje się nieczytelny.

Dostosowywanie schematu kolorów

1 Wybierz kolejno > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Schemat kolorów**.

PORADA: Aby uzyskać dostęp do ustawień kolorów, na dowolnym ekranie wybierz kolejno > **Schemat kolorów**.

2 Wybierz opcję.

Dostosowywanie motywu kolorów

Możesz zmienić kolor podświetlenia i akcentu używany na większości ekranów plotera nawigacyjnego.

1 Wybierz kolejno > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Kolor motywu**.

2 Wybierz opcję.

Włączanie blokady ekranu

W celu zabezpieczenia przed kradzieżą i uniknięcia nieuprawnionego użycia urządzenia, można włączyć funkcję Blokada ekranu, która wymaga podania kodu PIN (osobistego numeru identyfikacyjnego). W przypadku włączenia tej funkcji należy wpisać kod PIN w celu odblokowania ekranu po każdym włączeniu urządzenia. Na wypadek zapomnienia kodu PIN można skonfigurować podpowiedzi służące do jego odzyskania w formie pytań i odpowiedzi.

NOTYFIKACJA

Po włączeniu funkcji Blokada ekranu, dział pomocy technicznej firmy Garmin nie może odzyskać kodu PIN ani uzyskać dostępu do urządzenia. Obowiązkiem użytkownika jest podanie kodu PIN każdemu, kto jest uprawniony do korzystania z urządzenia.

1 Wybierz kolejno > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Blokada ekranu** > **Konfiguracja**.

2 Wpisz zapadający w pamięć numeryczny kod PIN składający się z 6 cyfr.

3 Ponownie wpisz kod PIN, aby go potwierdzić.

4 Po wyświetleniu monitu wybierz pytania i podaj odpowiedzi na trzy pytania dotyczące odzyskiwania kodu PIN.

W razie potrzeby można Wyłącz lub Zeruj pytania dotyczące odzyskiwania.

Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego

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

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

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

Automatyczne wyłączanie systemu

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

1 Wybierz kolejno > **System** > **Automatyczne wyłączenie**.

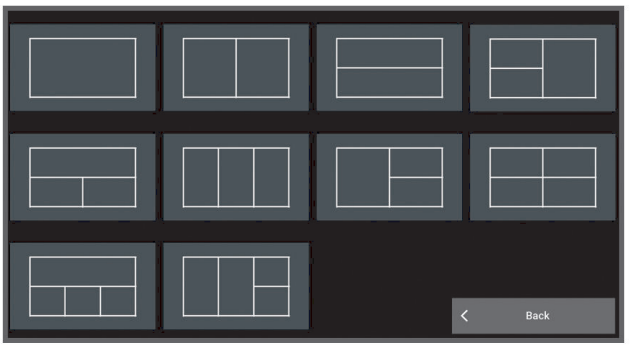
2 Wybierz opcję.

Dostosowywanie stron

Tworzenie nowej strony Kombinacje

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

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



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

Dodawanie układu SmartMode

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

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

Dostosowywanie układu trybu SmartMode lub strony kombinacji

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

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

     PORADA: Podczas wyświetlania ekranu z nakładką danych, przytrzymaj okno nakładki, aby szybko zmienić widoczne w nim dane.
   - Aby przypisać zapamiętane ustawienie do elementu ekranu SmartMode, wybierz kolejno **Zapamiętane** > **Uwzgl.**, a następnie wybierz z listy po prawej stronie zapamiętane ustawienie.

Usuwanie strony Kombinacje

1. Wybierz **Kombinacja**.
2. Naciśnij i przytrzymaj stronę kombinacji, aby ją usunąć.
3. Wybierz kolejno **Skasuj kombinację** > **Tak**.

Dostosowywanie nakładek danych

Możesz dostosować informacje widoczne w nakładkach z danymi, które są wyświetlane na ekranie.

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

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

Resetowanie układów stacji

Można przywrócić domyślne ustawienia układów w tej stacji.

Wybierz kolejno > **System** > **Informacje o stacji** > **Resetuj układy**.

Dostosowywanie ekranu startowego

Użytkownik może spersonalizować obraz wyświetlany podczas włączania plotera nawigacyjnego. W celu uzyskania najlepszego efektu obraz powinien mieć rozmiar nie większy niż 50 MB i odpowiadać poniższym wymiarom ((*Zalecane wymiary obrazu startowego*, strona 268)).

1. Włóż kartę pamięci zawierającą obraz, który chcesz wykorzystać.
2. Wybierz kolejno > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Obraz startowy** > **Wybierz obraz**.
3. Wybierz gniazdo karty pamięci.
4. Wybierz obraz.
5. Wybierz **Ustaw jako obraz początkowy**.

Nowy obraz zostanie wyświetlony podczas włączania plotera nawigacyjnego.

Zapamiętane ustawienia

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

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

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

Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami

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

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

Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia

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

1. Na zgodnym ekranie zmień ustawienia lub widok.
2. Wybierz kolejno **Opcje** > > **Zapisz** > **Nowy**.
3. Wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.
4. Wybierz element, a następnie wybierz opcję **Uwzgl.**, aby uwzględnić lub wykluczyć element z zapamiętanego ustawienia.

Sterowanie ploterem nawigacyjnym

Ploterem nawigacyjnym można sterować za pomocą ekranu dotykowego, za pomocą pilotówGRID i za pomocą urządzenia sterowania głosowego Garmin.

Sterowanie głosem

Możesz używać swojego głosu do sterowania ploterem nawigacyjnym za pomocą kompatybilnego zestawu słuchawkowego.

Możesz również używać swojego głosu do sterowania ploterem nawigacyjnym za pomocą kompatybilnego zegarka Garmin.

UWAGA: Plotery nawigacyjne starsze niż urządzenia z serii GPSMAP 9000 nie mają wbudowanego modułu technologii Bluetooth®. Aby włączyć sterowanie głosem we wcześniejszych modelach, należy najpierw zainstalować moduł USB do sterowania głosem (010-13194-00) firmy Garmin.

UWAGA: Zarówno słuchawki, jak i zegarki Garmin łącza się z ploterem nawigacyjnym przy użyciu technologii Bluetooth, umożliwiając sterowanie głosowe. Ze względu na standardy Bluetooth połączenie to nie jest bezpieczne ani prywatne.

Zmienianie języka sterowania głosowego w ploterze nawigacyjnym Garmin

1. Na ekranie głównym wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Dźwięki i wyświetlanie**.
2. Wybierz kolejno **Dźwięki i wyświetlanie** > **Język głosu**.
3. Wybierz języka sterowania głosowego

   UWAGA: Język sterowania głosowego może być inny niż język tekstu.

Obsługiwane zestawy słuchawkowe

Ploter nawigacyjny Garmin obsługuje zestawy słuchawkowe i głośniki o następujących danych technicznych:

- Bluetooth z profilem głośnomówiącym w wersji 1.6 lub wyższej
- kodek audio mSBC (16 kHz)

UWAGA: Producenci zestawów słuchawkowych często określają je jako zestawy „HD Voice” lub „Wideband Speech”.

Lista obsługiwanych zestawów słuchawkowych jest dostępna na stronie support.garmin.com/marine.

Parowanie bezprzewodowego zestawu słuchawkowego z ploterem nawigacyjnym Garmin

1. Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Dźwięki i wyświetlanie**.
2. Wybierz **Wyszukaj urządzenia**.
3. Włącz tryb parowania w zestawie słuchawkowym zgodnie z instrukcjami producenta.

   Nazwa zestawu słuchawkowego pojawi się na ploterze nawigacyjnym po wykryciu zestawu.
4. Wybierz nazwę dla zestawu słuchawkowego.
5. Wybierz **Połącz**.

   Zestaw słuchawkowy pojawi się na ploterze jako Sparowane.

Korzystanie z bezprzewodowego zestawu słuchawkowego z ploterem nawigacyjnym Garmin

Przed użyciem bezprzewodowego zestawu słuchawkowego do sterowania głosowego należy upewnić się, że poziom głośności w zestawie jest wystarczający do usłyszenia odpowiedzi głosowych.

1. Powiedz **OK Garmin**.
2. Powiedz polecenie głosowe (*Polecenia głosowe plotera nawigacyjnego*, strona 24).

   Ploter nawigacyjny wykona działanie lub udzieli odpowiedzi głosowej.

Parowanie zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym Garmin w celu umożliwienia sterowania głosowego

Przed sparowaniem kompatybilnego zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym musisz włączyć w zegarku Boat Mode.

Możesz sparować kompatybilny zegarek Garmin z ploterem nawigacyjnym do wysyłania poleceń głosowych i słuchania odpowiedzi za pośrednictwem zegarka. Więcej informacji znajduje się w podręczniku użytkownika kompatybilnego zegarka Garmin.

PORADA: Oprócz sterowania głosowego możesz również użyć kompatybilnego zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym lub wyświetlania innych jego funkcji:

- Możesz używać ekranu i przycisków jako pilota do nawigacji po interfejsie użytkownika (*Parowanie zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym Garmin*, strona 35).
- Możesz sterować kompatybilnym podłączonym systemem autopilota (*Włączanie autopilota w zegarku Garmin*, strona 141).
- Możesz wyświetlić ważne dane dotyczące łodzi, takie jak głębokość i prędkość (*Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin*, strona 36).

1. Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Urządzenia ubieralne** > **Dźwięki i wyświetlanie**.
2. Wybierz **Wyszukaj urządzenia**.
3. Umieść zegarek Garmin w zasięgu plotera nawigacyjnego (w odległości nie większej niż 3 m).
4. Na tarczy zegarka przytrzymaj przycisk , a następnie wybierz kolejno **Ustawienia zegarka** > **Łączność** > **Ploter nawigacyjny** > **Paruj z nowym**.
5. Na ploterze nawigacyjnym wybierz nazwę zegarka.
6. Wybierz **Połącz**.

   Zegarek pojawi się na ploterze jako Sparowane.

Włączanie trybu łodzi na zegarku Garmin

Aby uzyskać dostęp do niektórych funkcji powiązanych z ploterem nawigacyjnym, takich jak sterowanie głosowe, musisz najpierw włączyć Boat Mode na kompatybilnym zegarku Garmin.

1. Na zegarku przytrzymaj przycisk , aby otworzyć menu elementów sterujących.
2. Wybierz **Boat Mode**.

Korzystanie z zegarka Garmin do sterowania głosowego ploterem nawigacyjnym Garmin

Po sparowaniu kompatybilnego zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym do sterowania głosowego możesz wypowiedzieć polecenie do zegarka. Ploter nawigacyjny odbiera Twoje polecenia głosowe i w razie potrzeby wysyła odpowiedź za pośrednictwem urządzenia ubieralnego.

UWAGA: W przypadku niesłyszenia odpowiedzi głosowych za pośrednictwem urządzenia ubieralnego, sprawdź, czy głośność urządzenia ubieralnego jest wystarczająco wysoka dla danego środowiska.

1. W urządzeniu ubieralnym naciśnij przycisk , a następnie wybierz aplikację **Boat Command**.

   PORADA: Jeśli nie zmieniono ustawień domyślnych funkcji Przytrzymaj START w urządzeniu ubieralnym, przytrzymaj przycisk , aby otworzyć aplikację Boat Command.

   Aplikacja otworzy się w urządzeniu ubieralnym, a linia pojawia się tuż nad paskiem menu na ploterze nawigacyjnym.

   Urządzenie ubieralne emituje sygnał dźwiękowy, gdy jest gotowe do wypowiedzenia polecenia.
2. Po usłyszeniu sygnału dźwiękowego z urządzenia ubieralnego wypowiedz polecenie głosowe.

   Urządzenie ubieralne wyemituje ponownie sygnał dźwiękowy, aby wskazać, że odebrało polecenie, a ploter nawigacyjny wykona polecenie. Jeśli dane polecenie tego wymaga, urządzenie ubieralne wyemituje odpowiednią odpowiedź.

Polecenia głosowe plotera nawigacyjnego

System poleceń głosowych jest przeznaczony do rozpoznawania naturalnej mowy. Jest to lista często używanych poleceń głosowych, ale urządzenie nie wymaga podawania tych dokładnych zwrotów (poza *OK Garmin*). Użytkownik może spróbować wypowiedzieć różne warianty tych poleceń w sposób, który jest dla niego naturalny.

Głosowe hasło wybudzania	Funkcja
OK Garmin	Wybudza ploter nawigacyjny, aby obsługiwał polecenia głosowe

Polecenie pomocy głosowej	Funkcja
What can I say?	Wyświetla listę typowych poleceń głosowych

Funkcje urządzenia i ekranu

Polecenia głosowe	Funkcja
Show Navigation Chart	Otwiera ekran mapy nawigacyjnej
Show Fishing Chart	Otwiera ekran mapy wędkarskiej
Show Radar	Otwiera ekran radaru
Show Sonar	Otwiera ekran echosondy
Zoom In	Powiększa
Zoom Out	Pomniejsza
Raise Brightness	Zwiększa jasność wyświetlacza
Lower Brightness	Zmniejsza jasność wyświetlacza
Automatic Brightness	Umożliwia automatyczną regulację jasności wyświetlacza
Set brightness to 80	Ustawia jasność na określony poziom. Na przykład możesz powiedzieć „Set brightness to 80”, a poziom jasności zostanie dostosowany do 80 procent.
Sleep Display	Powoduje przejście wyświetlacza w stan uśpienia
Wake Display	Wybudza wyświetlacz
Beeper Off	Wyłącza sygnalizator dźwiękowy plotera nawigacyjnego
Beeper On	Włącza sygnalizator dźwiękowy plotera nawigacyjnego
Lock Screen	Blokuje ekran plotera nawigacyjnego
Unlock Screen	Odblokowuje ekran plotera nawigacyjnego
Home Screen	Otwiera ekran główny.
Screenshot	Wykonuje zrzut ekranowy

Funkcje jednostki pływającej

Polecenia głosowe	Funkcja
What's the fuel level?	Podaje obecny poziom paliwa
What's the engine temperature?	Podaje obecną temperaturę silnika
What's the system unit voltage?	Podaje obecne napięcie jednostki systemu

Funkcje nawigacyjne

Polecenia głosowe	Funkcja
Mark Waypoint	Zaznacza punkt trasy w miejscu aktualnej pozycji
Show Waypoints	Wyświetla listę wszystkich punktów trasy zapisanych na urządzeniu
Clear Active Track	Usuwa wszystkie informacje o aktywnym śladzie
What's the distance to the next waypoint?	Podaje odległość do następnego ustawionego punktu trasy

Funkcje multimediów

Polecenia głosowe	Funkcja
Show Media Player	Otwiera odtwarzacz multimedialny
Play Music	Odtwarza aktualnie wybrany plik multimedialny
Pause Music	Wstrzymuje odtwarzanie aktualnie wybranego pliku multimedialnego
Resume	Wznawia odtwarzanie aktualnie wybranego pliku multimedialnego
Previous Track	Powrót do poprzedniego utworu
Next Track	Przejście do następnego utworu
Mute	Wycisza głośność multimediów
Unmute	Wyłącza wyciszenie głośności multimediów
Lower Volume	Zmniejsza głośność multimediów
Raise Volume	Zwiększa głośność multimediów

Funkcje pogody i warunków

Polecenia głosowe	Funkcja
What's the water temperature?	Podaje obecną temperaturę wody
What's the air temperature?	Podaję obecną temperaturę powietrza
What's the wind speed?	Podaje obecną prędkość wiatru
What's the wind direction?	Podaje obecny kierunek wiatru
When is sunrise?	Podaje czas wschodu słońca dla obecnej lokalizacji
When is sunset?	Podaje czas zachodu słońca dla obecnej lokalizacji
Tell me the Tide Info	Podaje aktualne informacje o pływach
What time is it?	Podaje obecny czas
What's the depth?	Podaje głębokość wody w obecnej lokalizacji

Funkcje radaru

Polecenia głosowe	Funkcja
Start Radar Transmission	Rozpoczyna nadawanie sygnału radarowego, gdy radar jest w trybie gotowości
Stop Radar Transmission	Zatrzymuje nadawanie sygnału radarowego i przełącza radar w tryb gotowości
Enable Echo Trail	Włącza ślady echa
Disable Echo Trail	Wyłącza ślady echa
Clear Echo Trail	Usuwa ślady echa
Increase Radar Gain	Zwiększa wzmocnienie radaru
Decrease Radar Gain	Zmniejsza wzmocnienie radaru
Increase Radar Range	Zwiększa zasięg radaru
Decrease Radar Range	Zmniejsza zasięg radaru
Automatic Radar Gain High	Ustawia automatyczne wzmocnienie radaru na najwyższe ustawienie
Automatic Radar Gain Low	Ustawia automatyczne wzmocnienie radaru na najniższe ustawienie
Automatic Radar Gain Bird	Ustawia automatyczne wzmocnienie radaru na ustawienie najlepsze do lokalizowania ptaków
Manual Radar Gain	Ustawia wzmocnienie radaru na ostatnie ustawienie ręczne
Radar Rain Clutter On	Włącza filtr zakłóceń od deszczu
Radar Rain Clutter Off	Wyłącza filtr zakłóceń od deszczu
Increase Radar Rain Clutter	Zwiększa poziom ustawienia zakłóceń od deszczu
Decrease Radar Rain Clutter	Zmniejsza poziom ustawienia zakłóceń od deszczu
Radar Sea Clutter On	Włącza filtr zakłóceń od wody
Radar Sea Clutter Off	Wyłącza filtr zakłóceń od wody
Increase Radar Sea Clutter	Zwiększa poziom ustawienia zakłóceń od wody

Polecenia głosowe	Funkcja
Decrease Radar Sea Clutter	Zmniejsza poziom ustawienia zakłóceń od wody
Start MotionScope	Włącza funkcję MotionScope™
Stop MotionScope	Wyłącza funkcję MotionScope

Funkcje echosondy

Polecenia głosowe	Funkcja
Show Traditional Sonar	Otwiera ekran echosondy tradycyjnej
Show Clear View	Otwiera ekran echosondy Garmin ClearVü™
Show Side View	Otwiera ekran echosondy Garmin SideVü™
Show Live Scope	Otwiera ekran LiveScope
Increase Sonar Gain	Zwiększa poziom wzmocnienia echosondy
Decrease Sonar Gain	Zmniejsza poziom wzmocnienia echosondy
Sonar Gain Automatic	Ustawia automatyczne dostosowywanie poziomu wzmocnienia echosondy
Increase Sonar Range	Zwiększa zasięg echosondy
Decrease Sonar Range	Zmniejsza zasięg echosondy
Sonar Range Automatic	Ustawia automatyczne dostosowywanie zasięgu echosondy
Show Front View	Otwiera ekran echosondy Garmin FrontVü™
Show Live Scope Down	Otwiera ekran echosondy LiveScope z wiązką w dół
Show Live Scope Forward	Otwiera ekran echosondy LiveScope z wiązką do przodu
Show Live View	Otwiera ekran echosondy LiveVü
Show Live View Down	Otwiera ekran echosondy LiveVü z wiązką w dół
Show Live View Forward	Otwiera ekran echosondy LiveVü z wiązką do przodu
Show Real View Down	Otwiera ekran echosondy RealVü z wiązką w dół
Show Real View Historical	Otwiera ekran echosondy RealVü z trybem archiwalnym
Show Real View Forward	Otwiera ekran echosondy RealVü z wiązką do przodu
Increase Sonar Forward Range	Zwiększa zasięg echosondy z wiązką do przodu
Decrease Sonar Forward Range	Zmniejsza zasięg echosondy z wiązką do przodu
Sonar Forward Range Automatic	Ustawia automatyczne dostosowywanie zasięgu echosondy z wiązką do przodu
Increase Sonar Depth Range	Zwiększa zakres głębokości echosondy
Decrease Sonar Depth Range	Zmniejsza zakres głębokości echosondy
Sonar Depth Range Automatic	Ustawia automatyczne dostosowywanie zakresu głębokości echosondy

Pilot GRID

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera

UWAGA: Instrukcje te mają zastosowanie w urządzeniu GRID i GRID 20.

Przed sparowaniem urządzenia GRID 20 z ploterem nawigacyjnym w celu nawiązania połączenia danych, należy doprowadzić do urządzenia zasilanie przy użyciu akumulatora, załączonego przewodu zasilającego lub połączenia z siecią NMEA 2000.

Przed sparowaniem urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym należy połączyć je z siecią Garmin Marine Network.

1. Wybierz kolejno opcje ⚙ > **System** > **Informacje o stacji** > **Parowanie z urządzeniem GRID™** > **Dodaj**.
2. Wybierz czynność:
   - Na zdalnym urządzeniu wejściowym GRID naciśnij przycisk **SELECT**.
   - Na urządzeniu GRID 20 GRID przytrzymaj ◀ i ▶, aż urządzenie wyemituje trzy sygnały dźwiękowe.

Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu urządzenia GRID

UWAGA: Niema to zastosowania w urządzeniu GRID 20.

1. Na urządzeniu GRID naciśnij jednocześnie symbol **+** i przycisk **HOME**.

   Zostanie otwarta strona wyboru przedstawiająca wszystkie plotery nawigacyjne dostępne w sieci Garmin Marine Network.
2. Obróć pokrętłem na urządzeniu GRID, tak aby wyróżnić przycisk **Wybierz** na ploterze nawigacyjnym, którym chcesz sterować z poziomu urządzenia GRID.
3. Naciśnij przycisk **SELECT**.

Parowanie urządzenia GRID 20 z urządzenia GRID 20

1. Na urządzeniu GRID 20 podłączonym do tej samej sieci NMEA 2000 co ploter nawigacyjny przytrzymaj ◀ i ▶ do usłyszenia sygnału z urządzenia.

   Zostanie otwarta strona Parowanie z urządzeniem GRID™ przedstawiająca wszystkie plotery nawigacyjne dostępne w sieci.
2. Naciśnij kilkakrotnie ◀ lub ▶ na urządzeniu GRID20, aż zostanie podświetlona opcja **Dodaj** na ploterze nawigacyjnym, którym chcesz sterować z poziomu urządzenia GRID 20.
3. Naciśnij pokrętło, aby potwierdzić.

Obracanie urządzenia GRID

W niektórych scenariuszach instalacji można zmienić orientację urządzenia GRID.

UWAGA: Niema to zastosowania w urządzeniu GRID 20.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć morska**.
2. Wybierz urządzenie GRID.
3. Wybierz **Kierunek GRID**, a następnie wybierz orientację instalacji.

Aplikacja ActiveCaptain

⚠ OSTRZEŻENIE

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

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

Urządzenie mobilne z aplikacją ActiveCaptain umożliwia pobieranie, zakup i aktualizację map. Aplikacja umożliwia łatwe i szybkie przesyłanie danych użytkownika, takich jak punkty i trasy, połączenie ze społecznością Garmin Quickdraw Contours, aktualizację oprogramowania urządzenia i zaplanowanie podróży. Umożliwia także sterowanie ploterem nawigacyjnym GPSMAP z poziomu aplikacji za pomocą funkcji Garmin Helm™.

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

Uwagi dotyczące ActiveCaptain i Garmin BlueNet

Wszystkie funkcje ActiveCaptain są zgodne z urządzeniami Garmin BlueNet i starszymi urządzeniami Garmin Marine Network. W przypadku korzystania z aplikacji ActiveCaptain z urządzeniami Garmin BlueNet zwróć uwagę na następujące kwestie.

- Jeśli na łodzi korzystasz wyłącznie z urządzeń Garmin BlueNet, możesz włożyć wymaganą przez aplikację ActiveCaptain kartę pamięci do dowolnego plotera nawigacyjnego podłączonego do sieci Garmin BlueNet.
- W przypadku podłączenia starszego plotera nawigacyjnego Garmin Marine Network do sieci Garmin BlueNet za pomocą bramy sieciowej Garmin BlueNet 30 musisz włożyć wymaganą przez aplikację ActiveCaptain kartę pamięci do plotera nawigacyjnego Garmin BlueNet, np. plotera nawigacyjnego GPSMAP 9000.
  - Włożenie karty pamięci ActiveCaptain do starszego plotera nawigacyjnego Garmin Marine Network, który jest podłączony do sieci Garmin BlueNet, może skutkować niską wydajnością systemu. Na przykład: aktualizacje oprogramowania rozpoczęte z poziomu aplikacji ActiveCaptain zaktualizują wyłącznie starsze urządzenia Garmin Marine Network, natomiast żadne urządzenie Garmin BlueNet nie zostanie zaktualizowane.
  - Włożenie karty pamięci ActiveCaptain do plotera nawigacyjnego Garmin BlueNet będzie skutkować oczekiwaną wydajnością. Aktualizacje oprogramowania rozpoczęte z poziomu aplikacji ActiveCaptain zaktualizują wszystkie podłączone urządzenia, w tym wszystkie urządzenia Garmin BlueNet i wszystkie starsze urządzenia Garmin Marine Network.

Więcej informacji na temat technologii Garmin BlueNet możesz znaleźć na stronie garmin.com/manuals/bluenet.

ActiveCaptainRole

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

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

Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain

Aplikacja ActiveCaptain umożliwia podłączenie urządzenia mobilnego do urządzenia GPSMAP. Zapewnia również szybką i łatwą metodę interakcji z urządzeniem GPSMAP oraz wykonywania zadań, takich jak udostępnianie danych, rejestrowanie i aktualizowanie oprogramowania urządzenia. Po skonfigurowaniu można również odbierać powiadomienia z urządzenia mobilnego.

1. W urządzeniu GPSMAP wybierz kolejno **Statek** > **ActiveCaptain**.
2. Na stronie **ActiveCaptain** wybierz kolejno **Sieć Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Włączono**.
3. Podaj nazwę i hasło dla tej sieci.
4. Włóż kartę pamięci do gniazda kart urządzenia GPSMAP (*Karty pamięci*, strona 12).
5. Wybierz **Ustaw kartę ActiveCaptain**.

NOTYFIKACJA

Może zostać wyświetlony monit o sformatowanie karty pamięci. Formatowanie karty powoduje usunięcie wszystkich danych zapisanych na karcie. Obejmuje to wszystkie zapisane dane użytkownika, takie jak punkty trasy. Sformatowanie karty jest zalecane, ale nie jest wymagane. Przed sformatowaniem karty należy zapisać dane z karty pamięci w pamięci wewnętrznej urządzenia (*Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci*, strona 243). Po sformatowaniu karty na potrzeby aplikacji ActiveCaptain możesz przesłać dane użytkownika z powrotem na kartę (*Kopiowanie wszystkich danych użytkownika na kartę pamięci*, strona 243).

UWAGA: Sformatowanie karty pamięci w ploterze nawigacyjnym zachowuje typ formatu i nie można go zmienić. Na przykład w razie chęci zmiany formatu karty z FAT32 na exFAT trzeba dokonać tej zmiany za pomocą komputera lub innego urządzenia przed użyciem karty w ploterze nawigacyjnym.

Sprawdź, czy karta jest włożona do urządzenia za każdym razem, gdy chcesz skorzystać z funkcji ActiveCaptain.

6. Ze sklepu z aplikacjami w urządzeniu mobilnym zainstaluj i otwórz aplikację ActiveCaptain.

   PORADA: Ten kod QR możesz zeskanować za pomocą urządzenia mobilnego, aby pobrać aplikację.
7. Umieść urządzenie mobilne w odległości nie większej niż 32 m (105 stóp) od urządzenia GPSMAP.
8. W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi® i połącz się z urządzeniem GPSMAP, używając nazwy i hasła wprowadzonego podczas etapu 3.

Włączanie powiadomień z telefonu

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie czytaj ani nie odpowiadaj na powiadomienia podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

Aby urządzenie GPSMAP mogło odbierać powiadomienia, trzeba połączyć je z urządzeniem mobilnym i aplikacją ActiveCaptain.

1. W urządzeniu GPSMAP wybierz kolejno **ActiveCaptain** > **Powiadomienia z telefonu** > **Włącz powiadomienia**.
2. Włącz technologię Bluetooth w ustawieniach urządzenia mobilnego.
3. Umieść urządzenia w odległości maksymalnie 10 m (33 stopy) od siebie.

   UWAGA: Na czas parowania zachowaj odległość co najmniej 10 m (33 stóp) od innych bezprzewodowych urządzeń.
4. W aplikacji ActiveCaptain na urządzeniu mobilnym wybierz kolejno **Powiadomienia z telefonu** > **Sparuj z ploterem**.
5. Postępuj zgodnie z instrukcjami na ekranie, aby sparować aplikację z urządzeniem GPSMAP.

   UWAGA: Otwarte połączenia Bluetooth nie są szyfrowane ani uwierzytelniane. Więcej informacji znajduje się na stronie garmin.com/connectiontypes.
6. Po wyświetleniu monitu wpisz klucz w urządzeniu mobilnym.
7. W razie potrzeby dostosuj powiadomienia w ustawieniach urządzenia mobilnego.

Odbieranie powiadomień

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie czytaj ani nie odpowiadaj na powiadomienia podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

Aby urządzenie GPSMAP mogło odbierać powiadomienia, trzeba je połączyć z urządzeniem mobilnym i aktywować funkcję Powiadomienia z telefonu (*Włączanie powiadomień z telefonu*, strona 31).

Kiedy funkcja Powiadomienia z telefonu jest aktywna, a urządzenie mobilne odbiera powiadomienie, na ekranie urządzenia GPSMAP pojawia się na krótko wyskakujące okno z powiadomieniem.

UWAGA: Dostępne działania zależą od typu powiadomienia oraz systemu operacyjnego telefonu.

- Aby odebrać połączenie na telefonie, wybierz **Odbierz**.

  PORADA: Umieść telefon w pobliżu. Połączenie zostanie odebrane na telefonie komórkowym, a nie na ploterze nawigacyjnym.
- Jeśli nie chcesz odbierać połączenia, wybierz **Odrzuć**.
- Aby zapoznać się z pełnym komunikatem, wybierz **Przejrzyj**.
- Aby zamknąć wyskakujące okno z powiadomieniem, wybierz **OK**. Możesz też poczekać na jego samoczynne zamknięcie.
- Aby usunąć powiadomienie z plotera nawigacyjnego i urządzenia mobilnego, wybierz **Bezchmurnie**.

Zarządzanie powiadomieniami

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie czytaj ani nie odpowiadaj na powiadomienia podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

Aby zarządzać powiadomieniami, trzeba aktywować funkcję Powiadomienia z telefonu (*Włączanie powiadomień z telefonu*, strona 31).

Kiedy funkcja Powiadomienia z telefonu jest aktywna, a urządzenie mobilne odbiera powiadomienie, na ekranie urządzenia GPSMAP pojawia się na krótko wyskakujące okno z powiadomieniem. Powiadomienia można wyświetlać na ekranie aplikacji ActiveCaptain. W tym samym miejscu można nimi zarządzać.

1. Wybierz kolejno **ActiveCaptain** > **Powiadomienia z telefonu** > **Wiadomości**.

   PORADA: Możesz uzyskać dostęp do tych powiadomień, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

   Zostanie wyświetlona lista powiadomień.
2. Wybierz powiadomienie.
3. Wybierz opcję:

   UWAGA: Dostępność opcji zależy od rodzaju urządzenia mobilnego i typu powiadomienia.

   - Aby zamknąć i usunąć powiadomienie z plotera nawigacyjnego oraz urządzenia mobilnego, wybierz **Bezchmurnie** lub **Skasuj**.

     UWAGA: Nie powoduje to usunięcia wiadomości z urządzenia mobilnego. Skutkuje jedynie zamknięciem i usunięciem powiadomienia.
   - Aby oddzwonić na dany numer, użyj opcji **Oddzwoń** lub **Wybierz numer**.

Ustawienie prywatnych powiadomień

Możesz wyłączyć wyskakujące powiadomienia i listę wiadomości na danych ploterach nawigacyjnych dla zachowania prywatności. Kapitan może na przykład wyłączyć wyskakujące powiadomienia i wiadomości z plotera nawigacyjnego używanego do łowienia, ale włączyć powiadomienia z plotera nawigacyjnego używanego do sterowania.

1. Jeśli chcesz, aby powiadomienia z plotera nawigacyjnego były prywatne, wybierz kolejno **ActiveCaptain** > **Powiadomienia z telefonu**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby wyłączyć wyskakujące powiadomienia z plotera nawigacyjnego, wybierz **Wyskakujące okienka**.
   - Aby wyłączyć wyskakujące powiadomienia i dostęp do listy wiadomości na ploterze nawigacyjnym, wybierz **Widoczność**.

Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

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

NOTYFIKACJA

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

Proces instalacji może potrwać kilka minut.

1. Połącz urządzenie mobilne z urządzeniem GPSMAP (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 30).
2. Jeśli dostępna jest aktualizacja oprogramowania i masz dostęp do Internetu w swoim urządzeniu mobilnym, wybierz kolejno **Aktualizacje oprogramowania** > **Pobierz**.

   Aplikacja ActiveCaptain pobiera aktualizację na urządzenie mobilne. Po ponownym połączeniu aplikacji z urządzeniem GPSMAP aktualizacja jest przesyłana do urządzenia. Po ukończeniu przesyłania wyświetli się monit o instalację aktualizacji.
3. Po wyświetleniu się monitu w urządzeniu GPSMAP wybierz opcję instalacji aktualizacji.
   - Aby natychmiast zainstalować oprogramowanie, wybierz **OK**.
   - Aby opóźnić instalację aktualizacji, wybierz **Anuluj**. Aby zainstalować aktualizację w wybranym momencie, wybierz **ActiveCaptain** > **Aktualizacje oprogramowania** > **Instaluj teraz**.

   UWAGA: Aby zapewnić najlepsze działanie urządzenia, należy regularnie aktualizować jego oprogramowanie. Aktualizacje oprogramowania zawierają zmiany i ulepszenia wpływające na prywatność, bezpieczeństwo i poszczególne funkcje.

Aktualizowanie map przy użyciu ActiveCaptain

UWAGA: Przed zaktualizowaniem map należy je zarejestrować (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 30).

Aplikacji ActiveCaptain można używać do pobierania i instalowania najnowszych aktualizacji oprogramowania w urządzeniu. Aby skrócić czas pobierania i zaoszczędzić miejsce na dysku, można pobrać tylko te obszary mapy, które są potrzebne.

Po pierwszym pobraniu mapy lub obszaru aktualizacje są wykonywane automatycznie przy każdym otwarciu ActiveCaptain.

W przypadku pobierania kompletnej mapy można użyć aplikacji Garmin Express™ do zapisania plików na karcie pamięci (*Aktualizowanie map za pomocą aplikacji Garmin Express*, strona 248). Aplikacja Garmin Express pobiera duże mapy szybciej niż aplikacja ActiveCaptain.

NOTYFIKACJA

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

1. Gdy masz dostęp do Internetu w urządzeniu mobilnym, wybierz **Mapa** > ☰ > **Pobierz mapy**.
2. Wybierz obszar do pobrania.
3. Wybierz **Pobierz**.
4. W razie potrzeby wybierz mapę do aktualizacji.

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

Subskrypcje map

Subskrypcja map zapewnia dostęp do najnowszych aktualizacji map i dodatkowej zawartości za pomocą aplikacji mobilnej ActiveCaptain. Aktualizacje map i odpowiednie treści możesz pobierać każdego dnia.

Subskrypcje map możesz kupować, aktywować i odnawiać za pomocą aplikacji mobilnej ActiveCaptain (*Szczegółowe mapy*, strona 37).

Komunikacja z urządzeniami bezprzewodowymi

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

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

Sieć Wi-Fi

Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi

Urządzenie może być hostem sieci Wi-Fi, do której można podłączać urządzenia bezprzewodowe, takie jak kolejny ploter nawigacyjny lub smartfon. Przy pierwszym wejściu w ustawienia sieci bezprzewodowej zostanie wyświetlony monit o skonfigurowanie sieci.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Włączono** > **OK**.
2. W razie potrzeby wpisz nazwę sieci bezprzewodowej.
3. Wpisz hasło.

   Hasło jest potrzebne, aby uzyskać dostęp do sieci bezprzewodowej z urządzenia bezprzewodowego, takiego jak smartfon. W haśle rozróżniane są wielkie i małe litery.

Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego

Przed podłączeniem urządzenia bezprzewodowego do sieci bezprzewodowej plotera nawigacyjnego, należy najpierw skonfigurować tę sieć (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).

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

1. W urządzeniu bezprzewodowym włącz technologię Wi-Fi i wyszukaj sieci bezprzewodowe.
2. Wybierz nazwę sieci bezprzewodowej, do której należy ploter nawigacyjny (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).
3. Wpisz hasło do plotera nawigacyjnego.

Zmienianie kanału bezprzewodowego

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

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

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

Zmienianie hosta Wi-Fi

Jeśli w sieci morskiej Wi-Fi znajduje się wiele ploterów nawigacyjnych z technologią Garmin, można zmienić urządzenie, które ma być hostem Wi-Fi. Bywa to przydatne w przypadku kłopotów z komunikacją z siecią Wi-Fi. Zmiana hosta Wi-Fi pozwala wybrać ploter nawigacyjny, który fizycznie znajduje się w mniejszej odległości od urządzenia przenośnego.

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

Bezprzewodowy pilot zdalnego sterowania

Te czynności nie mają zastosowania do urządzeń GRID *Parowanie urządzenia GRID z ploterem nawigacyjnym z poziomu plotera*, strona 28.

Parowanie bezprzewodowego pilota zdalnego sterowania z ploterem nawigacyjnym

Aby móc używać plotera nawigacyjnego z bezprzewodowym pilotem zdalnego sterowania, trzeba sparować z sobą oba urządzenia.

Jeden pilot może być połączony z wieloma ploterami — w takiej sytuacji do przełączania się między ploterami służy przycisk parowania.

1. Wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot GPSMAP®**.
2. Wybierz **Nowe połączenie**.
3. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Włączenie i wyłączenie podświetlenia pilota

Wyłączenie podświetlenia pilota znacznie wydłuża czas sprawności baterii.

1. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot GPSMAP®** > **Podświetlenie**.
2. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Odłączanie pilota od wszystkich ploterów nawigacyjnych

1. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot GPSMAP®** > **Odłącz wszystkie**.
2. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Parowanie zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym Garmin

Możesz sparować kompatybilny zegarek Garmin z ploterem nawigacyjnym, aby następnie używać zegarka jako pilota zdalnego sterowania do nawigowania po interfejsie użytkownika. Więcej informacji znajduje się w podręczniku użytkownika kompatybilnego zegarka Garmin.

PORADA: Oprócz tej funkcji zdalnego sterowania możesz również użyć kompatybilnego zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym lub wyświetlania innych jego funkcji:

- Możesz wysyłać polecenia głosowe i słuchać odpowiedzi za pośrednictwem zegarka (*Parowanie zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym Garmin w celu umożliwienia sterowania głosowego*, strona 23).
- Możesz sterować kompatybilnym podłączonym systemem autopilota (*Włączanie autopilota w zegarku Garmin*, strona 141).
- Możesz wyświetlić ważne dane dotyczące łodzi, takie jak głębokość i prędkość (*Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin*, strona 36).

1. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot GPSMAP®**.
2. Wybierz **Nowe połączenie**.
3. W kompatybilnym zegarku Garmin naciśnij przycisk , a następnie wybierz aplikację **MFD Remote**.

   Zegarek powinien połączyć się z ploterem nawigacyjnym, a na tarczy zegarka pojawią się przyciski zdalnego sterowania, których możesz użyć do sterowania ploterem nawigacyjnym.

Bezprzewodowy czujnik wiatru

Podłączanie czujnika bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego

Dane ze zgodnego czujnika bezprzewodowego można wyświetlić na ploterze nawigacyjnym.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe**.
2 Wybierz czujnik wiatru.
3 Wybierz **Włącz**.

Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie czujnika bezprzewodowego i procedurę łączenia z nim.

Aby wyświetlić dane z czujnika, dodaj je do pola lub wskaźnika danych.

Regulowanie orientacji czujnika wiatru

Należy wyregulować to ustawienie, jeśli czujnik nie jest zwrócony w stronę przodu łodzi, równolegle do linii środkowej.

UWAGA: Otwór, w którym przewód łączy się ze słupkiem, wskazuje przód czujnika.

1 Określ kąt w stopniach (w prawo, wokół masztu), pod którym czujnik jest skierowany z dala od środka przedniej części łodzi.
   - Jeśli czujnik jest skierowany na prawą burtę, kąt powinien wynosić od 1 do 180 stopni.
   - Jeśli czujnik jest skierowany na lewą burtę, kąt powinien wynosić od -1 do -180 stopni.
2 Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe**.
3 Wybierz czujnik wiatru.
4 Wybierz **Przesunięcie kąta wiatru**.
5 Podaj kąt zanotowany w kroku 1.
6 Wybierz **Gotowe**.

Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin

Można podłączyć zgodny zegarek Garmin do plotera nawigacyjnego w celu wyświetlania danych z plotera w zegarku.

Więcej informacji znajduje się w podręczniku użytkownika kompatybilnego zegarka Garmin.

PORADA: Oprócz wyświetlania danych łodzi możesz również użyć kompatybilnego zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym lub wyświetlania innych jego funkcji:

- Możesz używać ekranu i przycisków jako pilota do nawigacji po interfejsie użytkownika (*Parowanie zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym Garmin*, strona 35).
- Możesz wysyłać polecenia głosowe i słuchać odpowiedzi za pośrednictwem zegarka (*Parowanie zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym Garmin w celu umożliwienia sterowania głosowego*, strona 23).
- Możesz sterować kompatybilnym podłączonym systemem autopilota (*Włączanie autopilota w zegarku Garmin*, strona 141).

1 Umieść zegarek Garmin w zasięgu plotera nawigacyjnego (w odległości nie większej niż 3 m).
2 Na tarczy zegarka wybierz kolejno ◯ > **Dane łodzi** > ◯.

   UWAGA: Jeśli zegarek został już połączony z ploterem nawigacyjnym, a chcesz go połączyć z innym ploterem nawigacyjnym, wyświetl ekran Dane łodzi, przytrzymaj przycisk UP i wybierz Paruj z nowym.
3 Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Urządzenia ubieralne** > **Dane łodzi** > **Włącz połączenia** > **Nowe połączenie**.

   Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie zegarka i procedurę łączenia z nim.

Po sparowaniu urządzeń następuje automatyczne ich połączenie, jeśli urządzenia są włączone i znajdują się w zasięgu.

Mapy i widoki 3D mapy

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Cieniowany relief: Udostępnia cieniowany profil wysokości jezior i wód przybrzeżnych w wysokiej rozdzielczości. Ta mapa może być przydatna podczas połowów i nurkowania.

UWAGA: Cieniowany relief jest dostępne wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.

Szczegółowe mapy

Ten ploter nawigacyjny jest zgodny z najnowszymi mapami Garmin Navionics+™ i dodatkowymi funkcjami map premium. Mapy te można uzyskać na trzy sposoby:

- Możesz zakupić ploter nawigacyjny z fabrycznie zainstalowanymi, szczegółowymi mapami.
- Możesz zakupić mapy regionów na karcie pamięci u sprzedawcy Garmin lub na stronie garmin.com.
- Możesz zakupić mapy regionów w aplikacji ActiveCaptain i pobrać je na ploter nawigacyjny.

UWAGA: przed uzyskaniem dostępu do wszystkich funkcji map na ploterze nawigacyjnym należy aktywować fabrycznie zainstalowane mapy i zakupione mapy na karcie pamięci za pomocą aplikacji ActiveCaptain.

Aktywowanie subskrypcji map morskich

Aby móc korzystać ze wszystkich funkcji map Garmin Navionics+, które są fabrycznie zainstalowane w urządzeniu lub zakupione na karcie pamięci, należy aktywować subskrypcję za pomocą aplikacji ActiveCaptain.

Subskrypcja pozwala na dostęp do aktualizacji map i dodatkowej zawartości, objętej daną opcją zakupową.

1. Jeśli zakupiono mapy na karcie pamięci, umieść kartę w gnieździe karty w ploterze nawigacyjnym lub w czytniku kart pamięci Garmin.
2. Otwórz aplikację ActiveCaptain w urządzeniu mobilnym i połącz ją z ploterem nawigacyjnym (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 30).
3. Po połączeniu aplikacji ActiveCaptain z ploterem nawigacyjnym upewnij się, że urządzenie mobilne jest połączone z Internetem.
4. W aplikacji ActiveCaptain wybierz kolejno **Mapa** > ☰ > **Moje mapy** i sprawdź, czy na liście znajduje się aktywna subskrypcja map.
5. W razie potrzeby połącz aplikację ActiveCaptain z ploterem nawigacyjnym, aby dokończyć proces aktywacji.

   Aplikacja ActiveCaptain automatycznie aktywuje subskrypcję po połączeniu z Internetem, a następnie z ploterem nawigacyjnym. Aplikacja ActiveCaptain wyświetla status subskrypcji na liście Moje mapy.

   UWAGA: Sprawdzenie nowej subskrypcji może potrwać do kilku godzin.

Kupowanie subskrypcji mapy za pomocą ActiveCaptain

1. Podłącz urządzenie mobilne do Internetu i otwórz aplikację ActiveCaptain.
2. Wybierz kolejno **Mapa** > ☰ > **Moje mapy** > **Dodaj subskrypcję map**.
3. Wybierz mapę.
4. Wybierz **Subskrybuj teraz**.

   UWAGA: Wyświetlenie nowej subskrypcji może potrwać do kilku godzin.

Odnawianie subskrypcji

Subskrypcja kartograficzna wygasa po roku. Po wygaśnięciu subskrypcji, wciąż można korzystać z pobranych map, ale nie można pobrać aktualizacji map ani dodatkowej zawartości.

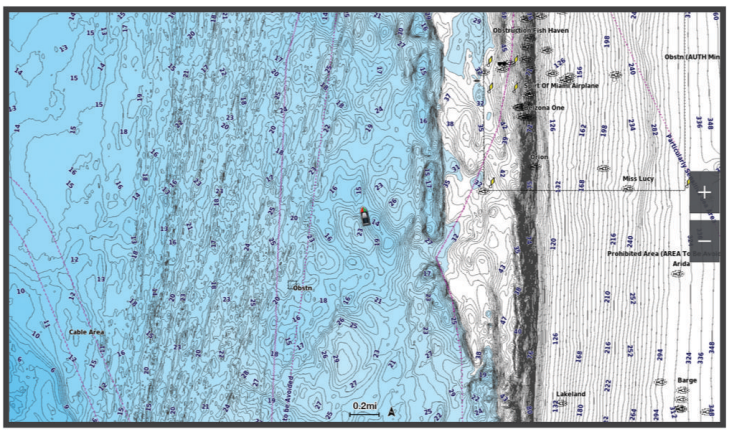
1. Podłącz urządzenie mobilne do Internetu i otwórz aplikację ActiveCaptain.
2. Wybierz kolejno **Mapa** > ☰ > **Moje mapy**.
3. Wybierz mapę do odnowienia.
4. Wybierz opcję **Odnów teraz**.

   UWAGA: Wyświetlenie odnowionej subskrypcji może potrwać do kilku godzin.

Mapa nawigacyjna i mapa wędkarska

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

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



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

Symbole mapy

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

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

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

Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego

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

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

Pomiar dystansu na mapie

1 Wybierz pozycję na mapie.

2 Wybierz **Pomiar**.

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

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

Tworzenie punktu na mapie

1 Wybierz pozycję lub obiekt na mapie.

2 Wybierz .

Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie

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

1 Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz pozycję lub obiekt.

Zostanie wyświetlona lista opcji. Wyświetlane opcje różnią się w zależności od wybranej pozycji lub obiektu.

2 W razie potrzeby wybierz .

3 Wybierz **Informacja**.

Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych

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

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

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

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz pomoc nawigacyjną.

2 Wybierz nazwę pomocy nawigacyjnej.

Nawigacja do punktu na mapie

⚠ OSTRZEŻENIE

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

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

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

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

1. Wybierz pozycję na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.
2. W razie potrzeby wybierz **Nawiguj do**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz **Nawiguj do** lub .
   - Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwroty, wybierz **Trasa do** lub .
   - Aby skorzystać z nawigacji automatycznej, wybierz **Nawig. autom.** lub .
4. Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię (*Oznaczenia kolorów trasy*, strona 62).

   UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.
5. Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Funkcje płatnych map

⚠ OSTRZEŻENIE

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

UWAGA: Niektóre modele nie obsługują wszystkich map.

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

UWAGA: Nie wszystkie funkcje płatnych map są dostępne natychmiast po zakupie. Przed uzyskaniem dostępu do wszystkich płatnych funkcji należy aktywować subskrypcję map i pobrać określone funkcje za pomocą aplikacji ActiveCaptain (*Aktywowanie subskrypcji map morskich*, strona 38).

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

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

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

Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości: Zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości przedstawiają realistyczny obraz lądu i wody na mapie nawigacyjnej (*Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej*, strona 45).

Zdjęcia lotnicze: Wyświetlanie zdjęć lotniczych przystani i innych obiektów ważnych z punktu widzenia nawigacji, które pozwalają wyobrazić sobie otoczenie (*Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych*, strona 45).

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

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

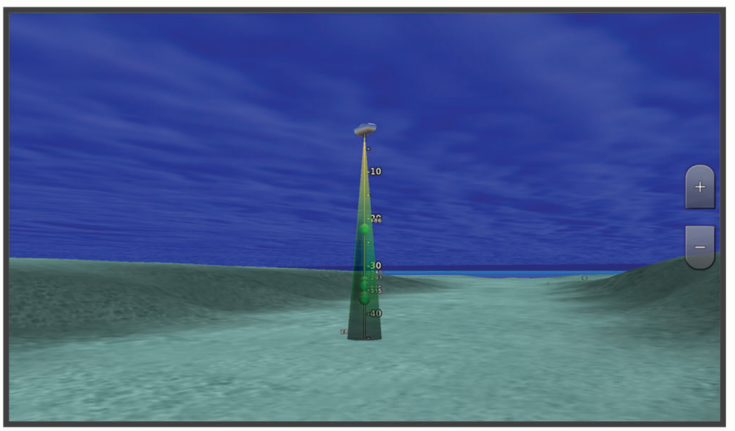
Obrazy sonarowe: Obrazy sonarowe ułatwiają poznanie gęstości dna.

Cieniowany relief: Wyświetla gradient dna z cieniowaniem.

Widok mapy Fish Eye 3D

Za pomocą dokładnych konturów płatnych map, takich jak Garmin Navionics Vision+, widok mapy Fish Eye 3D przedstawia podwodny widok na dno morza lub jeziora.

Obiekty znajdujące się w toni (np. ryby) są oznaczone jako czerwony, zielony i żółty obszar. Czerwony kolor oznacza największe cele, a zielony — najmniejsze.



Wyświetlanie informacji o stacjach pływów

⚠ OSTRZEŻENIE

Informacje o pływach i prądach służą wyłącznie celom informacyjnym. Użytkownik jest odpowiedzialny za stosowanie się do wszystkich wytycznych dotyczących wód, zwracanie uwagi na otoczenie i stałe dbanie o bezpieczeństwo w pobliżu wody. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

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

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

1. Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz stację pływów.
   W pobliżu symbolu Ⓣ zostaną wyświetlone informacje o kierunku i poziomie pływu.
2. Wybierz nazwę stacji.

Animowane wskaźniki pływów i prądów

⚠ OSTRZEŻENIE

Informacje o pływach i prądach służą wyłącznie celom informacyjnym. Użytkownik jest odpowiedzialny za stosowanie się do wszystkich wytycznych dotyczących wód, zwracanie uwagi na otoczenie i stałe dbanie o bezpieczeństwo w pobliżu wody. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

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

Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej można wyświetlać animowane wskaźniki stacji pływów i kierunku podróży. Należy także włączyć animowane ikony w ustawieniach mapy (*Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów*, strona 44).

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

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

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

Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów

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

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

1. Na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Mapa** > **Pływy i prądy**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby wyświetlać na mapie animowane wskaźniki stacji pływów i animowane wskaźniki kierunku prądów, wybierz **Animowane**.
   - Wybierz **Suwak**, aby aktywować suwak pływów i prądów, który umożliwia określenie czasu zgłaszania pływów i prądów na mapie.

Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej

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

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

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

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

2 Wybierz opcję:

- Wybierz **Tylko ląd**, aby wyświetlić standardowe informacje dotyczące wody i zdjęcia nałożone na obszar lądu na mapie.

  UWAGA: To ustawienie musi być włączone, aby możliwe było wyświetlanie map Standard Mapping®.
- Wybierz **Fotomapa**, aby wyświetlać zdjęcia wody i lądu o danym poziomie krycia. Wyreguluj przezroczystość zdjęcia za pomocą suwaka. Im wyższa wartość procentowa zostanie wybrana, w tym większym stopniu zdjęcia będą zakrywać obszar wody i lądu na mapie i tym lepiej będą widoczne.

Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych

Aby było możliwe wyświetlenie na mapie nawigacyjnej zdjęć lotniczych, należy włączyć opcję Punkty ze zdjęciami w ustawieniach mapy (*Warstwy mapy*, strona 52).

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

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

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz ikonę aparatu:

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

2 Wybierz **Zdjęcie**.

System automatycznej identyfikacji

⚠ OSTRZEŻENIE

Komunikaty AIS oraz inne przesyłane komunikaty służą wyłącznie do podnoszenia świadomości sytuacyjnej, więc mogą nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach. To użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją jednostką, zwracanie uwagi na otoczenie oraz kierowanie się zdrowym rozsądkiem na wodzie przez cały czas.

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

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

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

Oprócz otrzymywania informacji AIS od jednostek pływających, można również otrzymywać istotne komunikaty, takie jak te wysyłane w celu ochrony ssaków morskich.

⚠ PRZESTROGA

Komunikaty AIS są tworzone przez strony trzecie, a firma Garmin nie może zagwarantować ich dostępności we wszystkich regionach. Ponadto firma Garmin nie udziela żadnych zapewnień dotyczących dokładności, kompletności ani aktualności informacji zapewnionych poprzez nadawane komunikaty AIS. Użytkownik musi być przez cały czas świadomy swojego otoczenia, a wszelkie wykorzystanie informacji zapewnionych poprzez nadawane komunikaty AIS lub poleganie na nich jest dokonywane na własną odpowiedzialność.

Symbole celów AIS

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

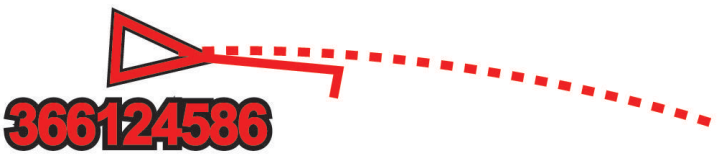
UWAGA: Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem, niezależnie od ich statusu.

Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS

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

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

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



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

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **AIS** > **Lista AIS**.

   PORADA: Możesz szybko przejść do listy AIS z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. W razie potrzeby wybierz **Opcje wyświetlania**, aby sortować lub filtrować pozycje na liście.

Aktywacja celu dla statku AIS

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **AIS** > **Lista AIS**.

   PORADA: Możesz szybko przejść do listy AIS z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. Wybierz statek z listy.
3. Wybierz opcję **Przejrzyj** i przejrzyj informacje dotyczące celu.
4. Wybierz opcję **Aktywuj cel**.

Wyświetlanie informacji o statku AIS ustawionym jako cel

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

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

Dezaktywacja celu dla statku AIS

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

Wyświetlanie statków AIS na mapie lub w widoku mapy 3D

Aby rozpocząć korzystanie z systemu AIS, wymagane jest podłączenie plotera nawigacyjnego do zewnętrznego urządzenia AIS oraz odbiór sygnałów z innych statków.

Można określić, jak inne statki mają być wyświetlane na mapie lub w widoku 3D mapy. Zasięg wyświetlania skonfigurowany dla jednej mapy lub jednego widoku mapy 3D ma zastosowanie wyłącznie do danej mapy lub danego widoku mapy 3D. Szczegóły, planowany kierunek oraz ustawienia śladów wybrane dla jednej mapy lub jednego widoku 3D mapy mają zastosowanie do wszystkich map i widoków 3D mapy.

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **AIS**.
2 Wybierz opcję:
   - Aby wyświetlić ślady statków AIS, wybierz **Szlaki AIS** i dostosuj długość szlaku, jeśli jest to potrzebne..
   - Aby określić dystans od aktualnej pozycji, w której mają być wykrywane statki AIS, wybierz **Zasięg wyświetlania**, a następnie określ dystans.
   - Aby wyświetlić listę statków z systemem AIS, wybierz **Lista AIS**.

Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa

⚠ OSTRZEŻENIE

Alarm kolizji w bezpiecznej strefie jest narzędziem służącym wyłącznie do podnoszenia świadomości sytuacyjnej i może nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach. To użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją jednostką, zwracanie uwagi na otoczenie oraz kierowanie się zdrowym rozsądkiem na wodzie przez cały czas.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

Zanim będzie możliwe ustawienie alarmu kolizyjnego, konieczne jest podłączenie zgodnego plotera nawigacyjnego do tej samej sieci co urządzenie AIS.

Alarm kolizyjny dla strefy bezpieczeństwa jest dostępny w przypadku statku z systemem AIS. Gdy radar jest podłączony do tej samej sieci, można również użyć alarmu kolizyjnego dla strefy bezpiecznej dla celów MARPA. Można dostosowywać strefę bezpieczeństwa umożliwiającą uniknięcie kolizji.

1 Wybierz ⚙ > **Alarmy** > **Alarm kolizyjny** > **Włączono**.

   Gdy w strefie bezpieczeństwa wokół statku znajdzie się statek z systemem AIS, wyświetlony zostanie baner komunikatu. Statek również zostanie oznaczony na ekranie jako niebezpieczny. Gdy alarm się wyłączy, baner komunikatu zniknie, a alarm dźwiękowy zostanie wyłączony — statek pozostanie jednak oznaczony na ekranie jako niebezpieczny.
2 Wybierz **Zasięg** i określ promień dla strefy bezpieczeństwa wokół statku.
3 Wybierz **Czas do** i określ czas, po którym zostanie włączony alarm w przypadku stwierdzenia, że obiekt wpłynie do strefy bezpieczeństwa statku.

   Na przykład, aby otrzymać powiadomienie na 10 minut przed zbliżającym się przecięciem linii strefy bezpieczeństwa, wybierz dla opcji Czas do wartość 10. Spowoduje to również włączenie się alarmu na 10 minut przed wpłynięciem statku do strefy bezpieczeństwa.
4 Wybierz **Alarm MAPRA** i włącz opcję określającą, kiedy uruchamiany jest alarm dotyczący obiektów ze znacznikiem MARPA.

   Gdy w strefie bezpieczeństwa wokół statku znajdzie się obiekt ze znacznikiem MARPA, wyświetlony zostanie baner komunikatu i rozlegnie się alarm dźwiękowy. Obiekt również zostanie oznaczony na ekranie jako niebezpieczny. Gdy alarm się wyłączy, baner komunikatu zniknie, a alarm dźwiękowy zostanie wyłączony — obiekt pozostanie jednak oznaczony na ekranie jako niebezpieczny.

Pomoce nawigacyjne AIS

Pomoc nawigacyjna (ATON) AIS to wszelkiego rodzaju pomoc nawigacyjna nadawana za pośrednictwem radia AIS. Pomoce ATON są wyświetlane na mapach i zawierają informacje identyfikacyjne, takie jak pozycja i typ.

Istnieją trzy główne rodzaje pomocy nawigacyjnych AIS. Rzeczywiste pomoce ATON fizycznie istnieją i wysyłają swoje dane identyfikacyjne oraz dotyczące położenia z ich faktycznej pozycji. Syntetyczne pomoce ATON fizycznie istnieją, a ich dane identyfikacyjne oraz dotyczące położenia są wysyłane z innego miejsca. Wirtualne pomoce ATON fizycznie nie istnieją, a ich dane identyfikacyjne oraz dotyczące położenia są wysyłane z innego miejsca.

Pomoce nawigacyjne AIS można wyświetlać na mapie, gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia AIS. Aby wyświetlać pomoce nawigacyjne AIS, na mapie wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Mapa** > **Pomoc nawigacyjna** > **Pomoce ATON**. Więcej informacji na temat pomocy ATON można wyświetlić, wybierając pomoc ATON na mapie.

Symbol	Znaczenie
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Północ
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Południe
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Wschód
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Zachód
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Specjalne
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Bezpieczne
	Rzeczywista lub syntetyczna pomoc ATON: znak Niebezpieczeństwo
	Wirtualna pomoc ATON
	Wirtualna pomoc ATON: znak Północ
	Wirtualna pomoc ATON: znak Południe
	Wirtualna pomoc ATON: znak Wschód
	Wirtualna pomoc ATON: znak Zachód
	Wirtualna pomoc ATON: znak Specjalne
	Wirtualna pomoc ATON: znak Bezpieczne
	Wirtualna pomoc ATON: znak Niebezpieczeństwo

Sygnały wzywania pomocy AIS

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

Nawigacja do jednostki nadającej sygnał wzywania pomocy

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

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

Symbole celów wykorzystywane w nadajniku sygnałów wzywania pomocy AIS

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

Włączanie alertów testowych nadajnika AIS

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

1. Wybierz kolejno > **Alarmy** > **AIS**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby odbierać lub ignorować sygnały testowe radiopławy awaryjnej (EPRIB), wybierz **Test AIS-EPIRB**.
   - Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały „człowiek za burtą” (MOB), wybierz **Test AIS-MOB**.
   - Aby odbierać lub ignorować testowe sygnały ratunkowe SART, wybierz **Test AIS-SART**.

Wyłączanie odbioru sygnału AIS

Odbiór sygnału AIS jest domyślnie wyłączony.

Wybierz kolejno > **Inne statki** > **AIS** > **Wyłączono**

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

Wyłączanie komunikatów ostrzegawczych nadawanych przez AIS

Odbieranie komunikatów ostrzegawczych nadawanych przez AIS jest domyślnie włączone. Obejmuje to również komunikaty dotyczące ochrony ssaków morskich.

⚠ PRZESTROGA

W celu otrzymywania komunikatów nadawanych przez AIS należy je najpierw włączyć. Jeśli funkcja ta jest wyłączona, użytkownik nie będzie otrzymywać takich komunikatów, w tym również tych dotyczących ochrony ssaków morskich. Niewłączenie otrzymywania tych komunikatów może doprowadzić do obrażeń ciała lub zniszczenia mienia.

Wybierz kolejno ⚙ > **Inne statki** > **Kom. związ. z bezp. nadawane przez AIS**.

Komunikaty nadawane przez AIS nie będą już odbierane. Użytkownik nadal będzie otrzymywać komunikaty AIS zaadresowane do niego, ponieważ tych oznaczeń komunikatów nie można wyłączyć.

Menu mapy

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

UWAGA: Menu mogą zawierać ustawienia, które nie są obsługiwane przez zainstalowane mapy lub obecną pozycję. W przypadku wprowadzenia zmian do tych ustawień widok mapy nie ulegnie zmianie.

Na mapie wybierz Opcje.

Warstwy: Pozwala dostosować wygląd różnych pozycji na mapie (*Warstwy mapy*, strona 52).

Quickdraw Contours: Umożliwia włączenie rysowania konturów dna i tworzenie etykiet na mapach wędkarskich (*Garmin Quickdraw Contours — mapy*, strona 58).

Ustawienia: Pozwala na dostosowanie ustawień mapy (*Ustawienia mapy*, strona 57).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Warstwy mapy

Możesz włączać i wyłączać warstwy mapy i dostosowywać elementy na mapach. Każde ustawienie odnosi się do używanej mapy lub widoku mapy.

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

UWAGA: Menu mogą zawierać ustawienia, które nie są obsługiwane przez zainstalowane mapy lub obecną pozycję. W przypadku wprowadzenia zmian do tych ustawień widok mapy nie ulegnie zmianie.

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

Mapa: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z mapami (*Ustawienia warstw mapy*, strona 53).

Moja łódź: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z łodzią (*Ustawienia warstwy Moja łódź*, strona 53).

Zarządzaj danymi użytkownika: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie danych użytkownika, np. punktów trasy, granic i śladów oraz otwieranie list z danymi użytkownika (*Ustawienia warstwy danych użytkownika*, strona 54).

Inne statki: Umożliwia dostosowanie sposobu wyświetlania innych łodzi (*Ustawienia warstwy Inne statki*, strona 54).

Woda: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie informacji o głębokości (*Ustawienia warstwy wody*, strona 55).

Quickdraw Contours: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie danych izobat Garmin Quickdraw (*Garmin Quickdraw Contours — ustawienia*, strona 60).

Pogoda: Wyświetla i ukrywa elementy związane z pogodą (*Ustawienia warstwy Pogoda*, strona 56).

Ustawienia warstw mapy

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

Zdjęcia satelitarne: Niektóre płatne mapy oferują zdjęcia satelitarne o wysokiej rozdzielczości, które przedstawiają realistyczny obraz lądu albo lądu i wody na mapie nawigacyjnej (*Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej*, strona 45).

UWAGA: To ustawienie musi być włączone, aby możliwe było wyświetlanie map Standard Mapping.

Pływy i prądy: Pozwala na wyświetlanie wskaźników stacji pływów na mapie (*Wyświetlanie wskaźników pływów i prądów*, strona 44), a także aktywuje suwak pływów oraz prądów, który umożliwia określenie czasu zgłaszania pływów i prądów na mapie.

POI na lądzie: Wyświetlanie lądowych punktów szczególnych na mapie.

Pomoc nawigacyjna: Wyświetla na mapie pomoce nawigacyjne, takie jak oznakowanie infrastruktury ATON i migające światła. Umożliwia wybranie typu pomocy nawigacyjnej NOAA lub IALA.

Punkty usług: Wyświetlanie lokalizacji punktów usług morskich.

Głębokość: Umożliwia dostosowywanie pozycji na warstwie głębokości (*Ustawienia warstwy głębokości*, strona 53).

Obszary zamknięte: Wyświetlanie na mapie informacji o zamkniętych obszarach.

Punkty ze zdjęciami: Wyświetlanie ikon aparatu dla zdjęć lotniczych (*Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych*, strona 45).

Ustawienia warstwy głębokości

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

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

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

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

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

Ustawienia warstwy Moja łódź

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

Linia kierunku: Wyświetlanie i dostosowywanie linii kierunku, czyli linii na mapie prowadzącej od dziobu łodzi w kierunku podróży (*Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów*, strona 85).

Linia kierunku > Linia rufy: Wyświetla przedłużenie od rufy łodzi w kierunku przeciwnym do kierunku podróży.

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

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

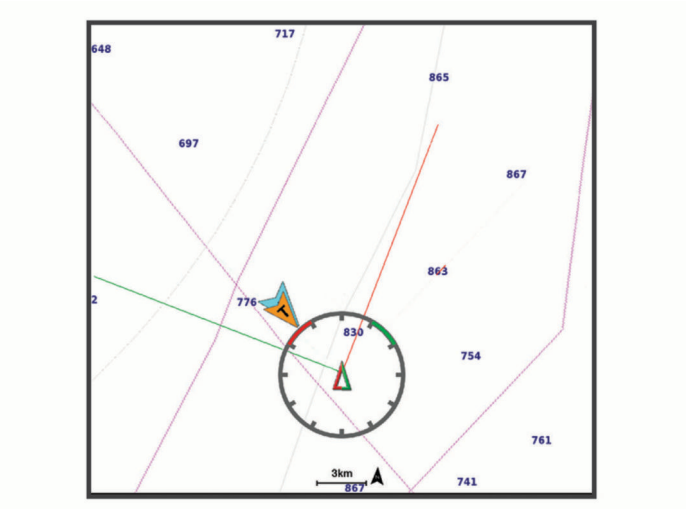
Róża kompasowa: Wyświetla różę kompasową wokół łodzi, wskazując kierunek kompasu w odniesieniu do kierunku łodzi. Włączenie tej opcji powoduje wyłączenie opcji Róża wiatrów.

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

Ustawienia layline

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

W trybie żeglarstwa (*Ustawienie typu jednostki dla funkcji żeglarskich*, strona 76) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.



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

Kąt żeglowania: Pozwala określić, w jaki sposób urządzenie oblicza layline. Opcja Bieżące pozwala obliczać layline na podstawie kąta wiatru mierzonego przez czujnik wiatru. Opcja Ręcznie pozwala obliczać layline na podstawie ręcznie wprowadzonego kąta nawietrznej i zawietrznej. Opcja Wykres biegun. umożliwia obliczenie linii layline na podstawie zaimportowanych danych wykresu biegunowego (*Ręczne importowanie wykresu biegunowego*, strona 79).

Kąt natarcia: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

Zawietrzna – kąt: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta zawietrznej.

Korekta pływów: Pozwala korygować layline na podstawie pływów.

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

Ustawienia warstwy danych użytkownika

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

Na mapie wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Zarządzaj danymi użytkownika**.

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

Granice: Pokazuje granice na mapie i otwiera listę granic.

Ślady: Pokazuje ślady na mapie.

Ustawienia warstwy Inne statki

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

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

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

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

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

Szczegóły: Umożliwia wyświetlanie na mapie informacji o innych statkach.

Planowany kierunek: Umożliwia określenie czasu planowanego kierunku dla statków z systemem AIS. Umożliwia również określenie czasu planowanego kierunku dla statków ze znacznikiem MARPA.

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa*, strona 49).

Ustawienia warstwy wody

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

UWAGA: Menu może zawierać ustawienia, które nie są obsługiwane przez zainstalowane mapy lub obecną pozycję. W przypadku wprowadzenia zmian do tych ustawień widok mapy nie ulegnie zmianie.

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

Cieniowanie głębokości: Określenie zakresu wysokości, dla których ma zostać wyświetlone cieniowanie (*Cieniowanie zakresu głębokości*, strona 55).

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

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

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

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

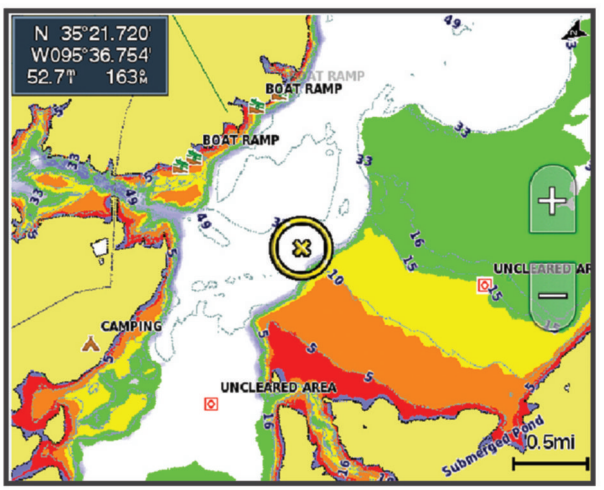
Obraz sonarowy: Obrazy sonarowe ułatwiają poznanie gęstości dna. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

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

Cieniowanie zakresu głębokości

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

Niektóre mapy Garmin LakeVü™ i dodatkowe mapy premium domyślnie mają cieniowanie wielu zakresów głębokości.



Czerwony	Od 0 do 1,5 m (od 0 do 5 stóp)
Pomarańczowy	Od 1,5 do 3 m (od 5 do 10 stóp)
Żółty	Od 3 do 4,5 m (od 10 do 15 stóp)
Zielony	Od 4,5 do 6,1 m (od 15 do 20 stóp)

Aby włączyć i wyregulować to ustawienie na mapie, wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Woda** > **Cieniowanie głębokości**.

Ustawienia warstwy Pogoda

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

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

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

Warstwy prognozy: Umożliwia ustawienie wyświetlania prognozowanych elementów pogody.

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

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

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

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

Przywróć domyślne: Przywrócenie wszystkich ustawień pogody do wartości fabrycznych.

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Ustawienia nakładki radaru

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

Na ekranie radaru wybierz **Opcje**.

Radar w tryb gotowości: Zatrzymuje przesyłanie sygnału radarowego.

Wzm.: Umożliwia regulację wzmocnienia (*Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru*, strona 130).

Zakłócenia od wody: Regulacja poziomu zakłóceń od wody (*Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru*, strona 130).

Opcje radaru: Otwieranie menu opcji radaru (*Menu Opcje radaru*, strona 132).

Inne statki: Pozwala dostosować sposób wyświetlania innych statków w widoku radaru (*Ustawienia warstwy Inne statki*, strona 54).

Ustawienia radaru: Otwiera ustawienia wyświetlacza radaru (*Menu Ustawienia radaru*, strona 132).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Ustawienia mapy

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

Na mapie wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia mapy**.

Orientacja mapy: Umożliwia ustawienie perspektywy na mapie.

Z wyprzedzeniem: Przenosi aktualną pozycję na dół ekranu automatycznie wraz ze wzrostem prędkości. Podaj maksymalną prędkość, aby uzyskać najlepsze wyniki.

Orientacja jednostki: Ustawia wyrównanie ikony jednostki pływającej na mapie. Opcja Automatycznie umożliwia wyrównanie ikony jednostki pływającej za pomocą KDd na podstawie sygnału GPS przy dużych prędkościach oraz za pomocą kursu magnetycznego przy niewielkich prędkościach, aby lepiej wyrównać ikonę jednostki pływającej z linią aktywnego śladu. Opcja Kierunek umożliwia wyrównanie ikony jednostki pływającej z kursem magnetycznym. Opcja Kierunek GPS (COG) umożliwia wyrównanie ikony jednostki pływającej za pomocą KDd na podstawie sygnału GPS. Jeśli wybrane źródło danych nie jest dostępne, wykorzystywane jest dostępne źródło danych.

⚠ OSTRZEŻENIE

Ustawienie orientacji jednostki pływającej służy do celów informacyjnych i nie trzeba się do niego stosować precyzyjnie. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

UWAGA: Ustawienia dla Orientacja mapy i Orientacja jednostki można ustawić oddzielnie dla dwóch map nawigacyjnych używanych na stronie kombinacji.

Szczegół: Dostosowanie stopnia szczegółowości mapy dla różnych stopni powiększenia.

Skala mapy: Umożliwia ustawienie wyświetlanego rozmiaru mapy.

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

Linia startu: Ustawia linię startu podczas regat (*Ustawianie linii startu*, strona 77).

Wstaw mapę: Niewielka mapa wyśrodkowana na aktualnej pozycji użytkownika.

Ustawienia widoku Fish Eye 3D

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

W widoku Fish Eye 3D mapy wybierz Opcje.

Pokaż: Ustawianie perspektywy w widoku 3D mapy.

Ślady: Wyświetlanie śladów.

Stożek echosondy: Wyświetlanie stożka wskazującego obszar działania przetwornika.

Symbole ryb: Wyświetlanie obiektów znajdujących się w toni.

Obsługiwane mapy

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

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

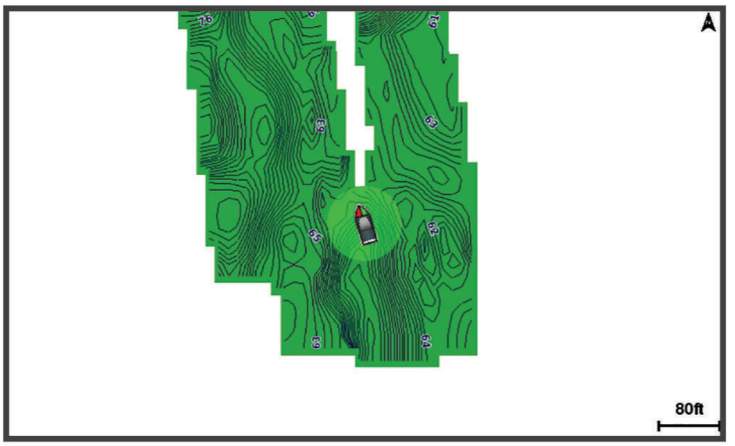
Garmin Quickdraw Contours — mapy

⚠ OSTRZEŻENIE

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

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

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



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

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

Ilość zapisanych danych zależy od pojemności karty pamięci, źródła sonaru i prędkości łodzi podczas rejestrowania danych. Korzystanie z sonaru jednowiązkowego zapewnia dłuższy czas rejestrowania. Szacunkowo na karcie pamięci o pojemności 2 GB można zarejestrować około 1500 godzin danych.

Podczas rejestrowania danych na karcie pamięci w ploterze nawigacyjnym, nowe dane są dodawane do istniejącej mapy Garmin Quickdraw Contours i zapisywane na karcie pamięci. Po włożeniu nowej karty pamięci, istniejące dane nie są na nią przesyłane.

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw Contours

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

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

Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw Contours

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

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz miejsce.
2 Wybierz **Etykieta Quickdraw**.
3 Wpisz tekst na etykiecie i wybierz **Gotowe**.

Społeczność Garmin Quickdraw

Społeczność Garmin Quickdraw to bezpłatna, publiczna, społeczność internetowa umożliwiająca pobieranie map utworzonych przez innych użytkowników. Możesz udostępnić mapy Garmin Quickdraw Contours innym użytkownikom. Musisz uzyskać za pośrednictwem aplikacji ActiveCaptain dostęp do społeczności Garmin Quickdraw (*Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain*, strona 59).

UWAGA: Urządzenie Garmin musi być wyposażone w gniazdo kart pamięci i technologię Wi-Fi, aby uczestniczyć w społeczności Garmin Quickdraw.

Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw za pomocą aplikacji ActiveCaptain

1 W urządzeniu mobilnym otwórz aplikację ActiveCaptain i połącz się z urządzeniem GPSMAP (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 30).
2 W aplikacji wybierz opcję **Społeczność Quickdraw**.

Możesz pobrać kontury od innych członków społeczności (*Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain*, strona 59) i udostępnić kontury utworzone przez siebie (*Udostępnianie map Garmin Quickdraw Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain*, strona 59).

Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain

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

1 Z poziomu aplikacji ActiveCaptain w swoim urządzeniu mobilnym wybierz **Społeczność Quickdraw** > **Wyszukaj izobaty**.
2 Użyj mapy i funkcji wyszukiwania, aby zlokalizować obszar do pobrania.

   Czerwone kropki przedstawiają mapy Garmin Quickdraw Contours, które zostały udostępnione dla tego regionu.
3 Wybierz **Wybierz pobierany obszar**.
4 Przeciągnij prostokąt, aby wybrać obszar do pobrania.
5 Przeciągnij wierzchołki, aby zmienić obszar pobierania.
6 Wybierz **Pobierz obszar**.

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

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

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

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

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

W aplikacji ActiveCaptain w urządzeniu mobilnym wybierz kolejno **Synchronizuj z ploterem** > **Zrób coś dla społeczności**.

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

Garmin Quickdraw Contours — ustawienia

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

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

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

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

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

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

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

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

Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego

⚠ OSTRZEŻENIE

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

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

⚠ PRZESTROGA

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

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

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

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

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

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

Nawig. autom.: Wykorzystuje konkretne informacje o jednostce pływającej i dane mapy do określenia najlepszej ścieżki do celu. Ta funkcja jest dostępna wyłącznie w przypadku korzystania ze zgodnej płatnej mapy w zgodnym ploterze nawigacyjnym. Zapewnia szczegółową ścieżkę do celu, unikając lądu oraz innych przeszkód (*Nawigacja automatyczna*, strona 69).

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

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

Kolor linii trasy zmienia się w zależności od kilku czynników (*Oznaczenia kolorów trasy*, strona 62).

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji

Pytanie	Odpowiedź
W jaki sposób ustawić ploter nawigacyjny tak, aby wskazywał kierunek, w którym chcę nawigować (namiar)?	Nawiguj, korzystając z opcji Idź do (*Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do*, strona 63).
W jaki sposób ustawić urządzenie tak, aby prowadziło mnie wzdłuż linii prostej (w celu zmniejszenia ryzyka zejścia z trasy) do pozycji najkrótszą trasą z bieżącej pozycji?	Utwórz jednoetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (*Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią*, strona 67).
Jak ustawić urządzenie w taki sposób, aby poprowadziło mnie do pozycji, unikając przeszkód widocznych na mapie?	Utwórz wieloetapową trasę i rozpocznij podróż nią z użyciem funkcji Trasa do (*Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią*, strona 67).
Co zrobić, aby urządzenie sterowało moim automatycznymi pilotem?	Wyrusz w podróż, korzystając z funkcji Trasa do (*Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią*, strona 67).
Czy urządzenie może utworzyć dla mnie ścieżkę?	Jeśli posiadasz płatne mapy z obsługą funkcji Auto Guidance oraz znajdujesz się na obszarze objętym działaniem tej funkcji, rozpocznij podróż z jej użyciem (*Ustawianie ścieżki funkcji Nawig. autom. i podążanie nią*, strona 69).
Jak zmienić ustawienia funkcji Auto Guidance dla łodzi?	Patrz *Konfiguracje tras nawigacji automatycznej*, strona 71.

Oznaczenia kolorów trasy

⚠ OSTRZEŻENIE

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

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

Podczas nawigacji kolor trasy może się zmienić, wskazując, kiedy należy zachować ostrożność.

Karmazynowy: Domyślna linia trasy/kursu.

Cienka, purpurowa: Korekta kursu o charakterze dynamicznym oznacza zejście z kursu.

Pomarańczowy: Uwaga! Ten segment trasy może znajdować się w pobliżu progów ustawień głębokości i wysokości nawigacji automatycznej. Na przykład segment trasy ma kolor pomarańczowy, gdy trasa prowadzi pod mostem lub przez potencjalnie płytkie wody. Tylko mapy Garmin Navionics+ i Garmin Navionics Vision+.

Czerwony, paski: Ostrzeżenie! Ten segment trasy może być niebezpieczny według ustawień głębokości i wysokości nawigacji automatycznej. Na przykład segment trasy jest oznaczony czerwonymi paskami, gdy trasa prowadzi pod bardzo nisko zawieszonym mostem lub przez płytkie wody. Ta linia jest oznaczona czerwonymi paskami tylko na mapach Garmin Navionics+ i Garmin Navionics Vision+. W poprzednich wersjach map linia ta oznaczona jest karmazynowymi i szarymi paskami.

Szare: Nie można obliczyć tego segmentu trasy ze względu na teren lub inne przeszkody albo mapa nie obejmuje tej pozycji.

Cele

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

Wyszukiwanie celu według nazwy

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

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Usługi** > **Szukaj wg nazwy**.
2. Wpisz przynajmniej część nazwy celu podróży.
3. W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

   Zostanie wyświetlonych 50 najbliższych celów, których nazwa spełnia kryteria wyszukiwania.
4. Wybierz cel podróży.

Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej

Na mapie nawigacyjnej wybierz cel.

Wyszukiwanie celu z usługami morskimi

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

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

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Usługi**.
2. Wybierz **Usługi przybrzeżne** lub **Usługi śródlądowe**.
3. W razie potrzeby wybierz kategorię usług morskich.

   Ploter nawigacyjny wyświetli listę najbliższych pozycji wraz z odległościami i namiarami.
4. Wybierz cel podróży, aby wyświetlić więcej informacji o celu podróży, jeśli są one dostępne.

   Dotknij ekranu i przesuwaj w górę i w dół, aby przewijać listę najbliższych miejsc docelowych.

Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do

⚠ OSTRZEŻENIE

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

Można ustawić bezpośredni kurs z aktualnej pozycji do wybranego celu.

1. Wybierz cel podróży (*Cele*, strona 62).
2. Wybierz kolejno **Nawiguj do** > **Nawiguj do**.

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

   Możesz również użyć pomarańczowej strzałki kursu do steru, wskazującej proponowany promień skrętu, co umożliwia powrót do linii kursu.

⚠ OSTRZEŻENIE

Przed uzgodnieniem skrętu przejrzyj ścieżkę pod kątem przeszkód. Jeżeli ścieżka jest niebezpieczna, zmniejsz prędkość łodzi i wyznacz bezpieczną trasę wiodącą z powrotem na kurs.

Przerywanie podróży wyznaczoną trasą

Podczas podróży na odpowiedniej mapie wybierz opcję:

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

Punkty trasy

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

Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu

Na dowolnym ekranie wybierz opcję **Oznacz**.

Tworzenie punktu w innej pozycji

1 Na mapie wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty** > **Nowy punkt**.
2 Wybierz opcję:
- Aby utworzyć punkt, wprowadzając współrzędne geograficzne, wybierz **Podaj współrzędne** i wprowadź współrzędne.
- Aby utworzyć punkt trasy za pomocą mapy, wybierz **Użyj mapy**, wybierz pozycję, a następnie wybierz opcję **Utwórz punkt**.
- W celu utworzenia punktu w oparciu o zasięg (dystans) i namiar, wybierz **Podaj zasięg/namiar** i wprowadź odpowiednie informacje.

Oznaczanie pozycji człowiek za burtą lub innej pozycji SOS

Należy podłączyć radio VHF do plotera nawigacyjnego, zanim będzie można korzystać z plotera nawigacyjnego do wysyłania sygnałów SOS.

Z plotera nawigacyjnego można korzystać, aby oznaczyć pozycję człowiek za burtą lub inną pozycję SOS, a następnie natychmiast rozpocząć nawigację do oznaczonej pozycji. Jeśli radio VHF jest podłączone do plotera nawigacyjnego, można również transmitować informacje SOS.

Jeśli posiadasz zgodne urządzenie inReach®, które jest podłączone do plotera nawigacyjnego, możesz zainicjować nadawania sygnału inReach SOS i komunikować się z zespołem Garmin Response℠, oczekując na przybycie pomocy (*Nadawanie sygnału inReach SOS*, strona 168).

1 Wybierz **SOS**.
2 Wybierz **Człowiek za burtą** lub typ sygnału SOS.
3 W razie potrzeby wybierz **Tak**, aby nawigować do pozycji sygnału SOS.

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

Szczegóły wywołania są wysyłane do radia VHF. Trzeba nadać sygnał za pomocą radia.

Odwzorowanie punktu trasy

Istnieje możliwość utworzenia nowego punktu trasy poprzez odwzorowanie dystansu i namiaru z innej lokalizacji. Może to być pomocne przy tworzeniu linii startu i mety dla regat.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty** > **Nowy punkt** > **Podaj zasięg/namiar**.
2 W razie potrzeby wybierz punkt odniesienia na mapie.
3 Wybierz **Podaj zasięg/namiar**.
4 Wpisz odległość i wybierz **Gotowe**.
5 Wpisz namiar i wybierz **Gotowe**.
6 Wybierz **Utwórz punkt**.

Wyświetlanie listy punktów

Wybierz opcję:
- Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
- Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Opcje** > **Punkty**.

Edytowanie zapisanego punktu

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
2. Wybierz punkt trasy.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj**.
4. Wybierz opcję:
   - Aby dodać nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
   - Aby zmienić symbol, wybierz **Symbol**.
   - Aby przesunąć pozycję punktu, wybierz **Pozycja**.
   - Aby zmienić głębokość, wybierz **Głębokość**.
   - Aby zmienić temperaturę wody, wybierz **Temp. wody**.
   - Aby zmienić komentarz, wybierz **Komentarz**.

Przenoszenie zapisanego punktu trasy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
2. Wybierz punkt trasy.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj** > **Pozycja**.
4. Wskaż nową pozycję dla punktu trasy:
   - Aby przenieść punkt trasy, korzystając ze współrzędnych, wybierz **Podaj współrzędne**, a następnie podaj nowe współrzędne i wybierz **Gotowe** lub **Anuluj**.
   - Aby przesunąć punkt podczas korzystania z mapy, wybierz **Użyj mapy**, wybierz nową pozycję na mapie, a następnie wybierz **Przenieś punkt**.
   - Aby przesunąć punkt trasy za pomocą aktualnej pozycji statku, wybierz opcję **Użyj aktualnej pozycji**.
   - W celu przeniesienia punktu trasy w oparciu o zasięg (dystans) i namiar, wybierz **Podaj zasięg/namiar**, wprowadź odpowiednie informacje i wybierz **Gotowe**.

Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego

⚠ OSTRZEŻENIE

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

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

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

Aby móc nawigować do punktu, należy go najpierw utworzyć.

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
2. Wybierz punkt trasy.
3. Wybierz **Nawiguj do**.
4. Wybierz opcję:
   - Aby rozpocząć podróż bezpośrednio do pozycji, wybierz opcję **Nawiguj do**.
   - Aby utworzyć do pozycji trasę uwzględniającą zwroty, wybierz opcję **Trasa do**.
   - Aby skorzystać z nawigacji automatycznej, wybierz **Nawig. autom.**.
5. Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.

   UWAGA: Podczas korzystania z funkcji nawigacji automatycznej szary odcinek na dowolnej części karmazynowej linii wskazuje, że funkcja ta nie może obliczyć części linii nawigacji automatycznej. Wynika to z ustawień minimalnej bezpiecznej głębokości wody i minimalnej bezpiecznej wysokości przeszkody.
6. Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Usuwanie punktu lub pozycji MOB

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
2. Wybierz punkt lub pozycję MOB.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Skasuj**.

Usuwanie wszystkich punktów

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Punkty** > **Wszystkie**.

Trasy

Trasa to ścieżka prowadząca z jednej pozycji do co najmniej jednego celu podróży.

Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią

Można utworzyć trasę na mapie nawigacyjnej lub mapie wędkarskiej i natychmiast rozpocząć podróż nią. Ta metoda nie zapisuje trasy.

1. Wybierz miejsce docelowe na mapie nawigacyjnej lub wędkarskiej.
2. Wybierz kolejno **Trasa do**.
3. Wybierz pozycję ostatniego zwrotu przed miejscem docelowym.
4. Wybierz kolejno **Dodaj zwrot**.
5. W razie potrzeby powtórz, aby dodać kroki, rozpoczynając od miejsca docelowego, a kończąc na bieżącej pozycji łodzi.

   Ostatni dodany zwrot powinien być tym, który zostanie wykonany jako pierwszy, zaczynając od bieżącej pozycji. Zwrot powinien znajdować się najbliżej łodzi.
6. Wybierz kolejno **Gotowe**.
7. Przejrzyj kurs wyznaczony przez karmazynową linię.
8. Podążaj wzdłuż karmazynowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód.

Tworzenie i zapisywanie trasy

Do jednej trasy można dodać maksymalnie 250 zwrotów.

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy** > **Nowy** > **Trasa na podstawie mapy**.
2. Wybierz pozycję startową.

   Punktem startowym może być aktualna lub inna pozycja.
3. Wybierz **Dodaj zwrot**.
4. Wybierz na mapie pozycję następnego zwrotu.
5. Wybierz **Dodaj zwrot**.
6. W razie potrzeby powtórz kroki 4 i 5, aby dodać więcej zwrotów.
7. Wybierz **Gotowe**.

Wyświetlanie listy tras i ścieżek funkcji nawigacji automatycznej

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2. W razie potrzeby wybierz **Filtruj**, aby wyświetlić tylko trasy albo tylko ścieżki nawigacji automatycznej.
3. Wybierz **Sortuj**, aby posortować listę dostępnych tras wg zasięgu, długości lub nazwy.

Edytowanie zapisanej trasy

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

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2. Wybierz trasę.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj trasę**.
4. Wybierz opcję:
   - Aby zmienić nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nazwę.
   - Aby edytować zwrot z listy, wybierz kolejno **Edytuj zwroty** > **Użyj listy zwrotów**, a następnie wybierz zwrot z listy.
   - Aby wybrać zwrot przy użyciu mapy, wybierz kolejno **Edytuj zwroty** > **Użyj mapy**, a następnie wybierz pozycję na mapie.

   Modyfikacja zwrotu, który wykorzystuje zapisany punkt trasy, nie powoduje przeniesienia tego punktu. Urządzenie przenosi zwrot na trasie. Przeniesienie położenia punktu trasy nie powoduje przeniesienia zwrotu na trasie.

Znajdowanie trasy i podróż zapisaną trasą

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę (*Tworzenie i zapisywanie trasy*, strona 67).

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2. Wybierz trasę.
3. Wybierz **Nawiguj do**.
4. Wybierz opcję:
   - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Do prz.**.
   - Aby podróżować trasą z punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, wybierz **Wstecz**.
   - Aby podróżować równolegle do trasy wybierz **Przesunięcie** (*Przeglądanie zapisanej trasy oraz podróż równolegle do niej*, strona 68).
   - Aby podróżować po trasie od pierwszego punktu trasy, wybierz **Od startu**.

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

Przeglądanie zapisanej trasy oraz podróż równolegle do niej

Aby móc przeglądać listę tras oraz rozpocząć podróż jedną z nich, należy utworzyć i zapisać co najmniej jedną trasę (*Tworzenie i zapisywanie trasy*, strona 67).

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.

   UWAGA: Funkcja nawigacji automatycznej jest dostępna wraz z płatnymi mapami w niektórych obszarach.
2. Wybierz trasę.
3. Wybierz **Nawiguj do**.
4. Wybierz **Przesunięcie**, aby nawigować równolegle do trasy.
5. Wybierz **Przesunięcie**, aby wprowadzić odległość, o jaką ma zostać przesunięta trasa.
6. Określ, w jaki sposób ma przebiegać nawigacja trasą:
   - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu — lewa burta**.
   - Aby podróżować trasą od punktu startowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Do przodu — prawa burta**.
   - Aby podróżować trasą od punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na lewo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - lewa burta**.
   - Aby podróżować trasą od punktu docelowego użytego podczas tworzenia trasy, na prawo od oryginalnej trasy, wybierz **Wstecz - prawa burta**.
7. W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

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

Inicjowanie wzorca poszukiwania

Można zainicjować wzorzec poszukiwania, aby przeszukać jakiś obszar. Różne wzorce są lepiej dostosowane do różnych warunków poszukiwania.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy** > **Nowy** > **Trasa wykorzystująca wzorzec SAR**.
2 Wybierz wzorzec:
   - Wybierz **Przeszukiwanie sektora**, jeśli pozycja obiektu jest bliżej określona, obszar poszukiwania jest mały i wymagane jest intensywne przeszukanie.
   - Wybierz **Rozszerzany kwadrat**, jeśli pozycja obiektu jest bliżej nieokreślona, obszar poszukiwania jest mały i wymagane jest intensywne przeszukanie.
   - Wybierz **Linia pełzająca/równoległa**, jeśli pozycja obiektu jest oszacowana, obszar poszukiwania jest mały i wymagane jest metodyczne przeszukanie.
3 Podaj parametry poszukiwania.
4 Wybierz **Gotowe**.
5 W razie potrzeby wybierz **Włącz**.

Usuwanie zapisanej trasy

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2 Wybierz trasę.
3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Skasuj**.

Usuwanie wszystkich zapisanych tras

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Trasy**.

Nawigacja automatyczna

⚠ OSTRZEŻENIE

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

Wszystkie linie trasy i nawigacji wyświetlane na ploterze nawigacyjnym służą jedynie jako ogólna pomoc w znalezieniu odpowiedniego kanału, ale nie są dokładnym wyznacznikiem trasy. Należy zawsze korzystać z pomocy nawigacyjnych i obserwować warunki na wodzie podczas nawigacji, aby uniknąć utknięcia na mieliźnie i innych zagrożeń, które mogą skutkować uszkodzeniem łodzi, urazami ciała lub nawet śmiercią.

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

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

Ustawianie ścieżki funkcji Nawig. autom. i podążanie nią

1 Wybierz cel podróży (*Cele*, strona 62).
2 Wybierz kolejno **Nawiguj do** > **Nawig. autom.**.
3 Przejrzyj ścieżkę wyznaczoną przez karmazynową linię.
4 Wybierz **Rozpocznij nawigację**.
5 Podążaj wzdłuż purpurowej linii, aby uniknąć lądu, wody płytkiej i innych przeszkód (*Oznaczenia kolorów trasy*, strona 62).

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

Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Nawig. autom.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy** > **Nowy** > **Nawig. autom.**.
2 Wybierz punkt startowy, a następnie wybierz **Następny**.
3 Wybierz cel, a następnie wybierz **Następny**.
4 Wybierz opcję:
   - Aby wyświetlić przeszkodę i dostosować ścieżkę w jej pobliżu, wybierz **Przeszkody**.
   - Aby dostosować ścieżkę, wybierz **Dostosuj ścieżkę**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie.
   - Aby usunąć ścieżkę, wybierz **Anuluj funkcję nawigacji automatycznej**.
   - Aby zapisać ścieżkę, wybierz **Gotowe**.

Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawig. autom.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy i nawigacja automatyczna**.
2 Wybierz ścieżkę i wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj** > **Dostosuj ścieżkę**.

   PORADA: Podczas nawigacji ścieżką funkcji Nawig. autom., wybierz ścieżkę na mapie nawigacyjnej i wybierz Dostosuj ścieżkę.
3 Wybierz pozycję na ścieżce.
4 Przeciągnij punkt do nowej pozycji.
5 W razie potrzeby wybierz punkt, a następnie wybierz **Usuń**.
6 Wybierz **Gotowe**.

Anulowanie trwającego obliczania Nawig. autom.

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

PORADA: Możesz też szybko anulować obliczanie, wybierając Wróć.

Ustawianie zaplanowanego przybycia

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

1 Na mapie nawigacyjnej wybierz **Opcje**.
2 Wybierz **Opcje nawigacji** > **Zaplanowane przybycie**.

   PORADA: Można szybko otworzyć menu funkcji Zaplanowane przybycie, wybierając punkt na ścieżce lub trasie.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

⚠ PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębokość i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Nawig. autom.. Jeśli część ścieżki Nawig. autom. jest płytsza niż Preferowana głębokość lub niższa niż Prześwit pionowy, ta część ścieżki Nawig. autom. jest wyświetlana jako pomarańczowa linia ciągła lub czerwona linia przerywana na mapach Garmin Navionics+ i Garmin Navionics Vision+, a w poprzednich wersjach jako przerywana linia w kolorze purpurowym lub szarym. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie (*Oznaczenia kolorów trasy*, strona 62).

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

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Nawig. autom..

Wybierz ⚙ > **Preferencje** > **Nawigacja** > **Nawig. autom.**.

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

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

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

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Nawig. autom.. Ścieżka może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne (*Regulowanie dystansu od brzegu*, strona 72).

Regulowanie dystansu od brzegu

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

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

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

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

Ślady

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

Wyświetlanie śladów

1. Na mapie wybierz **Opcje** > **Warstwy** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Ślady**.
2. Wybierz ślady do wyświetlenia.

   Linia szlaku widoczna na mapie wskazuje ślad.

Ustawianie koloru aktywnego śladu

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Opcje aktywnego śladu** > **Kolor śladu**.
2 Wybierz kolor śladu.

Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

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

Wyświetlenie listy zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.

Edytowanie zapisanego śladu

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
2 Wybierz ślad.
3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj ślad**.
4 Wybierz opcję:
   - Wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę.
   - Wybierz **Kolor śladu**, a następnie wybierz kolor.
   - Wybierz **Zap. jako tra.**, aby zapisać ślad jako trasę.
   - Wybierz **Zap. jako gran.**, aby zapisać ślad jako granicę.

Zapisywanie śladu jako trasy

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
2 Wybierz ślad.
3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj ślad** > **Zap. jako tra.**.

Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróż zarejestrowanym śladem

Aby móc przeglądać listę śladów oraz nawigować, korzystając z nich, należy zarejestrować i zapisać co najmniej jeden ślad.

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

Usuwanie zapisanego śladu

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
2 Wybierz ślad.
3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Skasuj**.

Usuwanie wszystkich zapisanych śladów

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Zapisane ślady**.

Odtwarzanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

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

Czyszczenie aktywnego śladu

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Wyczyść aktywny ślad**.

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

Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania

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

Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu

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

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

Granice

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja ta jest narzędziem służącym jedynie do zwiększania świadomości sytuacyjnej i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie lub kolizji. Zapewnienie bezpiecznego sterowania łodzią należy do obowiązków użytkownika.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

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

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

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

Tworzenie granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Granice** > **Nowy**.
2. Wybierz kształt granicy.
3. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Konwersja trasy do granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2. Wybierz trasę.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj trasę** > **Zap. jako gran.**.

Konwersja śladu do granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **Zapisane ślady**.
2. Wybierz ślad.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj ślad** > **Zap. jako gran.**.

Edycja granicy

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

Łączenie granicy z układem SmartMode

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

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Granice**.
2. Wybierz granicę
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Powiąż SmartMode™** > **SmartMode™**.
4. Wybierz **Wpływanie** i wybierz układ.
5. Wybierz **Opuszcz.** i wybierz układ.

Ustawianie alarmu granicy

Alarmy granic informują o zbliżaniu się na określoną odległość do ustawionych granic. Może to być przydatne w przypadku próby ominięcia pewnych obszarów lub gdy należy zachować szczególną ostrożność w pewnych obszarach.

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Granice**.
2. Wybierz granicę.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Alarm**.
4. Wybierz opcję:
   - Aby ustawić włączanie alarmu w momencie zbliżania się łodzi na określoną odległość do granicy obszaru, wybierz **Dystans ostrzeżenia**, podaj odległość i wybierz **Gotowe**.
   - Aby ustawić alarm sygnalizujący wpływanie w granice obszaru lub okręgu albo wypływanie z nich, wybierz **Obszar**, aby pokazać **Wpływanie** lub **Opuszcz.**.

Wyłączanie wszystkich alarmów granicy

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Granice** > **Alarmy**.

Usuwanie granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Granice**.
2. Wybierz granicę.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj granicę** > **Skasuj**.

Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, śladów, tras i granic

Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Skasuj wszystkie dane użytkownika** > **OK**.

Funkcje żeglarskie

Ustawienie typu jednostki dla funkcji żeglarskich

Aby korzystać z funkcji żeglarskich, należy wybrać typ jednostki.

1. Wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Typ jednostki**.
2. Wybierz **Łódź żaglowa** lub **Żeglowanie katamaranem**.

Regaty

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

Naprowadzanie na linię startu

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

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

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

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

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

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

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

Ustawianie linii startu

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

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

Korzystanie z naprowadzania na linię startu

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

1. Oznacz linię startu (*Ustawianie linii startu*, strona 77).
2. Na ekranie Regaty wybierz kolejno **Opcje** > **Linia startu -wsk. nawig.** > **Docelowa prędkość** i wybierz docelową prędkość podczas przekraczania linii startu.
3. Wybierz **Docelowy czas**, a następnie wybierz docelowy czas przekraczania linii startu.
4. Wybierz **Wróć**.
5. Uruchom stoper regatowy (*Uruchamianie stopera regatowego*, strona 77).

Uruchamianie stopera regatowego

Stoper regatowy jest domyślnie dodany do ekranu Regaty.

1. Na ekranie Regaty wybierz **Start**.

   UWAGA: Dostęp do stopera regatowego możliwy jest z ekranu ŻaglowiecSmartMode i mapy nawigacyjnej.
2. W razie potrzeby wybierz **Synchr.**, aby zsynchronizować z oficjalnym stoperem regatowym.

Zatrzymywanie stopera regatowego

Na ekranie Regaty wybierz **Stop**.

Ustawianie odległości między dziobem a anteną GPS

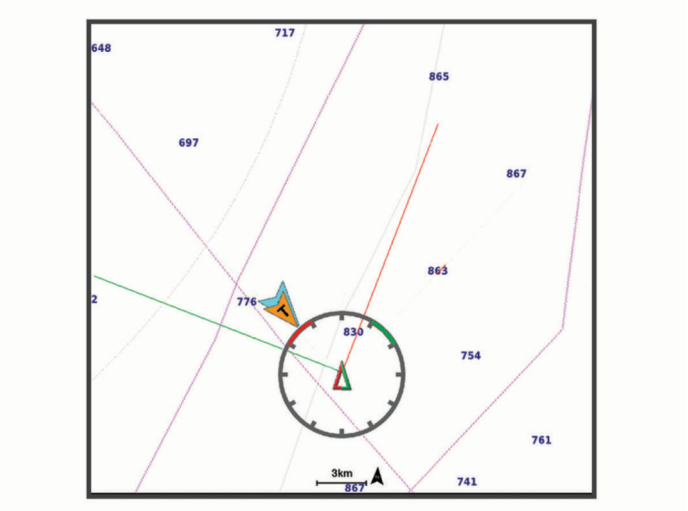
Można wprowadzić odległość między dziobem łodzi a pozycją anteny GPS. To pomoże zapewnić, że dziób łodzi przekroczy linię startu dokładnie w momencie rozpoczęcia regat.

1. Na ekranie Regaty wybierz kolejno **Opcje** > **Linia startu -wsk. nawig.** > **Linia startu** > **Odległość GPS od dziobu**.
2. Podaj dystans.
3. Wybierz **Gotowe**.

Ustawienia layline

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

W trybie żeglarstwa (*Ustawienie typu jednostki dla funkcji żeglarskich*, strona 76) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.



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

Kąt żeglowania: Pozwala określić, w jaki sposób urządzenie oblicza layline. Opcja Bieżące pozwala obliczać layline na podstawie kąta wiatru mierzonego przez czujnik wiatru. Opcja Ręcznie pozwala obliczać layline na podstawie ręcznie wprowadzonego kąta nawietrznej i zawietrznej. Opcja Wykres biegun. umożliwia obliczenie linii layline na podstawie zaimportowanych danych wykresu biegunowego (*Ręczne importowanie wykresu biegunowego*, strona 79).

Kąt natarcia: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

Zawietrzna – kąt: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta zawietrznej.

Korekta pływów: Pozwala korygować layline na podstawie pływów.

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

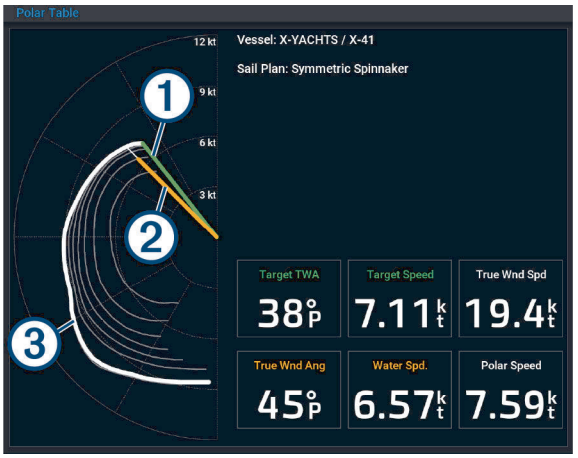
Wykresy biegunowe

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja ta umożliwia wczytywanie i wykorzystywanie danych stron trzecich. Firma Garmin nie gwarantuje dokładności, niezawodności, kompletności ani aktualności danych tworzonych przez strony trzecie. Użytkownik używa i polega na danych stron trzecich na własną odpowiedzialność.

Dane wykresu biegunowego można wykorzystywać w ploterze nawigacyjnym. Typy danych biegunowych można przypisywać w polach danych; dane biegunowe można wykorzystywać do obliczania optymalnych linii layline i wskazówek nawigacyjnych dla linii startu.

Ploter nawigacyjny ma fabrycznie załadowany zestaw danych wykresu biegunowego, z którego możesz korzystać. Możesz również przesłać własny plik danych wykresu biegunowego.



①	Docelowa prędkość wiatru i jego kąt, gdzie długość linii wskazuje prędkość
②	Zmierzona prędkość i kąt, gdzie długość linii wskazuje prędkość
③	Krzywa z wykresu biegunowego pasująca do zmierzonej prędkości wiatru

Wybór fabrycznie załadowanego wykresu biegunowego

Możesz wybrać jeden z wielu wykresów biegunowych fabrycznie załadowanych w ploterze nawigacyjnym.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Wykres biegun.** > **Wybierz wykres biegunowy**.
2 Wybierz wykres biegunowy z listy.

Ręczne importowanie wykresu biegunowego

Jeśli plik z wykresami biegunowymi został zapisany jako polar.plr w folderze Garmin/polars/ na karcie pamięci, ploter nawigacyjny zaimportuje dane automatycznie w momencie włożenia tej karty pamięci. Jeśli nie spowoduje to automatycznego importu danych lub chcesz załadować inny zestaw danych, import można rozpocząć ręcznie.

1 Zapisz plik wykresu biegunowego jako plik .plr w folderze Garmin/polars/ na karcie pamięci.
2 Włóż kartę pamięci zawierającą dane biegunowe do plotera nawigacyjnego (*Karty pamięci*, strona 12).
3 Wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Wykres biegun.** > **Wybierz wykres biegunowy** > **Importuj z karty**.
4 W razie potrzeby wybierz gniazdo karty i pliku wykresu biegunowego.

Po zaimportowaniu pliku wykresu biegunowego możesz wyciągnąć kartę pamięci z urządzenia.

Jeśli chcesz zaimportować inny zestaw plików wykresu biegunowego opartych na planach lub warunkach żeglarskich, nowe dane wykresu biegunowego musisz zaimportować ręcznie. Ploter nawigacyjny obsługuje jednocześnie jeden zestaw danych.

Wyświetlanie szczegółów wykresu biegunowego

Po wybraniu lub załadowaniu wykresu biegunowego możesz wyświetlić szczegółowe informacje na temat docelowej prędkości wiatru i jego kątów w danych biegunowych.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Wykres biegun.** > **Pokaż szczegóły**.

2 Wybierz dane, które chcesz wyświetlić w różnych punktach wykresu biegunowego.

Wyświetlanie danych biegunowych w polach danych

Aby wyświetlać dane biegunowe, należy najpierw zaimportować wykres biegunowy z karty pamięci (*Ręczne importowanie wykresu biegunowego*, strona 79).

1 Otwórz ekran, na którym chcesz dodać dane biegunowe.

2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

3 Wybierz pole danych do zmiany.

4 Wybierz **Żaglowiec**.

5 Wybierz dane biegunowe do wyświetlenia w polu danych.

- Aby wyświetlić prędkość łodzi z wykresu biegunowego przy bieżącej prędkości wiatru rzeczywistego, wybierz **Prędkość biegunowa**.
- Aby wyświetlić optymalną prędkość łodzi przy docelowym kącie wiatru, wybierz **Docelowa prędkość**.
- Aby wyświetlić optymalny kąt wiatru przy bieżącej prędkości wiatru rzeczywistego, wybierz **Docelowy kąt wiatru rzeczywistego**.
- Aby wyświetlić docelowy KWR przekształcony na pozorny z wykorzystaniem prędkości docelowej, wybierz **Docelowy kąt wiatru pozornego**.
- Aby wyświetlić różnicę między bieżącą prędkością łodzi a optymalną prędkością łodzi przedstawioną jakość prędkość, wybierz **Δ prędkości biegunowej**.
- Aby wyświetlić różnicę między bieżącą prędkością łodzi a optymalną prędkością łodzi jako wartość procentową, wybierz **Δ prędkości biegunowej w procentach**.
- Aby wyświetlić różnicę między bieżącą prędkością łodzi a docelową prędkością łodzi przedstawioną jakość prędkość, wybierz **Δ prędkości docelowej**.
- Aby wyświetlić różnicę między bieżącą prędkością łodzi a docelową prędkością łodzi przedstawioną jako wartość procentową, wybierz **Δ prędkości docelowej w procentach**.
- Aby wyświetlić różnicę między kątem wiatru rzeczywistego a docelowym kątem wiatru rzeczywistego, wybierz **Δ docelowego kąta wiatru rzeczywistego**.
- Aby wyświetlić różnicę między kątem wiatru pozornego a docelowym kątem wiatru pozornego i kątem wiatru rzeczywistego, wybierz **Δ docelowego kąta wiatru pozornego**.

PORADA: Danych wykresu biegunowego można również używać do obliczania linii layline i wskazówek nawigacyjnych dla linii startu.

Dostosowywanie skali wykresu biegunowego

Skalę wykresu biegunowego możesz regulować w celu dostosowania dokładności do danej jednostki pływającej lub w celu uwzględnienia zmian, takich jak wymiana lub zmiana żagli. Ustawienie skali dotyczy całego systemu, więc dostosowuje wszystkie dane wykresu biegunowego w polach danych i połączonych urządzeniach.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Wykres biegun.**.

2 Wybierz **Współczynnik skali**.

3 Wybierz przycisk •••, a następnie dostosuj skalę w górę lub w dół w zależności od potrzeb.

Wyłączanie danych wykresu biegunowego

Po wybraniu lub załadowaniu danych wykresu biegunowego możesz je wyłączyć, aby nie były dostępne w systemie.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Wykres biegun.**.

2 Wybierz **Wykres biegun.**, aby wyłączyć tę funkcję.

Możesz wybrać Wykres biegun., aby ponownie włączyć tę funkcję.

Ustawianie przesunięcia kilu

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

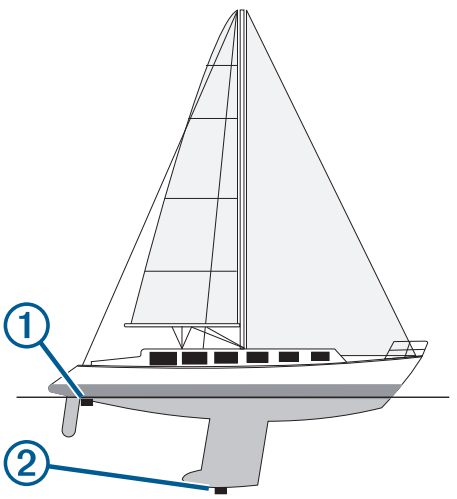
Aby sprawdzić głębokość wody poniżej kilu lub najniższego punktu łodzi, gdy przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od miejsca instalacji przetwornika do kilu łodzi.

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

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

1 Zmierz odległość:

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



2 Wykonaj poniższe czynności:

- Jeśli przetwornik jest podłączony do plotera nawigacyjnego lub do modułu echosondy, wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Głębokość i kotwiczenie** > **Przesuniecie kilu**.
- Jeśli przetwornik jest połączony z siecią NMEA 2000, wybierz ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, wybierz przetwornik, a następnie wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Przesuniecie kilu**.

3 Wybierz ➕, jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej, lub ➖, jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu.

4 Podaj dystans określony w kroku 1.

Działanie autopilota żeglarskiego

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru

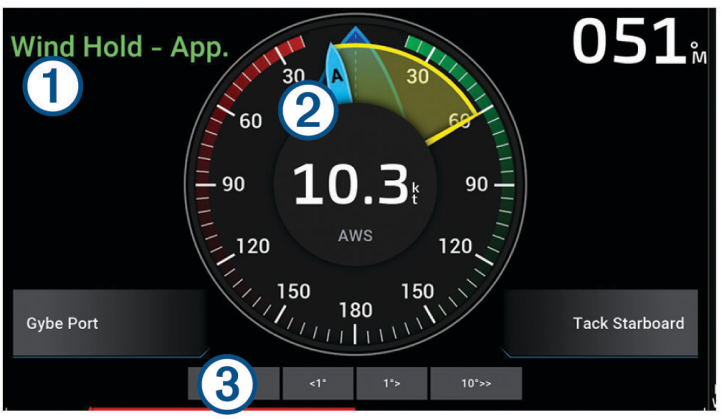
⚠ PRZESTROGA

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

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

Utrzymywanie wiatru

Można skonfigurować autopilota tak, aby utrzymywał określony namiar względem kąta wiatru pozornego lub rzeczywistego. Aby przeprowadzić utrzymanie kierunku wiatru lub manewry na podstawie odczytu siły wiatru, zgodny czujnik wiatru należy podłączyć do tej samej sieci NMEA 2000, co system autopilota.



①	Informacje o stanie autopilota Czuwanie oraz ⮝ są wyświetlane w kolorze szarym, gdy autopilot znajduje się w trybie gotowości. Utrzymywanie wiatru oraz ⮝ są wyświetlane w kolorze szarym, gdy autopilot ma włączoną opcję utrzymywania kierunku wiatru.
②	Wskaźnik wiatru Wyświetla prędkość wiatru rzeczywistego (TWS) lub prędkość wiatru pozornego (AWS)
③	Wskaźnik pozycji steru **UWAGA:** Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku podłączenia czujnika steru.

Zmienianie typu utrzymywania kierunku wiatru

Po włączeniu utrzymywania kierunku wiatru wybierz kolejno **Opcje** > **Typ utrzymywania kierunku**.

Typ utrzymywania kierunku wiatru zmienia się z Pozorny na Pr., i odwrotnie.

Włączanie utrzymywania wiatru

Aby móc włączyć utrzymywanie kierunku wiatru, konieczne jest połączenie czujnika wiatru NMEA 2000 z autopilotem.

Chociaż preferowanym czujnikiem wiatru jest NMEA 2000, z autopilotem można połączyć czujnik wiatru NMEA 0183, aby móc korzystać z funkcji utrzymywania kierunku wiatru.

1 Gdy autopilot jest wyłączony, wybierz **Opcje**.
2 Wybierz opcję:
   - Aby włączyć utrzymywanie kierunku wiatru pozornego, wybierz **Włącz utrzymywanie wiatru pozornego**.
   - Aby włączyć utrzymywanie kierunku wiatru rzeczywistego, wybierz **Włącz utrzymywanie wiatru rzeczywistego**.

   PORADA: Ostatni rodzaj utrzymywania kierunku wiatru można szybko włączyć, wybierając kolejno Utrzymywanie wiatru w trybie czuwania.

Włączanie funkcji utrzymywania kierunku wiatru w trybie utrzymywania kursu

Aby móc włączyć utrzymywanie kierunku wiatru, konieczne jest połączenie czujnika wiatru NMEA 2000 z autopilotem.

Chociaż preferowanym czujnikiem wiatru jest NMEA 2000, z autopilotem można połączyć czujnik wiatru NMEA 0183, aby móc korzystać z funkcji utrzymywania kierunku wiatru.

1 Po włączeniu utrzymywania kursu wybierz **Opcje**.
2 Wybierz opcję:
   - Aby zmienić utrzymywanie kursu na utrzymywanie kierunku wiatru pozornego, wybierz **Włącz utrzymywanie wiatru pozornego**.
   - Aby zmienić utrzymywanie kursu na utrzymywanie kierunku wiatru rzeczywistego, wybierz **Włącz utrzymywanie wiatru rzeczywistego**.

Regulowanie kąta utrzymywania kierunku wiatru

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

- Aby dostosować kąt utrzymywania kierunku wiatru w odstępach co 1°, wybierz **<1°** lub **1°>**.

  UWAGA: Przytrzymanie przez kilka sekund <1° lub 1°> spowoduje automatyczne przełączenie autopilota z ustawienia Utrzymywanie wiatru na ustawienie Utrzymywanie kursu i rozpoczyna sterowanie sterem kierunku.
- Aby dostosować kąt utrzymywania kierunku wiatru w odstępach co 10°, wybierz **<<10°** lub **10°>>**.

  UWAGA: W ustawieniach można dostosować skok regulacji, aby jego wartość była mniejsza lub większa niż 10°*Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym*, strona 136.

Hals i zwrot przez rufę

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

Halsowanie i zwrot przez rufę w trybie utrzymywania kierunku

1 Włącz utrzymywanie kierunku (*Włączanie autopilota*, strona 137).
2 Wybierz **Opcje**.
3 Wybierz opcję.

   Autopilot steruje łodzią podczas manewru halsowania lub zwrotu przez rufę.

Halsowanie i zwroty przez rufę w trybie utrzymywania wiatru

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

1 Włącz utrzymywanie kierunku wiatru (*Włączanie utrzymywania wiatru*, strona 83).
2 Wybierz **Opcje**.
3 Wybierz opcję.

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

Ustawianie opóźnienia halsu

Opóźnienie halsu umożliwia opóźnienie wykonania manewru po jego rozpoczęciu.

1 Na ekranie autopilot wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Ustawienia żeglowania** > **Opóźnienie halsu**.
2 Wybierz czas opóźnienia.
3 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.

Włączanie blokady zwrotu przez rufę

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

Blokada zwrotu przez rufę uniemożliwia autopilotowi wykonanie tego manewru.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Ustawienia żeglowania** > **Blokada zwrotu przez rufę**.
2 Wybierz **Włączono**.

Dostosowywanie prędkości halsu i zwrotu przez rufę

Możesz dostosować prędkość zwrotu podczas wykonywania manewrów halsowania i zwrotu przez rufę. Prędkość możesz dostosować osobno dla każdego manewru.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Ustawienia żeglowania**.
2 Wybierz **Prędkość halsu** lub **Prędkość zwrotu przez rufę**, a następnie dostosuj prędkość.

Im wyższa prędkość, tym szybszy zwrot podczas manewru.

UWAGA: Prędkość zwrotu zależy także od prędkości statku.

Linia kierunku i znaczniki kątów

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

Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów

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

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

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

1. W widoku mapy wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Moja łódź** > **Linia kierunku** > **Znaczniki kąta**.
2. W razie potrzeby wybierz **Źródło** i wybierz opcję:
   - Aby automatycznie korzystać z dostępnego źródła, wybierz **Automatycznie**.
   - Aby dla KDd użyć wskazania kierunku z anteny GPS, wybierz **Kierunek GPS (COG)**.
   - Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku, wybierz **Kierunek**.
   - Aby użyć danych z podłączonego czujnika kierunku i anteny GPS, wybierz **KDd i kierunek**.

     Spowoduje to wyświetlenie na mapie linii kierunku oraz linii KDd.
3. Wybierz **Wyświetl.**, a następnie jedną z opcji:
   - Wybierz kolejno **Dystans** > **Dystans** i podaj długość linii wyświetlanej na mapie.
   - Wybierz **Czas** > **Czas** i podaj czas potrzebny do obliczenia dystansu, jaki łódź pokona w określonym czasie, zachowując aktualną prędkość.

Wyświetlanie danych łodzi żaglowych

Dane łodzi, takie jak nurzanie, przechylenie czy pochylenie, można wyświetlić po podłączeniu zgodnego urządzenia, np. kompasu MSC™ 10.

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

   PORADA: Aby szybko zmienić dane wyświetlane w oknie nakładki, naciśnij i przytrzymaj pole nakładki.
2. Wybierz **Dane**.
3. Wybierz dane, które chcesz dodać do strony, np. **Nurzanie**, **Trym (kiwanie)** lub **Kąt przechyłu**.

Echosonda Fishfinder

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

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

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

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

W przypadku braku widoku echosondy, który spełnia potrzeby użytkownika, można stworzyć własny ekran kombinacji (*Tworzenie nowej strony Kombinacje*, strona 19). Można również dodawać widoki echosondy do układów SmartMode (*Dodawanie układu SmartMode*, strona 19).

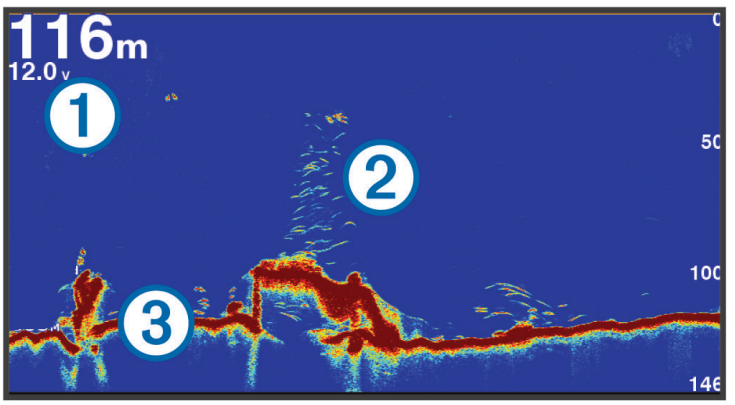
Przerywanie przesyłania sygnałów echosondy

- Aby wyłączyć aktywną echosondę, na jej ekranie wybierz kolejno **Opcje** > **Transmituj**.
- Aby dezaktywować wszystkie sygnały nadawane przez echosondę, wybierz ⏻ i **Wyłącz całkiem transmisję sonaru**.

Widok sonaru Tradycyjny

W zależności od podłączonego przetwornika dostępnych jest kilka widoków pełnoekranowych.

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



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

Widok echosondy z podziałem częstotliwości

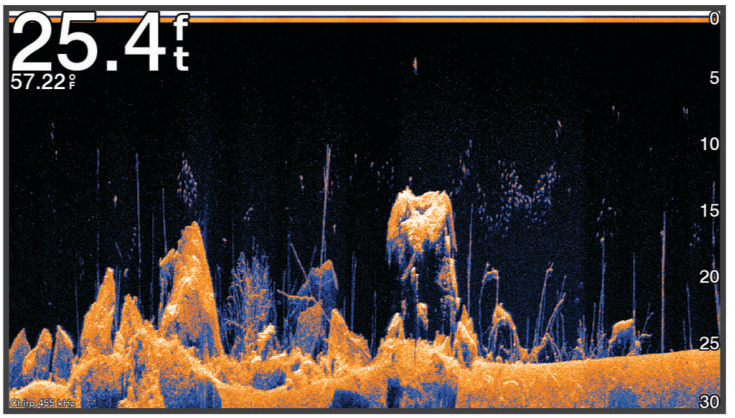
W widoku echosondy z podziałem częstotliwości, na obu stronach ekranu wyświetlany jest wykres danych echosondy o różnych częstotliwościach. Z tego widoku możesz korzystać w przypadku zamontowania wielu przetworników lub przetwornika obsługującego wiele częstotliwości.

UWAGA: W przypadku korzystania z przetwornika z jednopasmowym CHIRP podłączonego do obsługiwanego plotera nawigacyjnego lub modułu echosondy widok echosondy z podziałem częstotliwości przełącza się między dwiema częstotliwościami, co spowalnia prędkość przesuwu. Wskaźnik kanału pojawia się obok częstotliwości echosondy po każdej stronie ekranu, co pomaga zidentyfikować to zachowanie.

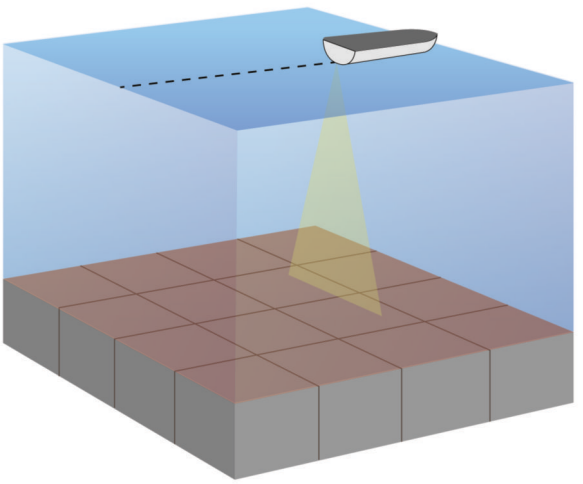
Widok echosondy Garmin ClearVü

UWAGA: Aby odbierać sygnał sonaru skanującego Garmin ClearVü, niezbędny jest zgodny przetwornik. Informacje na temat zgodnych przetworników można znaleźć na stronie garmin.com/transducers.

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



Tradycyjne przetworniki emitują wiązkę stożkową. Technologia echosondy Garmin ClearVü emituje wiązkę, podobną kształtem do wiązki kopiarki. Taka wiązka zapewnia wyraźniejszy, przypominający zdjęcie obraz sytuacji pod łodzią.

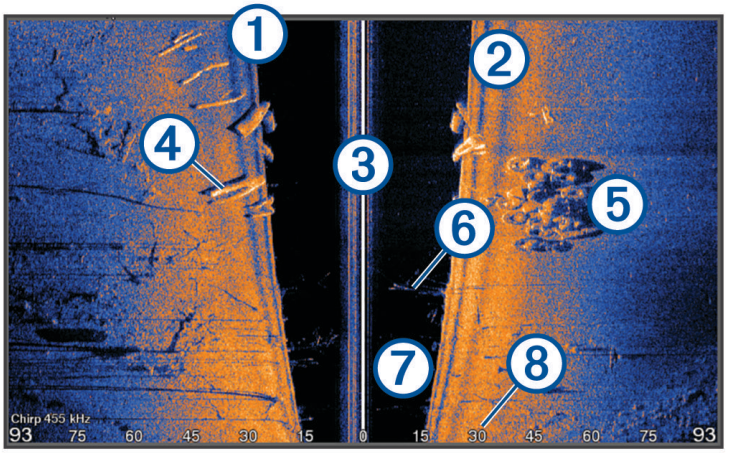


Widok echosondy Garmin SideVü

UWAGA: Niektóre modele nie mają wbudowanej obsługi echosondy Garmin SideVü. Jeśli posiadany model urządzenia nie ma wbudowanej echosondy SideVü, niezbędny jest kompatybilny moduł echosondy i kompatybilny przetwornik SideVü.

Jeśli posiadany model ma wbudowaną echosondę SideVü, niezbędny jest kompatybilny przetwornik SideVü.

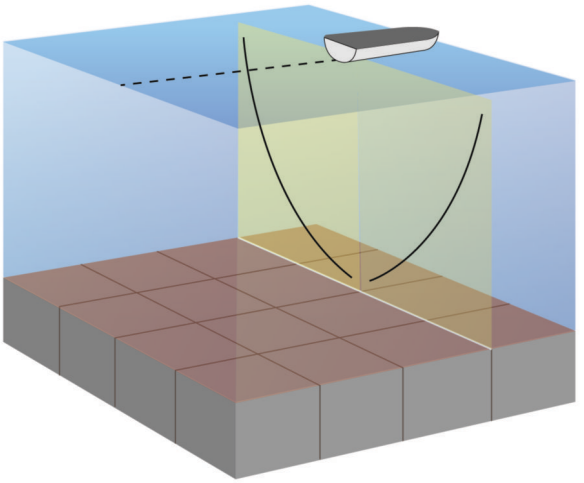
Technologia echosondy skanującej SideVü wyświetla obraz obiektów znajdujących się po bokach łodzi. Można ją wykorzystywać do wyszukiwania obiektów i ryb.



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

SideVüTechnologia skanująca

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



Pomiar dystansu na ekranie sonaru

Można zmierzyć dystans między dwoma punktami w widoku sonaru SideVü.

1. W widoku sonaru SideVü wybierz ▮▮.
2. Wybierz pozycję na ekranie.
3. Wybierz **Pomiar**.

   Na ekranie wyświetlony zostanie znacznik w miejscu wybranej pozycji.
4. Wybierz inną pozycję.

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

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

Widoki echosondy Panoptix

Aby odbierać sygnał echosondy Panoptix, niezbędny jest zgodny przetwornik.

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

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

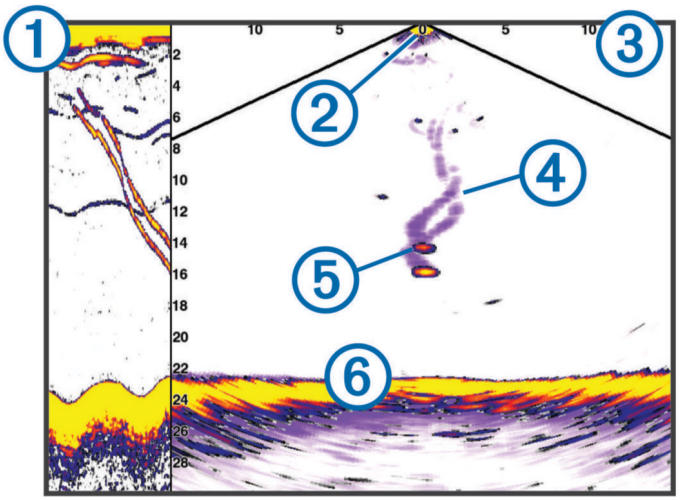
Widoki 3D echosondy RealVü zapewniają trójwymiarowy widok wszystkiego, co znajduje się przed kadłubem lub pod nim. Każde przeszukanie tej przestrzeni przez przetwornik powoduje zaktualizowanie obrazu na ekranie.

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

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

LiveVüWidok pod kadłubem sonaru

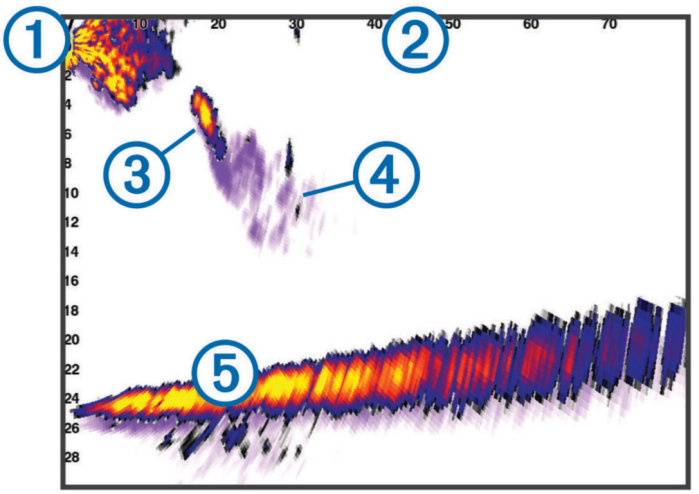
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.



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

Widok przed kadłubem sonaru LiveVü

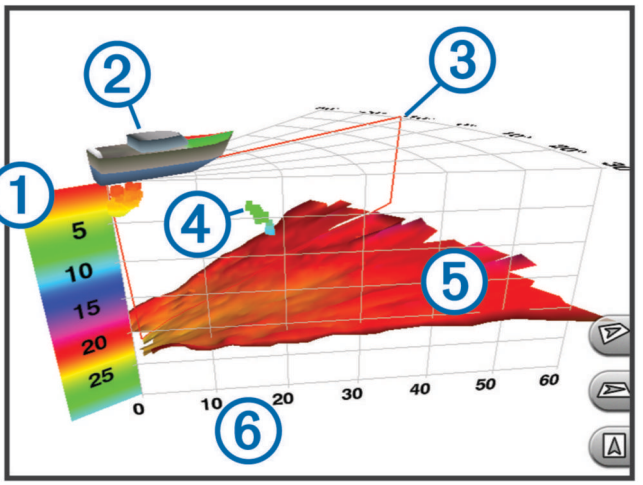
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.



①	Łódź
②	Zasięg
③	Ryby
④	Ślady
⑤	Dno

Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü

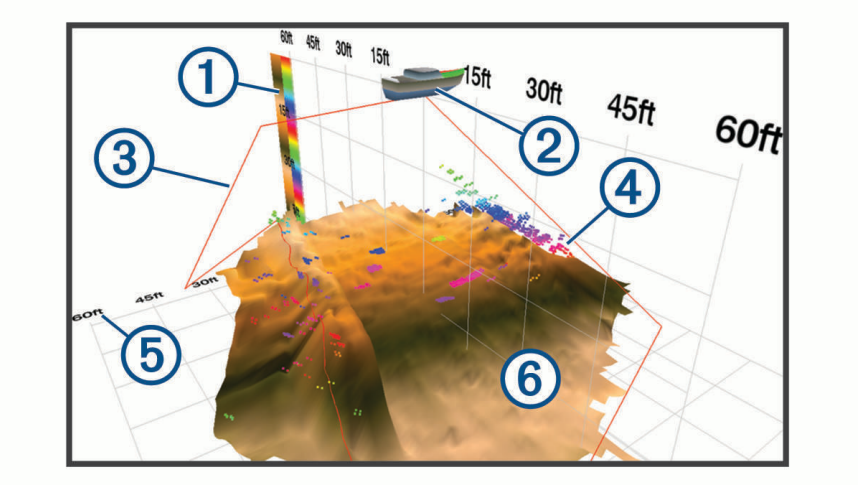
Ten widok sonaru zapewnia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed przetwornikiem. Można go używać w sytuacji, gdy łódź nie porusza się, w celu obserwacji dna oraz ryb zbliżających się do łodzi.



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

Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D z wiązką w dół

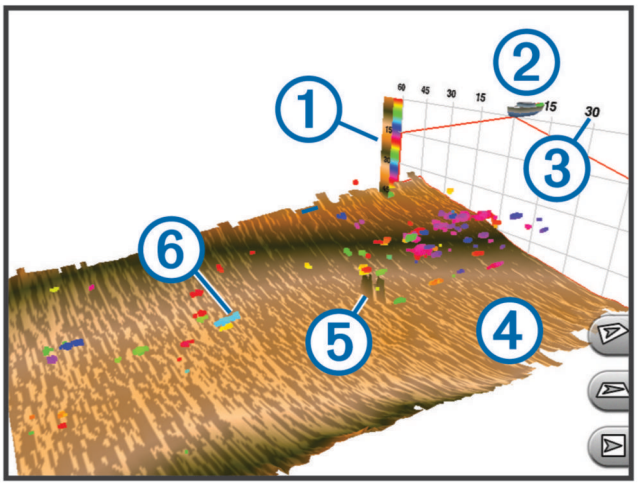
Ten widok sonaru przedstawia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod przetwornikiem i może służyć do obserwacji obiektów znajdujących się wokół stojącej łodzi.



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

Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym

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



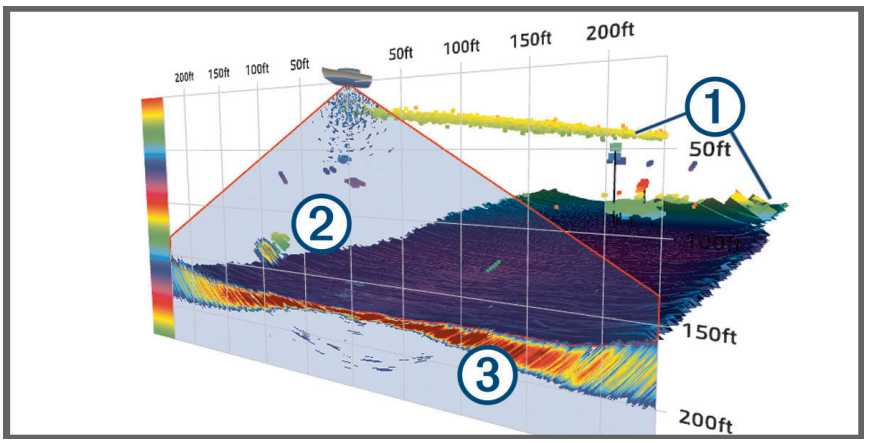
①	Kolorowa legenda
②	Łódź
③	Zakres
④	Dno
⑤	Obiekt
⑥	Ryby

Warstwa LiveVü

Możesz włączyć widok Warstwa LiveVü w widoku echosondy RealVü 3D Historical tylko w przypadku korzystania z kompatybilnego przetwornika, takiego jak Panoptix PS70-TH.

Widok Warstwa LiveVü dodaje widok echosondy LiveVü z wiązką w dół do widoku echosondy RealVü 3D Historical.

Aby włączyć widok Warstwa LiveVü w widoku echosondy RealVü 3D Historical, wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwa LiveVü**.



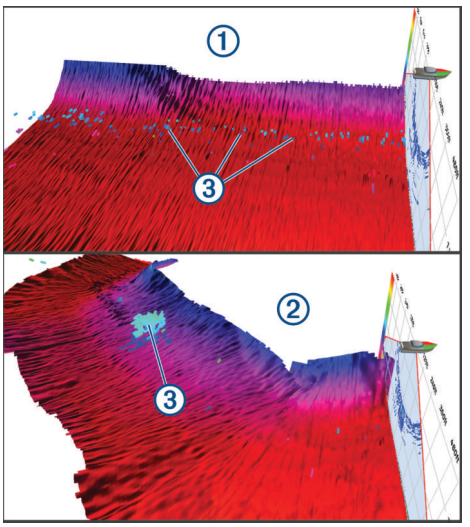
1	RealVü 3D Historical: dno, obiekty i ryby
2	LiveVü z wiązką w dół: obiekty i ryby
3	LiveVü z wiązką w dół: dno

True Motion

Możesz włączyć funkcję True Motion w widoku echosondy RealVü 3D Historical tylko w przypadku korzystania z kompatybilnego przetwornika, takiego jak Panoptix PS70-TH.

Funkcja True Motion w widoku echosondy RealVü 3D Historical wykorzystuje dane gromadzone z dodatkowych czujników podłączonych do plotera nawigacyjnego, takich jak czujniki prędkości i kierunku, w celu pokazania geograficznie dokładnych danych archiwalnych.

Aby włączyć funkcję True Motion w widoku echosondy RealVü 3D Historical, wybierz kolejno **Opcje** > **True Motion**.



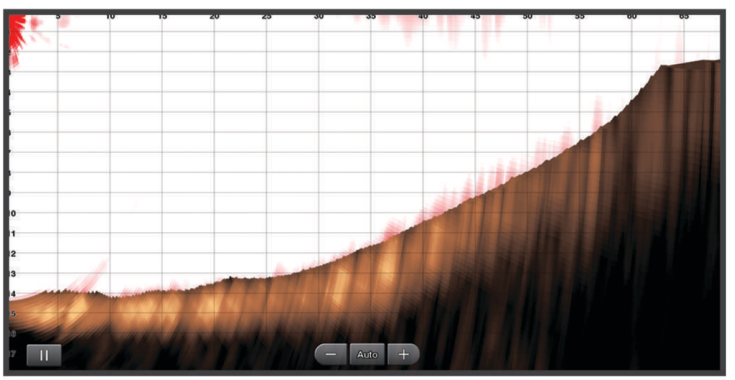
1	Standardowy widok echosondy RealVü 3D Historical
2	Widok echosondy RealVü 3D Historical z włączoną funkcją True Motion
3	Ryby

Garmin FrontVüWidok sonaru

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

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

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

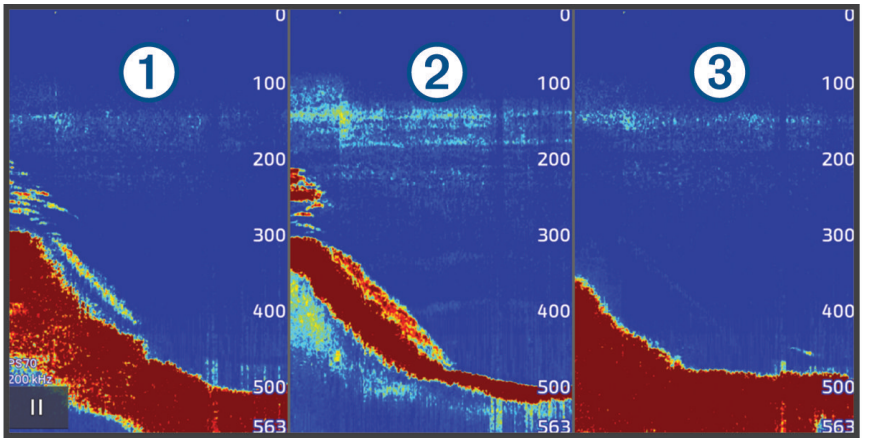


Widok echosondy z potrójną wiązką

Widok echosondy Potrójna wiązka jest dostępny tylko w przypadku używania kompatybilnego przetwornika, takiego jak Panoptix PS70-TH.

Ten widok echosondy pokazuje trzy widoki echosondy tradycyjnej na jednym ekranie, dzięki czemu możesz jednocześnie zobaczyć oddzielne odczyty echosondy z lewej burty, prawej burty i środka łodzi. W razie potrzeby możesz dodać każdy oddzielny widok do stron kombinacji.

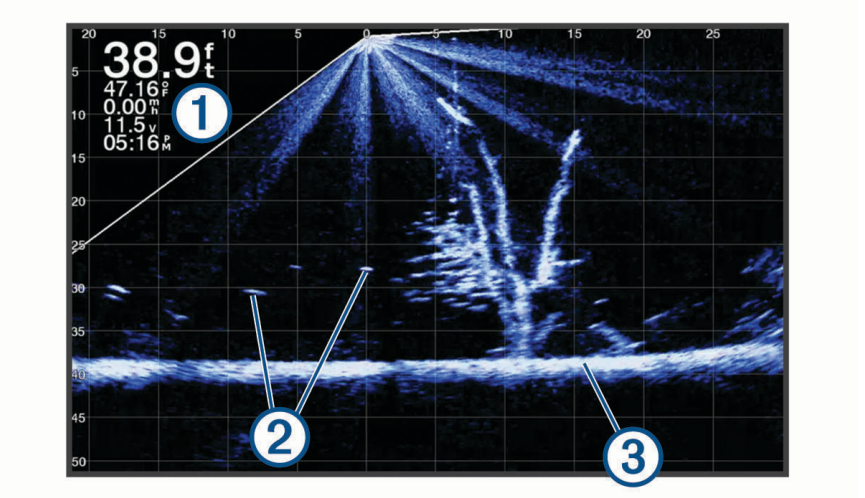
Kąt i szerokość trzech wiązek echosondy możesz dostosować w menu Opcje. Inne opcje i ustawienia echosondy, takie jak Wzm. echosondy, są zsynchronizowane we wszystkich trzech widokach.



①	Wiązka przetwornika prawej burty
②	Wiązka przetwornika środka łodzi
③	Wiązka przetwornika lewej burty

Widok echosondy LiveScope

Ten widok echosondy zapewnia podgląd na żywo obiektów znajdujących się przed lub pod kadłubem i może służyć do wyświetlania ławic ryb albo innych obiektów podwodnych.



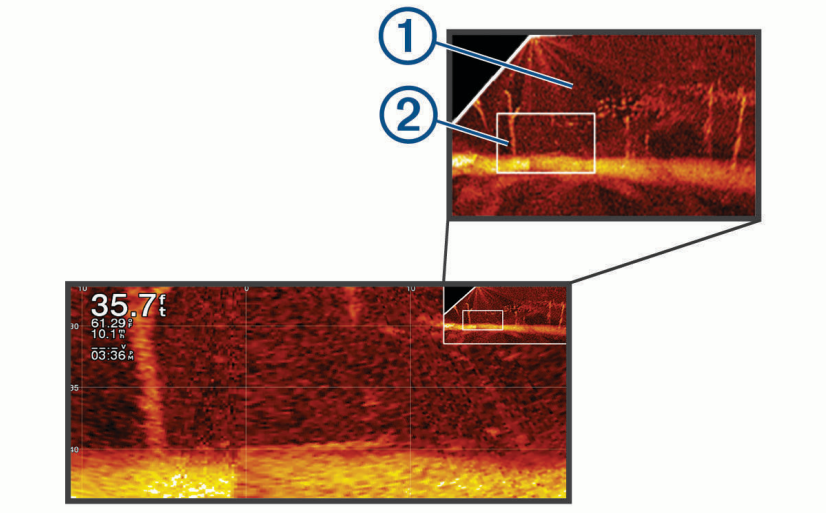
1	Informacje o głębokości
2	Obiekty znajdujące się w toni lub ryby
3	Dno akwenu

Powiększanie widoku echosondy Panoptix LiveVü i LiveScope

Możesz powiększyć obraz w widokach 2D echosond Panoptix LiveVü i LiveScope.

UWAGA: W trybie powiększenia przewijania historia jest ukryta.

1 W widoku 2D echosondy Panoptix LiveVü lub LiveScope rozsuń dwa palce, aby powiększyć żądany obszar.
Pojawi się okienko ① wyświetlające małą wersję obrazu pełnoekranowego. Mały prostokąt ② w okienku pokazuje lokalizację powiększonego obszaru.



2 W razie potrzeby dotykaj i przesuwaj obszar w okienku, aby wyświetlić inne miejsce w widoku pełnoekranowym.

3 W razie potrzeby rozsuń dwa palce na ekranie, aby powiększyć obraz.

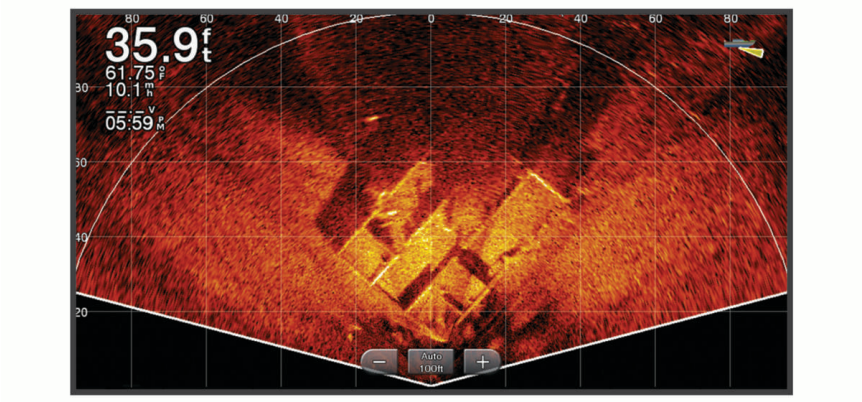
4 W razie potrzeby zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby pomniejszyć obraz.

Aby opuścić tryb powiększenia, wybierz Wróć lub zsuwaj ze sobą dwa palce na ekranie, aż wrócisz do widoku pełnoekranowego.

Widok Perspektywa

Ten widok sonaru zapewnia podgląd na żywo obiektów znajdujących się wokół i przed kadłubem i może służyć do wyświetlania brzegów, ławic ryb albo innych obiektów podwodnych. Ten widok najlepiej wykorzystywać na płytkich wodach do 15 m (50 stóp).

Aby wyświetlić widok echosondy, należy zamontować zgodny przetwornik LiveScope w zgodnym uchwycie do trybu perspektywicznego.



Widoki echosondy na ekranach kombinacji

Możesz dodać co najmniej jeden dostępny widok echosondy do niestandardowego ekranu kombinacji (*Tworzenie nowej strony Kombinacje*, strona 19). Jeśli dostępne jest co najmniej jedno źródło danych echosondy, możesz wyświetlać ekrany echosondy wykorzystujące różne źródła echosondy w osobnych oknach niestandardowego ekranu kombinacji.

Jeśli dostępne jest co najmniej jedno źródło danych echosondy, podczas tworzenia niestandardowej kombinacji zostanie wyświetlony monit o wybranie źródła. Po utworzeniu kombinacji możesz później zmienić źródło używane w oknie ekranu kombinacji (*Wybór źródła echosondy*, strona 100).

Określanie typu przetwornika

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

W przypadku podłączenia przetwornika, który nie znajdował się w zestawie z ploterem nawigacyjnym, może być konieczne ustawienie typu przetwornika, aby echosonda działała prawidłowo.

UWAGA: Nie wszystkie plotery i moduły echosond obsługują tę funkcję.

1. Wykonaj poniższe czynności:
   - W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja** > **Przetworniki**.
   - Wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Przetworniki**.
2. Wybierz przetwornik, który chcesz zmienić, a następnie wybierz **Zmień model**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczne wykrywanie przetwornika, wybierz **Autowykrywanie**.
   - Aby ręcznie wybrać przetwornik, wybierz opcję, która pasuje do zainstalowanego przetwornika, np. **2 wiązki (200/77 kHz)** lub **2 częstotliwości (200/50 kHz)**.

NOTYFIKACJA

Ręczny wybór przetwornika może spowodować jego uszkodzenie lub obniżenie jego wydajności.

UWAGA: Jeżeli przetwornik zostanie wybrany ręcznie, odłącz go, a następnie podłącz inny przetwornik. Należy zresetować tę opcję na **Autowykrywanie**.

Wybór źródła echosondy

Jeśli w danym widoku echosondy dane są zapewniane przez co najmniej jeden przetwornik, możesz wybrać źródło do użycia w tym widoku. Na przykład, jeśli dostępne są dwa przetworniki zapewniające dane Garmin ClearVü, możesz wybrać źródło do użycia w widoku echosondy Garmin ClearVü.

1. Otwórz widok echosondy, którego źródło chcesz zmienić.

   Jeśli widok echosondy znajduję się na ekranie kombinacji, musisz wybrać widok, który chcesz zmienić.
2. Wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Źródło**.
3. Wybierz źródło dla tego widoku echosondy.

Zmiana nazwy źródła echosondy

Można zmienić nazwę źródła echosondy, aby móc łatwo zidentyfikować to źródło. Źródło echosondy jest powiązane z ploterem nawigacyjnym lub modułem echosondy za pomocą podłączonego przetwornika. Na przykład, za jego pomocą możesz nadać nazwę „Dziób” ploterowi nawigacyjnemu zamontowanemu na dziobie łodzi.

1. Wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Sieć BlueNet™**.
2. Wybierz ploter nawigacyjny lub moduł echosondy, którego nazwę chcesz zmienić.
3. Wybierz **Zmień nazwę**.
4. Podaj nazwę.

Udostępnianie echosondy

Istnieje możliwość wyświetlania danych echosondy ze wszystkich kompatybilnych źródeł w sieci Garmin BlueNet lub sieci Garmin Marine Network. Można wyświetlić dane echosondy z kompatybilnego modułu echosondy, np. modułu echosondy GCV™. Dodatkowo istnieje możliwość wyświetlania danych echosondy z innych ploterów nawigacyjnych, które mają wbudowany moduł echosondy.

Każdy ploter nawigacyjny w sieci może wyświetlać dane echosondy z dowolnego kompatybilnego modułu echosondy i przetwornika w sieci, niezależnie od miejsca montażu ploterów nawigacyjnych i przetworników na łodzi. Na przykład z jednego urządzenia GPSMAP 8417 zamontowanego na rufie łodzi możesz wyświetlić dane echosondy z innego urządzenia GPSMAP i przetwornika Garmin ClearVü zamontowanego na dziobie łodzi.

Podczas udostępniania danych echosondy wartości niektórych ustawień echosondy, takich jak Zasięg czy Wzm., są synchronizowane ze wszystkimi urządzeniami w sieci. Wartości innych ustawień echosondy, takich jak ustawienia Wygląd, nie są synchronizowane i powinny być konfigurowane w poszczególnych urządzeniach.

Ponadto możesz zsynchronizować wartości przesuwu poszczególnych widoków echosond tradycyjnych i echosond Garmin ClearVü, tak aby podzielone widoki były bardziej spójne (*Synchronizacja wartości przesuwu echosondy*, strona 101).

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

Synchronizacja wartości przesuwu echosondy

W przypadku wielu widoków echosondy tradycyjnej i Garmin ClearVü na ekranie kombinacji możesz zsynchronizować wartości przesuwu, tak aby podzielone widoki były bardziej spójne.

1. Na ekranie kombinacji z dowolną kombinacją ekranów echosondy tradycyjnej i Garmin ClearVü wybierz ekran echosondy.
2. Wybierz **Opcje**.
3. Wybierz **Ustawienia sonaru** lub **Konfiguracja ClearVü**.
4. Wybierz kolejno **Zaawan.** > **Synch. prędkości przesuwu**.

Wstrzymywanie i wznawianie wyświetlania echosondy

UWAGA: Wstrzymuje wyświetlanie echosondy wpływa tylko na widok echosondy w urządzeniu, w którym wstrzymano jej wyświetlanie. Przetwornik nadal nadaje i odbiera sygnały echosondy, a inne podłączone wyświetlacze nadal pokazują podgląd na żywo danych echosondy.

W widoku echosondy wybierz opcję:

- Wybierz ⏸.
- Przesuń lub przeciągnij ekran w stronę echosondy z przewijanym widokiem.

Aby wznowić przesuw echosondy po wstrzymaniu, wybierz ▶.

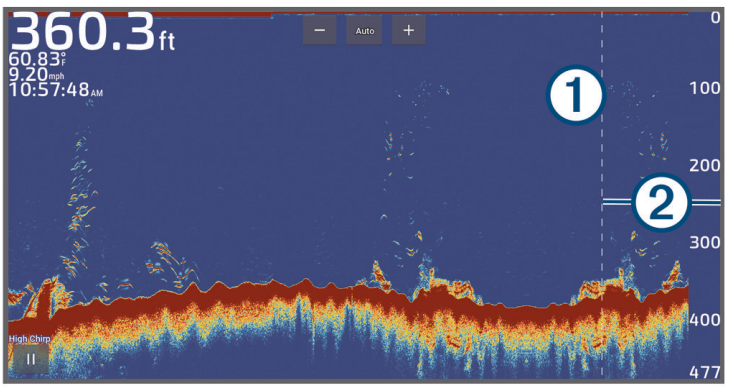
UWAGA: W przypadku wstrzymania pełnoekranowego widoku echosondy, który jest częścią kombinacji, możesz wybrać Wróć, aby powrócić do ekranu kombinacji, podczas gdy echosonda pozostaje wstrzymana.

Uwagi dotyczące wstrzymywania pracy echosondy

Po wstrzymaniu wyświetlacza echosondy system nadal gromadzi dane echosondy w tle. Po wznowieniu przewijania echosondy zgromadzone dane odświeżają się na wyświetlaczu echosondy z linią wskazującą punkt, w którym wstrzymano przewijanie.

W większości przypadków wszystkie dane echosondy zgromadzone podczas wstrzymania są wyświetlane na ekranie natychmiast po wznowieniu przewijania. Miejsce na wykresie, w którym wstrzymano przewijanie, jest oznaczone linią przerywaną.

Czynniki takie jak liczba wyświetlanych okien echosondy, prędkość i zasięg transmisji echosondy oraz możliwości plotera nawigacyjnego mogą zmniejszyć ilość zapisanych danych echosondy, w zależności od tego, na jak długo wstrzymano przewijanie. Gdy przewijanie jest wstrzymane na czas wykraczający poza pamięć urządzenia, ostatni zarejestrowany punkt jest wskazywany na wykresie linią ciągłą.



①	Linia wskazująca, w którym miejscu wstrzymano przewijanie ekranu echosondy: • Linia przerywana: echosonda została wstrzymana w tym miejscu, a wszystko po prawej stronie linii było rejestrowane podczas wstrzymania. Linia ta zanika po kilku sekundach od wznowienia przewijania ekranu i nie jest zachowywana w historii echosondy. • Linia ciągła: nie wszystkie dane echosondy były rejestrowane w sposób ciągły ze względu na konfigurację systemu i czas trwania wstrzymania. Oznacza to przerwę w rejestrowaniu echosondy. Zachowane zostały tylko dane po prawej stronie linii. Linia ta nie zanika i jest zachowywana w historii echosondy.
②	Dane echosondy zgromadzone podczas wstrzymania.

Wyświetlanie historii echosondy

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

UWAGA: Nie wszystkie przetworniki przechowują archiwalne dane echosondy.

1 W widoku echosondy wstrzymaj wyświetlanie (*Wstrzymywanie i wznawianie wyświetlania echosondy*, strona 101).
2 Przesuń lub przeciągnij ekran w stronę echosondy z przewijanym widokiem, aby wyświetlić historię.
3 Wybierz ▶, aby opuścić historię i wznowić przesuw echosondy.

Tworzenie punktu na ekranie echosondy

1 W widoku echosondy wstrzymaj wyświetlanie (*Wstrzymywanie i wznawianie wyświetlania echosondy*, strona 101).
2 W razie potrzeby przewiń historię wyświetlania echosondy, aż znajdziesz lokalizację, w której chcesz utworzyć punkt trasy.
3 Wybierz lokalizację w widoku echosondy, w której chcesz utworzyć punkt trasy.
4 Wybierz .
5 W razie potrzeby edytuj informacje o punkcie.

Dostosowywanie poziomu szczegółowości

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

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

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

Dostosowywanie intensywności kolorów

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

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

1. W widoku sonaru wybierz **Opcje**.
2. Wybierz odpowiednią opcję w zależności od widoku echosondy:
   - Wybierz **Kontrast**.
   - Wybierz kolejno **Ustawienia sonaru** > **Wygląd** > **Wzmoc. kolorów**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć intensywność kolorów, wybierz **Do góry** lub **W dół**.
   - Aby użyć domyślnego ustawienia, wybierz opcję **Domyślny**.

Konfiguracja echosondy

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

Ustawienia te dotyczą następujących rodzajów przetworników.

- Tradycyjny
- Garmin ClearVü
- SideVü

Ustawienia te nie dotyczą przetworników Panoptix.

W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru**.

Prędkość przesuwu: Umożliwia ustawienie prędkości przesuwu ekranu echosondy od prawej do lewej strony (*Ustawianie prędkości przesuwu*, strona 105).

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

Redukcja zakłóceń: Redukuje i zmniejsza ilość zakłóceń wyświetlanych na ekranie echosondy (*Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru*, strona 106).

Wygląd: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu echosondy (*Ustawienia wyglądu echosondy*, strona 106).

Alarmy: Pozwala ustawić alarmy echosondy (*Alarmy echosondy*, strona 108).

Zaawan.: Pozwala skonfigurować różne ustawienia wyświetlania danych echosondy i danych źródła (*Zaawansowane ustawienia echosondy*, strona 109).

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacyjne przetwornika*, strona 110).

Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru

1. W widoku echosondy wybierz **Opcje** > **Powięk.** > **•••** > **Tryb**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby automatycznie ustawić głębokość i powiększenie, wybierz **Automatycznie**.

     W razie potrzeby wybierz **Ustaw powiększenie**, aby zmienić ustawienie powiększenia. Wybierz opcję **Pokaż w górę** lub **Pokaż w dół**, aby ustawić zakres głębokości powiększonego obszaru, a następnie opcję **Powiększ** lub **Pomniejsz**, aby zwiększyć lub zmniejszyć powiększenie powiększonego obszaru.
   - Aby ręcznie ustawić zakres głębokości powiększonego obszaru, wybierz **Ręcznie**.

     W razie potrzeby wybierz **Ustaw powiększenie**, aby zmienić ustawienie powiększenia. Wybierz opcję **Pokaż w górę** lub **Pokaż w dół**, aby ustawić zakres głębokości powiększonego obszaru, a następnie opcję **Powiększ** lub **Pomniejsz**, aby zwiększyć lub zmniejszyć powiększenie powiększonego obszaru.
   - Aby powiększyć określony obszar ekranu, wybierz opcję **Powiększ**.

     W razie potrzeby wybierz opcję **Powiększ**, aby zwiększyć lub zmniejszyć poziom powiększenia.

     PORADA: Pole powiększenia można przeciągnąć w nowe miejsce na ekranie.
   - Aby powiększyć obraz danych z sonaru z głębokości dna, wybierz **Blokada dna**.

     W razie potrzeby wybierz opcję **Zakres**, aby dostosować głębokość i umieszczenie obszaru blokady dna.

Aby anulować powiększenie, usuń zaznaczenie opcji Powięk..

Włączanie widoku echosondy z podziałem powiększenia

Gdy powiększenie zostało ustawione na Automatycznie, Ręcznie lub Blokada dna, możesz włączyć widok z podziałem powiększenia w celu wyświetlenia obok siebie zarówno standardowego widoku, jak i powiększonego widoku.

W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Powięk.** > **•••** > **Podział powiększenia**.

Aby wyłączyć widok z podziałem powiększenia wybierz ponownie Podział powiększenia.

Ustawianie prędkości przesuwu

Można ustawić prędkość przesuwu obrazu echosondy na ekranie. Większa prędkość przesuwu pozwala wyświetlać więcej szczegółów aż do momentu, gdy nie ma dodatkowych szczegółów do pokazania, w którym to momencie funkcja zaczyna rozciągać wyświetlane szczegóły. Może to być przydatne podczas przemieszczania się, trolingu lub na bardzo głębokiej wodzie, gdzie echosonda bardzo długo czeka na odbiór wysłanego sygnału. Mniejsza prędkość przesuwu umożliwia dłuższe wyświetlanie na ekranie informacji z echosondy.

W większości sytuacji ustawienie Domyślny zapewni dobrą równowagę między szybko przesuwającym się obrazem a wyświetlaniem obiektów, które są mniej zniekształcone.

1. W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Prędkość przesuwu**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby automatycznie dostosować prędkość przesuwu, korzystając z danych dotyczących prędkości nad dnem lub prędkości po wodzie, wybierz **Automatycznie**.

     Ustawienie **Automatycznie** wybiera wartość przesuwu odpowiadającą prędkości łodzi, aby obiekty w wodzie były wyświetlane we właściwych proporcjach i były mniej zniekształcone. W przypadku wyświetlania widoku echosondy Garmin ClearVü/SideVü lub podczas wyszukiwania obiektów zalecane jest korzystanie z ustawienia **Automatycznie**.
   - Aby przesuwać obraz szybciej, wybierz **Do góry**.
   - Aby przesuwać obraz wolniej, wybierz **W dół**.

Regulacja zakresu

Zakres skali głębokości można dostosować do widoków standardowych i echosondy Garmin ClearVü. Zakres skali szerokości można dostosować do widoku echosondy SideVü.

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

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

1. W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Zasięg**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zasięgu, wybierz **Automatycznie**.
   - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć zakres, wybierz **Do góry** lub **W dół**.

   PORADA: Na ekranie echosondy można wybrać ➕ lub ➖, aby ręcznie dostosować ten zakres.

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

Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru

W widoku sonaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Redukcja zakłóceń**.

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Ustawienia wyglądu echosondy

W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Wygląd**.

Schemat kolorów: Umożliwia ustawienie schematu kolorów.

Wzmoc. kolorów: Umożliwia dostosowanie intensywności kolorów (*Dostosowywanie intensywności kolorów*, strona 103).

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

Linia głębokości: Umożliwia wyświetlenie szybko działającej linii głębokości.

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

Pokaż wybrane: Umożliwia ustawienie kierunku widoku echosondy Garmin SideVü.

Symbole ryb: Umożliwia ustawienie, jak echosonda wyświetla obiekty w toni.

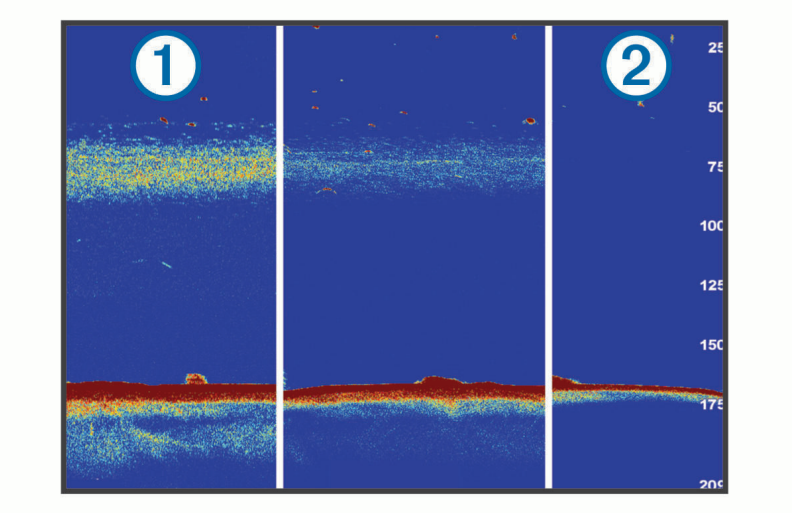
	Wyświetla obiekty w toni jako symbole wraz z informacją tła z echosondy.
	Wyświetla obiekty w toni jako symbole wraz z informacją o głębokości i informacją tła z echosondy.
	Wyświetla obiekty w toni jako symbole.
	Wyświetla obiekty w toni jako symbole wraz z informacją o głębokości.

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

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

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

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



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

Dane nakładki: Ustawianie danych wyświetlanych na ekranie echosondy.

Alarmy echosondy

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja alarmów echosondy jest narzędziem służącym jedynie do orientacji w terenie i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie. Zapewnienie bezpiecznego sterowania łodzią należy do obowiązków użytkownika.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich przetwornikach.

W odpowiednim widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Alarmy**.

Alarmy echosondy można także ustawić, wybierając kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Sonar**.

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

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

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości, co pozwala unikać mielizn (*Ustawianie alarmu głębinowego Garmin FrontVü*, strona 115). Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix Garmin FrontVü.

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

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

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

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

Zaawansowane ustawienia echosondy

W widoku echosondy Tradycyjny wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Zaawan.**.

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

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

Limit szukania dna: Ta opcja ogranicza limit szukania dna do głębokości wybranej w sytuacji, gdy dla pozycji Zasięg zaznaczono ustawienie Automatycznie. Aby skrócić czas szukania dna, można wybrać wartość graniczną głębokości. Urządzenie nie będzie wtedy szukało dna głębiej niż na wskazanej głębokości.

Synchronizacja zasięgu > Wyłączono: Zasięgi wszystkich widoków echosondy na ekranie kombinacji nie są od siebie zależne.

Synchronizacja zasięgu > Włączono: Ta opcja ustawień jest dostępna tylko podczas wyświetlania ekranu kombinacji przy użyciu co najmniej dwóch widoków echosondy tradycyjnej i echosondy Garmin ClearVü na ekranie kombinacji. Zasięg jest synchronizowany dla wszystkich widoków echosondy tradycyjnej i echosondy Garmin ClearVü na ekranie kombinacji.

Synchronizacja zasięgu > Tylko ten sam przetwornik: Jest to ustawienie domyślne. Zasięgi są synchronizowane dla widoków z każdego przetwornika na ekranie kombinacji, ale nie pomiędzy różnymi przetwornikami.

UWAGA: Ustawienie to nie ma zastosowania do przetwornika z dwupasmowym CHIRP.

Synch. prędkości przesuwu: Ta opcja ustawień jest dostępna tylko podczas wyświetlania ekranu kombinacji przy użyciu co najmniej dwóch widoków z echosondy tradycyjnej i echosondy Garmin ClearVü na ekranie kombinacji. Wartości przesuwu są synchronizowane dla wszystkich widoków echosond tradycyjnych i echosond Garmin ClearVü na ekranie kombinacji.

Ustawienia instalacyjne przetwornika

Ustawienia te dotyczą następujących rodzajów echosondy.

- Tradycyjny
- Garmin ClearVü
- Garmin SideVü

W widoku odpowiedniego echosondy wybierz opcję.

- W widoku echosondy Tradycyjny wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja**.
- W widoku echosondy Garmin ClearVü wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja ClearVü** > **Instalacja**.
- W widoku echosondy Garmin SideVü wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja SideVü** > **Instalacja**.

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

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

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

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

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

Przywróć domyślne ustawienia echosondy: Przywraca ustawienia echosondy do domyślnych wartości fabrycznych.

Przetworniki: Wyświetla szczegółowe informacje na temat zainstalowanych przetworników i zapisuje je na karcie pamięci.

Przetworniki > Zmień model: Umożliwia zmianę typu zainstalowanego przetwornika (*Określanie typu przetwornika*, strona 100).

Przetworniki > Ręczna konfiguracja: Umożliwia ręczne ustawienie parametrów konfiguracji przetwornika w kompatybilnym module echosondy. Więcej informacji na temat podłączania i ręcznej konfiguracji przetwornika możesz znaleźć w instrukcji instalacji kompatybilnego modułu echosondy.

Częstotliwości sonaru

UWAGA: Dostępne częstotliwości zależą od używanych przetworników.

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

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

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

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

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

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

NOTYFIKACJA

Należy zawsze pamiętać o lokalnych przepisach dotyczących częstotliwości echosond. Na przykład, aby ochronić stada orek, w niektórych przypadkach zabrania się korzystania z częstotliwości z zakresu od 50 do 80 kHz w promieniu 0,8 km ($^1/_2$ mili) od stada orek. To użytkownik jest odpowiedzialny za korzystanie z urządzenia zgodnie ze wszystkimi obowiązującymi przepisami i rozporządzeniami.

Wybieranie częstotliwości przetwornika

UWAGA: W przypadku niektórych widoków echosondy i przetworników zmiana częstotliwości nie jest możliwa.

Można wybrać, które częstotliwości mają być wyświetlane na ekranie echosondy.

NOTYFIKACJA

Należy zawsze pamiętać o lokalnych przepisach dotyczących częstotliwości echosond. Na przykład, aby ochronić stada orek, w niektórych przypadkach zabrania się korzystania z częstotliwości z zakresu od 50 do 80 kHz w promieniu 0,8 km (½ mili) od stada orek. To użytkownik jest odpowiedzialny za korzystanie z urządzenia zgodnie ze wszystkimi obowiązującymi przepisami i rozporządzeniami.

1. W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Częstotliw.**.
2. Wybierz częstotliwość odpowiadającą Twoim potrzebom oraz głębokość wody.

   Więcej informacji na temat częstotliwości znajduje się w sekcji *Częstotliwości sonaru*, strona 111.

Tworzenie predefiniowanej częstotliwości

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

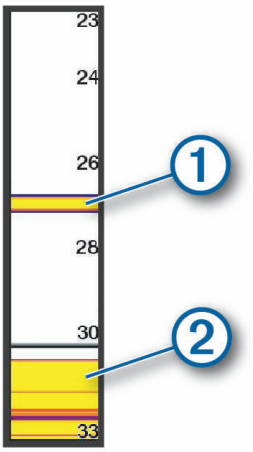
Można zapamiętać ustawienie, aby zapisać określoną częstotliwość sonaru, co umożliwia szybkie zmiany częstotliwości.

1. W widoku sonaru wybierz kolejno **Opcje** > **Częstotliw.**.
2. Wybierz kolejno **Zarządzaj częstotliwościami** > **Nowa nastawa**.
3. Podaj częstotliwość.

Włączanie funkcji A-Scope

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

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



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

1 W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Wygląd** > **A-Scope**.

2 W razie potrzeby wybierz kolejno ••• > **Czas wyświetlania**, aby dostosować długość czasu wyświetlania echa echosondy.

Kompensacja falowania

W przypadku falowania zapis dna na ekranie echosondy może unosić się i opadać wraz z łodzią. Jest to spowodowane wpływem fal na łódź. W takiej sytuacji możesz aktywować funkcję kompensacji falowania, aby dostosować do warunków morskich i zagwarantować stabilne zapisy echosondy.

Aby korzystać z funkcji kompensacji falowania, musisz spełnić następujące warunki:

- Musisz zainstalować co najmniej jeden kompatybilny przetwornik podłączony do plotera nawigacyjnego lub kompatybilny moduł echosondy w sieci z zainstalowanym i podłączonym do niej przetwornikiem.
- Musisz zainstalować co najmniej jeden czujnik kursu i kołysania MSC 10, a następnie podłączyć go do tej samej sieci NMEA 2000 co ploter nawigacyjny lub plotery nawigacyjne, w których ma być używana funkcja kompensacji falowania.
- Musisz skonfigurować pozycje tych podłączonych czujników na łodzi.

Konfiguracja czujników pod kątem kompensacji falowania

Musisz najpierw zamontować i podłączyć co najmniej jeden zgodny przetwornik i jeden czujnik kursu MSC 10, aby skonfigurować te urządzenia pod kątem kompensacji falowania.

Aby funkcja kompensacji falowania mogła dokładnie dostosować odczyty echosondy w celu uwzględnienia wpływu fal na łódź, musisz najpierw skonfigurować oprogramowanie, tak aby określiło pozycję czujników na łodzi.

1. Wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Pozycja urządzenia**.
2. Wybierz podłączony, zgodny przetwornik.
3. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby wpisać wartości dla każdej osi położenia przetwornika względem łodzi.
4. Wybierz podłączony czujnik kursu MSC 10.
5. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby wpisać wartości dla każdej osi położenia czujnika kursu względem łodzi.
6. Ponownie wykonaj poprzednie czynności w przypadku konfiguracji dodatkowych przetworników i czujników kursu.

Używanie kompensacji falowania w widoku echosondy

Aby korzystać z funkcji kompensacji falowania w widoku echosondy, musisz zainstalować i podłączyć zgodny przetwornik i czujnik kursu, a następnie skonfigurować ich pozycję na łodzi.

Po zainstalowaniu niezbędnego sprzętu funkcja kompensacji falowania włącza się automatycznie w odpowiednich widokach echosondy.

1. Otwórz widok echosondy **Tradycyjny** lub RealVü.
2. Zwróć uwagę na ikonę w lewym dolnym rogu widoku echosondy.

	Funkcja kompensacji falowania działa poprawnie.
	Wystąpił błąd konfiguracji co najmniej jednego czujnika wymaganego do poprawnego działania kompensacji falowania. Możesz wybrać baner komunikatu, aby uzyskać więcej informacji.
Brak ikony	Niezbędny przetwornik, czujnik lub oba urządzenia nie są prawidłowo zainstalowane lub skonfigurowane. Kompensacja falowania nie dotyczy tego widoku echosondy. Kompensacja falowania jest wyłączona.

Włączanie kompensacji falowania

Gdy odpowiedni przetwornik i czujniki są poprawnie zainstalowane i skonfigurowane w celu włączenia kompensacji falowania, możesz włączać i wyłączać tę funkcję w zależności od potrzeb.

1. W widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja** > **Przetworniki**.
2. Wybierz nazwę przetwornika skonfigurowanego pod kątem kompensacji falowania.
3. Wybierz **Kompensacja falowania**.

Ustawienia sonaru Panoptix

Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü

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

W widoku sonaru RealVü wybierz opcję:

- Aby dostosować kąt widzenia po przekątnej, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w poziomie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia w pionie, wybierz .
- Aby dostosować kąt widzenia, przesuń ekran w dowolnym kierunku.
- Aby przybliżyć, rozsuń dwa palce.
- Aby oddalić, zsuń dwa palce.

Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü

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

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

1 W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno **Opcje** > **Prędkość przeszukiwania**.

2 Wybierz opcję.

Ustawienia echosondy LiveVü z wiązką do przodu i Garmin FrontVü

W widoku echosondy LiveVü z wiązką do przodu lub w widoku echosondy Garmin FrontVü wybierz Opcje.

Wzm.: Umożliwia dostosowanie poziomu szczegółowości oraz ilości zakłóceń wyświetlanych na ekranie echosondy.

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

Zakres głębokości: Umożliwia regulowanie zakresu skali głębokości.

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

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

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

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

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

Transmituj: Zatrzymuje aktywny proces transmisji przetwornika.

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości (*Ustawianie alarmu głębinowego Garmin FrontVü*, strona 115). Funkcja ta jest dostępna wyłącznie dla przetworników Panoptix Garmin FrontVü.

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

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Ustawianie kąta transmisji danych przetwornika LiveVü i Garmin FrontVü

Ta funkcja jest dostępna tylko dla przetworników RealVü z obsługą Panoptix, takich jak PS30, PS31 i PS60.

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

1 W widoku sonaru LiveVü lub Garmin FrontVü wybierz kolejno **Opcje** > **Kąt transmisji**.

2 Wybierz opcję.

Ustawianie alarmu głębinowego Garmin FrontVü

⚠ OSTRZEŻENIE

Echosonda Garmin FrontVü i alarm głębinowy Garmin FrontVü są narzędziami służącymi jedynie do orientacji w terenie i nie we wszystkich warunkach zapobiegną utknięciu na mieliźnie. Gdy prędkość statku zbliża się i przekracza 8 węzłów, zmniejsza się możliwość skutecznego reagowania na informacje przekazywane przez echosondę i/lub alarm. Użytkownik jest odpowiedzialny za zwracanie uwagi na otoczenie podczas rejsu oraz prowadzenie statku w sposób bezpieczny i rozważny. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do wypadku skutkującego zniszczeniem mienia, obrażeniami ciała lub śmiercią.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

UWAGA: Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix Garmin FrontVü.

Można ustawić alarm włączający się w przypadku, gdy głębokość wody spadnie poniżej określonego poziomu. Dla uzyskania najlepszych rezultatów podczas korzystania z alarmu kolizji czołowej należy ustawić przesunięcie dziobu (*Ustawianie przesunięcia dziobu*, strona 117).

1 W widoku sonaru Garmin FrontVü wybierz kolejno **Opcje** > **Alarm FrontVü**.

2 Wybierz **Włączono**.

3 Określ wartość głębokości, która będzie uruchamiać alarm, a następnie wybierz **Gotowe**.

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

Ustawienia wyglądu LiveVü i Garmin FrontVü

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

Schemat kolorów: Umożliwia ustawienie palety kolorów.

Wzmoc. kolorów: Umożliwia dostosowanie intensywności kolorów wyświetlanych na ekranie.

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

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

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

Ustawienia układu LiveVü i Garmin FrontVü

W widoku sonaru LiveVü lub Garmin FrontVü Panoptix wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Układ**.

Nakładka na siatkę: Wyświetla siatkę linii symbolizujących zasięg.

Przewijaj historię: Wyświetla historię echosondy z boku ekranu.

Ikona wiązki: Wybiera ikonę wskazującą kierunek wiązki przetwornika.

Przycisk ekranowy: Wyświetla przyciski znajdujące się na ekranie.

Kompresuj zasięg: W widoku do przodu kompresuje zasięg do przodu dalej od łodzi i rozszerza zasięg bliżej łodzi. Pozwala wyraźniej obserwować bliskie obiekty, jednocześnie zachowując na ekranie obiekty znajdujące się dalej.

Ustawienia wyglądu RealVü

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

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

Kolory dna: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla dna.

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

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

Przycisk ekranowy: Wyświetla lub ukrywa przyciski na ekranie.

Ustawienia instalacyjne przetwornika Panoptix

W widoku echosondy Panoptix wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja**.

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

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

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

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

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

Stabilizacja > Automatyczna stabilizacja: Umożliwia automatyczne wykrycie kąta montażu przetwornika Panoptix przez wewnętrzne czujniki kursu. Gdy ta opcja jest włączona, nie można określić kąta montażu przetwornika ręcznie.

Stabilizacja > Kąt nachylenia: Dostępne wyłącznie, gdy Automatyczna stabilizacja jest wyłączona. Umożliwia podanie dokładnego kąta montażu przetwornika. Wiele przetworników zapewniających widok z przodu kadłuba jest zamontowanych pod kątem 45 stopni, podczas gdy przetworniki zapewniające widok pod kadłubem są zamontowane pod kątem 0 stopni.

Stabilizacja > Odwrócony: Określa orientację widoku echosondy Panoptix w przypadku, gdy zainstalowana jest echosonda zapewniająca obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i z przewodami skierowanymi do lewej burty.

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

Kalibruj kompas: Kalibruje wewnętrzny kompas przetwornika Panoptix (*Kalibracja kompasu*, strona 117).

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

Orientacja: Określa, czy przetwornik działa w trybie wiązki skierowanej do przodu czy w trybie wiązki skierowanej w dół. W przypadku wybrania ustawienia Automatycznie orientacja jest ustalana z użyciem czujnika układu odniesienia i kursu.

Dotyczy to przetworników PS22.

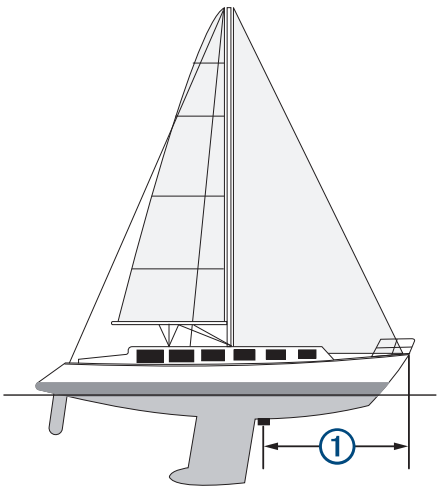
Przywróć domyślne ustawienia echosondy: Przywraca ustawienia echosondy do domyślnych wartości fabrycznych.

Ustawianie przesunięcia dziobu

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

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

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



2 W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja** > **Przesunięcie dziobu**.

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

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

Kalibracja kompasu

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

UWAGA: Kompas może nie działać, jeśli przetwornik jest zamontowany na silniku.

UWAGA: Aby uzyskać jak najlepsze rezultaty, najlepiej zastosować czujnik kursu, np. czujnik SteadyCast™. Czujnik kierunku pokazuje, w którym kierunku przetwornik jest zwrócony w odniesieniu do łodzi.

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

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

1 W odpowiednim widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja**.

2 W razie potrzeby wybierz **Użyj AHRS**, aby włączyć czujnik układu odniesienia i kursu.

3 Wybierz **Kalibruj kompas**.

4 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Ustawienia echosondy Perspektywa i LiveScope

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz Opcje.

Wzm.: Umożliwia dostosowanie poziomu szczegółowości oraz ilości zakłóceń wyświetlanych na ekranie echosondy.

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

Zakres głębokości: Umożliwia regulowanie zakresu skali głębokości.

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

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

Dostępne w widoku echosondy LiveScope.

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

Umożliwia urządzeniu automatyczną regulację skali odchylenia do przodu w zależności od głębokości. Ręczna regulacja zakresu umożliwia wyświetlanie określonego zakresu. Obraz dna jest wyświetlany na ekranie tak długo, jak tylko znajduje się w ustalonym zakresie.

Dostępne w widoku echosondy LiveScope.

Zasięg: Wyreguluj zasięg.

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

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

Dostępne w widoku echosondy Perspektywa.

Transmituj: Zatrzymuje aktywny proces transmisji przetwornika.

Ustawienia sonaru: Umożliwiają konfigurację przetwornika oraz ustawień wyglądu echa obiektów (*Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa*, strona 119).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa

W widoku echosondy LiveScope lub Perspektywa wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru**.

Wygląd: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu echosondy (*Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope*, strona 119).

Układ: Pozwala wybrać układ ekranu echosondy (*Ustawienia układu echosondy Perspektywa i LiveScope*, strona 119).

Redukcja zakłóceń: Redukuje hałas i zakłócenia oraz próbuje usunąć echo fałszywych obiektów znajdujących się pod wodą.

Redukcja odbić fantomowych: Zmniejsza występowanie „obrazów fantomowych”, które są powieleniem lub odbiciem obrazów niebędących rzeczywistymi obiektami. Ustawienie Redukcja odbić fantomowych powoduje przesyłanie większej mocy transmisji do przodu do wody, aby widzieć dalej przy mniejszych zakłóceniach generowanych przez dno. Dostosowanie ustawień Redukcja odbić fantomowych i Redukcja zakłóceń pozwala najskuteczniej zmniejszyć występowanie „obrazów fantomowych”. Ta funkcja jest dostępna tylko w orientacji LiveScope Do prz..

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

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

Dane nakładki: Ustawianie danych wyświetlanych na ekranie echosondy.

Instalacja: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacji przetwornika LiveScope i Perspektywa*, strona 120).

Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Wygląd**.

Schemat kolorów: Umożliwia ustawienie palety kolorów.

Wzmoc. kolorów: Umożliwia dostosowanie kontrastu kolorów wyświetlanych na ekranie.

Możesz wybrać wyższą wartość wzmocnienia koloru, aby zobaczyć mniejsze różnice w obiektach o szerokim zakresie zmian kolorów. Możesz wybrać niższą wartość wzmocnienia koloru, aby zobaczyć podobne kolory w tej samej sytuacji.

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

Wypełnienie dna: Zmienia kolor dna na brązowy, aby odróżnić je od echa wody. Funkcja niedostępna w trybie Perspektywa.

Ustawienia układu echosondy Perspektywa i LiveScope

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Układ**.

Nakładka na siatkę: Wyświetla siatkę linii symbolizujących zasięg. Opcja Siatka pokazuje kwadratową siatkę. Opcja Promieniowy pokazuje okrągłą siatkę z promieniowymi liniami.

Przewijaj historię: Wyświetla historię echosondy z boku ekranu. Funkcja niedostępna w trybie Perspektywa.

Ikona wiązki: Wybiera ikonę wskazującą kierunek wiązki przetwornika.

Nakładka wiązki: Umożliwia wyświetlenie zarysu, gdzie przetworniki są zorientowane w odniesieniu względem siebie, gdy połączone są co najmniej dwa przetworniki Panoptix.

Przycisk ekranowy: Wyświetla przyciski znajdujące się na ekranie.

Zasięg do tyłu: Umożliwia regulację zasięgu wyświetlanego za przetwornikiem.

Kompresuj zasięg: W widoku do przodu kompresuje zasięg do przodu dalej od łodzi i rozszerza zasięg bliżej łodzi. Pozwala wyraźniej obserwować bliskie obiekty, jednocześnie zachowując na ekranie obiekty znajdujące się dalej.

Ustawienia instalacji przetwornika LiveScope i Perspektywa

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja**.

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

Stabilizacja > Automatyczna stabilizacja: Umożliwia automatyczne wykrycie kąta montażu przetwornika Panoptix przez wewnętrzne czujniki kursu. Gdy ta opcja jest włączona, nie można określić kąta montażu przetwornika ręcznie.

Stabilizacja > Kąt nachylenia: Dostępne wyłącznie, gdy Automatyczna stabilizacja jest wyłączona. Umożliwia podanie dokładnego kąta montażu przetwornika. Wiele przetworników zapewniających widok z przodu kadłuba jest zamontowanych pod kątem 45 stopni, podczas gdy przetworniki zapewniające widok pod kadłubem są zamontowane pod kątem 0 stopni.

Stabilizacja > Odwrócony: Określa orientację widoku echosondy Panoptix w przypadku, gdy zainstalowana jest echosonda zapewniająca obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i z przewodami skierowanymi do lewej burty.

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

Kalibruj kompas: Kalibruje wewnętrzny kompas przetwornika Panoptix (*Kalibracja kompasu*, strona 117).

Dotyczy to przetworników LiveScope z wewnętrznym kompasem.

Orientacja: Określa, czy przetwornik działa w trybie wiązki skierowanej do przodu czy w trybie wiązki skierowanej w dół. W przypadku wybrania ustawienia Automatycznie orientacja jest ustalana z użyciem czujnika układu odniesienia i kursu.

Skupienie: Dostosowuje widok echosondy z uwzględnieniem prędkości rozchodzenia się dźwięku w wodzie. Jeśli zostanie wybrane ustawienie Automatycznie, ta prędkość będzie obliczana na podstawie temperatury wody.

Źródło kursu: Umożliwia systemowi określenie źródła kursu pochodzącego z przetwornika lub kompatybilnego silnika trollingowego Garmin. Dzięki temu można uniknąć zakłóceń z silnika trollingowego, gdy przetwornik jest zainstalowany na jego korpusie. Ustawienie to pojawia się tylko wtedy, gdy zostanie wykryty kompatybilny silnik trollingowy Garmin.

Kurs kompasowy: W razy potrzeby dostosowuje określony kurs do rzeczywistego kursu. Ustawienie to pojawia się tylko wtedy, gdy jako źródło kursu ustawiony jest kompatybilny silnik trollingowy Garmin.

Przywróć domyślne ustawienia echosondy: Przywraca ustawienia echosondy do domyślnych wartości fabrycznych.

Radar

⚠ OSTRZEŻENIE

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

Aby uniknąć możliwych obrażeń ciała, nie należy patrzeć bezpośrednio na antenę z małej odległości podczas nadawania sygnału przez radar. Oczy są najbardziej wrażliwą na działanie energii elektromagnetycznej częścią ciała.

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

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

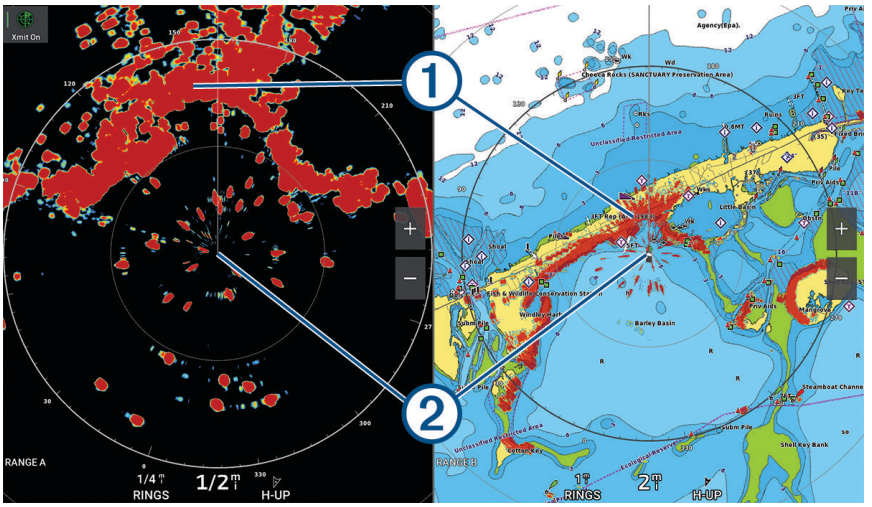
Interpretacja wskazań radaru

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

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

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

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



①	Ląd
②	Statek

Nakładki radaru

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

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

Nakładki radaru i wyrównanie danych mapy

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

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

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

Przesyłanie sygnałów radarowych

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

1. Gdy ploter nawigacyjny jest wyłączony, podłącz radar zgodnie z instrukcjami jego instalacji.
2. Włącz ploter nawigacyjny.

   Radar rozgrzewa się, a odliczanie informuje o tym, kiedy radar będzie gotowy.
3. Wybierz **Radar**.
4. Wybierz tryb radaru.

   Podczas uruchamiania radaru wyświetlany jest komunikat o odliczaniu czasu.
5. Wybierz kolejno **Opcje** > **Transmisja radaru**.

Przerywanie przesyłania sygnałów radarowych

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

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

Konfiguracja trybu cyklu przesyłu

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

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna w trybie dwóch radarów.

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

Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej

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

UWAGA: Modele radarów GMRGMR Fantom i xHD2 obsługują dwie strefy bez transmisji radarowej. Większość innych modeli radaru GMR obsługuje jedną strefę bez transmisji radarowej. Modele radaru GMR 18 HD+ nie obsługują stref bez transmisji radarowej.

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Instalacja** > **Strefa bez transmisji**.
   Strefa bez transmisji jest wyświetlana na radarze jako zacieniowany obszar.
2. Wybierz **Kąt 1** i wybierz nową lokalizację pierwszego kąta.
3. Wybierz **Kąt 2** i wybierz nową lokalizację drugiego kąta.
4. Wybierz **Gotowe**.
5. W razie potrzeby powtórz te czynności w odniesieniu do drugiej strefy.

Regulacja zasięgu radaru

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

- Wybierz ➕, aby zmniejszyć zasięg.
- Wybierz ➖, aby zwiększyć zasięg.

Wskazówki dotyczące wyboru zasięgu radaru

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

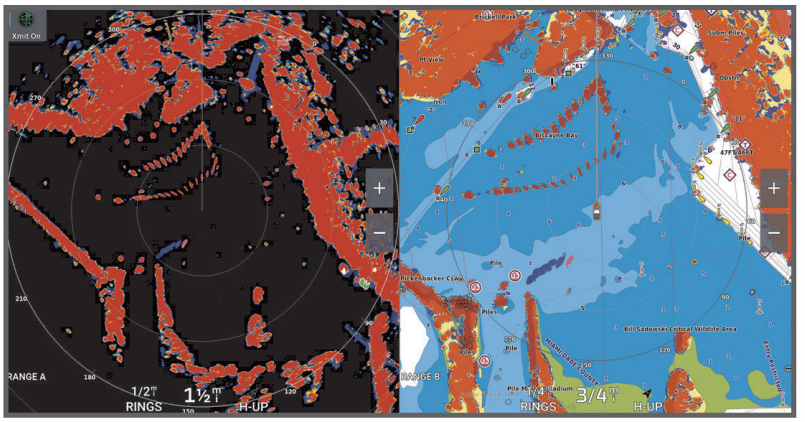
Radar dopplerowski MotionScope

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

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

Poruszające się obiekty są oznaczone kolorami, co pozwala szybko określić, które z nich przemieszczają się w kierunku łodzi, a które w przeciwnym. Na większości schematów kolorów zieleń oznacza, że obiekt się oddala, a czerwień — że zbliża się w Twoim kierunku.

W niektórych modelach można także dostosować ustawienie Czułość M-Scope, aby zmienić próg prędkości dla podświetlania obiektów. W przypadku wyższych ustawień podświetlane są wolniejsze obiekty, a w przypadku niższych tylko te szybsze.



Włączanie stref strzeżonych

Możesz włączyć jedną lub dwie strefy strzeżone, które będą aktywowały alarm, gdy jakiś obiekt znajdzie się w określonych strefach wokół łodzi.

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja ta służy do zwiększania świadomości sytuacyjnej i może nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach. Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją łodzią oraz za zwracanie uwagi na przeszkody i zagrożenia znajdujące się na wodzie lub w jej pobliżu. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do wypadku skutkującego zniszczeniem mienia, poważnymi obrażeniami ciała lub śmiercią.

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **Strefy strzeżone**.
2 Wybierz **Strefa strzeżona 1** lub **Strefa strzeżona 2**.

Określanie okrągłej strefy strzeżonej

Zanim będzie można określić granice strefy strzeżonej, konieczne jest włączenie funkcji strefy strzeżonej (*Włączanie stref strzeżonych*, strona 124).

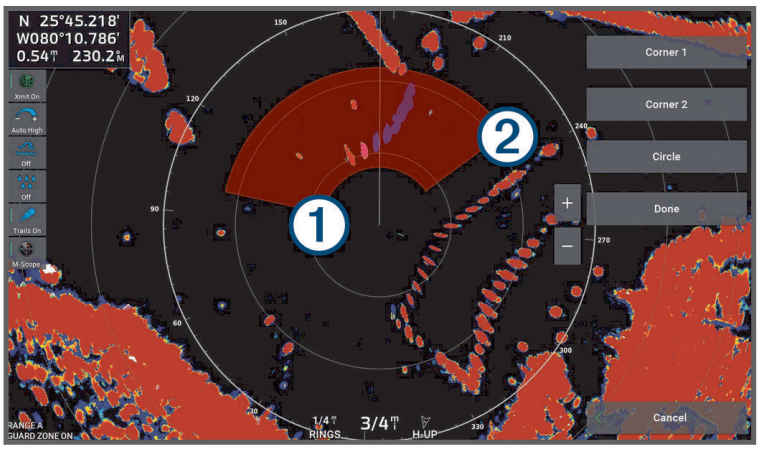
Można zdefiniować okrągłą strefę strzeżoną, która całkowicie otacza łódź.

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **Strefy strzeżone**.
2 Wybierz **Strefa strzeżona 1** lub **Strefa strzeżona 2**, a następnie •••.
3 Wybierz **Kółko**.
4 Wybierz pozycję zewnętrznego koła strefy strzeżonej.
5 Wybierz pozycję wewnętrznego koła strefy strzeżonej, aby określić szerokość strefy strzeżonej.
6 Wybierz **Gotowe**.

Określanie częściowej strefy strzeżonej

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

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **Strefy strzeżone**.
2 Wybierz **Strefa strzeżona 1** lub **Strefa strzeżona 2**, a następnie •••.
3 Przeciągnij kursor do pozycji zewnętrznego rogu strefy strzeżonej ①.



4 Wybierz **Róg 2**.
5 Przeciągnij kursor do pozycji wewnętrznego rogu strefy strzeżonej ②, aby określić szerokość strefy strzeżonej.
6 Wybierz **Gotowe**.

MARPA

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja ta służy do zwiększania świadomości sytuacyjnej i może nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach. Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem oraz za zwracanie uwagi na przeszkody i zagrożenia znajdujące się na wodzie lub w jej pobliżu. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do wypadku skutkującego zniszczeniem mienia, poważnymi obrażeniami ciała lub śmiercią.

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

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

Symbole celów MARPA

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

Automatyczne odbieranie celów MARPA

Obiekty MARPA można pozyskiwać automatycznie w oparciu o MotionScope, strefy strzeżone lub granice.

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **MARPA** > **Autoodbieranie**.
2 Wybierz •••, i dostosuj dodatkowe ustawienia (opcjonalnie).

Automatyczne usuwanie obiektów MARPA

Można włączyć ustawienie Autoodbieranie MARPA , aby automatycznie usuwać stracone obiekty z listy obiektów. Gdy to ustawienie jest włączone, utracone obiekty są usuwane po znalezieniu nowych obiektów, gdy lista obiektów jest pełna.

1 Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **MARPA**.
2 Wybierz kolejno **Autoodbieranie** > **Włączono**.

Przypisywanie znacznika MARPA do obiektu

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

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

Usuwanie znacznika MARPA z obiektu

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

Wyświetlanie informacji o obiektach ze znacznikami MARPA

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

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

Wyświetlanie listy zagrożeń AIS

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **AIS** > **Lista AIS**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy AIS z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 W razie potrzeby wybierz **Opcje wyświetlania**, aby sortować lub filtrować pozycje na liście.

Wyświetlanie jednostek z systemem AIS na ekranie radaru

System AIS wymaga użycia zewnętrznego urządzenia AIS oraz dostępności sygnału transpondera z innych statków.

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

1 Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **AIS**.

2 Wybierz opcję:

- Aby określić odległość od bieżącej pozycji, w której mają być wykrywane statki AIS, wybierz **Zasięg wyświetlania**, a następnie określ odległość.
- Aby wyświetlić szczegóły dotyczące statków z systemem AIS, wybierz kolejno **Szczegóły** > **Pokaż**.
- Aby ustawić czas planowanego kierunku dla statków z systemem AIS, wybierz **Planowany kierunek**, a następnie podaj czas.
- Aby wyświetlić ślady statków z systemem AIS, wybierz **Szlaki AIS**, a następnie podaj długość śladu, który jest wyświetlany.

Ustawienia alarmu wykrywania niebezpiecznych obiektów MARPA

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **Niebezpieczne obiekty**.

Alarm kolizyjny: Włącza i wyłącza alarm kolizyjny.

Alarm o utraconym celu > Zasięg: Ustawia maksymalny dystans, na jakim obiekt MARPA wyzwala alarm o utraconym celu.

Alarm o utraconym celu > Prędk.: Ustawia minimalną, zarejestrowaną prędkość, przy jakiej obiekt MARPA wyzwala alarm o utraconym celu.

Alarm o utraconym celu: Włącza i wyłącza alarm o utraconym celu.

Alarm MAPRA: Włącza i wyłącza wszystkie alarmy MARPA.

Zasięg: Ustawia dystans, na jakim obiekt MARPA wyzwala alarm kolizyjny.

Czas do: Dostosowuje obliczony czas do kolizji, przy którym obiekt MARPA wyzwala alarm kolizyjny.

VRM i EBL

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

Możesz ustawić maksymalnie dwa niezależne wskaźniki VRM/EBL na ekranie radaru plotera nawigacyjnego.

Wyświetlanie i dostosowywanie znaczników VRM i linii EBL

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

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **VRM/EBL**.
2. Wybierz **Znacznik VRM/EBL 1** lub **Znacznik VRM/EBL 2**, aby wyświetlać linie VRM/EBL na ekranie radaru.
3. Aby dostosować pozycję obiektu VRM/EBL, wybierz kolejno ••• > **Reguluj**, a następnie wybierz nowe miejsce przecięcia znacznika VRM i linii EBL.
4. Wybierz **Gotowe**.

Szybki pomiar dystansu i namiaru do obiektu

1. Na ekranie radaru wybierz pozycję obiektu.
2. Wybierz **VRM/EBL**.

   Wyświetli się lista opcji VRM/EBL.
3. Wybierz **Umieść znacznik VRM/EBL 1** lub **Umieść znacznik VRM/EBL 2**.

   Miejsce przecięcia znaczników VRM/EBL zostanie ustawione w lokalizacji obiektu. Dystans i namiar do lokalizacji obiektu zostaną wyświetlone w lewym górnym rogu ekranu.

Zmiana znacznika odniesienia linii namiarowej EBL

Możesz zmienić znacznik odniesienia linii namiarowej EBL, tak aby był nim kierunek łodzi lub północ.

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **VRM/EBL**.
2. W razie potrzeby wybierz **Znacznik VRM/EBL 1** lub **Znacznik VRM/EBL 2**, aby wyświetlać linie VRM/EBL na ekranie radaru.
3. Wybierz kolejno ••• > **Znacznik odniesienia EBL**, aby zmienić znacznik odniesienia EBL.

   Północ wykorzystuje kierunek północy jako znacznik odniesienia, a Względny wykorzystuje kierunek łodzi jako znacznik odniesienia.

   UWAGA: Dla każdej linii VRM/EBL można ustawić inny Znacznik odniesienia EBL.

Zmiana zmiennego początku znacznika VRM i linii EBL

Możesz zmienić zmienny początek znacznika VRM i linii EBL, tak aby zostały one wyśrodkowane na danej lokalizacji, a nie łodzi.

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **VRM/EBL**.
2. W razie potrzeby wybierz **Znacznik VRM/EBL 1** lub **Znacznik VRM/EBL 2**, aby wyświetlać linie VRM/EBL na ekranie radaru.
3. Wybierz kolejno ••• > **Umieść zmienny początek znacznika**.
4. Wybierz lokalizację na ekranie radaru, na której chcesz wyśrodkować znacznik VRM i linię EBL, a następnie wybierz **Gotowe**

Aby przywrócić znacznik VRM i linię EBL, tak aby zostały one wyśrodkowane na łodzi, wybierz Zresetuj zmienny początek.

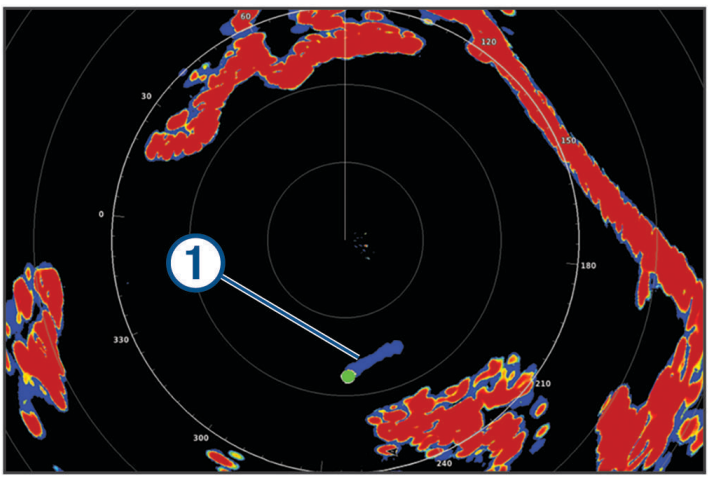
Korzystanie z szybkich działań VRM i EBL na ekranie radaru

Możesz szybko ustawić i dostosować znacznik VRM i linie EBL za pomocą skrótów bezpośrednio na ekranie radaru.

1 Wybierz obiekt lub lokalizację na ekranie radaru, a następnie wybierz **VRM/EBL** z menu skrótów.
2 Wybierz opcję, aby szybko ustawić lub dostosować znacznik VRM i linię EBL:
   - **Umieść znacznik VRM/EBL 1** lub **Umieść znacznik VRM/EBL 2**: ustawia miejsce przecięcia znacznika VRM i linii EBL w wybranej lokalizacji.
   - **Wyłącz znacznik VRM/EBL 1** lub **Wyłącz znacznik VRM/EBL 2**: wyłącza znacznik VRM i linię EBL, a następnie usuwa je z ekranu radaru.
   - **Umieść zmienny pocz. znacz. VRM/EBL 1** lub **Umieść zmienny pocz. znacz. VRM/EBL 2**: ustawia zmienny początek znacznika VRM i linii EBL w wybranej lokalizacji zamiast lokalizacji łodzi.
   - **Zresetuj zmien. pocz. znacz. VRM/EBL 1** lub **Zresetuj zmien. pocz. znacz. VRM/EBL 2**: resetuje zmienny początek znacznika VRM i linii EBL, tak aby punkt ten był wyśrodkowany na łodzi.

Ślady echa

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



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

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

Włączanie śladów echa

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru** > **Ślady echa** > **Wyświetl.**.

Regulowanie długości śladów echa

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

Usuwanie śladów echa

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

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

Ustawienia radaru

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

UWAGA: Można zoptymalizować wyświetlanie radaru dla każdego trybu radaru.

Wzmocnienie sygnału radarowego

Automatyczna regulacja czułości na ekranie radaru

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

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

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

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

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

Ręczna regulacja czułości na ekranie radaru

Można ręcznie dostosować czułość, aby optymalnie wykorzystać radar.

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

1. Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Wzm.**.
2. Wybierz **Do góry**, aby zwiększyć czułość do momentu pojawienia się na ekranie radaru plamek światła.

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

Minimalizowanie zakłóceń od dużych obiektów w pobliżu

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

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

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

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

Minimalizowanie zakłóceń bocznych na ekranie radaru

Zakłócenia boczne mogą się pojawić jako promienie wypływające z obiektu w postaci półkolistych wzorów. Można je wyeliminować przez zmniejszenie czułości lub zmniejszenie zasięgu radaru.

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

1. Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Wzm.**.
2. Wybierz **W dół**, aby zmniejszyć czułość do momentu zniknięcia półkolistych, promienistych wzorów z ekranu radaru.

   Zmniejszenie czułości w celu wyeliminowania zakłóceń bocznych może spowodować, że mniejsze lub odległe obiekty będą migać lub znikną z ekranu radaru.

Ustawienia filtra radaru

Korygowanie zakłóceń od wody na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez lekko wzburzone morze. Ustawienie zakłóceń od wody wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od wody zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez fale w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie celów w pobliżu.

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

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach radarów i ploterów nawigacyjnych.

1. Na ekranie radaru lub nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Filtry radaru** > **Zakłócenia od wody**.
2. Wybierz opcję:
   - Wybierz opcję **Automatycznie** w zależności od warunków morskich.
   - Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować wyświetlanie zakłóceń od wody, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru. Wybierz ustawienie, które odpowiada aktualnym warunkom morskim.

   Zakłócenia spowodowane przez warunki panujące na morzu mogą być nadal widoczne.

W przypadku korzystania ze zgodnego modelu radaru ploter nawigacyjny automatycznie dostosowuje zakłócenia od wody w oparciu o warunki panujące na morzu.

Korygowanie zakłóceń od deszczu na ekranie radaru

Można skorygować wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz. Zmniejszenie zasięgu radaru może również zmniejszyć zakłócenia od deszczu (*Regulacja zasięgu radaru*, strona 123).

Ustawienie zakłóceń od deszczu wpływa bardziej na wyświetlanie pobliskich niż odległych zakłóceń od deszczu i celów. Wyższe ustawienie zakłóceń od deszczu zmniejsza wyświetlanie zakłóceń spowodowanych przez deszcz w pobliżu, jednak może również zmniejszyć lub wyeliminować wyświetlanie bliskich celów.

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

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Filtry radaru** > **Zakłócenia od deszczu**.
2. Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby zmniejszyć lub zwiększyć wyświetlanie zakłóceń od deszczu w pobliżu, aż do momentu, gdy inne cele będą dobrze widoczne na ekranie radaru.

   Zakłócenia spowodowane przez deszcz mogą być nadal widoczne.

Uśrednianie wielu skanów na ekranie radaru

Wyniki wielu skanów można uśrednić na ekranie radaru. Metoda ta może okazać się skuteczna podczas filtrowania szumów i usprawnia ona wykrywanie jednolitych obiektów. Uśrednianie sprawdza się najlepiej podczas skanowania dalszego zasięgu.

1. Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Filtry radaru** > **Średnia skanu**.
2. Wybierz opcję.

   Ustawienie Wysoka filtruje najwięcej szumów.

Menu Opcje radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Opcje radaru**.

MotionScope™: Wykorzystuje efekt Dopplera do wykrywania i podświetlania poruszających się obiektów, co ułatwia unikanie kolizji, wyszukiwanie stad ptaków i monitorowanie pogody (*Radar dopplerowski MotionScope*, strona 123). Ta opcja jest dostępna tylko w modelach GMR Fantom.

Wydłużenie impulsu: Wydłuża emitowane impulsy, co pomaga skupić maksymalną ilość energii na obiekcie. Pomaga to w wykrywaniu i identyfikowaniu obiektów. Ta opcja jest dostępna tylko w modelach radaru kopułkowego xHD i otwartego xHD2.

Rozmiar obiektów: Dostosowuje rozmiar celów, dopasowując przetwarzanie kompresji pulsów. Wybierz mniejsze cele, aby uzyskać wyraźny obraz z radaru w wysokiej rozdzielczości. Wybierz większe cele, aby wyświetlać większe echo dla punktów docelowych, takich jak łodzie lub boje. Ta opcja jest dostępna tylko w modelach GMR Fantom.

Ślady echa: Umożliwia śledzenie ruchu jednostek pływających na ekranie radaru. Funkcja jest niedostępna w modelach radaru otwartego xHD lub kopułkowego HD/HD+.

VRM/EBL: Wyświetla ruchomy znacznik odległości (VRM) i elektroniczną linię namiarową (EBL), które mierzą dystans i namiar od łodzi do żądanego obiektu (*VRM i EBL*, strona 127).

Strefa strzeżona: Określa strefę bezpieczeństwa wokół łodzi i włącza alarm, gdy coś pojawia się w tej strefie (*Włączanie stref strzeżonych*, strona 124).

Cykl przesyłu: Pomaga oszczędzać energię, przesyłając sygnały radarowe w ustalonych odstępach czasu.

Menu Ustawienia radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru**.

Źródło: Wybiera źródło danych radaru, gdy do sieci podłączony jest więcej niż jeden radar.

Wyświetlanie mapy: Wyświetla mapę pod obrazem z radaru. Gdy jest włączone, wyświetlane jest menu Warstwy.

Orientacja: Określa perspektywę, w jakiej wyświetlany jest radar.

Redukcja przesłuchów: Zmniejsza występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

Prędkość obrotowa: Określa preferowaną prędkość, z jaką obraca się radar. Opcji Duża prędkość można użyć do zwiększenia częstotliwości odświeżania. W niektórych przypadkach radar automatycznie ustawia normalną prędkość obrotów w celu zwiększenia skuteczności wykrywania, np. w przypadku wybrania dalszego zasięgu lub zastosowaniu opcji MotionScope lub Dwa zakresy.

Wygląd: Umożliwia ustawienie schematu kolorów, przewidywanej prędkości i wyglądu nawigacji.

Instalacja: Umożliwia skonfigurowanie radaru dla danej instalacji, np. pozwala na ustawienie przodu łodzi i pozycji zatrzymania anteny.

Zmniejszenie zakłóceń przesłuchowych na ekranie radaru

Włączenie ustawienia Redukcja przesłuchu pozwala zmniejszyć występowanie zakłóceń spowodowanych przez inne radary znajdujące się w pobliżu.

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

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Redukcja przesłuchów**.

Ustawienia wyglądu radaru

Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Wygląd**.

UWAGA: Ustawienia te nie dotyczą nakładki radaru.

Kolor tła: Umożliwia ustawienie koloru tła.

Kolor pierwszego planu: Umożliwia ustawienie schematu kolorów dla obrazów przekazywanych z radaru.

Jasność: Umożliwia ustawienie jasności różnych funkcji radaru, takich jak kręgi zasięgu i symbole śledzenia.

Przewidywana prędkość: Przenosi aktualną pozycję na dół ekranu automatycznie wraz ze wzrostem prędkości. Podaj maksymalną prędkość, aby uzyskać najlepsze wyniki.

Tryb rozszerzonego zasięgu: To ustawienie jest domyślnie włączone. Wyłącz je, aby rozszerzyć widok radaru w celu wyświetlenia wszystkich kręgów zasięgu na ekranie radaru. Ustawienie to jest często określane jako tryb wskaźnika położenia planu (PPI) w międzynarodowych systemach radarowych.

Ustawienia instalacji radaru

Przód łodzi: Kompensuje fizyczne położenie radaru, jeśli nie znajduje się on na osi łodzi (*Pomiar i ustawienie przesunięcia na przedzie łodzi*, strona 133).

Konfiguracja anteny: Pozwala na określenie rozmiaru anteny radaru i pozycji, w której się ona zatrzymuje (*Ustawianie własnej pozycji zatrzymania*, strona 133).

Strefa bez transmisji: Pozwala na określenie obszaru, na którym radar nie przesyła sygnałów (*Włączanie i regulowanie strefy bez transmisji radarowej*, strona 123).

Pomiar i ustawienie przesunięcia na przedzie łodzi

Przesuniecie na przodzie łodzi kompensuje fizyczne położenie anteny radarowej na łodzi, jeśli nie znajduje się ona na osi dziób–rufa. Ustawienie przesunięcia na przedzie łodzi skonfigurowane dla jednego trybu radaru jest stosowane do wszystkich innych trybów radaru oraz do nakładki radaru.

1. Korzystając z kompasu magnetycznego, wyznacz optycznie położenie nieruchomego obiektu znajdującego się w zasięgu wzroku.
2. Wyznacz położenie celu za pomocą radaru.
3. Jeśli deklinacja namiaru wynosi więcej niż +/- 1 stopień, skompensuj przesunięcie na przedzie łodzi.
4. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Instalacja** > **Przód łodzi**.
5. Wybierz **Do góry** lub **W dół**, aby dostosować przesunięcie.

Ustawianie własnej pozycji zatrzymania

Domyślnie antena jest zatrzymana prostopadle do podstawki, jeśli się nie obraca. Pozycję tę można dostosować.

1. Na ekranie radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Instalacja** > **Konfiguracja anteny** > **Pozycja zatrzymania**.
2. Za pomocą suwaka ustaw pozycję anteny po zatrzymaniu, a następnie wybierz opcję **Wróć**.

Ustawienia warstwy radaru Moja łódź

Na ekranie radaru wybierz **Opcje** > **Warstwy** > **Moja łódź**.

Linia kierunku: Wyświetla na ekranie radaru przedłużenie od dziobu łodzi w kierunku podróży.

Linia kierunku > Linia rufy: Wyświetla na ekranie radaru przedłużenie od rufy łodzi w kierunku przeciwnym do kierunku podróży.

Kręgi zasięgu: Wyświetla kręgi zasięgu, które ułatwiają wizualizację dystansu na ekranie radaru.

Krąg namiaru: Pokazuje namiar w stosunku do kierunku lub w oparciu o odniesienie północne, co pomaga określić namiar na obiekt wyświetlany na ekranie radaru.

Ustawienia mapy nakładki radaru

Możesz szybko uzyskać dostęp do ustawień mapy, które chcesz wyświetlać na ekranie nakładki radaru. Na ekranie nakładki radaru wybierz kolejno **Opcje** > .

Możesz uzyskać dostęp do wszystkich ustawień mapy, które są zapisane z nakładką radaru, a następnie je dostosować (*Warstwy mapy*, strona 52)

Wybór innego źródła danych sonaru

1 Wybierz opcję:
   - Na ekranie radaru lub na nakładce radaru wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia radaru** > **Źródło**.
   - Wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Preferowane źródła** > **Radar**.
2 Wybierz źródło danych radaru.

Autopilot

⚠ OSTRZEŻENIE

Z funkcji autopilota można korzystać tylko w stacji zamontowanej obok steru, przepustnicy i urządzenia do kontroli steru.

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Należy zawsze być przygotowanym do szybkiego przejęcia ręcznego sterowania łodzią.

Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z autopilota w pobliżu niebezpiecznych wód, to jest w pobliżu doków, palisad i innych łodzi.

System autopilota w sposób ciągły dostosowuje sterowanie łodzią w celu utrzymania stałego kursu kompasowego, co jest nazywane utrzymywaniem kursu. System umożliwia także ręczne sterowanie, korzystanie z kilku trybów funkcji automatycznego sterowania oraz korzystanie ze wzorców sterowania.

Jeśli ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu autopilota Garmin, można go włączyć i sterować nim z poziomu plotera. Informacje na temat zgodnych systemów autopilota Garmin można znaleźć na stronie garmin.com.

Gdy ploter nawigacyjny jest połączony z kompatybilnym systemem autopilota Yamaha®, możesz sterować autopilotem z poziomu plotera nawigacyjnego, korzystając z ekranu autopilota Yamaha i paska nakładki (*Autopilot Yamaha*, strona 144). Informacje na temat zgodnych systemów autopilota Yamaha można uzyskać od sprzedawcy firmy Yamaha.

Konfigurowanie autopilota

NOTYFIKACJA

Aby uniknąć uszkodzenia łodzi, autopilot powinien być zainstalowany i skonfigurowany przez wykwalifikowanego instalatora urządzeń morskich. Do prawidłowej instalacji i konfiguracji wymagana jest fachowa wiedza na temat morskich układów sterowniczych oraz elektrycznych.

System autopilota musi być skonfigurowany, tak aby działał prawidłowo z łodzią. Autopilota można skonfigurować przy użyciu plotera nawigacyjnego podłączonego się w tej samej sieci NMEA 2000 co autopilot. Aby uzyskać instrukcje dotyczące konfiguracji, odwiedź stronę support.garmin.com i pobierz przewodnik konfiguracyjny dla posiadanego modelu autopilota.

Wybieranie preferowanego źródła kursu

NOTYFIKACJA

Aby uzyskać najlepsze rezultaty, użyj kompasu dostępnego w komputerze kursowym autopilota jako źródła kursu. Korzystanie z kompasu GPS innej firmy może spowodować, że dane będą dostarczone w sposób losowy, co może powodować nadmierne opóźnienia. Autopilot wymaga aktualnych informacji, a zatem nie może często używać danych kompasu GPS innej firmy do określenia pozycji GPS lub prędkości. Jeśli używany jest kompas GPS innej firmy, autopilot będzie prawdopodobnie co jakiś czas raportował utratę źródła danych nawigacji i prędkości.

Jeśli w sieci znajduje się więcej niż jedno źródło kursu, można wybrać preferowane źródło tych danych. Źródłem może być zgodny kompas GPS lub czujnik kursu magnetycznego.

1. Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Preferowane źródła**
2. Wybierz źródło.

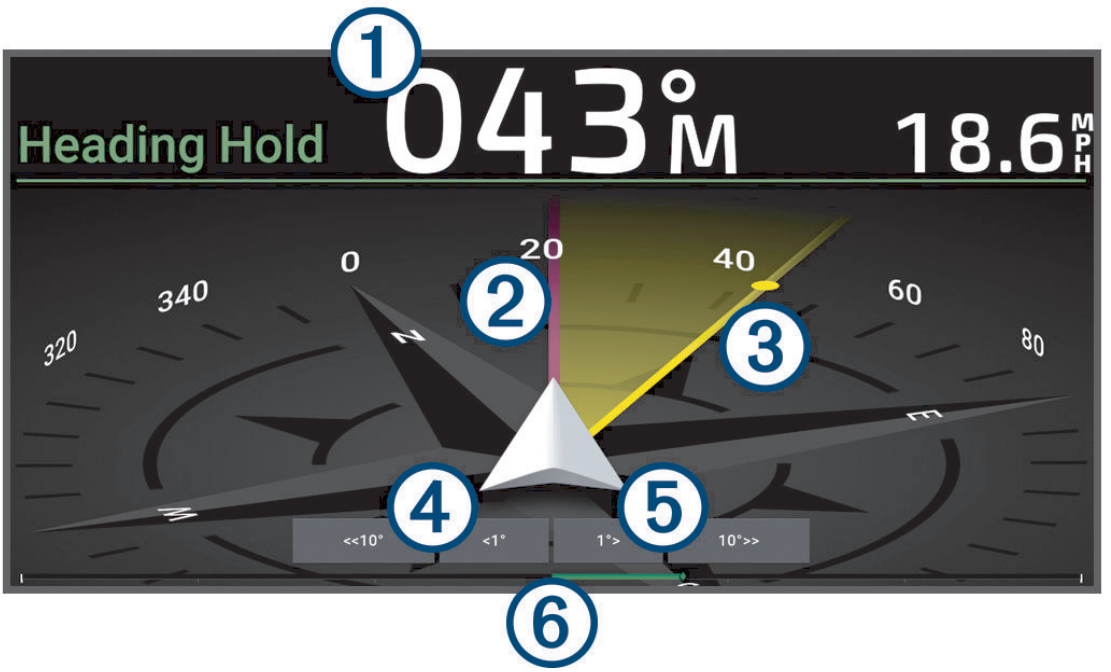
   Jeśli wybrane źródło kursu jest niedostępne, ekran autopilota nie wyświetla żadnych danych.

Otwieranie ekranu autopilota

Aby móc otworzyć ekran autopilota, należy zainstalować i skonfigurować zgodnego autopilota Garmin.

Wybierz kolejno **Statek** > **Autopilot**.

Ekran autopilota



①	Rzeczywisty kierunek (w trybie gotowości) Obrany kierunek (po włączeniu)
②	Rzeczywisty kurs
③	Obrany kurs (utrzymywany przez autopilota)
④	Zwrot skokowy do lewej burty (dostosowanie żądanego kierunku o widoczną ilości)
⑤	Zwrot skokowy do prawej burty (dostosowanie żądanego kierunku o widoczną ilości)
⑥	Wskaźnik pozycji steru (funkcja dostępna w przypadku podłączenia czujnika steru)

Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Rozmiar zwrotu w krokach**.
2 Wybierz przyrost.

Ustawianie oszczędzania energią

Istnieje możliwość dostosowania poziomu aktywności steru.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Konfiguracja trybu zasilania** > **Oszczędzanie energii**.
2 Wybierz wartość procentową.

Wybór wyższej wartości procentowej powoduje zmniejszenie aktywności steru i utrzymania kierunku. Im wyższa wartość procentowa, tym większe występuje zboczenie z kursu, zanim autopilot je skoryguje.

PORADA: Przy lekko wzburzonym morzu i niewielkich prędkościach zwiększenie wartości procentowej funkcji Oszczędzanie energii zmniejsza aktywność steru.

Włączanie funkcji Shadow Drive™

⚠ OSTRZEŻENIE

Jeśli funkcja Shadow Drive jest wyłączona, ręczne sterowanie łodzią nie spowoduje wyłączenia systemu autopilota. Aby wyłączyć system autopilota, należy użyć kontroli steru lub połączonego plotera nawigacyjnego.

UWAGA: Funkcja Shadow Drive nie jest dostępna we wszystkich modelach autopilota.

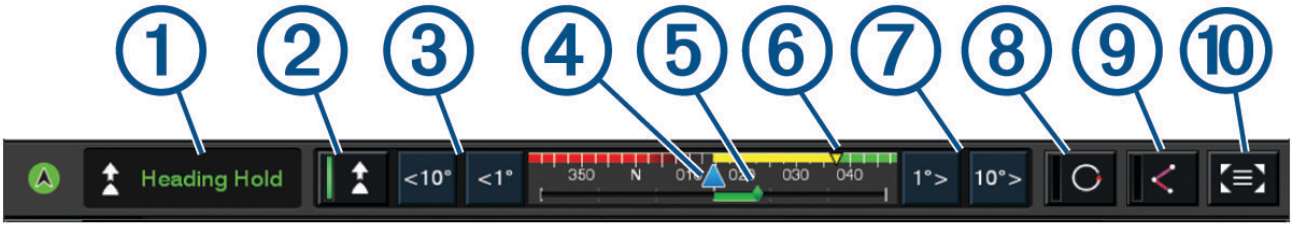
Jeśli funkcja Shadow Drive została wyłączona, należy włączyć ją ponownie, zanim będzie można ręcznie sterować łodzią, aby wyłączyć system autopilota.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Konfiguracja modułu Shadow Drive**.
2 Jeśli wyświetla się opcja **Wyłączono** wybierz **Shadow Drive**, aby włączyć funkcję Shadow Drive.

Funkcja Shadow Drive jest włączona. Można powtórzyć te czynności, aby ponownie wyłączyć tę funkcję.

Pasek nakładki autopilota

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



1	Stan autopilota
2	Włącza i wyłącza utrzymywanie kursu
3	Skręt w lewo
4	Rzeczywisty kurs
5	Wskaźnik pozycji steru (funkcja dostępna tylko w przypadku podłączenia czujnika steru)
6	Obrany kurs (utrzymywany przez autopilota)
7	Skręt w prawo
8	Włącza ostatnio używany wzorzec sterowania
9	Włącza tryb podróży wyznaczoną trasą (dostępny tylko wtedy, gdy autopilot jest w stanie czuwania i nawiguje korzystając z opcji Nawiguj do, Trasa do lub Nawig. autom.)
10	Otwiera pełny ekran autopilota i menu

Włączanie autopilota

Po włączeniu autopilota funkcja ta przejmuje kontrolę nad sterem i steruje łodzią, utrzymując obrany kierunek.

Na dowolnym ekranie wybierz kolejno **Włącz**.

Obrany kierunek jest wyświetlany w środkowej części ekranu autopilota.

Regulowanie kursu przy użyciu steru

UWAGA: Przed regulowaniem kursu przy użyciu steru należy włączyć funkcję Shadow Drive podczas gdy autopilot jest włączony .

Gdy autopilot jest włączony, łodzią można sterować ręcznie za pomocą steru.

Gdy Shadow Drive i ⓐ zostaną wyświetlone na żółto u góry ekranu kursu kompasowego, użytkownik ma całkowitą kontrolę nad sterowaniem za pomocą steru.

Po zwolnieniu steru i utrzymywaniu określonego kursu przez kilka sekund autopilot wznowi utrzymywanie kursu zgodnie z nowym ustawieniem.

Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego

1 Włącz utrzymywanie kierunku (*Włączanie autopilota*, strona 137).
2 Wybierz opcję:
- Wybierz **<1°** lub **1°>**, aby wykonać jeden zwrot o 1°.
- Wybierz **<<10°** lub **10°>>**, aby wykonać jeden zwrot o 10°.
- Naciśnij i przytrzymaj **<1°** lub **1°>**, aby wykonać zwrot w kontrolowanym zakresie.
  Łódź będzie wykonywała zwrot do momentu zwolnienia przycisku.
- Naciśnij i przytrzymaj **<<10°** lub **10°>>**, aby wykonać szereg zwrotów o 10°.

Wzorce sterowania

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne sterowanie łodzią. Aby móc rozpocząć korzystanie z wzorca, należy upewnić się, że w wodzie nie znajdują się przeszkody.

Autopilot umożliwia sterowanie łodzią według wstępnie ustawionych wzorców przeznaczonych do łowienia ryb. Pozwala także wykonywać inne manewry specjalne, takie jak zawracanie czy pętla Williamsona.

Używanie wzorca zawracania

Wzorca zawracania można używać do zawracania łodzią o 180° oraz utrzymywania nowego kierunku.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Zawracanie**.
2 Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu

Wzorzec ruchu po okręgu można używać do sterowania łodzią w trybie ciągłego ruchu po okręgu w określonym kierunku i przez określony czas.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Okręgi**.
2 W razie potrzeby wybierz **Czas** i określ czas, przez jaki łódź ma poruszać się po jednym pełnym okręgu.
3 Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania

Wzorzec zygzakowania można używać do sterowania na zmianę raz na lewą, raz na prawą burtę w obranym kierunku, przez określony czas i pod określonym kątem.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Zygzakowanie**.
2 W razie potrzeby wybierz **Amplituda** i określ stopień.
3 W razie potrzeby wybierz **Cykl** i określ czas.
4 Wybierz **Włącz zygzakowanie**.

Używanie wzorca pętli Williamsona

Wzorzec pętli Williamsona można używać do wykonania łodzią manewru pętli, tak aby zakończyć manewr koło miejsca jego rozpoczęcia. Wzorzec ten przydaje się w przypadkach wypadnięcia człowieka za burtę.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Manewr Williamsona**.
2 Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Używanie wzorca ruchu po orbicie

Wzorzec ruchu po orbicie można używać do ciągłego sterowania łodzią wokół aktywnego punktu. Rozmiar okręgu określa się, wybierając dystans od aktywnego punktu po rozpoczęciu ruchu po orbicie.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Orbita**.
2 Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Konfigurowanie i używanie wzorca liścia koniczyny

Wzorzec liścia koniczyny można używać do sterowania łodzią w celu wielokrotnego przepływania przez aktywny punkt. Po rozpoczęciu wzorca liścia koniczyny autopilot steruje łodzią w kierunku aktywnego punktu i rozpoczyna zakreślać koła przypominające kształtem liść koniczyny.

Możesz dostosować dystans między punktem a pozycją, po przebyciu którego autopilot ma zawrócić łódź w celu ponownego przepłynięcia przez wyznaczony punkt. Domyślne ustawienie powoduje zawracanie łodzi w odległości 300 m (1000 stóp) od aktywnego punktu.

1. Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Układ liścia koniczyny**.
2. W razie potrzeby wybierz **Dług.** i określ dystans.
3. Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania

Wzorzec wyszukiwania można używać do sterowania łodzią w coraz większych okręgach na zewnątrz od aktywnego punktu, czyli wykonywania ruchu po spirali. Po rozpoczęciu wzorca wyszukiwania autopilot natychmiast steruje łodzią w okręgu wyśrodkowanym na aktywnym punkcie trasy i powiększa spiralę wraz z zakończeniem każdego okrążenia.

Można dostosować dystans między poszczególnymi okręgami spirali. Domyślny dystans wynosi 20 m (50 stóp).

1. Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Sterowanie wg wzorca** > **Szukaj**.
2. W razie potrzeby wybierz **Odstępy podczas wyszukiwania** i określ dystans.
3. Wybierz **Włącz port** lub **Włącz wzorzec dla prawej burty**.

Anulowanie wzorca sterowania

- Steruj ręcznie łodzią.

  UWAGA: FunkcjaShadow Drive musi być włączona, aby móc anulować wzorzec sterowania poprzez rozpoczęcie ręcznego sterowania łodzią.
- Wybierz ❮ lub ❯, aby anulować wzorzec przy pomocy trybu sterowania skokowego.
- Wybierz **Czuwanie**.

Dostosowywanie reakcji autopilota

Ustawienie Reakcja umożliwia dostosowanie czułości autopilota do zmieniających się warunków morskich i wiatru.

Informacje na temat zaawansowanej konfiguracji autopilota można znaleźć w przewodniku konfiguracji dołączonym do systemu autopilota.

1. Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Reakcja**.
2. Ustaw żądaną czułość steru.

   Jeśli chcesz, aby ster szybciej reagował i zmieniał położenie, zwiększ tę wartość. Jeśli ster reaguje i się porusza zbyt szybko, zmniejsz tę wartość.

Włączanie automatycznej reakcji

W przypadku korzystania z systemu autopilota na Łódź żaglowa lub Żeglowanie katamaranem możesz wybrać ustawienie reakcji Automatycznie, tak aby system autopilota automatycznie dostosowywał ustawienia reakcji w zależności od warunków na morzu. Ustawienie Automatycznie automatycznie obniża poziom reakcji, ustawiając poziom Niska (4) przy spokojnym morzu, i podnosi go, ustawiając poziom Norm. przy wzburzonym morzu. System autopilota wykorzystuje informacje o kiwaniu i kołysaniu do określenia warunków na morzu, a także dane dotyczące wiatru, jeśli są dostępne.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Reakcja**.
2 Wybieraj wielokrotnie **Automatycznie**, aż pojawi się preferowany poziom czułości znajdujący się pomiędzy **Niska** a **Wysoka**.

   Ustawienie reakcji zostanie dostosowane automatycznie w zależności od warunków na morzu. Im wyższe ustawienie automatycznej reakcji, tym system będzie bardziej czuły na informacje o kiwaniu, kołysaniu i wietrze podczas dostosowywania reakcji.

Tryb niskiej prędkości autopilota

Jeśli korzystasz z systemu autopilota przy bardzo niskich prędkościach, na przykład podczas trollingu, możesz włączyć tryb niskiej prędkości, który jest bardziej czuły w takich sytuacjach.

Tryb niskiej prędkości autopilota musi być włączony przed jego użyciem i jest dostępny tylko dla łodzi wyposażonych w Prędkość ślizgu kadłuba lub Wyporność kadłuba ze Źródło prędkości ustawionym na GPS.

Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota

Domyślnie tryb niskiej prędkości autopilota jest wyłączony, a przed jego użyciem trzeba go włączyć w ustawieniach autopilota.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Konfiguracja instalacji autopilota** > **Konfiguracja źródła prędkości**.
2 Wybierz **Tryb niskiej pręd. autopilota**.

   Zostanie włączony tryb niskiej prędkości autopilota.
3 Ponownie wybierz **Tryb niskiej pręd. autopilota**, aby wyłączyć ten tryb.

Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota

Musisz włączyć tryb niskiej prędkości autopilota w menu Konfiguracja instalacji autopilota przed włączeniem trybu niskiej prędkości autopilota.

1 Płynąc przy niskiej prędkości (poniżej 1 węzła), włącz utrzymywanie kursu.

   Zostanie wyświetlony baner komunikatu z pytaniem, czy chcesz włączyć funkcję utrzymywania kursu trybu niskiej prędkości autopilota.
2 Wybierz **Mała prędkość**, aby włączyć tryb niskiej prędkości.

   UWAGA: Jeśli wybierzesz Anuluj lub nic nie uczynisz, autopilot pozostanie w trybie normalnego utrzymywania kursu.

   System autopilota działa ze zwiększoną czułością i reakcją, zapewniając lepszą wydajność przy niskich prędkościach.
3 Aby wyłączyć tryb niskiej prędkości, wyłącz autopilota lub zwiększ prędkość łodzi powyżej 12 węzłów.

Włączanie autopilota w zegarku Garmin

Możesz włączyć autopilota Garmin za pomocą zgodnego zegarka Garmin. Odwiedź stronę garmin.com, aby sprawdzić listę kompatybilnych urządzeń Garmin. Więcej informacji znajduje się w podręczniku użytkownika kompatybilnego zegarka Garmin.

UWAGA: Powiadomienia z telefonu nie są dostępne w zegarku, gdy włączona jest funkcja zdalnego sterowania autopilotem.

PORADA: Oprócz funkcji sterowania systemem autopilota możesz również użyć kompatybilnego zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym lub wyświetlania innych jego funkcji:

- Możesz używać ekranu i przycisków jako pilota do nawigacji po interfejsie użytkownika (*Parowanie zegarka Garmin do sterowania ploterem nawigacyjnym Garmin*, strona 35).
- Możesz wysyłać polecenia głosowe i słuchać odpowiedzi za pośrednictwem zegarka (*Parowanie zegarka Garmin z ploterem nawigacyjnym Garmin w celu umożliwienia sterowania głosowego*, strona 23).
- Możesz wyświetlić ważne dane dotyczące łodzi, takie jak głębokość i prędkość (*Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin*, strona 36).

1. Wybierz kolejno **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Urządzenia ubieralne** > **Sterowanie autopilotem** > **Włącz** > **Nowe połączenie**.
2. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Własne ustawienia przycisków pilota

Przed ustawieniem działania przycisków autopilota, trzeba zainstalować i skonfigurować zgodny autopilot Garmin.

W zegarku Garmin można wybrać maksymalnie trzy działania autopilota.

UWAGA: Dostępne działania autopilota różnią się w zależności od zainstalowanego autopilota.

1. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Aplikacje Connect IQ™** > **Sterowanie autopilotem** > **Działanie przycisku**.
2. Wybierz przycisk.
3. Wybierz czynność.

Sterowanie autopilotem za pomocą pilota zdalnego sterowania GRID 20

UWAGA: Możesz sterować autopilotem za pomocą pilota zdalnego sterowania GRID 20 tylko wtedy, gdy przyciski sterowania są widoczne na ekranie. W przypadku dołączenia ekranu autopilota do innego ekranu konieczne może być kliknięcie okna autopilota w kombinacji, aby przełączyć go w tryb pełnoekranowy, co umożliwi korzystanie z pilota zdalnego sterowania GRID 20.

- Naciśnij pokrętło, aby zmienić tryb.
- W trybie sterowania skokowego obróć pokrętło, aby zmienić kierunek.

  Każdy obrót pokrętła powoduje wykonanie skrętu o 1 stopień.
- W trybie reakcji autopilota obróć pokrętło, aby dostosować ustawienie **Reakcja**.
- W trybie sterowania sterem przytrzymaj joystick w prawo lub w lewo, aby zmienić kierunek.

Pilot zdalnego sterowania do autopilota Reactor™

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Możesz bezprzewodowo podłączyć pilota zdalnego sterowania autopilotem Reactor do plotera nawigacyjnego, aby sterować zgodnym systemem autopilota Reactor.

Więcej informacji na temat korzystania z pilota zdalnego sterowania można znaleźć w instrukcji obsługi pilota zdalnego sterowania Reactor w witrynie garmin.com

Parowanie autopilota Reactor z ploterem nawigacyjnym

1. Wybierz kolejno **Opcje** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot zdalnego sterowania do autopilota**.
2. W razie potrzeby wybierz **Włącz**.
3. Wybierz **Nowe połączenie**.
4. Na pilocie zdalnego sterowania wybierz kolejno > **Pair with MFD**.
   Ploter nawigacyjny wyemituje sygnał dźwiękowy i wyświetli wiadomość z potwierdzeniem.
5. Na ploterze nawigacyjnym wybierz **Tak**, aby zakończyć proces parowania.

Zmienianie funkcji przycisków pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor

Można zmienić wzory lub działania przypisane do przycisków pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor.

1. Wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Bezprzewodowe piloty** > **Pilot zdalnego sterowania do autopilota** > **Działanie przycisku**.
2. Wybierz przycisk akcji, który chcesz zmienić.
3. Wybierz wzór lub działanie, które chcesz przypisać do przycisku.

Aktualizacja oprogramowania pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor

Oprogramowanie pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor można zaktualizować za pomocą plotera nawigacyjnego.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart w komputerze.
2. Odwiedź stronę garmin.com/software/autopilot_remote_control i wybierz **Oprogramowanie**.
3. Wybierz **Pobierz**.
4. Przeczytaj i zaakceptuj warunki.
5. Wybierz **Pobierz**.
6. Wybierz lokalizację, a następnie **Zapisz**.
7. Kliknij dwukrotnie, aby pobrać plik.
8. Wybierz **Dalej**.
9. Wybierz literę napędu przypisanego do karty pamięci, a następnie wybierz kolejno **Dalej** > **Zakończ**.
10. Włóż kartę pamięci do gniazda kart w ploterze nawigacyjnym.
11. Wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Pilot zdalnego sterowania do autopilota** > **Aktualizuj oprogramowanie**.

Klawiatura autopilota

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Możesz połączyć klawiaturę autopilota APK™ 10 do tej samej sieci NMEA 2000 co ploter nawigacyjny w celu sterowania kompatybilnym systemem autopilota Reactor.

Więcej informacji na temat instalacji klawiatury lub korzystania z niej znajduje się w instrukcji klawiatury autopilota APK 10 na stronie garmin.com

Domyślne akcje klawisza funkcyjnego

Dwa klawisze funkcyjne są zaprogramowane z domyślnymi akcjami opartymi na typie jednostki pływającej.

Typ jednostki	Klawisz funkcyjny 1	Klawisz funkcyjny 2
Prędkość ślizgu kadłuba oraz Wyporność kadłuba	Kółko (wzór)	Podążanie trasą
Żaglowiec oraz Żeglowanie katamaranem	Hals/zwrot przez rufę	Utrzymywanie wiatru

Konfigurowanie klawiszy funkcyjnych

Dwa klawisze oznaczone jako 1 i 2 na klawiaturze możesz skonfigurować za pomocą kompatybilnego plotera nawigacyjnego lub urządzenia do kontroli steru GHC™ 50 połączonego z systemem autopilota.

1. Na ekranie autopilota wybierz kolejno **Opcje** > **Konfiguracja autopilota** > **Klawiatura autopilota** > **Konfiguracja klawiatury autopilota**
2. Wybierz opcję:
   - Aby skonfigurować klawisz oznaczony jako **1**, wybierz **Klucz 1**.
   - Aby skonfigurować klawisz oznaczony jako **2**, wybierz **Klucz 2**.
3. Wybierz funkcję, którą chcesz przypisać do klawisza.
4. W razie potrzeby powtórz tę procedurę dla pozostałych klawiszy.

Tryb sterowania wspomaganego

⚠ PRZESTROGA

Podczas korzystania z dźwigni w trybie sterowania wspomaganego system autopilota nie ustawia utrzymywania kursu. Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne sterowanie łodzią.

W przypadku korzystania z adaptera GNA™ 10 w celu połączenia dźwigni z systemem autopilota zainstalowanego na łodzi z kadłubem wypornościowym możesz włączyć opcjonalny tryb sterowania wspomaganego, aby używać dźwigni do sterowania łodzią bez interwencji autopilota. Podczas korzystania z dźwigni w trybie sterowania wspomaganego jej działanie jest inne niż w przypadku standardowego utrzymywania kursu autopilota lub korzystania z autopilota do podążania wyznaczoną trasą.

Podczas korzystania z dźwigni w przypadku standardowego utrzymywania kursu autopilota naciśnięcie lub przytrzymanie dźwigni na lewej lub prawej burcie skutkuje obracaniem łodzią do momentu zwolnienia dźwigni. Następnie system autopilota wznowi utrzymywanie nowego kursu, dokonując w razie potrzeby odpowiednich korekt.

Podczas korzystania z dźwigni w trakcie podążania wyznaczoną trasą przy użyciu systemu autopilota naciśnięcie lub przytrzymanie dźwigni na lewej lub prawej burcie skutkuje obracaniem łodzią do momentu zwolnienia dźwigni. Następnie system autopilota wznowi utrzymywanie nowego kursu, dokonując w razie potrzeby odpowiednich korekt. Nie wznawia on początkowej trasy.

Podczas korzystania z dźwigni w trybie sterowania wspomaganego naciśnięcie lub przytrzymanie dźwigni na lewej lub prawej burcie skutkuje obracaniem łodzią do momentu zwolnienia dźwigni. System autopilota nie ustawia utrzymywania kursu, a ster kierunku pozostaje w pozycji, w której ostatnio zwolniono dźwignię.

Włączanie trybu sterowania wspomaganego

Przed wybraniem opcji Włącz sterowanie wspomagane na ploterze nawigacyjnym lub urządzeniu do kontroli steru włącz najpierw tryb sterowania wspomaganego w ustawieniach autopilota.

UWAGA: Opcja włączenia trybu sterowania wspomaganego jest dostępna tylko wtedy, gdy adapter GNA 10 jest prawidłowo zainstalowany, a typ łodzi jest ustawiony na zasilanie ślizgiem.

Na stronie autopilota wybierz kolejno **•••** > **Konfiguracja autopilota** > **Wspomag. sterowania**.

Ustawienie Wspomag. sterowania powinno być teraz włączone, a opcja Włącz sterowanie wspomagane powinna być teraz dostępna w menu autopilota.

Autopilot Yamaha

⚠ OSTRZEŻENIE

Z funkcji autopilota można korzystać tylko w stacji zamontowanej obok steru, przepustnicy i urządzenia do kontroli steru.

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Autopilot jest narzędziem, które wspomaga sterowanie. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Należy zawsze być przygotowanym do szybkiego przejęcia ręcznego sterowania łodzią.

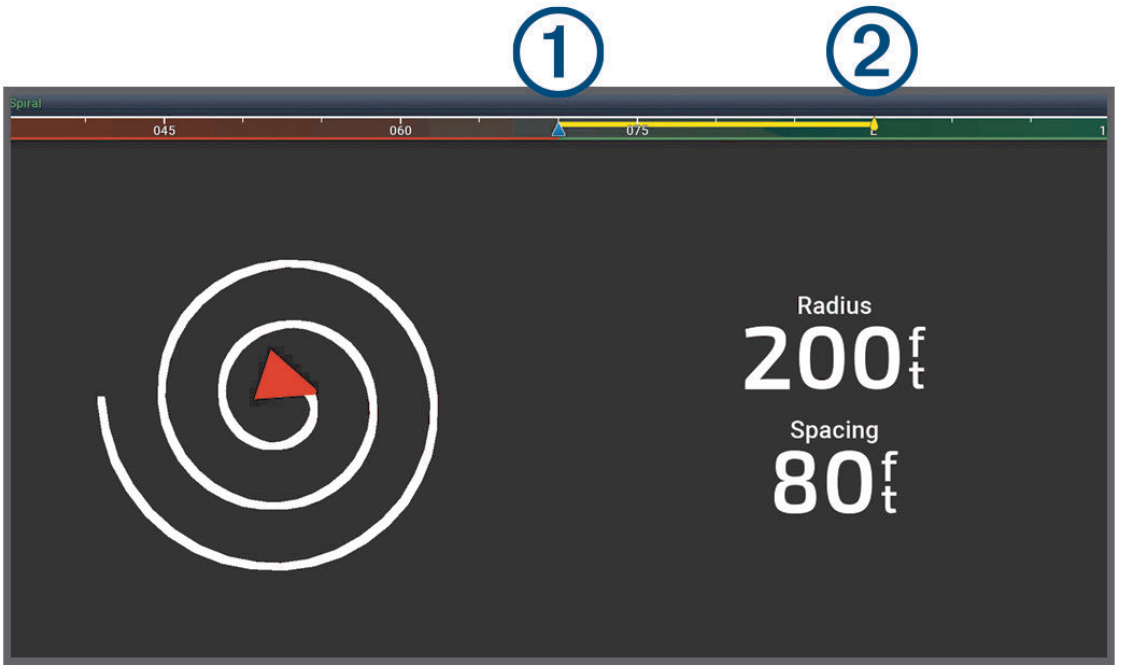
Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z autopilota w pobliżu niebezpiecznych wód, to jest w pobliżu doków, palisad i innych łodzi.

System autopilota w sposób ciągły dostosowuje sterowanie łodzią w celu utrzymania stałego kursu kompasowego, co jest nazywane utrzymywaniem kursu.

Gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu autopilota Yamaha, można wyświetlać informacje autopilota, korzystając z ekranu autopilota Yamaha i paska nakładki. Informacje na temat zgodnych systemów autopilota Yamaha można uzyskać od sprzedawcy firmy Yamaha.

Ekran autopilota Yamaha



1	Rzeczywisty kierunek
2	Obrany kierunek (utrzymywany przez autopilota)

Ustawienia autopilota Yamaha

Na ekranie silnika Yamaha wybierz **Opcje** > **Ustawienie autopilota**.

Ustawienie wzorca: Umożliwia wybór wzoru autopilota.

Kierunek: Umożliwia ustawienie kierunku lewej lub prawej burty dla wzoru.

Odstępy: Umożliwia ustawienie odstępów dla wzoru.

Dług.: Pozwala określić długość wzoru.

Amplituda: Pozwala ustawić kąt dla wzorca zygzakowania.

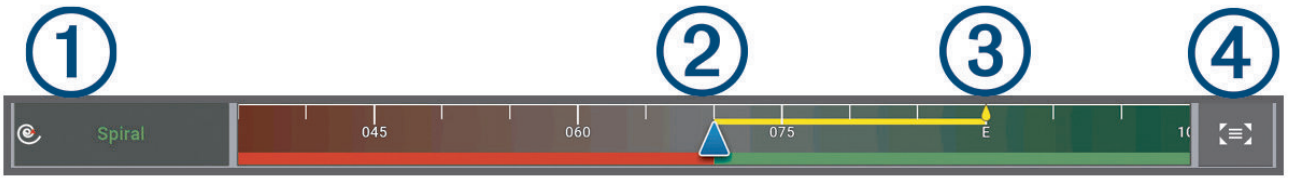
Promień początkowy: Umożliwia ustawienie promienia wzorca spirali.

Tryb końc. pkt. śladu: Ustawia tryb autopilota po dotarciu do końca trasy. Opcja FishPoint® utrzymuje pozycję, ale nie utrzymuje kursu kompasowego. Opcja DriftPoint® pozwala łodzi dryfować z wiatrem lub prądem, zachowując wybrany kurs kompasowy, ale nie utrzymuje pozycji. Opcja StayPoint® utrzymuje pozycję i kurs kompasowy. Opcja Zwalnianie zatrzymuje silnik, ale nie utrzymuje położenia ani kursu kompasowego. Opcja Brak zwalniania nie powoduje zatrzymania silnika.

Przesunięcie utrzymywania kursu: Pozwala ustawić odległość, aby nawigować równolegle do trasy.

UWAGA: Szczegółowe informacje dotyczące obsługi Yamaha systemu joysticka i autopilota można znaleźć w *skróconej instrukcji obsługi* dołączonej do najnowszego zestawu joysticka/autopilota.

Pasek nakładki autopilota Yamaha



1	Tryb autopilota
2	Rzeczywisty kierunek
3	Obrany kierunek (utrzymywany przez autopilota)
4	Otwiera pełny ekran autopilota i menu

Sterowanie silnikiem zaburtowym Force®

⚠ OSTRZEŻENIE

Silnik nie może być włączony, gdy śruba napędowa jest wyjęta z wody. Kontakt z obracającą się śrubą może spowodować poważne obrażenia.

Silnika nie wolno używać w miejscach, w których może dojść do kontaktu operatora lub innych osób znajdujących się w wodzie ze śrubą napędową, ponieważ może to doprowadzić do poważnych obrażeń.

Aby uniknąć poważnych obrażeń lub śmierci, przed przystąpieniem do obsługi lub pracy ze śrubą, silnikiem napędzającym śrubę, połączeniami elektrycznymi lub obudowami elektroniki należy zawsze odłączyć silnik od akumulatora.

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje autopilota silnika zaburtowego wspomagają sterowanie łodzią. Nie zwalniają one użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania swoją łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

Należy zachować ostrożność podczas korzystania z autopilota w pobliżu niebezpiecznych wód, to jest w pobliżu doków, palisad i innych łodzi.

⚠ PRZESTROGA

Podczas korzystania z funkcji autopilota należy być przygotowanym na nagłe zatrzymanie, przyspieszenie i zwroty.

Podczas podnoszenia lub opuszczania silnika należy stabilnie stanąć i uważać na śliskie powierzchnie wokół niego. Utrata równowagi podczas podnoszenia lub opuszczania silnika może prowadzić do obrażeń.

Silnik zaburtowy Force można podłączyć do plotera nawigacyjnego, aby wyświetlać parametry silnika i sterować nim za pomocą plotera nawigacyjnego.

Podłączanie do silnika zaburtowego

Ploter nawigacyjny można podłączyć bezprzewodowo do zgodnego silnika zaburtowego Garmin Force łodzi w celu sterowania silnikiem zaburtowym za pomocą plotera nawigacyjnego.

1. Włącz ploter nawigacyjny i silnik zaburtowy.
2. Włącz sieć Wi-Fi w ploterze nawigacyjnym (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).
3. Jeśli w Garmin Marine Network jest podłączonych wiele ploterów nawigacyjnych, upewnij się, że ten ploter nawigacyjny jest hostem sieci Wi-Fi (*Zmienianie hosta Wi-Fi*, strona 34).
4. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Silnik trollingowy Garmin**.
5. Aby uruchomić tryb parowania, naciśnij trzy razy ⏻ na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego.
   ⇄ na panelu wyświetlacza silnika zaburtowego świeci na niebiesko w sposób ciągły podczas wyszukiwania połączenia z ploterem nawigacyjnym, a po pomyślnym nawiązaniu połączenia zmieni kolor na zielony.

Po pomyślnym połączeniu plotera nawigacyjnego z silnikiem zaburtowym włącz pasek nakładki silnika zaburtowego, aby sterować silnikiem (*Dodawanie elementów sterujących silnika zaburtowego do ekranów*, strona 147).

Dodawanie elementów sterujących silnika zaburtowego do ekranów

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do silnika trollingowego Force musisz dodać pasek sterowania silnikiem zaburtowym do ekranów, aby móc nim sterować.

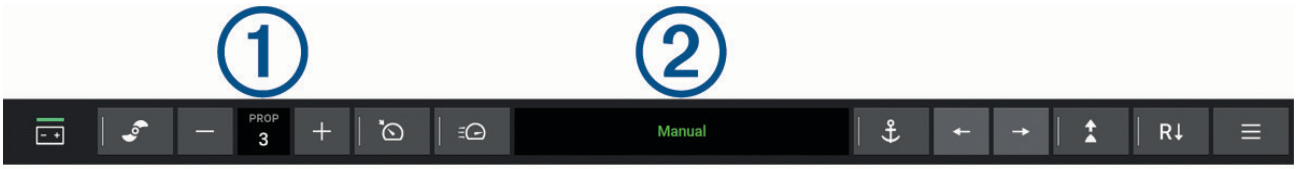
1 Otwórz ekran, z którego chcesz sterować silnikiem zaburtowym.
2 Wybierz opcję:
   - W widoku pełnoekranowym wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.
   - Na ekranie kombinacji wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj** > **Nakładki**.
3 Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
4 Wybierz **Pasek silnika trollingowego**.

Powtórz te czynności, aby dodać elementy sterujące silnika zaburtowego do wszystkich ekranów, z których chcesz sterować silnikiem zaburtowym.

Pasek sterowania silnikiem trollingowym

Pasek sterowania silnikiem trollingowym umożliwia sterowanie silnikiem trollingowym Force i sprawdzanie jego stanu.

Wybierz element, aby go uruchomić. Po wybraniu przycisk zostanie podświetlony. Wybierz element ponownie, aby go wyłączyć.



	Stan naładowania akumulatora silnika trollingowego.
	Włącza i wyłącza śrubę.
	Zmniejsza prędkość. Gdy prędkość osiągnie 0, dalsze zmniejszanie prędkości spowoduje przesunięcie śruby napędowej do ciągu wstecznego.
	Wskaźnik prędkości.
	Zwiększa prędkość. Jeśli śruba napędowa pracuje na ciągu wstecznym, zwiększenie prędkości powyżej 0 spowoduje przestawienie śruby na ciąg do przodu.
	Włącza tempomat dla bieżącej prędkości nad dnem.
	Uruchamia śrubę z pełną prędkością.
	Stan silnika zaburtowego.
	Włącza blokadę kotwicy, która wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymania pozycji.
	Steruje silnikiem zaburtowym. W przypadku blokady kotwicy przesuwa pozycję blokady kotwicy do przodu, do tyłu, w lewo lub w prawo.
	Włącza funkcję utrzymywania kursu (ustawianie i utrzymywanie bieżącego kursu). Gdy silnik zaburtowy utrzymuje kurs, na pasku silnika zaburtowego widoczny jest pasek autopilota.
	Przełączanie pomiędzy trybem do przodu i wstecznym. **UWAGA:** Podczas przełączania między trybem do przodu i wstecznym prędkość obrotowa śruby jest automatycznie ustawiana na ostatnią prędkość używaną w tym samym trybie ciągu. Przełączanie pomiędzy ciągiem do przodu i wstecznym automatycznie wyłącza śrubę. Przełączanie pomiędzy ciągiem do przodu i wstecznym w trybie autopilota automatycznie przełącza silnik w tryb ręczny.
	Otwiera ustawienia silnika zaburtowego.

Ciąg wsteczny

W trybie ręcznym można uruchomić śrubę w odwrotnym kierunku. Praca śmigła na biegu wstecznym przez krótki czas może być przydatna w niektórych sytuacjach, takich jak wycofywanie się z ograniczonej przestrzeni przy zmniejszonym sterowaniu silnikiem.

Ponieważ śruba silnika trollingowego jest przeznaczona przede wszystkim do inicjowania ciągu do przodu, ciąg wsteczny działa mniej wydajnie, a silnik pracuje wówczas głośniej, zwłaszcza przy wyższych prędkościach śruby i większych turbulencji pod wodą.

NOTYFIKACJA

Aby zminimalizować kawitację i nadmierne zużycie śruby napędowej i jej silnika, należy oszczędnie korzystać z ciągu wstecznego.

Ustawienia silnika zaburtowego

Na pasku silnika zaburtowego wybierz ☰.

Kalibruj: Kalibruje kompas silnika zaburtowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego*, strona 149) i ustawia przesunięcie dziobu silnika zaburtowego (*Ustawianie przesunięcia dziobu*, strona 150).

Wzmocnienie kotwicy: Ustawia reakcję silnika zaburtowego w trybie blokady kotwicy. Jeśli silnik zaburtowy ma szybciej reagować i zmieniać położenie, zwiększ wartość. Natomiast gdy silnik zbyt szybko zmienia położenie, zmniejsz wartość.

Czułość nawigacji: Ustawia reakcję silnika zaburtowego podczas nawigacji. Jeśli silnik zaburtowy ma szybciej reagować i zmieniać położenie, zwiększ wartość. Natomiast gdy silnik zbyt szybko zmienia położenie, zmniejsz wartość.

Tryb utrzymywania kursu: Ustawia tryb utrzymywania kursu. Opcja Wyrównanie jednostki próbuje utrzymać łódź w jednym kierunku bez względu na znoszenie. Opcja Nawiguj do próbuje nawigować w linii prostej w żądanym kierunku.

Tryb dotarcia do celu: Ustawia reakcję silnika zaburtowego, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Blokada kotwicy, silnik zaburtowy utrzymuje pozycję za pomocą funkcji blokady kotwicy, gdy łódź dopływa do końca trasy. Dzięki ustawieniu Ręcznie, śruba wyłącza się, gdy łódź dopływa do końca trasy.

⚠ PRZESTROGA

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne sterowanie łodzią. Podczas ustawienia Ręcznie dla Tryb dotarcia do celu trzeba przygotować się na przejęcie kontroli nad łodzią.

Automatyczne uruchamianie: Włącza silnik zaburtowy po włączeniu zasilania systemu.

Strona podnie-sionej śruby: Ustawia stronę, w którą obraca się śruba silnika zaburtowego podczas podnoszenia silnika zaburtowego. Jest to przydatne w przypadku przechowywania innych przedmiotów w pobliżu podniesionej śruby.

Przyciski skrótów: Włącza przyciski skrótów na pilocie silnika zaburtowego dla określonego plotera nawigacyjnego. Przyciski działają tylko dla jednego plotera nawigacyjnego na raz.

Przywróć domyślne: Przywraca wszystkie ustawienia silnika zaburtowego do wartości fabrycznych.

Przypisywanie skrótu do przycisków skrótu pilota silnika zaburtowego

Często używane ekrany można otwierać szybciej, przypisując przycisk skrótu na pilocie silnika zaburtowego. Można utworzyć skróty do ekranów, takich jak ekran echosondy i mapy.

UWAGA: Jeśli w sieci znajduje się więcej niż jeden ploter nawigacyjny, można przypisać klawisze skrótu tylko do jednego plotera nawigacyjnego.

1. Otwórz ekran.
2. Przytrzymaj przycisk skrótu.

   PORADA: Skrót jest także zapisywany w kategorii Przypięte z numerem klawisza skrótu.

Kalibracja kompasu silnika zaburtowego

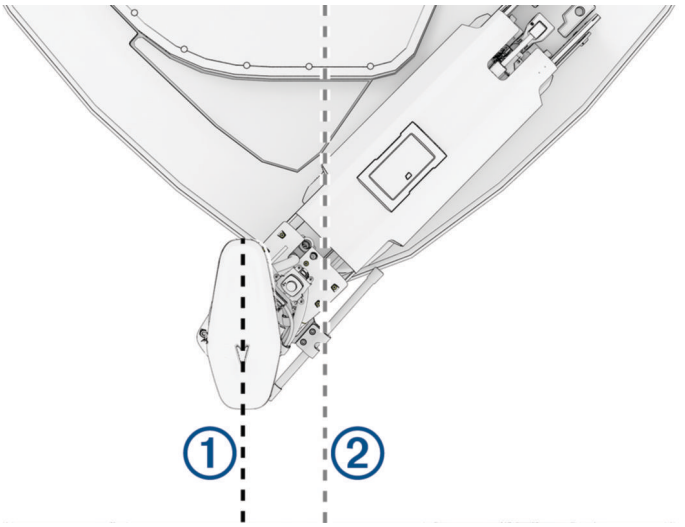
Aby korzystać z funkcji autopilota, należy skalibrować kompas w silniku zaburtowym.

1. Wypłyń łodzią na otwartą, spokojną wodę.
2. Na pasku silnika zaburtowego wybierz kolejno ☰ > **Kalibruj** > **Kalibracja kompasu**.
3. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Ustawianie przesunięcia dziobu

W zależności od kąta montażu silnik zaburtowy może nie być wyrównany z linią środkową łodzi. Aby uzyskać najlepsze wyniki, dostosuj przesunięcie dziobu.

1 Dostosuj kąt silnika zaburtowego ① tak, aby były wyrównany z linią środkową łodzi ②, skierowaną naprzód.



2 Na pasku silnika zaburtowego wybierz kolejno ☰ > **Kalibruj** > **Przesunięcie dziobu**.

Kalibracja wyrównania układu kierowniczego

Wał silnika trollingowego Garmin jest ustawiony fabrycznie przez firmę Garmin i nie powinien wymagać okresowego wyrównywania. W niektórych przypadkach z powodu uderzenia lub nieoczekiwanego ręcznego obrotu wału sterowanie silnikiem trollingowym może wydawać się wyłączone lub może zostać wyświetlony komunikat o błędzie wyrównania układu kierowniczego. Aby skorygować ten typ błędu, możesz wykonać poniższe czynności.

1 Opuść silnik trollingowy.

2 Na pasku silnika zaburtowego wybierz kolejno ☰ > **Kalibruj** > **Kalibracja wyrównania układu sterowania**.

3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, a następnie wybierz**Początek**.

NOTYFIKACJA

Podczas procesu kalibracji silnik trollingowy wykona szereg ruchów sterowniczych.

4 Zaczekaj, aż proces kalibracji zostanie zakończony.

Cyfrowe wywołanie selektywne

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF

Po podłączeniu zgodnego radia VHF do plotera nawigacyjnego funkcje te są dostępne.

- Ploter nawigacyjny może przesyłać dane o pozycji GPS do radia. Jeżeli radio ma taką funkcję, informacje o pozycji GPS są przesyłane za pomocą wywołań DSC.
- Ploter nawigacyjny może odbierać z radia informacje o pozycji oraz sygnały wzywania pomocy cyfrowego wywoływania selektywnego (DSC).
- Ploter nawigacyjny może śledzić pozycje statków wysyłających raporty pozycji.

Jeżeli radio Garmin NMEA 2000 VHF jest podłączone do plotera nawigacyjnego, dostępne są również następujące funkcje.

- Ploter nawigacyjny pozwala na szybkie skonfigurowanie i wysłanie szczegółów indywidualnego rutynowego wywołania do radia Garmin VHF.
- Kiedy przez radio zainicjowany zostanie sygnał wzywania pomocy MOB, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB.
- Kiedy sygnał wzywania pomocy MOB zostanie wysłany z plotera nawigacyjnego, radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby zainicjować sygnał wzywania pomocy MOB.
- Inne sygnały SOS można inicjować za pomocą plotera nawigacyjnego i wysyłać je za pomocą radia.

Informacje na temat instalacji i podłączania radia VHF znajdują się w instrukcji instalacji radia VHF.

Włączanie DSC

Wybierz kolejno > **Inne statki** > **DSC**.

Lista DSC

Lista DSC jest rejestrem ostatnich wywołań DSC oraz innych kontaktów DSC wprowadzonych przez użytkownika. Lista DSC może zawierać do 100 pozycji. Lista DSC przedstawia ostatnie wywołania z łodzi. Jeżeli drugie wywołanie pochodzi z tej samej łodzi, zastępuje ono pierwsze wywołanie na liście wywołań.

Listę DSC można wyświetlić z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

Wyświetlanie listy DSC

Zanim możliwe będzie wyświetlenie listy DSC, ploter nawigacyjny musi zostać podłączony do radia VHF, które obsługuje DSC.

Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

Dodawanie kontaktu DSC

Do listy DSC użytkownika można dodać statek. Za pomocą plotera nawigacyjnego można nawiązywać połączenia z kontaktem DSC.

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC** > **Dodaj kontakt**.

   PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. Wpisz morski numer identyfikacyjny MMSI (Maritime Mobile Service Identity) statku.
3. Wprowadź nazwę statku.

Sygnał wzywania pomocy

Jeśli ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia VHF, sygnalizuje on, kiedy radio VHF odbiera sygnał wzywania pomocy DSC. Jeśli informacja o pozycji została wysłana wraz z sygnałem wzywania pomocy, informacja ta jest odbierana i zapisywana wraz z sygnałem.

oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

Nawigowanie do statku wzywającego pomocy

Ikona oznacza sygnał wzywania pomocy na liście DSC oraz zaznacza pozycję statku na mapie nawigacyjnej w momencie wysłania sygnału wzywania pomocy DSC.

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

   PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Nawiguj do**.
4. Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia VHF za pośrednictwem interfejsu NMEA 2000 i zainicjowany zostanie przez radio sygnał wzywania pomocy MOB nadany na DSC, ploter nawigacyjny wyświetli ekran MOB i wezwie do nawigowania w kierunku punktu MOB. Jeśli do sieci podłączony jest zgodny system autopilota, ploter nawigacyjny wzywa do rozpoczęcia pętli Williamsona w kierunku punktu MOB.

Jeśli w radiu usunięty zostanie sygnał wzywania pomocy, ekran plotera nawigacyjnego wzywający do rozpoczęcia nawigacji do punktu MOB zniknie.

Sygnały wzywania pomocy SOS i MOB (człowiek za burtą) wysłane z plotera nawigacyjnego

Kiedy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego radia Garmin NMEA 2000 i oznaczona zostanie lokalizacja sygnału SOS lub MOB (człowiek za burtą), radio wyświetli stronę sygnału wzywania pomocy, aby można było szybko wysłać taki sygnał.

Informacje na temat nadawania sygnałów wzywania pomocy przy pomocy radia zawarte są w podręczniku użytkownika radia VHF. Więcej informacji na temat oznaczania pozycji MOB lub SOS można znaleźć w części *Oznaczanie pozycji człowiek za burtą lub innej pozycji SOS*, strona 64.

Śledzenie pozycji

Radio VHF można podłączyć do tej samej sieci NMEA 2000 co ploter nawigacyjny, aby wysyłać raporty o pozycji oraz śledzić statki, które je wysyłają. Aby korzystać z tej funkcji, statek musi wysyłać prawidłowe dane (PGN 129808; Informacje o wywołaniu DSC).

Ploter nawigacyjny można podłączyć do radia VHF przy użyciu NMEA 0183, aby wysyłać raporty o pozycji i śledzić statki, które je wysyłają.

Każdy otrzymany raport pozycji jest rejestrowany na liście DSC (*Lista DSC*, strona 151).

Wyświetlanie raportu pozycji

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

   PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz **Przejrzyj**.
4. Wybierz opcję:
   - Wybierz ❯, aby wyświetlić szczegóły raportu pozycji.
   - Wybierz ❮, aby przejść do zaznaczania lokalizacji na mapie.

Nawigowanie do śledzonego statku

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz komunikat pozycja-raport.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Nawiguj do**.

4 Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz komunikat pozycja-raport.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Utwórz punkt**.

Edycja informacji w raporcie pozycji

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz komunikat pozycja-raport.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj**.

- Wybierz **Nazwa**, aby wpisać nazwę jednostki pływającej.
- Jeśli ta opcja jest dostępna, wybierz **Symbol**, aby wybrać nowy symbol.
- Wybierz **Komentarz**, aby wpisać komentarz.
- Jeśli radio śledzi pozycję jednostki, aby pokazać linię szlaku dla tej jednostki, wybierz **Szlak**.
- Wybierz **Linia szlaku**, aby wybrać kolor linii szlaku.

Usuwanie wezwania pozycja-raport.

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz komunikat pozycja-raport.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj** > **Wyczyść raport**.

Wyświetlanie szlaków na mapie

Niektóre widoki map pozwalają na wyświetlenie szlaków dla wszystkich śledzonych statków. Domyślnie czarna linia wskazuje ścieżkę statku, czarny punkt wskazuje każdą wcześniej zarejestrowaną pozycję śledzonego statku, a niebieska flaga wskazuje ostatnio zarejestrowaną pozycję statku.

1 Na mapie lub w widoku 3D mapy wybierz kolejno **Opcje** > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Szlaki DSC**.

2 Wybierz liczbę godzin dla wyświetlania na mapie śledzonych statków.

Dla przykładu, jeżeli wybrane zostaną 4 godziny, wszystkie punkty szlaku z ostatnich czterech godzin pojawią się dla każdego śledzonego statku.

Indywidualne rutynowe wywołanie

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do radia VHF Garmin, można użyć interfejsu plotera nawigacyjnego do ustawienia indywidualnego rutynowego wywołania.

Podczas ustawiania indywidualnego rutynowego wywołania w ploterze nawigacyjnym można wybrać kanał DSC, przez który użytkownik chce się komunikować. Radio transmituje tą prośbę wraz z wywołaniem.

Wybór kanału DSC

UWAGA: Wybór kanału DSC jest ograniczony do tych kanałów, które są dostępne we wszystkich pasmach częstotliwości. Kanałem domyślnym jest kanał 72. Jeśli zostanie wybrany inny kanał, ploter nawigacyjny używa tego kanału w następnych komunikatach, dopóki kanał ten nie zostanie ponownie zmieniony.

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz statek lub stację, która ma być wywołana.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Wywołaj przez radio** > **Kanał**.

4 Wybierz dostępny kanał.

Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania

UWAGA: W trakcie inicjowania wywołania przez ploter nawigacyjny, jeżeli radio nie ma zaprogramowanego numeru MMSI, radio nie otrzyma informacji o wywołaniu.

1 Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.

PORADA: Możesz szybko przejść do listy DSC z menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz statek lub stację, która ma być wywołana.

3 Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Wywołaj przez radio**.

4 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.

5 Wybierz **Wyślij**.

Ploter nawigacyjny wysyła informację o wywołaniu do radia.

6 Wykonaj połączenie za pomocą swojego radia VHF Garmin.

Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS

1 W widoku mapy lub mapy 3D, wybierz cel AIS.

2 Wybierz kolejno **Statek AIS** > **Wywołaj przez radio**.

3 W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.

4 Wybierz **Wyślij**.

Ploter nawigacyjny wysyła informację o wywołaniu do radia.

5 Wykonaj połączenie za pomocą swojego radia VHF Garmin.

Wskaźniki i wykresy

Wskaźniki i wykresy dostarczają różnorodnych informacji o silniku i otoczeniu. Aby móc wyświetlić informacje, należy najpierw podłączyć do sieci zgodny przetwornik lub czujnik.

Wyświetlanie wskaźników

1 Wybierz **Wskaźniki**.
2 Wybierz wskaźnik, taki jak **Statek**.

3 Wybierz ❮ lub ❯, aby przejść między kolejnymi stronami wskaźników, jeśli to konieczne.

Ikony ostrzeżeń silnika

Jeśli na stronie wskaźników zaświeci się ikona, oznacza to problem z silnikiem.

	Alert o niskim poziomie oleju lub niskim ciśnieniu oleju
	Alert temperatury
	Alert napięcia akumulatora
	Alert o nieprawidłowej pracy silnika

Zmiana danych wyświetlanych na wskaźnikach

1 Otwórz stronę wskaźnika.
2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
3 Wybierz wskaźnik, który chcesz edytować.
PORADA: Wystarczy przytrzymać dowolny wskaźnik, aby szybko zmienić dane.
4 Wybierz **Zastąp dane**.
5 Wybierz typ danych.
6 Wybierz dane do wyświetlenia.

Dostosowywanie wskaźników

Można dodać stronę wskaźników, zmienić układ strony wskaźników, sposób wyświetlania strony wskaźników i dane każdego wskaźnika.

1. Otwórz stronę wskaźnika.
2. Wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
3. W razie potrzeby wybierz widok wskaźnika lub wskaźnik w celu edycji.
4. Wybierz opcję:
   - Aby zmienić dane wyświetlane na wskaźniku, wybierz wskaźnik i wybierz **Zastąp dane**.
   - Aby zmienić układ wskaźników na stronie, wybierz **Zmień układ**.
   - Aby dodać stronę do tego zestawu stron wskaźników, wybierz **Dodaj stronę**.
   - Aby usunąć stronę z tego zestawu stron wskaźników, wybierz **Usuń stronę**.
   - Aby zmienić miejsce strony w zestawie stron wskaźników, wybierz **Przenieś stronę w lewo** lub **Przenieś stronę w prawo**.
   - Aby przywrócić oryginalny widok tej strony, wybierz **Przywróć widok domyślny**.

Dostosowywanie limitów dla wskaźnika silnika i wskaźnika paliwa

Można skonfigurować górne i dolne limity oraz zakres żądanej pracy standardowej dla wskaźnika.

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne dla wszystkich wskaźników.

1. Na ekranie stosownych wskaźników wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Ustaw limity miernika**.
2. Wybierz wskaźnik, który chcesz dostosować.
3. Wybierz opcję:
   - Aby ustawić minimalną wartość zakresu pracy standardowej, wybierz **Min. wartość**.
   - Aby ustawić maksymalną wartość zakresu pracy standardowej, wybierz **Maks. wartość**.
   - Aby ustawić niższy limit niż minimalna wartość wskaźnika, wybierz **Minimalna skala**.
   - Aby ustawić wyższy limit niż maksymalna wartość wskaźnika, wybierz **Maks. skala**.
4. Wybierz wartość limitu.
5. Powtórz kroki 4 i 5, aby ustawić dodatkowe limity dla wskaźników.

Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach

Możliwe jest wyświetlanie informacji o maksymalnie czterech silnikach.

1. Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Wybór silnika** > **Liczba silników**.
2. Wybierz opcję:
   - Wybierz liczbę silników.
   - Wybierz **Autokonfiguracja**, aby liczba silników została wykryta automatycznie.

Dostosowywanie wyświetlania silników na wskaźnikach

Przed dostosowaniem sposobu wyświetlania silników na wskaźnikach należy ręcznie wybrać liczbę silników (*Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach*, strona 156).

1. Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Wybór silnika** > **Liczba silników**.
2. Wybierz **Pierwszy silnik**.
3. Wybierz silnik, który ma być wyświetlany na pierwszym wskaźniku.
4. Powtórz te kroki dla pozostałych pasków silników.

Włączanie alarmów stanu dla wskaźników silnika

Można włączyć ploter nawigacyjny, aby wyświetlać alarmy stanu silnika.

Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Alarmy stanu** > **Włączono**.

W przypadku włączenia się alarmu silnika komunikat alarmu stanu jest wyświetlany na wskaźniku, który może zmienić kolor na czerwony w zależności od typu alarmu.

Włączanie niektórych alarmów stanu dla wskaźników silnika

1 Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Alarmy stanu** > **Własne**.

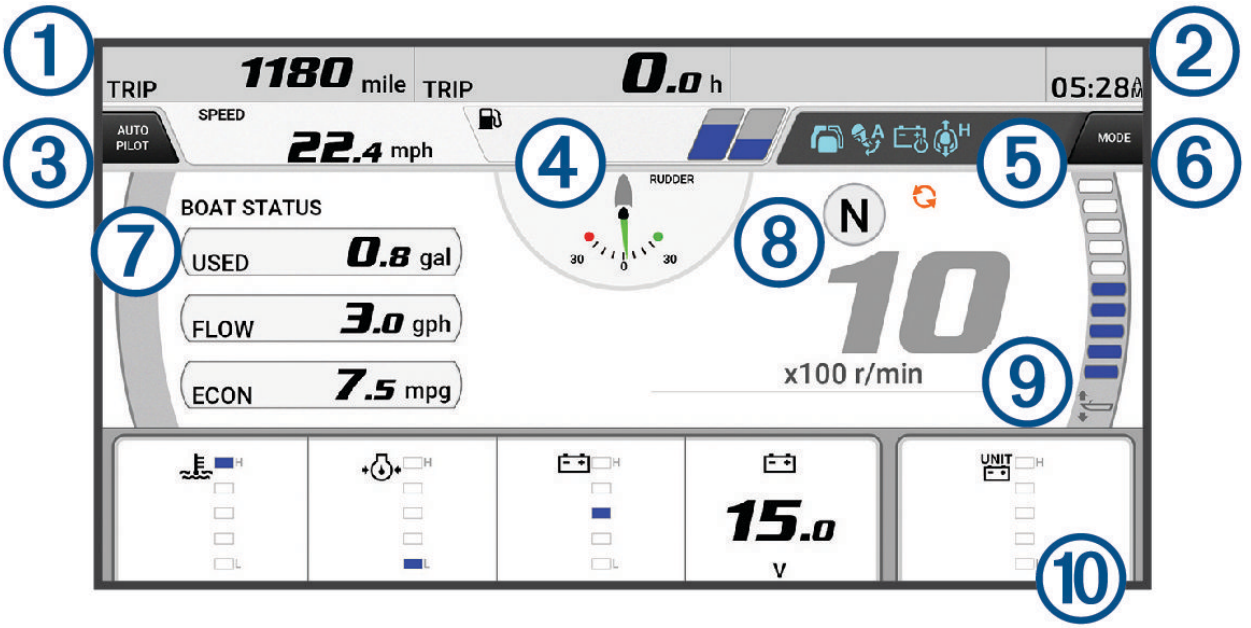
2 Wybierz jeden lub więcej alarmów dla wskaźnika silnika, które chcesz włączyć lub wyłączyć.

Wskaźniki silnika spalinowego i elektrycznego Yamaha

Aby jak najlepiej monitorować kompatybilny silnik spalinowy lub elektryczny Yamaha oraz nim sterować przy użyciu tego plotera nawigacyjnego, podłącz go do plotera nawigacyjnego za pomocą odpowiedniego adaptera interfejsu. W razie potrzeby skontaktuj się ze sprzedawcą Yamaha, aby uzyskać więcej informacji.

Wybierz kolejno **Wskaźniki** > **YAMAHA**, aby wyświetlić wskaźniki silnika spalinowego Yamaha.

Obraz ten jest tylko jednym przykładem tego ekranu. Może on zostać wyświetlony w oparciu o liczbę i typy silników spalinowych lub elektrycznych podłączonych do sieci silników i układu sterującego przepustnicy. W celu uzyskania pełnych informacji zapoznaj się z podręcznikiem użytkownika dołączonym do silnika spalinowego, silnika elektrycznego lub wyświetlacza Yamaha.



①	Pola danych łodzi Przytrzymaj, aby zastąpić dane.
②	Bieżący czas Przytrzymaj, aby wyświetlić dane podróży.
③	Wybierz, aby włączyć lub wyłączyć pasek autopilota (Helm Master® EX). Wybierz, aby skonfigurować funkcje ustawiania punktów dla przycisku joysticka (Helm Master oraz Helm Master EX).
④	Informacje o poziomie paliwa w zbiorniku lub naładowania akumulatora Przytrzymaj zbiornik lub akumulator, aby wyświetlić szczegółowe dane z czujników poziomu w zbiorniku lub naładowania.
⑤	Ikony stanu: • Niebieskie: wskaźniki funkcji silnika spalinowego lub elektrycznego • Pomarańczowe: informacje o stanie silnika spalinowego lub elektrycznego • Czerwone: informacje o ostrzeżeniach lub alertach dotyczących silnika spalinowego lub elektrycznego Moc sygnału GPS (Helm Master)
⑥	Wybierz, aby skonfigurować ustawienia punktu łowienia (Helm Master/Helm Master EX). Wybierz, aby ustawić prędkość trollingową (Helm Master/Helm Master EX/Mechanical RC/Digital Electronic RC (6X6/6X7)).
⑦	Pola danych łodzi Przytrzymaj, aby zastąpić dane.
⑧	Wskaźnik położenia dźwigni zmiany biegów Obroty silnika
⑨	Tachometr i kąt trymu Przytrzymaj, aby zmienić tło.
⑩	Pola danych silnika spalinowego, elektrycznego i łodzi Przytrzymaj, aby zastąpić dane i zmienić wygląd wskaźnika.

Ikony funkcji silnika spalinowego i elektrycznego

Niebieskie ikony wskazują stan funkcji silnika spalinowego lub elektrycznego.

	Autopilot został włączony.
	Kontrola prędkości została włączona.
	Sterowanie jedną dźwignią zostało włączone.
	Wspomaganie trymu zostało włączone.
	System zarządzania akumulatorem (BMS) został włączony.
	Przytrzymanie joysticka zostało włączone.

Ikony stanu silnika spalinowego i elektrycznego

Pomarańczowe ikony wskazują stan silnika spalinowego lub elektrycznego.

	System bezpieczeństwa Yamaha jest włączony.
	Silniki działają w trybie zsynchronizowanym.
	Silniki się rozgrzewają.
	Moc silnika spalinowego lub elektrycznego jest ograniczona.
	System zarządzania akumulatorem (BMS) jest wyłączony.

Ikony ostrzegawcze silnika spalinowego i elektrycznego

Czerwone ikony wskazują na nieprawidłowości silnika spalinowego lub elektrycznego.

NOTYFIKACJA

Jeśli nie możesz zlokalizować i naprawić problemu, skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha.

	Niskie ciśnienie chłodziwa.
	Niskie ciśnienie oleju silnikowego. Wyłącz silnik. Sprawdź poziom oleju silnikowego i uzupełnij go w razie konieczności. ***NOTYFIKACJA*** Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika.
	Przegrzanie silnika. Natychmiast wyłącz silnik. Sprawdź wlot chłodziwa i oczyść go, jeśli jest zablokowany. ***NOTYFIKACJA*** Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika.
	Niskie napięcie akumulatora. Sprawdź akumulator i jego połączenia, dokręć luźne połączenia. Szybko wróć do portu, jeśli dokręcenie połączeń akumulatora nie zwiększyło jego napięcia. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha. **UWAGA:** NIE wyłączaj silnika, kiedy pojawi się to ostrzeżenie. Jeśli to zrobisz, ponowne uruchomienie silnika może być niemożliwe.
	Woda w paliwie. W filtrze paliwa (w separatorze paliwa) zebrała się woda. Natychmiast wyłącz silnik i sprawdź w instrukcji silnika, w jaki sposób można z niego ręcznie usunąć wodę. **UWAGA:** Benzyna zmieszana z wodą może uszkodzić silnik.
	Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika / konserwacji silnika. Występuje problem z silnikiem spalinowym. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha. Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika pojawia się także po upływie 100 godzin od ostatniej konserwacji.
	Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika elektrycznego / konserwacji silnika elektrycznego. Występuje problem z silnikiem elektrycznym. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha.
	Powiadomienie o ostrzeżeniu dotyczącym silnika. (Helm Master)
	Problem dotyczący emisji spalin.

Konfiguracja wskaźników

Konfiguracja liczby silników

1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno **Opcje** > **Liczba silników**.
2 Wybierz liczbę silników.

Konfiguracja czujników poziomu w zbiorniku

1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno **Opcje** > **Zapamiętane zbiorniki**.
2 Wybierz czujnik poziomu w zbiorniku do konfiguracji.
3 Wybierz **Nazwa**, wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.
4 Wybierz **Typ**, a następnie wybierz typ czujnika.
5 Wybierz **Styl**, a następnie wybierz styl czujnika.
6 Wybierz **Pojemność zbiornika**, wpisz pojemność zbiornika, a następnie wybierz **Gotowe**.
7 Wybierz **Kalibracja** i postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby skalibrować poziomy w zbiorniku.

Jeśli nie skalibrujesz poziomów w zbiornikach, system będzie korzystał z domyślnych wartości.

Zmiana wyświetlanych danych

1 Na ekranie danych przytrzymaj element, który można dostosować.
2 Wybierz typ danych.
3 Wybierz dane do wyświetlenia.

Ustawienia danych z silnika Yamaha

NOTYFIKACJA

Upewnij się, że ustawienia są prawidłowe. W przeciwnym razie na ekranie silnika nie będą wyświetlane prawidłowe informacje.

Na ekranie silnika Yamaha wybierz Opcje.

Podróż: Wyświetla informacje o podróży, takie jak dystans i czas trwania, a także umożliwia zresetowanie ich wartości.

Przypomnienie o konserwacji: Wyświetla informacje na temat konserwacji oraz umożliwia ustawienie interwału między kolejnymi konserwacjami, a także zresetowanie czasu, który upłynął od poprzedniej konserwacji.

Zapamiętane zbiorniki: Pozwala ustawić nazwy i pojemność zbiorników oraz typ płynu, a także dokonać kalibracji czujników.

Wspomaganie trymu: Włącza lub wyłącza funkcję wspomagania trymu. Dostępne w systemie Helm Master wyposażonym w cyfrowy układ sterowania silnikiem (DEC).

Opór sterowania: Ustawia opór koła sterowego. Opór dostosowywany jest automatycznie w zależności od obrotów silnika. Dostępne w systemie Helm Master wyposażonym w cyfrowy układ sterowania silnikiem (DEC).

Zakres obrotów: Umożliwia ustawienie liczby obrotów koła sterowego między blokadami, całkowicie na lewą burtę i całkowicie na prawą burtę.

Kontrola prędkości: Umożliwia ustalenie źródła prędkości na GPS lub RPM. Używanie danych GPS jako Źródło prędkości jest dostępne tylko w systemach Helm Master EX z autopilotem lub joystickiem. Dane GPS nie są dostępne w systemie Helm Master.

Ustawienie autopilota: Umożliwia konfigurację ustawień autopilota Yamaha. Dostępne w systemie Helm Master EX wyposażonym w autopilota. Informacje dotyczące autopilota Garmin można znaleźć w części (*Autopilot*, strona 134).

Joystick i ustawiony punkt: Służy do ustawiania ciągu z joysticka, kąta i zapamiętanych ustawień trymu, dokładnej regulacji odległości oraz ustawień punktu łowienia. Dostępne w systemach Helm Master i Helm Master EX wyposażonych w joystick.

Zapamiętane wspomaganie trymu: Pozwala ustawić wstępne konfiguracje wspomagania trymu. Dostępne w systemie Helm Master wyposażonym w cyfrowy układ sterowania silnikiem (DEC).

Przesunięcie dla przepływu paliwa: Pozwala ustawić przesunięcie dla przepływu paliwa.

Minutnik wyłączenia: Wyłącza system po upłynięciu godziny od wyłączenia silnika.

Zarządzanie akumulatorami: Umożliwia konfigurację systemu zarządzania akumulatorem, np. ustawianie typu i pojemności akumulatorów. Wyświetla również stan akumulatora. Dostępne w systemach Helm Master EX wyposażonych w system zarządzania akumulatorem (BMS).

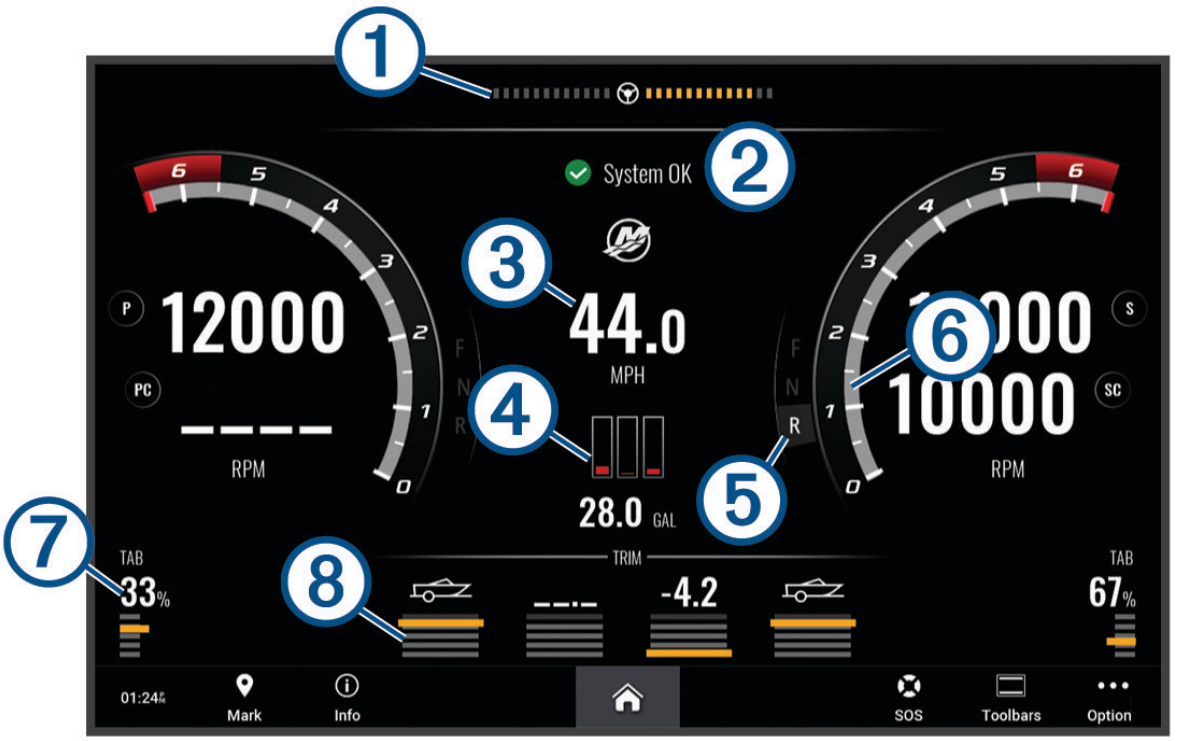
Kalibracja: Umożliwia kalibrację różnych funkcji, takich jak Ustawienie trymu zero i kompas.

Zeruj: Zeruje dane silnika i bramy.

Wskaźniki silnika Mercury®

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna tylko po podłączeniu do bramy Mercury SmartCraft Connect. Dostępne dane różnią się w zależności od sieci silnika i mogą obejmować m.in. obroty silnika, czas pracy silnika, ciśnienie chłodziwa i ciśnienie oleju.

Wybierz kolejno **Wskaźniki** > **Mercury**, aby wyświetlić wskaźniki silnika Mercury.



①	Napięcie silnika lub kąt kierowania Mercury[9]
②	Stan łodzi
③	Prędkość łodzi
④	Paliwo
⑤	Przekładnia skrzyni biegów
⑥	Prędkość silnika
⑦	Klapy trymujące
⑧	Trym silnika

[9] Kąt kierowania Mercury może pojawić się na wyświetlaczu w zależności od modelu i konfiguracji silnika, a jego umiejscowienie na wyświetlaczu może się różnić.

PORADA: Aby wyświetlić dodatkowe informacje o silniku, wybierz kolejno **Opcje** > **Dane z silnika**.

Ustawianie alarmu paliwa

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

Aby móc ustawić alarm paliwa, należy podłączyć zgodny czujnik przepływu paliwa do plotera nawigacyjnego.

Można ustawić alarm informujący o osiągnięciu zadanego poziomu całkowitej ilości pozostałego paliwa.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Paliwo** > **Ilość pozostałego paliwa** > **Włączono**.
2. Określ wartość pozostałego paliwa, która będzie uruchamiać alarm, i wybierz **Gotowe**.

Synchronizowanie danych dotyczących paliwa z faktycznym stanem paliwa

Jeśli korzystasz z czujników przepływu paliwa, po zatankowaniu jednostki należy zsynchronizować poziomy paliwa pokazywane w ploterze z faktycznym stanem paliwa dostępnym w jednostce. Jeśli korzystasz z czujników przepływu paliwa, poziom regulowany jest automatycznie na podstawie danych z czujnika poziomu paliwa. Ręczna synchronizacja poziomu paliwa nie jest konieczna (*Ustawienia paliwa*, strona 239).

1. Wybierz **Wskaźniki**.
2. Wybierz **Silniki** lub **Paliwo**.
3. Wybierz **Opcje**.
4. Wybierz opcję:
   - Po zatankowaniu do pełna wszystkich zbiorników paliwa jednostki wybierz **Zatankuj wszystkie zbiorniki**. Poziom paliwa jest ustawiony do wartości maksymalnej.
   - Po zatankowaniu nie do pełna zbiornika paliwa wybierz **Dodaj paliwo do łodzi** i podaj ilość zatankowanego paliwa.
   - Aby określić całkowitą ilość paliwa znajdującą się w zbiornikach jednostki, wybierz **Ustaw ilość pozostałego paliwa** i podaj całkowitą ilość paliwa w zbiornikach.

Wyświetlanie wskaźników wiatru

Do wyświetlania informacji o wietrze konieczny jest czujnik wiatru podłączony do plotera nawigacyjnego.

Wybierz kolejno **Wskaźniki** > **Wiatr**.

Ustawienie wskaźnika wiatru

Można ustawić wskaźnik wiatru tak, aby wyświetlał prędkość i kąt wiatru rzeczywistego lub pozornego.

1. Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
2. W okienku po lewej stronie wybierz **Wskaźnik wiatru**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby wyświetlić kąt wiatru rzeczywistego lub pozornego, wybierz **Wskazówka**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.
   - Aby wyświetlić prędkość wiatru rzeczywistego lub pozornego, wybierz **Prędkość wiatru**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.

Konfigurowanie źródła prędkości

Można określić, czy prędkość po wodzie czy też prędkość GPS ma stanowić prędkość jednostki wyświetlaną na wskaźniku i używaną do obliczeń związanych z wiatrem.

1. Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
2. W okienku po lewej stronie wybierz **Wskaźnik kompasu**.
3. Wybierz **Wyświetlanie prędkości**, a następnie jedną z opcji:
   - Aby obliczać prędkość statku na podstawie danych z czujnika prędkości po wodzie, wybierz **Woda**.
   - Aby obliczać prędkość statku na podstawie danych GPS, wybierz **Pozycjonowanie satelitarne**.

Ustawienie źródła kierunku dla wskaźnika wiatru

Można określić źródło kierunku, które ma być wyświetlane na wskaźniku wiatru. Kierunek magnetyczny to dane kierunku odbierane z czujnika kierunku, natomiast kierunek GPS jest obliczany przez ploter nawigacyjny GPS (kurs nad dnem).

1. Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
2. W okienku po lewej stronie wybierz **Wskaźnik kompasu**.
3. Wybierz **Źródło kursu**, a następnie jedną z opcji:
   - Aby korzystać z danych odbieranych z czujnika kursu, wybierz **Magnetyczne**.
   - Aby korzystać z danych obliczanych za pomocą GPS, wybierz **GPS**.

   UWAGA: Gdy użytkownik się nie porusza lub porusza się z małą prędkością, źródło kompasu magnetycznego jest dokładniejsze niż źródło GPS.

Ustawienie bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru

Można określić zakres bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru dla skali pod wiatr i skali z wiatrem.

1. Na ekranie wskaźnika wiatru wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj strony wskaźników**.
2. W okienku po lewej stronie wybierz **Wskaźnik kompasu** lub **Wskaźnik wiatru**.
3. Wybierz kolejno **Zastąp dane** > **Żaglowiec** > **Wskaźnik ostrego bajdewindu**.

   Opcja Wskaźnik kompasu lub Wskaźnik wiatru jest zastąpiona przez opcję Wskaźnik ostrego bajdewindu.
4. Wybierz opcję:
   - Aby ustawić minimalną i maksymalną wartość pojawiającą się dla bajdewindu ostrego na wskaźniku wiatru dla skali pod wiatr, wybierz **Zmień skalę pod wiatr** i ustaw kąty.
   - Aby ustawić minimalną i maksymalną wartość pojawiającą się dla bajdewindu ostrego na wskaźniku wiatru dla skali z wiatrem, wybierz **Zmień skalę z wiatrem** i ustaw kąty.
   - Aby wyświetlić wiatr rzeczywisty lub pozorny, wybierz **Wiatr**, a następnie wybierz odpowiednią opcję.

Wyświetlanie wskaźników podróży

Wskaźniki podróży pokazują informacje dotyczące licznika, prędkości, czasu i paliwa dla bieżącej podróży.

Wybierz kolejno **Wskaźniki** > **Podróż**.

Resetowanie wskaźników podróży

1. Wybierz **Opcje**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby wyzerować wszystkie wartości odczytów bieżącej podróży, wybierz **Zeruj podróż**.
   - Aby wyzerować wartość odczytu maksymalnej prędkości, wybierz **Zeruj maksymalną prędkość**.
   - Aby wyzerować wartość odczytu licznika, wybierz **Zeruj dystans**.
   - Aby wyzerować wartości wszystkich odczytów, wybierz **Zeruj wszystko**.

Wyświetlanie wykresów

Aby móc wyświetlać wykresy dotyczące różnych zmian w otoczeniu, np. zmian temperatury, głębokości i wiatru, należy podłączyć do sieci odpowiedni przetwornik lub czujnik.

Wykresy danych czujników można wyświetlić, tworząc nową stronę Kombinacja lub dodając wykres do istniejącej strony Kombinacja.

1. Utwórz nową stronę **Kombinacja** lub otwórz istniejącą stronę **Kombinacja** (*Tworzenie nowej strony Kombinacje*, strona 19).
2. Wybierz okno, w którym chcesz dodać wykres, a następnie wybierz **Wykresy**.
3. Wybierz wykres, który chcesz dodać.

PORADA: Wykres można zmienić w aktywnym oknie kombinacji, wybierając kolejno ••• > **Zmień wykres** i wybierając nowy wykres.

Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu

Można określić ilość czasu i zakres danych czujnika, które są wyświetlane na wykresach głębokości, wiatru i temperatury wody.

1. Wybierz wykres na stronie **Kombinacja**, a następnie •••.
2. Wybierz opcję:
   - Aby ustawić skalę czasu, wybierz **Czas**. Ustawieniem domyślnym jest 10 minut. Zwiększenie skali czasu pozwala wyświetlić różnice występujące w dłuższym czasie. Zmniejszenie skali czasu pozwala wyświetlić bardziej szczegółowe informacje dla krótszego czasu.
   - Aby ustawić skalę wykresu, wybierz **Skala**. Zwiększenie skali pozwala wyświetlić więcej różnic w odczytach. Zmniejszenie skali pozwala wyświetlić zmiany w bardziej szczegółowy sposób.

Wyłączanie filtrowania wykresu

Filtrowanie wykresu prędkości wiatru i kąta wiatru wygładza dane czujnika, zanim zostaną one wyświetlone na wykresie. Ustawienie domyślne to Włączono. Możesz wyłączyć filtrowanie.

1. Wybierz wykres na stronie **Kombinacja**, a następnie •••..
2. Wybierz **Filtruj** > **Wyłączono**.

Wiadomości inReach

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie czytaj ani nie odpowiadaj na powiadomienia podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

Możesz podłączyć zgodny komunikator satelitarny inReach do plotera nawigacyjnego, aby przeglądać i wysyłać wiadomości z plotera oraz na nie odpowiadać.

NOTYFIKACJA

Urządzenie inReach wymaga połączenia z ploterem nawigacyjnym i sygnału satelitarnego, aby wysyłać i otrzymywać wiadomości za pośrednictwem plotera.

Zanim możliwe będzie korzystanie z połączonego plotera nawigacyjnego do wysyłania i odbierania wiadomości na kompatybilnym urządzeniu inReach, należy wykupić aktywną subskrypcję inReach. Więcej informacji na temat subskrypcji znajduje się w podręczniku użytkownika urządzenia inReach.

Wiadomości odebrane i wysłane za pośrednictwem urządzenia inReach są pogrupowane jako rozmowy, które można zidentyfikować za pomocą nazw lub adresów kontaktów uwzględnionych w wiadomościach.

Wszystkie wiadomości są ograniczone do 160 znaków, uwzględniając nazwy, adresy lub numery telefonów kontaktów uwzględnionych w wiadomości. Wysłanie wiadomości do większej grupy kontaktów spowoduje zatem ograniczenie dostępnych znaków dla samej wiadomości. Podczas tworzenia wiadomości informacja o liczbie dostępnych znaków jest wyświetlana na bieżąco na ploterze nawigacyjnym, aby uniknąć przekroczenia limitu znaków.

Podłączanie urządzenia inReach do plotera nawigacyjnego

Aby zarządzać wiadomościami, można podłączyć zgodne urządzenie inReach z ploterem nawigacyjnym.

1. Umieść urządzenie inReach w zasięgu plotera nawigacyjnego, czyli w odległości nie większej niż 3 m (10 stóp).
2. Wybierz opcję:
   - W menu głównym urządzenia inReach Mini wybierz kolejno **Konfiguracja** > **ANT+** > **Stan** > **Włączono**.
   - W menu głównym urządzenia inReach Mini 2 lub inReach Messenger wybierz kolejno **Ustawienia** > **Pilot InReach** > **Stan**.
   - W menu głównym urządzenia GPSMAP 86i lub GPSMAP 67i wybierz kolejno **Konfiguracja** > **Czujniki** > **Pilot InReach** > **Włączone** > **Włączono**.
3. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Statek** > **inReach®** > **Rozpocznij parowanie**.

   Ploter nawigacyjny rozpocznie wyszukiwanie urządzenia inReach i procedurę łączenia z nim. Może to potrwać do 60 sekund.
4. W razie potrzeby porównaj kody w urządzeniu inReach i ploterze nawigacyjnym, a następnie wybierz **OK**, jeśli są takie same.
5. W razie potrzeby wybierz **OK**, aby zaakceptować wszelkie komunikaty informacyjne i zakończyć proces łączenia.

Urządzenie inReach i ploter nawigacyjny będą automatycznie nawiązywać połączenie, gdy znajdą się w swoim zasięgu.

Odbieranie wiadomości

Gdy urządzenie inReach odbierze wiadomość, na ekranie GPSMAP zostanie na chwilę wyświetlone okienko z powiadomieniem.

- Aby zapoznać się z pełną treścią wiadomości, wybierz **Pokaż wiad.**.
- Aby zamknąć wyskakujące okno z powiadomieniem, wybierz **OK**. Możesz też poczekać na jego samoczynne zamknięcie.

Odpowiadanie na wiadomość

Możesz odpowiedzieć na wiadomość inReach za pomocą wstępnie skonfigurowanej, gotowej wiadomości lub własnej wiadomości.

1. Na stronie **inReach®** wybierz **Rozmowy**.

   PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).
2. Podświetl rozmowę i wybierz **Pokaż rozmowę**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby wysłać gotową wiadomość, wybierz **Wyślij gotową wiadomość** (*Wysyłanie gotowej wiadomości*, strona 167).
   - Aby wysłać własną wiadomość, wybierz **Wyślij własną wiadomość** (*Wysyłanie własnej wiadomości*, strona 167).
4. Przejrzyj wiadomość i wybierz **Wyślij**.

Wysyłanie wiadomości kontrolnych

Wiadomości kontrolne to uprzednio zdefiniowane wiadomości, które można przygotować dla określonych kontaktów w aplikacji Garmin Messenger™ lub na koncie na stronie explore.garmin.com. Nie można zmienić tekstu wiadomości kontrolnych, a jedynie wybrać kontakty, które będą je otrzymywać.

1 Na stronie **inReach®** wybierz kolejno **Rozmowy** > **Wyślij wiadomość kontrolną**.

PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz wiadomość zapamiętaną lub kontrolną.

3 Wybierz **Wyślij**.

Rozpoczynanie nowej rozmowy

1 Na stronie **inReach®** wybierz kolejno **Rozmowy** > **Zacznij konwersację**.

PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Dodaj odbiorców:

- Aby dodać istniejący kontakt do rozmowy, podświetl go i wybierz **Uwzgl.**.
- Aby dodać nowy kontakt do rozmowy, wybierz **Podaj nowego odbiorcę**, a następnie podaj numer telefonu, adres e-mail lub adres inReach nowego kontaktu.

3 Wybierz opcję:

- Aby wysłać gotową wiadomość, wybierz **Wyślij gotową wiadomość** (*Wysyłanie gotowej wiadomości*, strona 167).
- Aby wysłać własną wiadomość, wybierz **Wyślij własną wiadomość** (*Wysyłanie własnej wiadomości*, strona 167).

4 Przejrzyj szczegóły wiadomości i wybierz **Wyślij**.

Wysyłanie gotowej wiadomości

Gotowe wiadomości to uprzednio zdefiniowane wiadomości, które można przygotować na koncie na stronie explore.garmin.com. Gotowe wiadomości zawierają niestandardowy tekst i nie są przypisane do konkretnego kontaktu na koncie. Z wiadomości można korzystać w razie potrzeby podczas wysyłania wiadomości lub odpowiadania na wiadomości inReach za pomocą plotera nawigacyjnego.

1 Na stronie **inReach®** wybierz **Rozmowy**.

PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz istniejącą rozmowę lub rozpocznij nową (*Rozpoczynanie nowej rozmowy*, strona 167).

3 Wybierz **Wyślij gotową wiadomość**, a następnie wybierz zapamiętaną wiadomość do wysłania.

4 Przejrzyj wiadomość i wybierz **Wyślij**.

Wysyłanie własnej wiadomości

1 Na stronie **inReach®** wybierz **Rozmowy**.

PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz istniejącą rozmowę lub rozpocznij nową (*Rozpoczynanie nowej rozmowy*, strona 167).

3 Wybierz **Wyślij własną wiadomość**.

4 Utwórz wiadomość i wybierz **Gotowe**.

5 Przejrzyj wiadomość i wybierz **Wyślij**.

Sygnały inReach SOS

⚠ OSTRZEŻENIE

Do korzystania z funkcji SOS wymagana jest aktywna subskrypcja usługi satelitarnej w podłączonym urządzeniu inReach. Zawsze sprawdź urządzenie przed wyruszeniem w teren.

Dopilnuj, aby urządzenie inReach miało czysty widok nieba, gdy korzystasz z funkcji SOS, ponieważ do poprawnego działania wymaga ona dostępu do satelitów.

NOTYFIKACJA

W niektórych regionach używanie komunikacji satelitarnej jest prawnie regulowane lub zabronione. Używanie urządzenia w danym regionie wymaga od użytkownika znajomości i przestrzegania przepisów dotyczących ochrony prywatności.

Gdy zgodne urządzenie inReach jest sparowane z ploterem nawigacyjnym, możesz skontaktować się z centrum Garmin Response, aby poprosić o pomoc. Zaś w ploterze nawigacyjnym możesz zainicjować lub anulować sygnał inReach SOS oraz monitorować jego status, a ponadto możesz komunikować się z zespołem Garmin Response, oczekując na przybycie pomocy.

Sygnału SOS należy używać tylko w sytuacji realnego zagrożenia.

Nadawanie sygnału inReach SOS

Aby móc nadawać sygnał inReach SOS za pomocą plotera nawigacyjnego, musisz najpierw sparować zgodne urządzenie inReach z ploterem nawigacyjnym.

1. Na dowolnym ekranie wybierz **SOS**.
2. Wybierz typ sygnału SOS.
3. Wybierz **Aktywuj sygnał SOS inReach**.

Ploter nawigacyjny zainicjuje nadawanie sygnału SOS w sparowanym urządzeniu inReach, i utworzy wpis na stronie Rozmowy. Możesz komunikować się z zespołem Garmin Response, używając tej rozmowy.

⚠ PRZESTROGA

Gdy sygnał inReach SOS jest aktywnie nadawany, nie wyłączaj urządzenia inReach ani nie próbuj go wyłączyć; to samo dotyczy podłączonego plotera nawigacyjnego. Mogłoby to uniemożliwić prawidłowe działanie tej funkcji i opóźnić otrzymanie pomocy w sytuacji awaryjnej.

Komunikacja z zespołem Garmin Response w trakcie nadawania sygnału SOS

1. Wyślij sygnał inReach SOS (*Nadawanie sygnału inReach SOS*, strona 168).

   Na stronie Rozmowy pojawi się nowy wpis dla nadawanego sygnału SOS. Komunikacja SOS wyświetli się w formie czerwonego tekstu.
2. Wybierz komunikację SOS, a następnie wybierz **Pokaż rozmowę**, aby wyświetlić odpowiedzi zespołu Garmin Response.

   UWAGA: Odpowiedzi zespołu Garmin Response pojawią się także w formie banerów komunikatu, gdy odbierzesz je za pomocą plotera nawigacyjnego, zaś dostęp do nowych wiadomości możesz uzyskać poprzez wybranie Menedżer ostrzeżeń.
3. Wybierz co najmniej jedną czynność:
   - Aby wyświetlić pełną odpowiedź zespołu Garmin Response, wybierz daną odpowiedź, a następnie **Pokaż wiad.**.
   - Aby odpowiedzieć zespołowi Garmin Response, wybierz **Wyślij gotową wiadomość** lub **Wyślij własną wiadomość**.
   - Aby wysłać informacje na temat łodzi do zespołu Garmin Response, wybierz **Wyślij dane jednostki pływającej**.

Anulowanie sygnału inReach SOS

Możesz anulować sygnał inReach SOS nadany za pomocą plotera nawigacyjnego.

1 Na stronie **inReach®** wybierz **Rozmowy**.

PORADA: Możesz uzyskać dostęp do rozmów inReach, wybierając kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Rozmowy** w menu komunikatów i ostrzeżeń (*Komunikaty i ostrzeżenia*, strona 185).

2 Wybierz komunikację SOS, którą chcesz anulować.

3 Wybierz **Anuluj sygnał SOS**, a następnie potwierdź, że chcesz anulować nadawanie sygnału SOS.

Zmiana ustawień śledzenia inReach

Możesz zmienić ustawienia śledzenia na połączonym, kompatybilnym urządzeniu inReach. Więcej informacji na temat funkcji śledzenia znajduje się w podręczniku użytkownika urządzenia inReach.

Funkcja śledzenia nie jest dostępna we wszystkich modelach inReach.

1 Na stronie **inReach®** wybierz **Akwizycja**.

2 Aby włączyć śledzenie, wybierz **Akwizycja**.

3 Aby dostosować częstotliwość zapisywania przez urządzenie punktów ścieżki oraz przesyłania ich za pośrednictwem sieci satelitarnej, wybierz **Interwał wysyłania**, a następnie wybierz wartość.

Ustawienia śledzenia są automatycznie aktualizowane na połączonym, kompatybilnym urządzeniu inReach.

Przełączanie cyfrowe

Plotera nawigacyjnego można używać do monitorowania i kontrolowania obwodów, gdy podłączony jest zgodny system przełączania.

Na przykład można sterować oświetleniem wewnętrznym i oświetleniem nawigacyjnym na łodzi. Można także monitorować obwody w zbiorniku na ryby.

Aby uzyskać więcej informacji na temat zakupu i konfiguracji systemu przełączania cyfrowego, skontaktuj się z dealerem firmy Garmin.

Dodawanie i edytowanie strony przełączania cyfrowego

Do plotera nawigacyjnego można dodawać i dostosowywać strony przełączania cyfrowego.

1 Wybierz kolejno **Statek** > **Przełączanie** > **Opcje** > **Konfiguracja**.

2 Wybierz opcję **Dodaj stronę** lub **Edytuj stronę**.

3 Skonfiguruj stronę zgodnie z potrzebami:

- Aby wpisać nazwę strony, wybierz opcję **Nazwa**.
- Aby skonfigurować przełączniki, wybierz opcję **Edytuj przełączniki**.
- Aby dodać obraz łodzi, wybierz opcję **Dodaj obraz BoatView**.

  UWAGA: Można użyć domyślnego obrazu statku lub własnego obrazu statku. Własny obraz statku powinien być zapisany w folderze /Garmin na karcie pamięci. Można również dostosować widok i położenie obrazu.

Garmin Boat Switch™

⚠ OSTRZEŻENIE

Garmin stanowczo zaleca zlecenie montażu urządzenia doświadczonemu instalatorowi, dysponującemu odpowiednią wiedzą z zakresu układów elektrycznych. Nieprawidłowe zamontowanie urządzenia może spowodować poważne obrażenia ciała i uszkodzenie jednostki pływającej lub akumulatora.

Konfigurowanie urządzenia Garmin Boat Switch

Niektóre cyfrowe przełączniki cyfrowe sterowane za pomocą urządzenia Garmin Boat Switch muszą zostać skonfigurowane przed użyciem.

Konfigurowanie przełącznika jako przełącznika chwilowego

Wszystkie kanały zatrzaskowe i chwilowe w urządzeniu Garmin Boat Switch muszą być skonfigurowane w oprogramowaniu plotera nawigacyjnego jako przełączniki chwilowe, aby zapewnić prawidłowe działanie.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Przełączanie** > **Standardowy NMEA**.
2. Wybierz numer przełącznika.
3. Wybierz kolejno **Konfiguracja** > **Chwilowe**.

Nadawanie nazwy przełącznikowi

Przełącznikom można nadać własne nazwy, które będą używane zamiast ich domyślnych nazw.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Przełączanie** > **Standardowy NMEA**.
2. Wybierz numer przełącznika.
3. Wybierz kolejno **Nazwa** > **Zmień nazwę**.
4. Wpisz nową nazwę.
5. Wybierz **Gotowe**.

Etykietowanie przełącznika

Każdemu przełącznikowi można nadać własną etykietę. Etykieta przełącznika jest osobną nazwą od nazwy przełącznika.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Przełączanie** > **Standardowy NMEA**.
2. Wybierz numer przełącznika.
3. Wybierz kolejno **Etykieta** > **Edytuj etykietę**.
4. Wpisz nową etykietę.
5. Wybierz **Gotowe**.

Wyświetlanie i ukrywanie przełączników

Możesz wybrać, które przełączniki będą ukryte, a które będą wyświetlane na ploterze nawigacyjnym Garmin.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Przełączanie** > **Standardowy NMEA**.
2. Wybierz numer przełącznika.
3. Wybierz opcję **Widoczność**, aby wyświetlić lub ukryć przełącznik.

Konfigurowanie opcji świateł nawigacyjnych

NOTYFIKACJA

Użytkownik jest odpowiedzialny za przestrzeganie obowiązujących przepisów, regulacji i norm związanych z używaniem i/lub obsługą morskich świateł nawigacyjnych. Garmin nie ponosi odpowiedzialności za jakiekolwiek grzywny, kary, oskarżenia lub szkody, które mogą zostać poniesione z powodu braku zgodności z przepisami.

Domyślnie kanały 1 i 2 są powiązane, aby oświetlenie nawigacyjne było zgodne z międzynarodowymi przepisami dotyczącymi zapobiegania kolizjom na morzu. W zależności od specyfiki oświetlenia łodzi, może być konieczne skonfigurowanie urządzenia Garmin Boat Switch do korzystania z takiej opcji okablowania, która ma zastosowanie do posiadanego typu instalacji.

Jeśli do urządzenia nie mają być podłączone światła nawigacyjne i kotwiczne, to można skonfigurować kanały 1 i 2, tak aby działały niezależnie, jak normalne przełączniki zatrzaskowe.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno **Statek** > **Przełączanie**.
2. Naciśnij i przytrzymaj przycisk 1 przez 5 sekund.

   Przełącznik 1 zacznie migać.
3. Naciśnij i przytrzymaj przycisk 2 przez 5 sekund.

   Przełącznik przestaje migać i komunikat potwierdza nowo wybraną opcję okablowania.
4. Powtórz dwa poprzednie kroki, aż urządzenie zostanie skonfigurowane dla opcji okablowania, która ma zastosowanie do posiadanego typu instalacji.

   UWAGA: Po wybraniu opcji C następna w cyklu opcja konfiguracji dezaktywuje blokady, tak aby kanały 1, 2 i 3 działały niezależnie jako normalne przełączniki zatrzaskowe.

Korzystanie z przełączników pompy zęzowej

Podłączone pompy zęzowe można obsługiwać ręcznie za pomocą przełączników 12 i 13 na ploterze nawigacyjnym Garmin.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno **Statek** > **Przełączanie**.
2. Wybierz opcję:
   - Naciśnij i przytrzymaj przełącznik pompy zęzowej przez jedną sekundę, aby uruchomić pompę zęzową na 2 minuty.
   - Naciśnij i przytrzymaj przełącznik pompy zęzowej przez trzy sekundy, aby uruchomić pompę zęzową w trybie ciągłym.

     UWAGA: Ploter nawigacyjny Garmin będzie informować o ciągłej pracy urządzenia co 5 minut.

Korzystanie z przyciemnianych świateł

Podłączone przyciemniane światła można obsługiwać ręcznie za pomocą przełączników od 17 do 21 na ploterze nawigacyjnym Garmin.

1. Na ploterze nawigacyjnym Garmin połączonym z tą samą siecią NMEA 2000 co urządzenie Garmin Boat Switch wybierz kolejno **Statek** > **Przełączanie**.
2. Wybierz opcję:
   - Naciśnij przełącznik przyciemnianego światła, aby włączyć lub wyłączyć światło.

     UWAGA: Światło włączy się z przyciemnieniem ustawionym w momencie ostatniego wyłączenia.
   - Przy zapalonym świetle naciśnij i przytrzymaj przełącznik światła przyciemnianego, aby przyciemnić światło, a następnie zwolnij go, aby zatrzymać przyciemnianie.
   - Przy wyłączonym świetle naciśnij i przytrzymaj przełącznik światła przyciemnianego, aby włączyć światło o 100% jasności.

Sterowanie sprzętem innych firm zainstalowanym na statku

System kotwicy Power-Pole®

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie wolno uruchamiać systemu kotwicy Power-Pole, gdy jednostka porusza się po wodzie. Może to spowodować wypadek, w wyniku którego dojdzie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Jeśli zgodny system kotwicy Power-Pole jest podłączony do sieci NMEA 2000, można użyć plotera nawigacyjnego do sterowania kotwicą Power-Pole. Ploter nawigacyjny będzie automatycznie wykrywał bramę C-Monster® systemu kotwicy Power-Pole w sieci NMEA 2000.

Włączanie nakładki kotwicy Power-Pole lub systemu CHARGE™

Musisz włączyć nakładkę na ploterze nawigacyjnym, aby sterować systemem kotwicy Power-Pole lub systemem zarządzania zasilaniem CHARGE łodzi.

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

   PORADA: Aby szybko wybrać nakładkę, wybierz **Narzędzia**, a następnie Kotwica lub Naładowanie.
2. Wybierz miejsce, w którym chcesz dodać nakładkę.
3. Wybierz **Kotwica Power-Pole®** lub **Power-Pole® Charge**.

Po włączeniu nakładki Power-Pole w ploterze nawigacyjnym należy wybrać tryb instalacyjny Power-Pole, aby dopasować instalację kotwicy Power-Pole na łodzi (*Konfigurowanie kotwicy Power-Pole*, strona 172).

Konfigurowanie kotwicy Power-Pole

Zanim będzie można użyć plotera nawigacyjnego do sterowania kotwicą Power-Pole należy wybrać żądany tryb instalacyjny.

Domyślne początkowe ustawienie trybu instalacyjnego to Dwa. Jeśli dla trybu instalacyjnego jest wybrane ustawienie Dwa, sterowanie kotwicą Power-Pole przez ploter nawigacyjny jest wyłączone.

1. Z paska narzędzi Power-Pole wybierz kolejno ☰ > **Instalacja**.
2. Wybierz tryb instalacyjny, który odpowiada instalacji kotwicy na statku.
   - Aby wybrać pojedynczą kotwicę Power-Pole po lewej burcie, wybierz **Lewa burta**.
   - Aby wybrać pojedynczą kotwicę Power-Pole po prawej burcie, wybierz **Pr. burta**.
   - Aby sterować dwoma kotwicami Power-Pole, wybierz **Dwa**.
3. Użyj suwaka, aby ustawić żądaną prędkość opuszczania i podnoszenia kotwicy.

Nakładka Power-Pole

Przed rozpoczęciem sterowania kotwicą Power-Pole za pomocą plotera nawigacyjnego należy włączyć nakładkę (*Włączanie nakładki kotwicy Power-Pole lub systemu CHARGE™*, strona 172) i ustawić tryb instalacyjny Power-Pole (*Konfigurowanie kotwicy Power-Pole*, strona 172).

Układ nakładki różni się w zależności do trybu instalacyjnego. Więcej informacji można znaleźć w dokumentacji Power-Pole.

	Wybierz, aby jednocześnie sterować dwiema kotwicami. Usuń zaznaczenie, aby sterować każdą kotwicą niezależnie.
	Wybierz, aby w pełni podnieść kotwicę.
	Wybierz, aby w pełni opuścić kotwicę.
	Przytrzymaj, aby ręcznie podnieść kotwicę. Zwolnij, aby zatrzymać kotwicę.
	Przytrzymaj, aby ręcznie opuścić kotwicę. Zwolnij, aby zatrzymać kotwicę.
	Wybierz, aby otworzyć menu.
	Wybierz, aby włączyć funkcję zaawansowanego sterowania łodzią. **UWAGA:** Opcja ta jest dostępna wyłącznie po połączeniu ze zgodnym silnikiem zaburtowym Garmin.
L. BUR.	Przyciski sterowania kotwicą po lewej burcie
Prawa b.	Przyciski sterowania kotwicą po prawej burcie

Funkcja zaawansowanej kontroli łodzi Power-Pole

Gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego silnika zaburtowego Garmin i zgodnego systemu kotwicy Power-Pole, możesz włączyć funkcje zaawansowanej kontroli łodzi, które wykorzystują zarówno kotwice Power-Pole, jak i silnik zaburtowy.

UWAGA: Przed włączeniem funkcji zaawansowanej kontroli łodzi musisz włączyć opcję Blokada kotwicy na silniku zaburtowym.

Z poziomu nakładki Power-Pole wybierz , aby włączyć funkcje zaawansowanej kontroli łodzi.

UWAGA: Przy pierwszym włączeniu funkcji zaawansowanej kontroli łodzi musisz przeprowadzić jednorazowy proces konfiguracji w celu ustawienia maksymalnej głębokości i czułości oporu hydrodynamicznego. Ustawienia te możesz później dostosować za pomocą menu nakładki Power-Pole.

Inteligentny wybór kotwicy: System określa, kiedy najlepiej użyć funkcji Blokada kotwicy na silniku zaburtowym lub w systemie kotwicy Power-Pole.

Wykrywanie oporu hydrodynamicznego: Jeśli kotwice do płytkiej wody Power-Pole nie utrzymają pozycji jednostki, zostaną automatycznie podniesione, a silnik zaburtowy spróbuje przywrócić jednostkę do oryginalnej pozycji, po czym ponownie opuści kotwice.

Funkcja JOG kotwicy: W przypadku korzystania z silnika zaburtowego w celu przemieszczenia się do innej lokalizacji zakotwiczenia system automatycznie podniesie kotwice, jeśli jest to konieczne, aż do zakończenia procedury JOG. Następnie system w zależności od głębokości określi, czy lepiej ponownie opuścić kotwice, czy użyć funkcji Blokada kotwicy silnika zaburtowego.

Kontrola kierunku silnika zaburtowego: Gdy kotwice Power-Pole są opuszczone, możesz obracać kąt silnika zaburtowego w zależności od potrzeby. Jest to pomocne, gdy używasz przetwornika LiveScope na silniku zaburtowym i chcesz zobaczyć inny kąt podczas zakotwiczenia.

Automatyczne podnoszenie: System automatycznie podnosi kotwice Power-Pole, gdy podnosisz silnik zaburtowy.

UWAGA: Jeśli nadal chcesz używać kotwic Power-Pole podczas podnoszenia silnika zaburtowego, musisz najpierw wyłączyć funkcje zaawansowanej kontroli łodzi z poziomu nakładki Power-Pole.

Nakładka CHARGE

Aby dodać nakładkę CHARGE, musisz najpierw zainstalować system zarządzania zasilaniem CHARGE na łodzi i podłączyć go do systemu sterowania C-Monster. Oba systemy są produktami firmy Power-Pole i nie są produkowane przez firmę Garmin. Po zainstalowaniu tego sprzętu musisz skonfigurować system zarządzania zasilaniem CHARGE oraz system sterowania C-Monster, aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu przechodzenie do funkcji zasilania i zarządzanie nimi. Więcej informacji zawiera podręcznik użytkownika dołączony do systemu zarządzania zasilaniem CHARGE.

Po zainstalowaniu i skonfigurowaniu systemu zarządzania zasilaniem CHARGE możesz włączyć nakładkę CHARGE, aby sterować systemem przy użyciu plotera nawigacyjnego (*Włączanie nakładki kotwicy Power-Pole lub systemu CHARGE™*, strona 172).

Układ nakładki różni się w zależności od rozmiaru modelu plotera nawigacyjnego. Mniejsze modele mogą wyświetlać mniej tekstu, ale ich funkcje są takie same.

①	Stan naładowania akumulatora silnika.
②	Ustawienie priorytetu CHARGE. Możesz wybrać ikonę, aby szybko dostosować priorytet między silnikiem a akumulatorami dodatkowymi. Kolor paska wskazuje stan naładowania akumulatora. Gdy akumulator jest ładowany, pasek w jego pobliżu jest zielony. Gdy akumulator nie jest ładowany, pasek w jego pobliżu jest szary.
③	Stan naładowania dodatkowego akumulatora.
	Wskazuje ładowanie akumulatora.
	Wskazuje, że akumulator nie ładuje się lub jego energia jest wyładowywana w drugim akumulatorze.
	Wskazuje podłączenie systemu zarządzania zasilaniem CHARGE do zasilania na lądzie.
Transfer awaryjny	Wybierz, aby rozpocząć awaryjny transfer energii z dodatkowych akumulatorów do akumulatora silnika.

Włączanie panelu sterowniczego Mercury Helm

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Panel sterowniczy Mercury Helm nie zastępuje użytkownika w sterowaniu łodzią i unikaniu niebezpieczeństw nawigacyjnych. Nieprzestrzeganie zasad bezpiecznej żeglugi może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Dzięki silnikowi Mercury skonfigurowanemu do pracy z funkcją sterowania silnikiem za pomocą panelu sterowniczego Mercury Helm na ploterze nawigacyjnym, użytkownik może włączyć jeden panel sterowniczy jako aktywny panel Mercury Helm. Aktywny panel sterowniczy Mercury Helm steruje silnikami Mercury i nakładkami sterującymi silnikiem plotera nawigacyjnego Mercury (np. Mercury Cruise). Nakładki w nieaktywnym panelu sterowniczym są widoczne, ale wyłączone, aby zapobiec przypadkowemu przejęciu kontroli nad silnikiem przez użytkowników znajdujących się przy nieaktywnym panelu sterowniczym.

Podczas poruszania się po łodzi użytkownik może zmieniać aktywny panel sterowniczy Mercury Helm z maksymalnie czterech stanowisk.

1. Wybierz kolejno **Ustawienia** > **System** > **Informacje o stacji** > **Mercury Helm**.
2. Wybierz pozycję.

Funkcje sterowania Mercury Troll

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje sterowania silnikiem zaburtowym Mercury nie zastępują użytkownika w sterowaniu łodzią i unikaniu niebezpieczeństw nawigacyjnych. Nieprzestrzeganie zasad bezpiecznej żeglugi może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Po podłączeniu do zgodnego silnika Mercury można korzystać z nakładki Mercury Troll, aby ustawić i dostosować prędkość trollingową z poziomu plotera nawigacyjnego.

Dodawanie nakładki sterowania Mercury Troll

Po podłączeniu do zgodnego silnika Mercury można ustawić i konfigurować docelową prędkość korzystając z nakładki Mercury Troll na ploterze nawigacyjnym.

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

   PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Mercury Troll**.
4. Wybierz **Wróć**.

Nakładka Mercury Troll

Po podłączeniu do zgodnego silnika Mercury można korzystać z nakładki Mercury Troll na ploterze nawigacyjnym, aby ustawić docelową prędkość.

−	Wybierz, aby zmniejszyć prędkość docelową.
①	Docelowa prędkość
+	Wybierz, aby zwiększyć prędkość docelową.
②	Rzeczywista prędkość
Włącz	Wybierz, aby włączyć funkcję Mercury Troll.
Wyłącz	Wybierz, aby wyłączyć funkcję Mercury Troll.

Tempomat Mercury

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Tempomat Mercury nie steruje statkiem za użytkownika i nie unika niebezpieczeństw nawigacyjnych. Nieprzestrzeganie zasad bezpiecznej żeglugi może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Po podłączeniu do zgodnego silnika Mercury można ustawić i dostosować funkcję tempomatu za pomocą plotera nawigacyjnego.

Włączanie nakładki tempomatu Mercury

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.
   PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Mercury Cruise**.
4. Wybierz **Wróć**.

Nakładka tempomatu Mercury

−	Wybierz, aby zmniejszyć prędkość docelową.
①	Docelowa prędkość
+	Wybierz, aby zwiększyć prędkość docelową.
②	Rzeczywista prędkość
Włącz	Wybierz, aby włączyć tempomat.
Wyłącz	Wybierz, aby wyłączyć tempomat.

Szczegóły silnika Mercury

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za konserwację silników na swojej jednostce. Brak odpowiedniej konserwacji silników może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego silnika Mercury, dane silnika można wyświetlać za pomocą nakładki Silnik Mercury na ploterze nawigacyjnym.

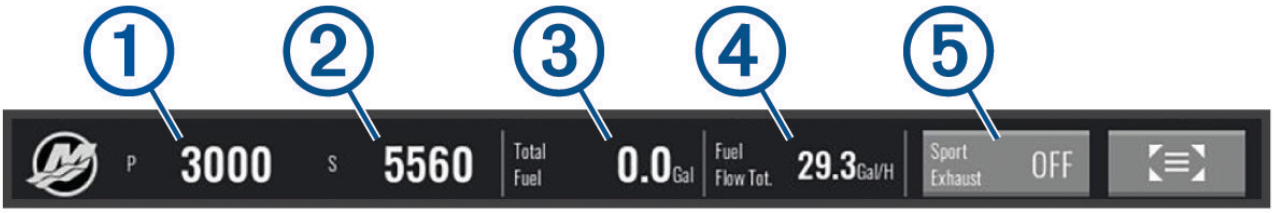
Dodawanie nakładki silnika Mercury

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.
   PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Silnik Mercury**.
4. Wybierz **Wróć**.

Nakładka silnika Mercury

Za pomocą nakładki silnika Mercury można wyświetlić dane silnika (*Dodawanie nakładki silnika Mercury*, strona 178).

UWAGA: Ze względu na ograniczenia przestrzeni na nakładce niektóre elementy mogą się nie pojawić, jeśli jednostka ma wiele silników.



1	Obroty silnika na lewej burcie
2	Obroty silnika na prawej burcie
3	Całkowita ilość dostępnego paliwa
4	Zużycie paliwa
5	Kontrola tłumienia wydechu (jeśli jest obsługiwana) (*Włączanie ustawienia Wyłącz tłumienie wydechu silnika Mercury*, strona 179)

PORADA: Szczegółowe informacje o silniku można również wyświetlić na stronie wskaźników Mercury (*Wskaźniki silnika Mercury®*, strona 162).

Włączanie ustawienia Wyłącz tłumienie wydechu silnika Mercury

Gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego silnika Mercury, możesz skorzystać z nakładki Silnik Mercury w ploterze nawigacyjnym, aby włączyć ustawienie Wyłącz tłumienie wydechu. Ustawienie Wyłącz tłumienie wydechu zmienia dźwięk silnika.

Na nakładce **Silnik Mercury** wybierz **Wyłącz tłumienie wydechu** > **Włączono**.

PORADA: Można wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko otworzyć nakładkę.

PORADA: Można również włączyć ustawienie Wyłącz tłumienie wydechu z menu strony wskaźników Mercury.

Kontrola aktywnego trymu Mercury

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcja kontroli aktywnego trymu Mercury nie zastępuje użytkownika w kontrolowaniu prędkości łodzi, sterowaniu łodzią ani unikaniu niebezpieczeństw nawigacyjnych. Nieprzestrzeganie zasad bezpiecznej żeglugi może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu aktywnego trymu Mercury, możesz sterować systemem za pomocą nakładki Active Trim w ploterze nawigacyjnym.

Dodawanie nakładki aktywnego trymu Mercury

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

   PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Active Trim**.

Nakładka aktywnego trymu Mercury

①	Po włączeniu możesz ręcznie dostosować trym.
②	Po włączeniu możesz zmieniać wstępnie zaprogramowane profile aktywnego trymu Mercury.
③	Stan systemu aktywnego trymu.
Włącz lub Wyłącz	Wybierz, aby włączyć lub wyłączyć system aktywnego trymu.

Sterowanie cyfrową kotwicą Skyhook®

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcje cyfrowej kotwicy Skyhook nie pozwalają uniknąć zagrożeń nawigacyjnych. Nieprzestrzeganie zasad bezpiecznej żeglugi może doprowadzić do wypadku, a w rezultacie do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Po podłączeniu do kompatybilnego silnika Mercury możesz korzystać z nakładki cyfrowej kotwicy Skyhook na ploterze nawigacyjnym w celu ustawienia i dostosowania funkcji Skyhook, Drifthook i Bowhook.

Cyfrowa kotwica Skyhook

Gdy ta funkcja jest aktywna, łódź próbuje utrzymać kurs i pozycję.

Drifthook: Gdy ta funkcja jest aktywna, łódź próbuje utrzymać kurs, a pozycja może ulec zmianie.

Bowhook: Gdy ta funkcja jest aktywna, łódź próbuje utrzymać tę samą pozycję, a kurs może ulec zmianie.

Dodawanie nakładki sterowania cyfrową kotwicą Skyhook

Po podłączeniu do kompatybilnego silnika Mercury możesz dodać nakładkę na ploterze nawigacyjnym, aby sterować funkcjami cyfrowej kotwicy Skyhook.

1. Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

   PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Mercury Skyhook**.
4. Wybierz **Wróć**.

Nakładka cyfrowej kotwicy Skyhook

Po podłączeniu do kompatybilnego silnika Mercury możesz użyć nakładki Skyhook na ploterze nawigacyjnym, aby sterować funkcjami cyfrowej kotwicy Skyhook.

PORADA: Gdy aktywna jest cyfrowa kotwica Skyhook, funkcja Drifthook lub funkcja Bowhook, możesz wybrać Czuwanie na pasku menu, aby przerwać działanie aktywnej funkcji cyfrowej kotwicy i wznowić ręczne sterowanie łodzią.

1	Informacje o aktualnym kursie i korektach sterowania.
◄◄	Dostosowuje zamierzony kurs na lewą burtę. System skieruje łódź na nowy kurs.
►►	Dostosowuje zamierzony kurs na prawą burtę. System skieruje łódź na nowy kurs.
Drifthook	Zmienia ustawienie na działanie Drifthook.
Bowhook	Zmienia ustawienie na działanie Bowhook.

Nakładka Drifthook

Gdy nakładka Skyhook jest włączona na ploterze nawigacyjnym, możesz wybrać Drifthook, aby cyfrowa kotwica Skyhook używała funkcji Drifthook.

PORADA: Gdy funkcja Drifthook jest aktywna, możesz wybrać Czuwanie na pasku menu, aby przerwać działanie kotwicy i wznowić ręczne sterowanie łodzią.

◄◄	Dostosowuje zamierzony kurs na lewą burtę. System skieruje łódź na nowy kurs.
►►	Dostosowuje zamierzony kurs na prawą burtę. System skieruje łódź na nowy kurs.
Drifthook	Wybierz ponownie, aby powrócić do działania cyfrowej kotwicy Skyhook.
Bowhook	Zmienia ustawienie na działanie Bowhook.

Funkcje Dometic® Optimus®

Jeśli ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu Optimus, można uzyskać do niego dostęp i sterować nim z poziomu plotera. Można włączyć nakładkę Optimus, aby sterować systemem Optimus (*Aktywowanie paska nakładki Optimus*, strona 181).

W razie potrzeby system Optimus zapewnia wiadomości z informacjami, instrukcjami oraz alerty o usterkach i niebezpieczeństwach.

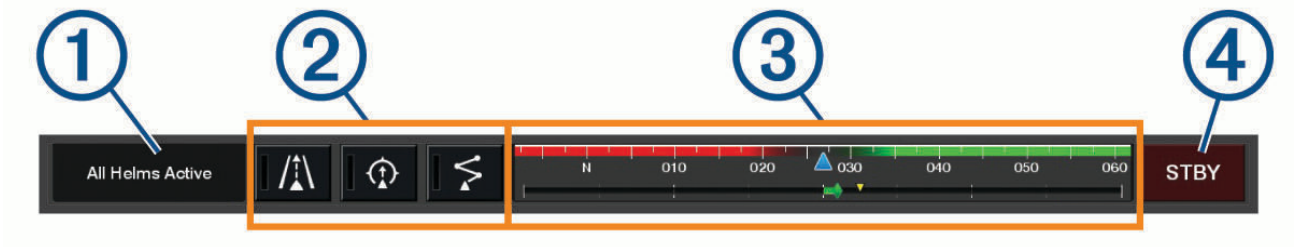
Ikona o zakazie pływania wskazuje, że nie należy pływać, gdy włączone są określone tryby Optimus. W tych trybach sterowanie śrubą jest automatyczne i może to spowodować obrażenia osób znajdujących się w wodzie.

Aktywowanie paska nakładki Optimus

1. Na mapie wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.
2. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3. Wybierz **Pasek stanu Optimus**.

Pasek nakładki Optimus — ogólne informacje

Aby korzystać z paska nakładki, trzeba podłączyć system Optimus do plotera nawigacyjnego i dodać pasek nakładki do niezbędnych ekranów (*Aktywowanie paska nakładki Optimus*, strona 181).



1	Tryb sterowania
2	Przyciski sterowania Optimus
3	Ster
4	Przycisk trybu czuwania

Trzeba nacisnąć przycisk trybu na pasku nakładki, aby włączyć lub wyłączyć dany tryb. Po włączeniu trybu przycisk mu odpowiadający jest podświetlony.

Konfiguracja paska nakładki i przyciski różnią się w zależności od systemów, trybów i wyposażenia. Więcej informacji można znaleźć w dokumentacji Optimus.

Symbole nakładki Optimus

	Utrzymanie kursu kompasowego autopilota
	Tryb śledzenia autopilota
	Tryb trasy autopilota
	Utrzymanie pozycji SeaStation®
	Utrzymywanie kursu kompasowego SeaStation

Tryb awar. Optimus

⚠ OSTRZEŻENIE

W przypadku awarii układu sterowania dostępny będzie Tryb awar. Optimus. Tryb awar. to system obejścia, który może znacząco ograniczyć kontrolę nad łodzią. Należy z niego korzystać tylko wtedy, gdy nie można wezwać pomocy. Należy zachować dużą ostrożność. Należy zapoznać się z podręcznikiem użytkownika Optimus i zawsze mieć na sobie kamizelkę ratunkową.

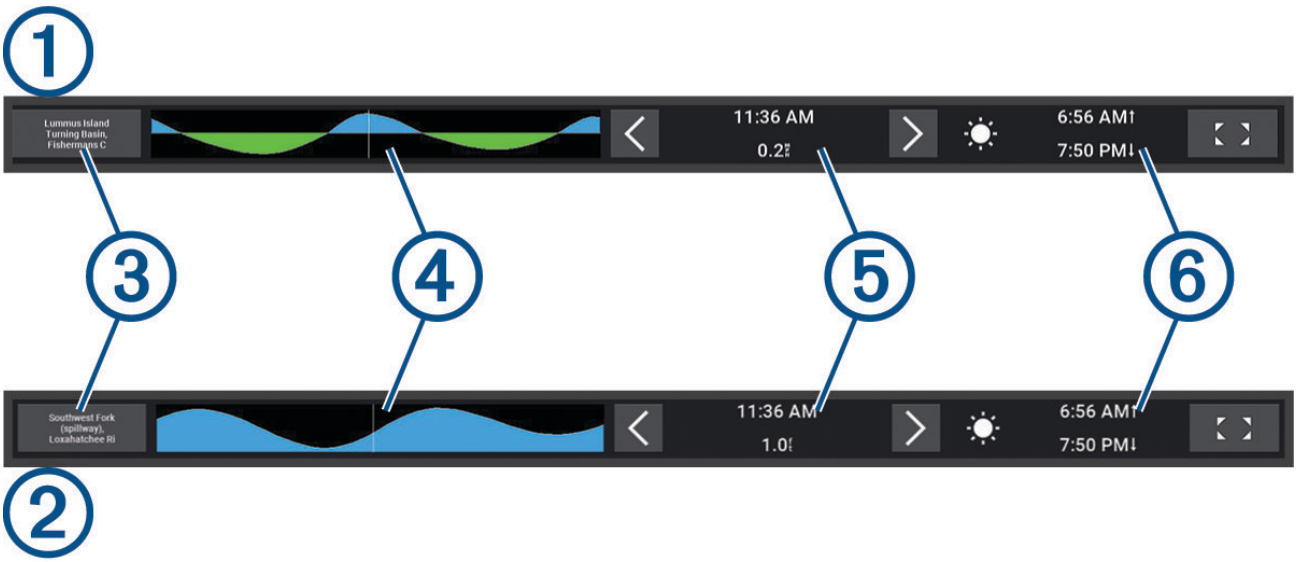
Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Użycie Tryb awar. nie zwalnia użytkownika z odpowiedzialności za bezpieczne sterowanie statkiem. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

Gdy tryb stanie się dostępny, przycisk Tryb awar. zostanie wyświetlony na pasku nakładki Optimus. Należy zapoznać się z podręcznikiem użytkownika Optimus przed rozpoczęciem korzystania z Tryb awar..

Aby włączyć Tryb awar. z dowolnego ekranu, wybierz kolejno **Dokąd?** > **Menedżer ostrzeżeń** > **Sterowanie w trybie awaryjnym**.

Pływy, prądy i informacje astronomiczne

Nakładki pływów i prądów



①	Pasek nakładki stacji pływów.
②	Pasek nakładki stacji prądów.
③	Nazwa wybranej stacji pływów lub prądów. Wybierz, aby zmienić na inną stację pływów lub prądów.
④	Wykres stacji pływów lub prądów.
⑤	Aktualna godzina, która jest wskazana na wykresie stacji pływów lub prądów jako biała linia. Możesz wybrać ‹ lub ›, aby dostosować godzinę na wykresie stacji pływów lub prądów.
⑥	Aktualne godziny wschodu i zachodu słońca.
⛶	Wybierz, aby otworzyć stronę z informacjami o stacjach pływów lub prądów.

Dodawanie nakładek pływów i prądów

1 Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki**.

PORADA: Można również wybrać Narzędzia z paska menu, aby szybko zmienić nakładki.

2 Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.

3 Wybierz **Pływy** lub **Prądy**.

Informacje o stacjach pływów

⚠ OSTRZEŻENIE

Informacje o pływach i prądach służą wyłącznie celom informacyjnym. Użytkownik jest odpowiedzialny za stosowanie się do wszystkich wytycznych dotyczących wód, zwracanie uwagi na otoczenie i stałe dbanie o bezpieczeństwo w pobliżu wody. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

Można wyświetlać różne informacje, w tym wysokość pływu i kiedy nadejdzie kolejny przypływ lub odpływ, z dowolnej stacji pływów dla określonej daty i godziny. Domyślnie pasek nakładki Pływy w ploterze nawigacyjnym pokazuje informacje o pływach dla ostatnio wyświetlanej stacji pływów, aktualnej daty i ostatniej godziny.

Na pasku nakładki Pływy wybierz .

Informacje o stacjach prądów

⚠ OSTRZEŻENIE

Informacje o pływach i prądach służą wyłącznie celom informacyjnym. Użytkownik jest odpowiedzialny za stosowanie się do wszystkich wytycznych dotyczących wód, zwracanie uwagi na otoczenie i stałe dbanie o bezpieczeństwo w pobliżu wody. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

UWAGA: Informacje o stacjach prądów są dostępne dla określonych szczegółowych map.

Można wyświetlać różne informacje, w tym prędkość prądu i głębokość jego występowania, z dowolnej stacji prądów dla określonej daty i godziny. Domyślnie pasek nakładki Prądy w ploterze nawigacyjnym pokazuje aktualne informacje dla ostatnio wyświetlanej stacji oraz dla bieżącej daty i godziny (*Nakładki pływów i prądów*, strona 183).

Na pasku nakładki Prądy wybierz .

Informacje astronomiczne

Można wyświetlać takie informacje, jak wschód i zachód słońca, wschód i zachód księżyca, faza księżyca oraz przybliżoną pozycję słońca i księżyca na niebie. Środek ekranu stanowi punkt nieba bezpośrednio nad użytkownikiem, a najbardziej oddalone kręgi horyzont. Domyślnie ploter nawigacyjny pokazuje informacje astronomiczne dla aktualnej daty i godziny.

Na pasku nakładki Pływy lub Prądy wybierz , a następnie Astronomiczne.

Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat

1 Na pasku nakładki **Pływy** lub **Prądy** wybierz .

2 Aby wyświetlić informacje astronomiczne, wybierz **Astronomiczne**.

3 Wybierz opcję:

- Aby wyświetlić informacje dla innej daty, wybierz **Zmień datę** i podaj datę.
- Aby wyświetlić dzisiejsze informacje, wybierz **Bieżąca data i godzina**.
- Aby wyświetlić informacje dla kolejnych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Następny dzień**.
- Aby wyświetlić informacje dla wcześniejszych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Poprzedni dzień**.

Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów

1 Na pasku nakładki **Pływy** lub **Prądy** wybierz .
2 Wybierz **Stacje w pobliżu**.
3 Wybierz stację.

Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej

1 W widoku map lub map 3D wybierz stację pływów lub ikonę bieżącej stacji.
2 Wybierz nazwę stacji.

Komunikaty i ostrzeżenia

Możesz otworzyć menu, aby wyświetlić ważne komunikaty i ostrzeżenia oraz uzyskać dostęp do innych komunikatów, takich jak DSC.

Wybierz kolejno .

Podczas aktywnego ostrzeżenia wskaźnik ( ) zastępuje ikonę na pasku menu ( ). Ta kolorowa ikona informuje o charakterze ostrzeżenia, a jeśli masz więcej niż jedną wiadomość do przejrzenia, nadaje priorytet ostrzeżeniu o najwyższym stopniu ważności.

planu	Ważność
Czerwony	Niebezpieczeństwa, które wymagają natychmiastowego działania w celu uniknięcia poważnych obrażeń ciała lub śmierci
Żółty	Niebezpieczeństwa lub ryzykowne czynności, które mogą spowodować niewielkie obrażenia ciała lub uszkodzenie produktu bądź mienia

Wyświetlanie komunikatów i ostrzeżeń

1 Wybierz kolejno .
UWAGA: Pojawia się jako wskaźnik ( ), jeśli aktywne jest ostrzeżenie.
Zostanie otwarte okno zawierające komunikaty i wszystkie aktywne ostrzeżenia.
2 Wybierz opcję:
- Wybierz komunikat lub aktywne ostrzeżenie.
- Wybierz kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Historia alarmów**.

3 W razie potrzeby wybierz pozycję z listy.
4 Wybierz **Przejrzyj**.

Sortowanie i filtrowanie wiadomości

1 Wybierz kolejno .
UWAGA: Pojawia się jako wskaźnik ( ), jeśli aktywne jest ostrzeżenie.
2 Wybierz kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Historia alarmów** > **Sortuj/filtruj**.
3 Wybierz opcję sortowania lub filtrowania listy wiadomości.

Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2 Wybierz kolejno .
UWAGA: Pojawia się jako wskaźnik ( ), jeśli aktywne jest ostrzeżenie.
3 Wybierz kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Historia alarmów** > **Zapisz na karcie**.

Usuwanie wszystkich komunikatów i ostrzeżeń

1 Wybierz kolejno .

UWAGA: Pojawia się jako wskaźnik (⚠), jeśli aktywne jest ostrzeżenie.

2 Wybierz kolejno **Wszystkie kanały komunikacyjne** > **Historia alarmów** > **Wyczyść historię alarmów**.

Odtwarzacz multimedialny

Jeśli do plotera nawigacyjnego masz podłączony kompatybilny zestaw stereo lub kilka zestawów stereo, możesz sterować ich dźwiękiem za pomocą odtwarzacza multimediów w ploterze nawigacyjnym:

- Posiadacze kompatybilnego systemu stereo Fusion® podłączonego do sieci NMEA 2000 lub do sieci Garmin Marine Network mogą sterować systemem za pośrednictwem plotera nawigacyjnego. Ploter nawigacyjny powinien automatycznie wykryć zestaw stereo.
- W przypadku kilku zestawów stereo Fusion połączonych ze sobą za pomocą sieci Fusion PartyBus™, można sterować połączone zestawy stereo i ich grupy za pośrednictwem plotera nawigacyjnego. Dopóki jeden z połączonych zestawów stereo Fusion jest podłączony do sieci NMEA 2000 lub do Garmin Marine Network, ploter nawigacyjny powinien automatycznie wykrywać zestawy stereo.
- Jeśli kompatybilny zestaw stereo innego producenta jest podłączony do sieci NMEA 2000, można sterować nim za pośrednictwem plotera nawigacyjnego.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje będą dostępne w każdym podłączonym zestawie stereo.

UWAGA: Pliki multimedialne można odtwarzać wyłącznie ze źródeł multimedialnych podłączonych do zestawu stereo.

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego

Aby móc otworzyć odtwarzacz multimedialny, należy podłączyć do plotera nawigacyjnego zgodne urządzenie.

Wybierz kolejno **Statek** > **Multimedia**.

PORADA: Aby szybko dodać nakładkę multimedialną do strony, wybierz kolejno **Narzędzia** > **Multimedia** > **Dodaj**.

Ikony odtwarzacza multimedialnego

UWAGA: Nie we wszystkich urządzeniach wyświetlane są te ikony.

Ikona	Opis
	Zapisuje lub usuwa zapamiętany
	Powtarza wszystkie utwory
	Powtarza jeden utwór
	Wyszukiwanie stacji radiowych AM/FM Przechodzenie do następnego lub poprzedniego utworu (dotknięcie) Przewijanie do przodu lub do tyłu (przytrzymanie)
	Odtwarza losowo
	Zwiększanie głośności
	Zmniejszanie głośności
	Wyciszanie dźwięku
	Wyświetlanie odtwarzacza multimediów w trybie pełnego ekranu

Wybieranie urządzenia multimedialnego i źródła

Można wybrać źródło multimediów podłączone do zestawu stereo. Po podłączeniu wielu urządzeń stereo lub urządzeń multimedialnych do sieci możesz wybrać urządzenie, z którego chcesz odtwarzać muzykę.

UWAGA: Pliki multimedialne można odtwarzać wyłącznie ze źródeł multimedialnych podłączonych do zestawu stereo.

UWAGA: Nie wszystkie funkcje są dostępne w każdym źródle lub urządzeniu multimedialnym.

1 Na ekranie multimediów wybierz **Urządzenia** i wskaż zestaw stereo.

2 Na ekranie multimediów wybierz **Źródło** i wskaż źródło multimediów.

UWAGA: Przycisk Urządzenia jest widoczny tylko wtedy, gdy do sieci podłączone zostanie więcej niż jedno urządzenie multimedialne.

UWAGA: Przycisk Źródło jest widoczny tylko w przypadku urządzeń obsługujących wiele źródeł multimedialnych.

Dostosowywanie głośności i poziomu dźwięku

Regulowanie głośności

UWAGA: Jeśli system multimedialny łodzi ma skonfigurowane strefy, elementy sterujące głośnością na ekranie multimediów odpowiadają za regulację głośności dla Strefa główna (*Wybieranie strefy głównej*, strona 190).

Na ekranie multimediów użyj suwaka lub i , aby wyregulować głośność.

Regulowanie poziomu dźwięku

Korektora można użyć do regulacji poziomów dźwięku podłączonego urządzenia multimedialnego.

UWAGA: Jeśli system multimedialny korzysta z wielu stref, regulacja głośności dźwięku wpływa tylko na strefę główną. Zmiany dotyczące poziomu dźwięku dokonane dla strefy głównej zostaną zastosowane do pozostałych stref (*Wybieranie strefy głównej*, strona 190).

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Poziomy dźwięku**.

2 Wybierz − lub +, aby dostosować żądane poziomy dźwięku.

Wyciszanie multimediów

1 Na ekranie multimediów wybierz ×.

2 W razie potrzeby wybierz opcję **Wybierz**.

Automatyczna regulacja głośności na podstawie prędkości

W przypadku gdy zestaw stereo jest podłączony do urządzenia działającego w sieci NMEA 2000, które dostarcza dane prędkości (np. do silnika, plotera nawigacyjnego, anteny GPS, czujnika prędkości po wodzie lub czujnika prędkości wiatru), można go ustawić w taki sposób, aby głośność była dostosowywana automatycznie na podstawie wskazań wybranego źródła danych prędkości (*Włączanie automatycznej regulacji głośności na podstawie prędkości*, strona 188).

Na przykład, jeśli ploter nawigacyjny z wewnętrzną lub samodzielną anteną GPS działa w tej samej sieci NMEA 2000, co zestaw stereo, a opcja Źródło prędkości jest ustawiona na Prędkość nad dnem, głośność będzie wzrastać wraz ze wzrostem prędkości.

UWAGA: Gdy głośność zwiększa się stosownie do prędkości, zmienia się rzeczywista głośność, lecz wskaźnik poziomu głośności i jego wartość pozostają bez zmian.

Więcej informacji na temat podłączania zestawu stereo do sieci NMEA 2000 można znaleźć w instrukcji instalacji zestawu stereo.

Włączanie automatycznej regulacji głośności na podstawie prędkości

1 Na ekranie **Multimedia** wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**.

2 Wybierz nazwę zestawu stereo.

3 Wybierz kolejno **Strefy** > **Stosunek prędkości do głośności** > **Włącz**.

4 W razie potrzeby zaktualizuj ustawienia, aby wybrać źródło danych prędkości i ustawienia głośności.

Ustawienia automatycznej regulacji głośności

Wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**, wybierz nazwę zestawu stereo, a następnie wybierz kolejno **Strefy** > **Stosunek prędkości do głośności**.

Włącz: Włącza funkcję automatycznej regulacji głośności.

Źródło prędkości: Ustanawia źródło, z którego korzysta zestaw stereo do określania prędkości (*Informacja o źródle prędkości*, strona 189).

Prędkość maks./min.: Określa spodziewany zakres prędkości maksymalnej i minimalnej dla źródła wybranego dla opcji Źródło prędkości. Ustawienie Minimum określa prędkość, przy której dźwięk jest odtwarzany z głośnością ustawioną za pomocą pokrętła głośności. Ustawienie Maksimum określa prędkość, przy której dźwięk jest odtwarzany z największą głośnością ustawioną w opcji Wzrost głośności.

PORADA: Rozpocznij od określenia tych wartości dla prędkości, z którymi zwykle pracuje silnik lub które zwykle wskazuje czujnik, i wyreguluj je stosownie do potrzeb.

Wzrost głośności: Określa całkowity wzrost głośności dla każdej strefy, w przypadku gdy określone Źródło prędkości osiągnie maksymalną prędkość określoną w ustawieniu Prędkość maks./min.. Im wyższy ustawiony poziom, tym większa głośność będzie stosowana podczas zbliżania się do określonej prędkości maksymalnej.

UWAGA: Gdy głośność zwiększa się stosownie do prędkości, zmienia się rzeczywista głośność, lecz wskaźnik poziomu głośności i jego wartość pozostają bez zmian.

Informacja o źródle prędkości

Wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**, wybierz nazwę zestawu stereo, a następnie wybierz kolejno **Strefy** > **Stosunek prędkości do głośności** > **Źródło prędkości**.

Prędkość silnika: Wykorzystuje odczyt prędkości obrotowej silnika zapewniany przez obsługiwany silnik NMEA 2000. Wartość ta zwiększa się wraz ze wzrostem prędkości obrotowej silnika, od prędkości ustawionej jako Minimum do prędkości ustawionej jako Maksimum. Jeśli podłączonych jest kilka obsługiwanych silników, zestaw stereo wykorzystuje średni odczyt prędkości obrotowej ze wszystkich silników.

Prędkość nad dnem: Wykorzystuje odczyt prędkości nad dnem (SOG) zapewniany przez obsługiwaną antenę GPS NMEA 2000 lub ploter nawigacyjny z wewnętrzną anteną GPS. Głośność zwiększa się wraz ze wzrostem prędkości nad dnem, od prędkości ustawionej jako Minimum do prędkości ustawionej jako Maksimum.

Prędkość po wodzie: Wykorzystuje odczyt prędkości po wodzie (STW) zapewniany przez obsługiwany czujnik prędkości po wodzie NMEA 2000. Głośność zwiększa się wraz ze wzrostem prędkości po wodzie, od prędkości ustawionej jako Minimum do prędkości ustawionej jako Maksimum.

Prędkość wiatru: Wykorzystuje odczyt prędkości wiatru zapewniany przez obsługiwany czujnik prędkości wiatru NMEA 2000. Wartość ta zwiększa się wraz ze wzrostem prędkości wiatru, od prędkości ustawionej jako Minimum do prędkości ustawionej jako Maksimum.

Strefy i grupy zestawów stereo

UWAGA: Przycisk Strefy pojawia się tylko wtedy, gdy zestawy stereo obsługują wiele stref głośników.

UWAGA: Opcja Grupy pojawia się tylko wtedy, gdy kilka zestawów stereo Fusion jest ze sobą połączonych poprzez sieć Fusion PartyBus.

Jeśli podłączony zestaw stereo jest skonfigurowany, aby obsługiwać wiele stref głośników, można sterować dźwiękiem poszczególnych stref z poziomu ekranu multimediów plotera nawigacyjnego. Na przykład można ustawić cichszy dźwięk w kabinie i głośniejszy na pokładzie (*Dostosowywanie głośności strefy*, strona 190).

Jeśli masz kilka zestawów stereo Fusion połączonych ze sobą poprzez sieć Fusion PartyBus, możesz stworzyć grupy stereo i sterować sieciowymi zestawami stereo oraz grupami za pomocą plotera nawigacyjnego.

W zależności od możliwości zestawu stereo lub zestawów podłączonych do plotera nawigacyjnego, możesz mieć wiele opcji sterowania dźwiękiem strefy:

- W przypadku zestawów stereo innych firm i kompatybilnych zestawów Fusion, karta Strefy lokalne pozwala dostosowywać głośność dla wszystkich włączonych stref głośników w podłączonym zestawie stereo.
- W przypadku wielu zestawów stereo Fusion połączonych ze sobą poprzez sieć Fusion PartyBus karta Strefy grup pozwala dostosować głośność dla każdej strefy w zestawie stereo należącej do tej samej grupy co Strefa główna.
- W przypadku wielu zestawów stereo Fusion połączonych ze sobą poprzez sieć Fusion PartyBus karta Sieć pozwala dostosowywać głośność dla każdej strefy w zestawie stereo, która jest połączona z siecią Fusion PartyBus.

Wybieranie strefy głównej

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączonych jest kilka zestawów stereo albo zestaw lub zestawy stereo z kilkoma strefami głośników, należy wyznaczyć jedną strefę głośników w jednym zestawie stereo jako strefę główną. Elementy sterujące odtwarzaniem i głośnością na ekranie multimediów służą do regulacji tylko zestawu stereo lub strefy ustawionej jako strefa główna. Na ekranie multimediów wyświetlane są informacje o źródle odtwarzania w zestawie stereo ustawionego jako Strefa główna.

Zaleca się ustawienie strefy położonej najbliższej plotera nawigacyjnego jako strefy głównej.

UWAGA: Niektóre zestawy stereo mogą mieć funkcję strefy globalnej. Ustawienie strefy globalnej jako strefy głównej sprawia, że zmiany dokonane przy użyciu elementów sterujących na stronie multimediów mają zastosowanie do wszystkich stref urządzeń stereo i multimedialnych.

UWAGA: Przycisk Strefy pojawia się tylko dla zestawów stereo lub urządzeń multimedialnych, które obsługują wiele stref multimedialnych.

1. Na ekranie multimediów wybierz opcję **Opcje** > **Strefa główna**.
2. W razie potrzeby wybierz podłączony zestaw stereo.
3. Wybierz strefę, którą ma być ustawiona jako **Strefa główna**.

   Nazwa wybranej strefy głównej zostanie wyświetlona na ekranie multimediów.

Dostosowywanie głośności strefy

UWAGA: Przycisk Strefy pojawia się tylko wtedy, gdy zestawy stereo obsługują wiele stref głośników.

1. Na ekranie multimediów wybierz **Strefy**.

   Zostanie wyświetlona lista dostępnych stref.
2. W razie potrzeby zmień grupę stref, tak aby wyświetlić strefę, którą chcesz dostosować (*Strefy i grupy zestawów stereo*, strona 189).
3. Wybierz **–** lub **+**, aby dostosować głośność dla strefy.

Wyłączanie strefy głośników

Jeśli podłączone urządzenie multimedialne ma funkcję stref głośników, można wyłączyć strefy, które nie są używane.

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**.
2. Wybierz podłączony zestaw stereo.
3. Wybierz **Strefy**.
4. Wybierz strefę, którą chcesz wyłączyć.
5. Wybierz **Włącz**.

   Zielony pasek na przycisku zmieni kolor na szary, co oznacza, że strefa jest wyłączona. Możesz wybrać Włącz, aby włączyć strefę, która została wyłączona.

Tworzenie grupy

Jeśli masz klika zestawów stereo Fusion połączonych ze sobą za pomocą sieci Fusion PartyBus, możesz utworzyć z nich grupy i zarządzać połączonymi zestawami stereo oraz grupami za pośrednictwem plotera nawigacyjnego. Jeden zestaw stereo musi być podłączony do plotera nawigacyjnego poprzez sieć NMEA 2000.

W instrukcji instalacji i instrukcji obsługi dostarczonej z zestawem stereo Fusion znajdziesz wszystkie szczegółowe informacje na temat instalacji i konfiguracji sieci Fusion PartyBus.

UWAGA: Są pewne ograniczenia podczas przesyłania strumieniowego źródeł w sieci Fusion PartyBus. Więcej informacji na temat zestawu stereo Fusion znajduje się w podręczniku użytkownika.

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Grupy**.
2. Wybierz nazwę zestawu stereo, który chcesz ustawić jako główny zestaw stereo w grupie, a następnie wybierz **Ustaw jako źródło**.
3. Wybierz zestawy stereo, które chcesz zawrzeć w grupie.
4. Wybierz **Gotowe**.

Edytowanie grupy

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Grupy**.
2 Wybierz nazwę istniejącej grupy.
3 Wybierz zestawy stereo, które chcesz dodać do grupy lub usunąć z niej.
4 Wybierz **Gotowe**.

Synchronizacja grupy

Domyślnie utworzone przez użytkownika grupy nie są zachowywane w przypadku wyłączenia zestawów stereo należących do tej grupy. Wyłączenie pojedynczego urządzenia dodanego do grupy nie spowoduje utraty całej grupy. Jednak wyłączenie głównego zestawu stereo w danej grupie spowoduje, że grupa ta zostanie rozwiązana. Gdy synchronizacja grupy jest włączona, umożliwia to zachowanie danego zestawu stereo w grupie nawet po jego wyłączeniu. Synchronizacja grupy działa różnie w zależności od sposobu wyłączania i włączania zestawów stereo.

- Gdy wyłączysz zsynchronizowany zestaw stereo, a następnie włączysz go za pomocą przycisku zasilania znajdującego się na tym urządzeniu lub za pomocą fizycznego przełącznika na przewodzie zapłonu (czerwonym), wszystkie zsynchronizowane zestawy stereo w grupie zostaną jednocześnie wyłączone, a następnie włączone. Ma to zastosowanie do wszystkich zsynchronizowanych zestawów stereo w grupie niezależnie od tego, czy dane urządzenie jest głównym zestawem stereo w grupie czy nie.

  UWAGA: Wybranie opcji Wszystkie wyłączone w menu zasilania zestawu stereo powoduje wyłączenie wszystkich zestawów stereo w sieci, nawet jeśli nie należą one do grupy lub mają włączoną synchronizację grupy.
- Jeśli wyłączysz zsynchronizowany zestaw, a następnie włączysz go za pomocą fizycznego przełącznika na przewodzie zasilającym (żółtym), pozostałe zsynchronizowane zestawy stereo w grupie zachowają się inaczej:
  - Jeśli zsynchronizowane urządzenie jest głównym zestawem stereo w grupie oraz zostanie wyłączone za pomocą fizycznego przełącznika na przewodzie zasilającym, pozostałe zsynchronizowane zestawy stereo w grupie pozostaną włączone, jednak utracą swoją przynależność do tej grupy. Po włączeniu głównego zestawu stereo pozostałe zsynchronizowane urządzenia ponownie dołączą do grupy.
  - Jeśli zsynchronizowane urządzenie nie jest głównym zestawem stereo w grupie i jeśli wyłączysz je i ponownie włączysz za pomocą fizycznego przełącznika na przewodzie zasilającym, wszystkie pozostałe zsynchronizowane zestawy stereo w grupie pozostaną włączone oraz nadal będą należeć do tej samej grupy; po włączeniu wspomnianego urządzenia ponownie dołączy ono do grupy, do której należało.

Włączanie synchronizacji grupy

Przed włączeniem ustawienia Zapisz grupę należy usunąć zestaw stereo z istniejącej grupy. Nie można zaktualizować ustawień, gdy urządzenie należy do jakiejś grupy.

Ustawienie to należy włączyć w każdym zestawie stereo, który ma zachować ustawienia grupy po wyłączeniu i ponownym włączeniu zasilania.

1 Na ekranie **Multimedia** wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**.
2 Wybierz nazwę zestawu stereo.
3 Wybierz kolejno **Opcje zasilania** > **Zapisz grupę**.

  Po wyłączeniu i włączeniu zasilania zestaw stereo zachowa ustawienia grupy.
4 W razie potrzeby powtórz tę czynność dla dodatkowych zestawów stereo.

UWAGA: Aby synchronizacja działała prawidłowo, włącz ustawienie Zapisz grupę we wszystkich podłączonych zestawach stereo.

Odtwarzanie muzyki

Przeglądanie muzyki

Muzykę można wyszukiwać w niektórych źródłach multimediów.

1 Na ekranie multimediów i w odpowiednim źródle wybierz przycisk z nazwą źródła, np. **USB**.
2 Wyszukaj i wybierz element do odtworzenia.

Włączanie wyszukiwania alfanumerycznego

Aby znaleźć utwór lub album na długiej liście, można skorzystać z funkcji wyszukiwania alfabetycznego.

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**.
2 Wybierz urządzenie.
3 Wybierz **Szukaj alfanumerycz.**.
4 Wybierz maksymalną liczbę utworów, które mają być wyświetlane w wynikach wyszukiwania.

Aby wyłączyć funkcję wyszukiwania alfabetycznego, wybierz Wyszukiwanie alfanumeryczne wył..

Ustawianie utworu do powtarzania

1 Podczas odtwarzania utworu wybierz opcję na ekranie multimediów.
   - Wybierz kolejno **Opcje** > **Powtórz**.
   - Wybierz kolejno **Opcje** > **Przeglądaj** > **Powtórz**.
2 W razie potrzeby wybierz opcję **Jeden**.

   UWAGA: Nie wszystkie urządzenia multimedialne i źródła obsługują ustawienie Jeden dla opcji Powtórz.

Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania

UWAGA: Nie wszystkie źródła i urządzenia multimedialne obsługują ustawienie Wszystkie dla opcji Powtórz.

Na ekranie multimediów wybierz opcję:

- Wybierz kolejno **Opcje** > **Powtórz** > **Wszystkie**.
- Wybierz kolejno **Opcje** > **Przeglądaj** > **Powtórz** > **Wszystkie**.

Ustawianie utworów do odtwarzania losowego

Na ekranie multimediów wybierz opcję:

- Wybierz kolejno **Opcje** > **Losowo**.
- Wybierz kolejno **Opcje** > **Przeglądaj** > **Losowo**.

Radio

Wskazówki dotyczące podłączania anteny AM/FM można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać radia SiriusXM®, trzeba mieć odpowiedni sprzęt i wykupione subskrypcje (*Radio satelitarne SiriusXM*, strona 194). Wskazówki dotyczące podłączania tunera samochodowego SiriusXM Connect można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać stacji DAB, trzeba mieć odpowiedni sprzęt (*Odtwarzanie w systemie DAB*, strona 193). Instrukcje podłączenia adaptera DAB i anteny można znaleźć w instrukcjach obsługi adaptera i anteny.

Ustawianie regionu tunera

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Region tunera**.
2 Wybierz opcję.

Zmiana stacji radiowej

1 Na ekranie multimediów wybierz odpowiednie źródło, na przykład **FM**.
2 Wybierz ⏮ lub ⏭, aby dostroić stację.

Zmienianie trybu dostrajania

Można zmienić sposób wybierania stacji w przypadku niektórych rodzajów multimediów, np. radia FM lub AM.

UWAGA: Nie wszystkie tryby dostrajania są dostępne dla wszystkich źródeł multimediów.

Naciśnij przycisk lub , aby przełączać tryby strojenia:

- Aby ręcznie wybrać stację, wybierz **RĘCZNIE**.
- Aby skanować lub zatrzymać się an następnej dostępnej stacji, wybierz **AUTO**.
- Aby wybrać zapisane ustawienie stacji, wybierz **ULUBIONE**.
- Aby wybrać kategorię w niektórych źródłach multimediów, wybierz **KATEGORIA**.

Zapamiętane

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe AM i FM, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapisać ulubione kanały SiriusXM, jeśli zestaw stereo jest podłączony do opcjonalnego tunera i anteny SiriusXM.

Można zapisać swoje ulubione stacje DAB, jeżeli zestaw stereo jest podłączony do właściwego urządzenia DAB i ustawiony na prawidłowy region tunera. (*Odtwarzanie w systemie DAB*, strona 193)

Zapamiętywanie stacji

1. Na odpowiednim ekranie multimediów ustaw stację, aby ją zapamiętać.
2. Wybierz kolejno **Zapamiętane** > **Dodaj bieżący kanał**.

Wybieranie zapamiętanych stacji

1. Na odpowiednim ekranie multimediów wybierz **Zapamiętane**.
2. Wybierz ustawienie z listy.
3. Wybierz **Włącz kanał**.

Usuwanie zapamiętanych stacji

1. Na odpowiednim ekranie multimediów wybierz **Zapamiętane**.
2. Wybierz ustawienie z listy.
3. Wybierz **Usuń bieżący kanał**.

Odtwarzanie w systemie DAB

Po podłączeniu do zestawu stereo zgodnego modułu DAB (Digital Audio Broadcasting) i anteny, np. Fusion MS-DAB100A, można ustawiać i odtwarzać stacje DAB.

Aby skorzystać ze źródła DAB, należy przebywać w regionie, w którym źródło DAB jest dostępne (*Ustawianie regionu tunera DAB*, strona 193).

Ustawianie regionu tunera DAB

Wybierz region, w którym przebywasz, aby poprawnie odbierać stacje DAB.

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Region tunera**.
2. Wybierz region, w którym się znajdujesz.

Wyszukiwanie stacji DAB

1. Wybierz źródło **DAB**.
2. Wybierz **Skanuj**, aby wyszukać dostępne stacje DAB.

   Po zakończeniu wyszukiwania rozpocznie się odtwarzanie stacji radiowej z pierwszego znalezionego zbioru.

   UWAGA: Po zakończeniu pierwszego wyszukiwania możesz ponownie wybrać Skanuj, aby uruchomić ponowne wyszukiwanie stacji DAB. Po zakończeniu ponownego wyszukiwania system zacznie odtwarzać pierwszą stację ze zbioru, którego słuchano podczas rozpoczęcia ponownego wyszukiwania.

Zmiana stacji DAB

1 Wybierz źródło **DAB**.
2 W razie potrzeby wybierz **Skanuj**, aby wyszukać lokalne stacje DAB.
3 Wybierz ⏮ lub ⏭, aby zmienić stację.

Po dotarciu do końca bieżącego zbioru zestaw stereo automatycznie przechodzi do pierwszej dostępnej stacji w następnym zbiorze.

PORADA: Można przytrzymać ⏮ lub ⏭, aby zmienić zbiór.

Wybieranie stacji DAB z listy

1 Na ekranie multimediów DAB wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Stacje**.
2 Wybierz stację z listy.

Wybieranie stacji DAB z kategorii

1 Na ekranie multimediów DAB wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kategorie**.
2 Wybierz kategorię z listy.
3 Wybierz stację z listy.

Zapamiętane DAB

Można zapamiętać ulubione stacje radiowe DAB, aby zapewnić do nich łatwy dostęp.

Można zapamiętać maksymalnie 15 stacji DAB.

Zapamiętywanie stacji DAB

1 Na ekranie multimediów DAB ustaw stację, aby ją zapamiętać.
2 Wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Zapamiętane** > **Zapisz bieżący**.

Wybieranie zapamiętanych stacji DAB z listy

1 Na ekranie multimediów DAB wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Zapamiętane** > **Wyświetl zapamiętane**.
2 Wybierz ustawienie z listy.

Usuwanie zapamiętanych stacji DAB

1 Na ekranie multimediów DAB wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Zapamiętane**.
2 Wybierz opcję:
   - Aby usunąć jedną zapamiętaną stację, wybierz **Usuń zapamiętany** i wybierz zapamiętaną stację.
   - Aby usunąć wszystkie zapamiętane stacje, wybierz **Usuń wszystkie zapamiętane**.

Radio satelitarne SiriusXM

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączony jest i zainstalowany kompatybilny system stereofoniczny Fusion i tuner SiriusXM Connect, w zależności od subskrypcji użytkownika, możliwy jest dostęp do radia satelitarnego SiriusXM.

Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM

Aby móc aktywować subskrypcję SiriusXM, konieczne jest posiadanie identyfikatora radia dla tunera SiriusXM Connect.

Identyfikator radia SiriusXM można znaleźć z tyłu tunera SiriusXM Connect, z tyłu jego opakowania lub przez przełączenie plotera nawigacyjnego na kanał 0.

1 Wybierz kolejno **Multimedia** > **Źródło** > **SiriusXM**.
2 Włącz kanał 0.

Identyfikator radia SiriusXM nie zawiera liter I, O, S ani F.

Aktywowanie subskrypcji SiriusXM

1 Po wybraniu źródła SiriusXM włącz kanał 1.

W głośnikach powinien zabrzmieć dźwięk kanału podglądowego. Jeśli tak się nie stanie, sprawdź tuner SiriusXM Connect oraz sposób instalacji i podłączenia anteny i spróbuj ponownie.

2 Włącz kanał 0, aby znaleźć identyfikator radia.

3 Skontaktuj się z działem obsługi słuchaczy SiriusXM, dzwoniąc pod numer (866) 635-2349, lub odwiedź stronę siriusxm.com/activatenow, aby wykupić subskrypcję w Stanach Zjednoczonych.

4 Podaj identyfikator radia.

Procedura aktywacji trwa zwykle od 10 do 15 minut, ale w niektórych przypadkach może zająć nawet godzinę. Aby tuner SiriusXM Connect mógł otrzymać wiadomość aktywacyjną, musi być włączony i odbierać sygnał SiriusXM.

5 Jeśli usługa nie zostanie aktywowana w ciągu godziny, odwiedź stronę http://care.siriusxm.com/refresh lub skontaktuj się działem obsługi słuchaczy SiriusXM, dzwoniąc pod numer 1-866-635-2349.

Dostosowywanie listy kanałów

Kanały radiowe SiriusXM są pogrupowane według kategorii. Można wybrać kategorie kanałów, które mają pojawiać się na liście kanałów.

Wybierz opcję:

- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest kompatybilny system stereofoniczny Fusion, wybierz kolejno **Multimedia** > **Przeglądaj** > **Kanał**.
- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM™, wybierz kolejno **Multimedia** > **Kategoria**.

Zapisywanie SiriusXM kanału na predefiniowanej liście

Można zapisać swoje ulubione kanały na predefiniowanej liście.

1 Wybierz Multimedia.

2 Wybierz kanał, który chcesz zapisać jako predefiniowany.

3 Wybierz opcję:

- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest kompatybilny system stereofoniczny Fusion, wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Zapamiętane**.
- Jeśli używanym urządzeniem multimedialnym jest antena GXM, wybierz kolejno **Opcje** > **Zapamiętane** > **Dodaj bieżący kanał**.

Kontrola rodzicielska

Funkcja kontroli rodzicielskiej umożliwia ograniczenie dostępu do dowolnych kanałów SiriusXM, również tych dla dorosłych. Po włączeniu kontroli rodzicielskiej trzeba wprowadzić hasło, aby dostroić się do zablokowanych kanałów. Można również zmienić 4-cyfrowy kod dostępu.

Odblokowywanie funkcji kontroli rodzicielskiej SiriusXM

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Odblokuj**.

2 Podaj hasło.

Hasło domyślne to 0000.

Ustawianie blokady rodzicielskiej dla kanałów radiowych SiriusXM

Aby móc ustawić blokadę rodzicielską, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

Funkcja kontroli rodzicielskiej umożliwia ograniczenie dostępu do dowolnych kanałów SiriusXM, również tych dla dorosłych. Po włączeniu blokady rodzicielskiej trzeba wprowadzić hasło, aby dostroić się do zablokowanych kanałów.

Wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Zablokuj/odblokuj**.

Zostanie wyświetlona lista kanałów. Znacznik oznacza zablokowany kanał.

UWAGA: Podczas przeglądania kanałów po ustawieniu blokady rodzicielskiej wyświetlacz wygląda inaczej:

- oznacza zablokowany kanał.
- oznacza odblokowany kanał.

Wyłączanie blokady wszystkich zablokowanych kanałów w radiu SiriusXM

Aby móc wyłączyć blokadę wszystkich zablokowanych kanałów, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Usuń wszystkie blokady**.
2. Podaj hasło.

Przywracanie domyślnych wartości ustawień kontroli rodzicielskiej

Ta procedura spowoduje usunięcie wszystkich wprowadzonych ustawień. W przypadku przywrócenia domyślnych ustawień funkcji kontroli rodzicielskiej hasło zostanie zresetowane do 0000.

1. W menu multimediów wybierz kolejno **Instalacja** > **Ustawienia domyślne**.
2. Wybierz **Tak**.

Zmiana hasła funkcji kontroli rodzicielskiej w radiu SiriusXM

Aby móc zmienić hasło, funkcja kontroli rodzicielskiej musi być odblokowana.

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Przeglądaj** > **Kontrola rodzicielska** > **Zmień PIN**.
2. Wpisz hasło i wybierz **Gotowe**.
3. Wpisz nowe hasło.
4. Potwierdź nowe hasło.

Ustawianie nazwy urządzenia

1. Na ekranie multimediów wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Ustaw nazwę urządzenia**.
2. Wpisz nazwę urządzenia.
3. Wybierz opcję **Wybierz** lub **Gotowe**.

Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego

Możesz zaktualizować oprogramowanie na podłączonych zgodnych zestawach stereo i akcesoriach.

Zapoznaj się z *podręcznikiem użytkowania* na stronie support.garmin.com, aby uzyskać instrukcje na temat aktualizacji oprogramowania.

Zwrotny kanał audio

Zwrotny kanał audio HDMI (ang. Audio Return Channel, ARC) umożliwia odtwarzanie dźwięku z plotera nawigacyjnego w głośnikach systemu stereo, a także odtwarzanie dźwięku HDMI na ploterze nawigacyjnym przy użyciu tylko jednego przewodu HDMI.

Technologia ARC eliminuje potrzebę podłączania osobnego przewodu audio z plotera nawigacyjnego do zestawu stereo. Zazwyczaj w systemach bez technologii ARC, do odtwarzania dźwięku z plotera nawigacyjnego na głośnikach systemu stereo potrzebny jest osobny przewód.

Przewody HDMI w wersji 1.4 obsługują technologię ARC. Planując instalację stereo, należy sprawdzić, czy urządzenie obsługuje tę technologię. Większość urządzeń obsługujących ARC ma oznaczenie ARC na złączu HDMI obsługującym tę funkcję.

UWAGA: Zestaw stereo Fusion MS-AV750 obsługuje technologię ARC. Należy zaktualizować zestaw stereo, aby korzystać z funkcji ARC w ploterze nawigacyjnym.

Konfigurowanie zestawu stereo w ploterze nawigacyjnym

Możesz skonfigurować różne funkcje zgodnego, podłączonego zestawu stereo za pomocą plotera nawigacyjnego.

1. Na ekranie **Multimedia** wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja**.
2. Wybierz nazwę zestawu stereo.
3. Wybierz ustawienie do konfiguracji.

   UWAGA: Więcej informacji na temat ustawień, które można skonfigurować, znajduje się w najnowszej wersji *Podręcznika użytkownika* zestawu stereo.

Pogoda SiriusXM

⚠ OSTRZEŻENIE

Informacje o pogodzie udostępniane za pośrednictwem omawianego urządzenia mogą być okresowo niedostępne lub zawierać błędy, niedokładności lub nieaktualne informacje, a to oznacza, że nie należy polegać wyłącznie na nich. Podczas korzystania z nawigacji należy zawsze stosować zasady zdrowego rozsądku. Przed podjęciem decyzji mogących wpłynąć na bezpieczeństwo należy sprawdzić inne źródła informacji o pogodzie. Użytkownik przyjmuje do wiadomości i zgadza się, że odpowiedzialność za używanie informacji o pogodzie i za decyzje dotyczące korzystania z nawigacji w określonych warunkach pogodowych spoczywa wyłącznie na nim. Firma Garmin nie odpowiada za żadne konsekwencje wynikające z korzystania z informacji o pogodzie SiriusXM.

UWAGA: Dane SiriusXM nie są dostępne na wszystkich obszarach.

Odbiornik oraz antena radaru pogodowego Garmin SiriusXM odbierają satelitarne dane pogodowe i wyświetlają je na poszczególnych urządzeniach Garmin; w zgodnym ploterze nawigacyjnym wyświetlana jest także mapa nawigacyjna. Dane meteorologiczne dla każdej funkcji pochodzą z uznanych centrów meteorologicznych, takich jak National Weather Service (Narodowa Służba Pogodowa) i Hydrometeorological Prediction Center. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.siriusxm.com/sxmmarine.

Wymagania sprzętowe oraz niezbędne subskrypcje SiriusXM

Aby możliwe było korzystanie z satelitarnego radaru pogodowego, należy posiadać zgodny odbiornik radaru pogodowego. Aby możliwe było korzystanie z radia satelitarnego SiriusXM, należy posiadać kompatybilny odbiornik radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com. Należy posiadać również ważną subskrypcję na odbieranie radia satelitarnego oraz radaru pogodowego. Więcej informacji można znaleźć w instrukcjach poszczególnych satelitarnych radiów i odbiorników radaru pogodowego.

Transmisje danych pogodowych

Dane pogodowe są transmitowane w różnych odstępach dla każdej funkcji pogodowej. Na przykład dane radarowe są transmitowane co 5 minut. Kiedy odbiornik Garmin jest włączony lub kiedy inna funkcja pogodowa jest wybrana, odbiornik musi odebrać nowe dane przed ich wyświetleniem. Może dojść do opóźnienia, zanim dane pogodowe lub inna funkcja pojawią się na ekranie.

UWAGA: Wygląd każdej funkcji pogodowej może zmienić się na skutek zmiany informacji dostarczanych przez źródło.

Ostrzeżenia i komunikaty meteorologiczne

Kiedy odbierane jest morskie ostrzeżenie meteorologiczne, zalecenie dotyczące pogody, szczególna obserwacja warunków pogodowych, komunikat meteorologiczny lub inna informacja o warunkach pogodowych, cieniowanie wskazuje obszar, którego dotyczy odebrana informacja. Turkusowe linie na mapie wskazują linie odgraniczające prognozy morskie, brzegowe i dla przybrzeża. Komunikaty meteorologiczne mogą zawierać zarówno szczególne obserwacje warunków pogodowych, jak i zalecenia dotyczące pogody.

Wybierz zacieniowany obszar, aby wyświetli informacje o ostrzeżeniach i komunikatach.

Kolor	Morska grupa pogody
Cyjanowy	Gwałtowna powódź
Niebieski	Powódź
Czerwony	Warunki morskie
Żółty	Ostra burza
Czerwony	Tornado

Wyświetlanie informacji o opadach

Opady, począwszy od przejściowych opadów po śnieżyce i burze z piorunami są oznaczone przez różne kolory i odcienie. Informacje o opadach pokazywane są samodzielnie lub wraz z innymi informacjami o pogodzie.

Wybierz kolejno **Mapy** > **Opady**.

Znacznik czasu w górnym lewym rogu ekranu wskazuje czas, który upłyną od ostatniej aktualizacji danych przez dostawcę usługi.

Informacje o komórce burzowej i wyładowaniach atmosferycznych

Komórka burzowa jest przedstawiana za pomocą ikony na pogodowej mapie opadów. Wskazuje ona zarówno obecną lokalizację burzy, jak również prognozowaną trajektorię burzy w najbliższej przyszłości.

Czerwone stożki pojawiają się wraz z ikoną komórki burzowej, przy czym szerszy koniec stożka wskazuje kierunek prognozowanej trajektorii komórki burzowej. Czerwone linie w każdym stożku wskazują obszar, nad którym w najbliższej przyszłości najprawdopodobniej znajdzie się burza. Każda linia oznacz okres 15 minut.

Uderzenia piorunów są przedstawiane za pomocą ikony . Wyładowanie atmosferyczne jest odzwierciedlane na mapie opadów, jeśli zostało wykryte w ciągu ostatnich 7 minut. Naziemny system detekcji wyładowań atmosferycznych wykrywa wyłącznie wyładowania chmura-ziemia.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Informacje o huraganie

Mapa opadów może pokazywać obecne położenie huraganu , burzy tropikalnej, bądź depresji tropikalnej. Czerwona linia wychodząca z ikony huraganu wskazuje przewidywaną drogę huraganu. Ciemne punkty na czerwonej linii oznaczają przewidywane miejsca, przez które, według dostarczonych danych pogodowych, przejdzie huragan.

Informacje o prognozie

Mapa prognozy przedstawia prognozę pogody dla miast, morską prognozę pogody, ostrzeżenia, w tym ostrzeżenia o huraganach, komunikaty o warunkach meteorologicznych, lokalne ostrzeżenia, fronty atmosferyczne i ośrodki ciśnienia, ciśnienie na powierzchni oraz boje pogodowe.

Wyświetlanie prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża

1. Wybierz kolejno **Mapy** > **Prognoza**.
2. Przesuń mapę na przybrzeże.

   Opcje prognozy morskiej lub prognozy dla przybrzeża pojawiają się kiedy dostępne są informacje o prognozie.
3. Wybierz kolejno **Prognoza morska** lub **Prognoza dla przybrzeża**.

Wyświetlanie prognozy pogody dla innego przedziału czasowego

1. Wybierz kolejno **Mapy** > **Prognoza**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby zapoznać się z prognozą pogody na następne 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .
   - Aby zapoznać się z prognozą pogody za poprzednie 48 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .

Fronty atmosferyczne oraz ośrodki ciśnienia

Fronty przyjmują postać linii wskazujących wiodącą krawędź mas powietrza.

Symbol frontu	Opis
	Zimny front
	Ciepły front
	Front stacjonarny
	Front zokludowany
	Niż

Symbole ośrodków ciśnienia często pojawiają się blisko frontów atmosferycznych.

Symbol ośrodka ciśnienia	Opis
L	Wskazuje ośrodek niskiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie niskim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka niskiego ciśnienia, ciśnienie rośnie. Na półkuli północnej wokół ośrodków niskiego ciśnienia wiatry wieją przeciwnie do ruchu wskazówek zegara.
H	Wskazuje ośrodek wysokiego ciśnienia, który jest obszarem o relatywnie wysokim ciśnieniu atmosferycznym. Wraz z oddalaniem się od ośrodka wysokiego ciśnienia, ciśnienie maleje. Na półkuli północnej wokół ośrodków wysokiego ciśnienia wiatry wieją zgodnie z ruchem wskazówek zegara.

Prognozy dla miast

Prognozy pogody dla miast są przedstawiane jako symbole pogodowe. Prognoza jest wyświetlana w kolejnych 12-godzinnych okresach.

Symbol	Pogoda
	Dobra pogoda (słonecznie, ciepło, bezchmurnie)
	Częściowe zachmurzenie
	Pełne zachmurzenie
	Deszcz (mżawka, deszcz ze śniegiem, przelotne opady)
	Burze
	Wietrznie
	Dym (kurzawa, mgła)
	Mgła
	Śnieg (przelotne opady śniegu, gwałtowne śnieżyce, zamiecie, zawieje, deszcz ze śniegiem, marznący deszcz, marznąca mżawka)

Wyświetlanie danych mapowania ryb

UWAGA: Funkcja ta wymaga anteny GXM 54 i subskrypcji usługi SiriusXM Fish Mapping™.

Mapa pogodowa Mapowanie ryb pokazuje informacje pomocne przy lokalizowaniu konkretnych gatunków ryb.

1 Wybierz kolejno **Mapy** > **Mapowanie ryb**.

2 W razie potrzeby wybierz opcję **Opcje** > **Warstwy**, a następnie włącz lub wyłącz informacje.

Wyświetlanie warunków morskich

Funkcja Warunki morskie przedstawia informacje o warunkach powierzchniowych, takich jak wiatr, wysokość fal, częstotliwość fali oraz ich kierunek.

Wybierz kolejno **Mapy** > **Warunki morskie**.

Wiatry powierzchniowe

Wektory wiatrów powierzchniowych pojawiają się na mapie warunków morskich jako chorągiewki wiatru, które wskazują z jakiego kierunku wieje wiatr. Chorągiewka wiatru ma postać koła z ogonkiem. Linia lub trójkąt doczepione do ogonka chorągiewki wiatru wskazują prędkość wiatru. Jedna krótka linia oznacza 5 węzłów, długa 10 węzłów, a trójkąt 50 węzłów.

Chorągiewka wiatru	Prędkość wiatru
	Cisza
	5 węzłów
	10 węzłów
	15 węzłów
	20 węzłów
	50 węzłów
	65 węzłów

Wysokość, częstotliwość i kierunek fali

Wysokości fal dla danego obszaru zaznaczona jest różnymi kolorami. Różne kolory oznaczają różne wysokości fal, tak jak jest to przedstawione w legendzie.

Częstotliwość fal określana jest w sekundach, oznaczających czas pomiędzy następującymi po sobie falami. Linie częstotliwości fal wskazują fale o takiej samej częstotliwości.

Kierunki fal oznaczone są na mapie przy pomocy czerwonych strzałek. Czubek każdej strzałki wskazuje kierunek, w którym przemieszcza się fala.

Wyświetlanie prognozy warunków morskich dla innego przedziału czasowego

1 Wybierz kolejno **Mapy** > **Warunki morskie**.

2 Wybierz opcję:

- Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .
- Aby zapoznać się z prognozą warunków morskich na poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .

Wyświetlanie informacji o temperaturze morza

Wykres pogody Temperatura morza pokazuje aktualną temperaturę wody i aktualne ciśnienie powierzchniowe.

Wybierz kolejno **Mapy** > **Temperatura morza**.

Ciśnienie na powierzchni oraz temperatura wody

Informacje o ciśnieniu na powierzchni przyjmują postać izobar oraz ośrodków ciśnienia. Izobary łączą punkty o takim samym ciśnieniu. Odczyty ciśnienia mogą pomóc w określeniu warunków pogodowych i wiatru. Obszary o wysokim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z dobrą pogodą. Obszary o niskim ciśnieniu są zazwyczaj powiązane z chmurami i możliwymi opadami. Izobary znajdujące się bardzo blisko siebie wskazują wysoki gradient ciśnienia. Wysoki gradient ciśnienia powiązany jest z obszarami, na których występują silne wiatry.

Wartości ciśnienia wyświetlane są w milibarach (mbar), calach słupa rtęci (inHg) lub hektopaskalach (hPa).

Kolorowe cieniowanie wskazuje temperaturę wody na powierzchni, według legendy umieszczonej w rogu wyświetlacza.

Zmiana zakresu kolorów dla temperatury powierzchni morza

Możesz dynamicznie zmieniać zakres kolorów, aby odczyt temperatury powierzchni morza wyświetlany był w wyższej rozdzielczości.

1. Wybierz kolejno **Mapy** > **Temperatura morza** > **Opcje** > **Temperatura morza**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zakresu temperatury, wybierz **Autokonfiguracja**.

     Ploter nawigacyjny automatycznie odnajduje dolne i górne ograniczenia dla bieżącego ekranu oraz aktualizuje kolorową skalę temperatur.
   - Aby przejść do dolnego oraz górnego ograniczenia w zakresie temperatur, wybierz kolejno **Dolny limit** lub **Górny limit**, a następnie wpisz wartości dolnego i górnego limitu.

Informacje o widoczności

Widoczność jest to prognoza maksymalnej poziomej odległości na jaką sięga wzrok, według wskazania w legendzie, znajdującej się po lewej stronie ekranu. Różnorodność cieniowania w przypadku widoczności pokazuje zmianę prognozy dotyczącej widoczności na powierzchni.

UWAGA: Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach urządzenia i w ramach wszystkich subskrypcji.

Wybierz kolejno **Mapy** > **Widoczność**.

Wyświetlanie prognozy widoczności dla innego przedziału czasowego

1. Wybierz kolejno **Mapy** > **Widoczność**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby zapoznać się z prognozą widoczności na następne 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .
   - Aby zapoznać się z prognozą widoczności za poprzednie 36 godzin (w odstępach 12-godzinnych), wybierz wielokrotnie .

Wyświetlanie raportów z boi

Odczyty raportu są pobierane z boi oraz przybrzeżnych stacji obserwacyjnych. Odczyty te są wykorzystywane do określenia temperatury powietrza, punktu rosy, temperatury wody, przypływu, wysokości i częstotliwości fali, widoczności oraz ciśnienia atmosferycznego.

1. Na mapie pogody wybierz ikonę boi.
2. Wybierz **Boja**.

Wyświetlanie lokalnych informacji o pogodzie w okolicach boi.

Można wybrać obszar wokół boi, dla którego chcemy wyświetlić prognozę pogody.

1. Wybierz lokalizację na mapie synoptycznej.
2. Wybierz **Lokalna pogoda**.
3. Wybierz opcję:
   - Wzbierz **Aktualne warunki**, aby wyświetlić informacje o warunkach pogodowych dostarczane przez lokalne służby meteorologiczne.
   - Wybierz **Prognoza**, aby wyświetlić lokalną prognozę pogody.
   - Wybierz **Powierzchnia morza**, aby wyświetlić informację o powierzchniowym wietrze oraz ciśnieniu atmosferycznym.
   - Wybierz **Biuletyn morski**, aby wyświetlić informacje dotyczące wiatru i fal.

Nakładka pogody

Nakładka pogody nakłada informacje meteorologiczne i związane z pogodą na widok mapy nawigacyjnej, mapy wędkarskiej oraz mapy 3D. Mapa nawigacyjna oraz mapa wędkarska mogą wyświetlać radar pogodowy, wysokość wierzchołków chmur, wyładowania atmosferyczne, boje pogodowe, ostrzeżenia lokalne oraz ostrzeżenia o huraganach. W widoku Perspective 3D można wyświetlić radary pogodowe.

Ustawienia nakładki pogody skonfigurowane dla jednego rodzaju mapy nie mają zastosowania do innego rodzaju mapy. Ustawienia nakładki pogody muszą być oddzielnie skonfigurowane dla każdej mapy.

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

Wyświetlanie informacji o subskrypcji pogody

Można wyświetlić informację o usługach pogodowych, które subskrybuje użytkownik oraz minuty od ostatniej aktualizacji każdej takiej usługi.

Na mapie pogody wybierz kolejno **Opcje** > **Subskrypcja**.

Wyświetlanie filmu

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie wolno oglądać filmów lub zdjęć podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

Aby móc wyświetlić film, trzeba podłączyć urządzenie do zgodnego źródła sygnału.

Do zgodnych źródeł należą urządzenia wideo podłączone do portów plotera nawigacyjnego oraz obsługiwane sieciowe kamery wideo (oparte na IP) i kamery termowizyjne podłączone do sieci Garmin.

Chronione treści HDMI, HDCP, nie mogą być udostępnianie w ramach sieci Garmin ploterom nawigacyjnym z serii GPSMAP 8000 lub starszym modelom. Treści HDCP mogą być udostępniane przez plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 wyłącznie innym ploterom nawigacyjnym z serii GPSMAP 9000 połączonym z siecią Garmin BlueNet.

Wybierz **Statek** > **Wideo**.

Wybór źródła sygnału wideo

1. Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Źródło**.
2. Wybierz źródło sygnału wideo.

Naprzemienne wyświetlanie obrazu z wielu źródeł sygnału wideo

Jeśli masz dwa lub więcej źródeł sygnału wideo, możesz przełączać się pomiędzy nimi w określonych odstępach czasu.

1. Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Źródło** > **Zmień**.
2. Wybierz **Czas**, a następnie określ, jak długo ma być wyświetlany obraz z poszczególnych źródeł.
3. Wybierz **Źródło**, a następnie wybierz źródła sygnału wideo, które chcesz dodać do sekwencji naprzemiennego wyświetlania.

Sieciowe urządzenia wideo

NOTYFIKACJA

Do podłączenia urządzeń innych firm i kamer PoE (Power over Ethernet), np. kamer FLIR®, do starszych urządzeń Garmin Marine Network trzeba użyć złączki izolacji układu PoE (Power over Ethernet) firmy Garmin (nr kat. 010-10580-10). Podłączenie kamery innej firmy do starszego plotera nawigacyjnego Garmin Marine Network powoduje uszkodzenie plotera nawigacyjnego Garmin i może też spowodować uszkodzenie kamery.

Ta złączka izolacji nie jest potrzebna do podłączenia kamery innej firmy do sieci Garmin BlueNet.

W niektórych regionach robienie zdjęć i filmowanie osób bez ich zgody, a także publiczne prezentowanie takich zdjęć i filmów może zostać uznane za naruszenie prawa do ochrony prywatności. Użytkownik jest odpowiedzialny za znajomość i przestrzeganie stosowanych praw i przepisów dotyczących prywatności w danych regionach.

Aby wyświetlać obraz z urządzeń wideo (takich jak kamery IP i kamery termiczne) i sterować nimi za pomocą plotera nawigacyjnego, zgodne urządzenie wideo musi być podłączone do plotera nawigacyjnego. Do podłączenia kamery PoE (Power over Ethernet) do sieci Garmin Marine Network trzeba zamontować złączkę izolacji układu PoE (Power over Ethernet) Garmin Marine Network. Złączka izolacji nie jest potrzebna do podłączenia kamery PoE (Power over Ethernet) do sieci Garmin BlueNet. Odwiedź stronę garmin.com, aby przejrzeć listę zgodnych urządzeń lub kupić złączkę izolacji układu PoE. Odwiedź stronę garmin.com/manuals/bluenet, aby zapoznać się z dodatkowymi informacjami na temat technologii Garmin BlueNet.

Do sieci Garmin można podłączyć wiele obsługiwanych kamer wideo. W danym momencie można wybrać i oglądać obraz z maksymalnie czterech źródeł wideo jednocześnie. Po podłączeniu kamery są automatycznie wykrywane przez sieć i wyświetlane na liście źródeł sygnałów.

Korzystanie z zapamiętanych ustawień wideo w kamerach podłączonych do sieci

Można zapisywać, aktywować i nadawać nazwy zapisanym ustawieniom wideo dla każdego źródła wideo podłączonego do sieci.

Zapisywanie zapamiętanych ustawień wideo w kamerze podłączonej do sieci

1. Na ekranie wideo dotknij ekranu.

   Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.
2. Naciśnij i przytrzymaj przycisk zapamiętanego ustawienia wideo.

   Zielone światło oznacza, że ustawienie zostało zapisane.

Nadawanie nazw zapamiętanym ustawieniom wideo w kamerze wideo podłączonej do sieci

1. Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia wideo** > **Zapamiętane**.
2. Wybierz zapamiętane ustawienie.
3. Wybierz **Zmień nazwę**.
4. Wpisz nazwę dla zapamiętanego ustawienia.

Aktywowanie zapamiętanego ustawienia wideo w kamerze podłączonej do sieci

Można szybko przywrócić ustawienia kamer podłączonych do sieci do zapamiętanych wartości.

1 Na ekranie wideo dotknij ekranu.
   Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.
2 Wybierz zapamiętane ustawienie wideo.
   W kamerze zostaną przywrócone domyślne wartości zapisane dla danego ustawienia.
   PORADA: Można też zapisywać i aktywować zapisane ustawienia, korzystając z menu wideo.

Ustawienia kamery

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji widoku kamery.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo w podczerwieni wybierz Opcje.

Złącz podczerwień: Umożliwia wybór efektu podczerwieni do trybu MSX® (dynamiczne obrazowanie wielospektralne) lub trybu CTV (Color Thermal Vision™) i pozwala połączyć te efekty.

Podczerwień/widzialne: Wyświetla obraz w podczerwieni lub w paśmie widzialnym.

Skanuj: Sondowanie otoczenia.

Mróz: Wstrzymanie obrazu kamery.

Zmień kolory: Wybór schematu kolorów obrazu w podczerwieni.

Zmień scenę: Wybór trybu obrazu w podczerwieni, np. dzień, noc, MOB lub dokowanie.

Ustawienia wideo: Otwieranie dalszych opcji wideo.

Ustawienia wideo

Niektóre kamery zapewniają dodatkowe opcje konfiguracji.

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia wideo**.

Ustaw wejście: Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

Lusterko: Odwrócenie obrazu, aby wyglądał tak, jak w lusterku wstecznym.

Czuwanie: Przejście kamery w tryb gotowości w celu oszczędzania energii i ochrony obiektywu, gdy urządzenie nie jest używane.

Pozycja wyjściowa: Ustawianie pozycji wyjściowej kamery.

Prędkość skanowania: Ustawienie szybkości poruszania się kamery podczas skanowania.

Szerokość skanowania: Ustawienie szerokości obrazu zarejestrowanego przez kamerę podczas skanowania.

Stabilizacja: Mechanicznie stabilizuje obraz.

Słabe oświetlenie: Optymalizuje wideo w środowiskach o słabym oświetleniu.

Proporcje: Ustawia proporcje obrazu.

Usuwanie zamglenia: Optymalizuje wideo w zamglonych środowiskach.

Dynamiczny zasięg: Ustawia zasięg na szeroki lub standardowy.

E. Stabilizacja: Stabilizuje obraz za pomocą procesowania oprogramowania obrazu.

Światło: Kontroluje zintegrowane źródło światła kamery w celu oświetlenia środowiska.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery.

Menu FLIR™: Zapewnia dostęp do ustawień kamery.

Powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo

Może być konieczne powiązanie kamery ze źródłem sygnału wideo.

1. Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Źródło**.
2. Wybierz kamerę.
3. Wybierz kolejno **Ustawienia wideo** > **Ustaw wejście**.
4. Wybierz źródło sygnału wideo.

Sterowanie ruchem kamery

NOTYFIKACJA

Nie kieruj kamery na słońce ani bardzo jasne obiekty. Może to spowodować uszkodzenie obiektywu.

Zawsze korzystaj z elementów sterujących lub przycisków plotera, aby przesuwać lub pochylać kamerę. Nie wolno ręcznie poruszać kamery. Ręczne poruszanie kamerą może spowodować jej uszkodzenie.

UWAGA: Ta funkcja jest dostępna wyłącznie po podłączeniu zgodnej kamery. Aby korzystać z tej funkcji, może być konieczna aktualizacja oprogramowania kamery.

Można sterować ruchem podłączonych kamer, które obsługują przesuwanie, pochylanie i powiększanie.

Sterowanie kamerami wideo za pomocą elementów sterujących wyświetlanych na ekranie

Elementy sterujące wyświetlane na ekranie umożliwiają sterowanie kamerami z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu). Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

1. Na ekranie wideo dotknij ekranu.

   Elementy sterujące wideo pojawią się na ekranie.
2. Wybierz opcję:
   - Aby przybliżyć lub oddalić, użyj przycisku powiększenia.
   - Aby przesuwać lub pochylać kamerę, korzystaj z róży kompasowej.

     PORADA: Naciśnij i przytrzymaj miejsce w róży kompasowej, aby kontynuować przesuwanie kamery w wybranym kierunku.

Sterowanie kamerą wideo za pomocą gestów

Jeśli kamera wideo podłączona do sieci ma funkcję obsługi za pomocą gestów, można sterować taką kamerą z funkcją PTZ (czyli przesuwania, pochylania i zoomu) za pomocą gestów bezpośrednio na ekranie plotera nawigacyjnego. Listę dostępnych funkcji można znaleźć w podręczniku użytkownika kamery.

PORADA: Gesty umożliwiają sterowanie nagrywaniem wideo bez konieczności wyświetlania elementów sterujących wideo.

1. Na ekranie wideo dotknij ekranu.
2. Wybierz opcję:
   - Aby przybliżyć lub oddalić obraz z kamery, użyj gestu zoomu przez rozciąganie.
   - Aby przesunąć lub pochylić kamerę, przesuń palcem po ekranie w wybranym kierunku.

Konfigurowanie wyświetlania filmów

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia są dostępne we wszystkich modelach kamer oraz ploterów nawigacyjnych.

1 Na ekranie wideo wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia wideo**.

2 Wybierz opcję:

- Aby wyświetlać filmy, korzystając z rozciągniętych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje** > **Obszar**. Obraz nie może być rozciągnięty bardziej, niż pozwalają na to wymiary, jakie zapewnia podłączone urządzenie wideo i nie może on wypełniać całego ekranu.
- Aby wyświetlać filmy, korzystając ze standardowych proporcji obrazu, wybierz kolejno **Proporcje** > **Standard.**.
- Aby dostosować jasność, wybierz **Jasność**, a następnie wybierz **Do góry**, **W dół** lub **Automatycznie**.
- Aby dostosować nasycenie kolorów, wybierz **Nasycenie**, a następnie wybierz **Do góry**, **W dół** lub **Automatycznie**.
- Aby dostosować kontrast, wybierz **Kontrast**, a następnie wybierz **Do góry**, **W dół** lub **Automatycznie**.
- Aby ploter nawigacyjny automatycznie wybierał format źródła, wybierz kolejno **Standard.** > **Automatycznie**.

Zmiana widoku z kamery

W przypadku korzystania z kompatybilnej kamery, takiej jak GC™ 245/255, możesz zmienić wygląd widoku z kamery.

1 Wybierz > **Statek** > **Wideo** > **Opcje**.

2 Jeśli do sieci podłączona jest więcej niż jedna kamera, wybierz opcję **Źródło** i wybierz kamerę do skonfigurowania.

3 Wybierz **Widok z kamery**, a następnie wybierz opcję:

- Aby uzyskać typowy widok z kamery, wybierz **Standard.**.
- Aby uzyskać widok szerokokątny z lekkimi zniekształceniami kołowymi, wybierz **Fish Eye**.

  UWAGA: Znaczniki odległości oraz linie pomocnicze nie są dostępne w przypadku korzystania z widoku z kamery **Fish Eye**.
- Aby uzyskać widok z góry statku, wybierz **Bird's Eye**.

  UWAGA: Widok z lotu ptaka jest dostępny tylko wtedy, gdy kamera została zamontowana przez producenta łodzi i jej system został prawidłowo skalibrowany. Podczas korzystania z widoku z lotu ptaka dostępne są znaczniki odległości, a nie linie pomocnicze.

Odbicie lustrzane lub obracanie obrazu z kamery

W przypadku korzystania z kompatybilnej kamery, takiej jak GC 245/255, możesz zmienić obraz z kamery w taki sposób, aby lepiej pasował do orientacji montażu.

1 Wybierz > **Statek** > **Wideo** > **Opcje**.

2 Jeśli w sieci jest więcej niż jedna kamera, wybierz opcję **Źródło** i wybierz kamerę.

3 Wybierz opcję:

- Aby wykonać odbicie lustrzane obrazu, wybierz opcję **Ustawienia wideo** > **Lusterko**.
- Aby obrócić obraz o 180 stopni, wybierz opcję **Instalacja** > **Odwrotny montaż**.

  UWAGA: Jeśli kamera została zamontowana przez producenta łodzi, mogła zostać zastosowana konfiguracja odwrócona, której nie można zmienić.

Konfigurowanie linii pomocniczych

W przypadku korzystania z kompatybilnej kamery, takiej jak GC 245/255, możesz skonfigurować linie pomocnicze, aby ułatwić dokowanie jednostki pływającej.

UWAGA: Jeśli kamera została zamontowana przez producenta łodzi, możliwe jest, że została ona już skonfigurowana pod kątem funkcji znaczników odległości, która różni się od funkcji linii pomocniczych. Możesz zmienić tę konfigurację tak, aby używać linii pomocniczych zamiast znaczników odległości, postępując zgodnie z poniższymi instrukcjami.

⚠ PRZESTROGA

Linie pomocnicze są konfigurowane przez użytkownika i służą wyłącznie jako odniesienie wizualne. Mogą one nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach i nie należy na nich polegać przy określaniu dokładnych odległości. Obowiązkiem użytkownika jest zapewnienie bezpiecznej eksploatacji statku i zwracanie uwagi na otoczenie podczas obsługi statku.

1. Wybierz > **Statek** > **Wideo** > **Opcje**.
2. Jeśli do sieci podłączona jest więcej niż jedna kamera, wybierz opcję **Źródło** i wybierz kamerę do skonfigurowania.
3. Wybierz opcję:
   - Jeśli kamera obsługuje znaczniki odległości i włączasz linie pomocnicze po raz pierwszy, wybierz opcję **Ustawienia wideo** > **Włącz linie nawigacji**, aby wyłączyć znaczniki odległości i skonfigurować linie pomocnicze.
   - Jeśli kamera nie obsługuje znaczników odległości, wybierz kolejno **Ustawienia wideo** > **Dostosuj linie nawigacji**.
4. Wybierz opcję **Do góry**, **W dół**, **Lewa** i **Prawa**, aby dostosować pierwszy punkt odniesienia.
5. Po ustawieniu pierwszego punktu odniesienia wybierz opcję **Następny**, aby dostosować kolejny punkt.
6. Powtórz ten proces, aby ustawić pozostałe trzy punkty.

   Zalecamy ustawienie punktów odniesienia tak, aby pionowe linie pokrywały się z krawędzią doku obok statku, a czerwona pozioma linia znajdowała się tuż przy rufie statku.
7. Po dostosowaniu wszystkich punktów odniesienia i zakończeniu konfigurowania linii pomocniczych wybierz opcję **Wróć**, aby wyjść.

PORADA: Możesz wybrać opcję Zapisz jako domyślne, aby zapisać tę konfigurację i przywołać ją później, wybierając opcję Przywróć domyślne.

Śledzenie kamerą

Z zaawansowanych funkcji śledzenia kamerą można korzystać po podłączeniu zgodnej kamery.

- Utrzymanie kamery na ustalonym kierunku kompasowym (Blokada kompasowa)
- Zablokowanie kamery na stałym kącie względem jednostki (Blokada na jednostce)
- Śledzenie celów za pomocą AIS, MARPA lub punktów trasy (nazywane również „slew-to-cue”)

Aby korzystać z dowolnych funkcji śledzenia kamerą, należy podłączyć kompatybilne czujniki i kamery do plotera nawigacyjnego za pomocą sieci Garmin BlueNet, sieci Garmin Marine Network lub sieci NMEA 2000.

Funkcje Blokada kompasowa oraz Blokada na jednostce wymagają podłączenia następujących czujników i kamer:

- Kamera morska z funkcją śledzenia, taka jak nowszy model kamery IP FLIR
- Antena GPS
- Czujnik kursu

  UWAGA: Aby zapewnić najlepszą jakość śledzenia kamerą, czujnik kursu powinien dostarczać 9-osiowe dane, w tym nachylenie, pochylenie i przechylenie.

Poza czujnikami i kamerami potrzebnymi do obsługi funkcji Blokada kompasowa oraz Blokada na jednostce należy połączyć te dodatkowe urządzenia z siecią Garmin BlueNet lub siecią Garmin Marine Network, aby zapewnić obsługę śledzenia AIS oraz MARPA:

- Aby śledzić cele za pomocą systemu AIS, należy podłączyć zgodny odbiornik AIS.
- Aby śledzić cele za pomocą MARPA, należy podłączyć zgodny radar.

Ustawianie kąta i wysokości kamery

Jeśli kamera obsługuje funkcję śledzenia kamerą, a wymagany sprzęt jest podłączony, należy skonfigurować kąt i wysokość kamery, aby uzyskiwać najlepsze rezultaty podczas korzystania z funkcji śledzenia kamerą.

Należy wykonywać drobne korekty, aż obraz z kamery będzie zadowalający, a funkcja śledzenia kamerą będą działać zgodnie z oczekiwaniami.

- Wartość Kąt kamery określa kąt, pod którym przednia część kamery jest skierowana względem przedniej części łodzi. Kąt kamery o wartości zero stopni oznacza, że przód kamery jest wyrównany do przedniej części łodzi.
- Wartość Wysokość kamery określa, jak wysoko kamera jest zamontowana nad czujnikiem kierunku.
- Aby ustawić kąt kamery, wybierz kolejno **Statek** > **Wideo** > **Opcje** > **Instalacja** > **Kąt kamery** i wprowadź wartość.
- Aby ustawić wysokość kamery, wybierz kolejno **Statek** > **Wideo** > **Opcje** > **Instalacja** > **Wysokość kamery** i wprowadź wartość.

Używanie Blokada kompasowa

Kamera z funkcją śledzenia może zostać zablokowana na kierunku kompasu niezależnie od kursu jednostki. Korzystanie z funkcji Blokada kompasowa wymaga użycia określonych czujników i urządzeń (*Śledzenie kamerą*, strona 209).

1. W razie potrzeby na ekranie wideo wybierz **Opcje** > **Źródło** i wybierz kompatybilną kamerę.
2. Przeciągnij ekran, aby skierować kamerę w wybranym kierunku.
3. Wybierz **Opcje** > **Śledzenie obiektu** > **Blokada kompasowa**.
4. Naciskaj **Wróć**, aż do powrotu do ekranu wideo.

   Widok z kamery dostosowuje się automatycznie, aby pokazywać określony kierunek podczas ruchu jednostki.
5. W razie potrzeby przeciągnij ekran, aby wyregulować kąt kamery.

   Funkcja Blokada kompasowa kontynuuje śledzenie, korzystając z wyregulowanego kąta kamery.
6. Aby zatrzymać śledzenie, wybierz kolejno **Opcje** > **Śledzenie obiektu** > **Przerwij śledzenie** > **Wróć**.

Korzystanie z Blokada na jednostce

Kamera obsługująca śledzenie może namierzyć cel, korzystając z informacji dostarczonych przez inne urządzenia podłączone do plotera nawigacyjnego. W zależności od celu, który chcesz śledzić, korzystanie z funkcji Blokada na jednostce wymaga określonego sprzętu (*Śledzenie kamerą*, strona 209).

1. W razie potrzeby na ekranie wideo wybierz **Opcje** > **Źródło** i wybierz kompatybilną kamerę.
2. Wybierz **Opcje** > **Śledzenie obiektu** i wybierz opcję:
   - Aby śledzić statek przy użyciu informacji o pozycji AIS, wybierz opcję **Lista AIS**.
   - Aby śledzić statek lub obiekt docelowy za pomocą informacji MARPA, wybierz opcję **Lista MARPA**.
   - Aby śledzić określoną lokalizację współrzędnych GPS, wybierz **Punkty**
3. Wybierz obiekt z listy i wybierz **Przejrzyj**.
4. Sprawdź szczegóły obiektu i wybierz opcję **Mon. przy uż. kamery**.
5. Naciskaj **Wróć**, aż do powrotu do ekranu wideo.

   Widok z kamery dostosowuje się automatycznie, aby wyświetlić wybrany statek lub obiekt w miarę przemieszczania się jednej z jednostek pływających.
6. W razie potrzeby przeciągnij ekran, aby wyregulować kąt kamery.

   Blokada na jednostce nadal śledzi statek lub obiekt, korzystając z wyregulowanego kąta kamery.
7. Aby zatrzymać śledzenie, wybierz kolejno **Opcje** > **Śledzenie obiektu** > **Przerwij śledzenie** > **Wróć**.

Kamery sportowe GarminVIRB®

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie wolno oglądać filmów lub zdjęć podczas sterowania łodzią. Nie zwracanie uwagi na warunku panujące na wodzie może doprowadzić do uszkodzeń łodzi, obrażeń ciała lub śmierci.

NOTYFIKACJA

W niektórych regionach robienie zdjęć i filmowanie osób bez ich zgody, a także publiczne prezentowanie takich zdjęć i filmów może zostać uznane za naruszenie prawa do ochrony prywatności. Użytkownik jest odpowiedzialny za znajomość i przestrzeganie stosowanych praw i przepisów dotyczących prywatności w danych regionach.

UWAGA: GarminVIRB Kamery sportowe zostaną wycofane. Informacje na temat obsługi istniejących kamer można znaleźć na stronie support.garmin.com.

Większość kamer sportowych VIRB można połączyć z ploterem nawigacyjnym w menu kamery (*Podłączanie kamery sportowej VIRB*, strona 211).

Kamerę VIRB 360 można połączyć za pomocą funkcji WPS (*Podłączanie kamery sportowej VIRB 360.*, strona 211).

W niniejszym podręczniku nazwa „kamera sportowa VIRB” dotyczy wszystkich modeli oprócz tych wymienionych w instrukcji w sekcji opisującej sposób podłączania. W tym przypadku, jak wspomniano powyżej, termin „kamera VIRB 360” odnosi się jedynie do modelu 360.

Podłączanie kamery sportowej VIRB 360.

Kamerę sportową VIRB 360 można połączyć z ploterem nawigacyjnym za pomocą funkcji WPS. Natomiast kamerę VIRB można połączyć za pośrednictwem ustawień kamery (*Podłączanie kamery sportowej VIRB*, strona 211).

1. Skonfiguruj sieć plotera nawigacyjnego Wi-Fi (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).
2. Umieść kamerę w pobliżu plotera nawigacyjnego.
3. W menu głównym kamery VIRB 360 wybierz kolejno **Bezprzewodowy** > **Wi-Fi**.
4. W razie potrzeby użyj przełącznika **Wi-Fi**, aby włączyć technologię Wi-Fi.
5. Naciśnij przycisk ▶, aby wybrać **WPS**, a następnie naciśnij **OK**.
6. Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Statek** > **VIRB®** > .

   Kamera wyszuka sieć Wi-Fi i nawiąże połączenie.

Od tej chwili kamerą można sterować przy pomocy plotera nawigacyjnego.

Podłączanie kamery sportowej VIRB

Kamerę sportową VIRB łączy się z ploterem nawigacyjnym za pomocą menu ustawień. Natomiast kamerę VIRB 360 można podłączyć za pośrednictwem aplikacji VIRB (*Podłączanie kamery sportowej VIRB 360.*, strona 211).

1. Skonfiguruj sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).
2. W menu głównym kamery VIRB wybierz kolejno **Bezprzewodowy** > **Wi-Fi** > **Stan**, aby włączyć technologię bezprzewodową kamery Wi-Fi.
3. Wybierz kolejno **Tryb** > **Połącz**.
4. Wybierz **Dodaj nowy**.

   Kamera wyszuka sieci Wi-Fi znajdujące się w pobliżu.
5. Wybierz sieć Wi-Fi plotera nawigacyjnego i wprowadź hasło.

   Aplikacja i kamera połączą się z siecią Wi-Fi plotera.

Od tej chwili kamerą można sterować przy pomocy plotera nawigacyjnego.

Sterowanie kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, musisz najpierw bezprzewodowo połączyć oba urządzenia.

Do plotera nawigacyjnego możesz podłączyć maksymalnie pięć kamer sportowych VIRB.

Po połączeniu kamery sportowej VIRB do plotera nawigacyjnego zostanie dodana nowa opcja do pozycji Statek. Korzystając z plotera nawigacyjnego, możesz rozpocząć i zakończyć nagrywanie na kamerze sportowej VIRB.

UWAGA: Obraz VIRB wyświetlany na ploterze nawigacyjnym jest w niższej rozdzielczości niż nagrania z kamery sportowej VIRB. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

1. Wybierz kolejno **Statek** > **VIRB®**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby zrobić zdjęcie, wybierz .
   - Aby rozpocząć nagrywanie, wybierz .

     Podczas nagrywania jest wyświetlana pozostała ilość pamięci.
   - Aby zatrzymać nagrywanie, ponownie wybierz .
   - Jeśli masz podłączoną więcej niż jedną kamerę sportową VIRB, użyj strzałek do przełączania między kamerami.
   - Aby wyświetlić przechowywane filmy lub obrazy, wybierz .
   - Aby przesunąć lub pochylić kamerę VIRB 360, przeciągnij palcem po ekranie.
   - Aby kamera VIRB 360 powróciła do pozycji wyjściowej, wybierz .

Sterowanie odtwarzaniem wideo w kamerze sportowej VIRB

Można odtwarzać filmy z kamery sportowej VIRB na ploterze nawigacyjnym.

UWAGA: Odtwarzanie z VIRB na ekranie plotera nawigacyjnego jest w takiej samej jakości, jak podgląd na żywo plotera nawigacyjnego. Aby wyświetlać obraz w wysokiej rozdzielczości, odtwórz wideo na komputerze lub telewizorze.

1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
2 Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
3 Wybierz film lub obraz.
4 Steruj odtwarzaniem za pomocą przycisków ekranowych lub opcji menu:
   - Aby zatrzymać film, wybierz .
   - Aby wstrzymać film, wybierz .
   - Aby wznowić film, wybierz .
   - Aby odtworzyć film, wybierz .
   - Aby przejść do przodu lub do tyłu filmu, przeciągnij suwak.

Usuwanie filmu VIRB

Możesz usunąć film lub obraz z kamery sportowej VIRB.

1 Otwórz film lub obraz VIRB do skasowania.
2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Skasuj plik**.

Włączanie pokazu slajdów filmów VIRB

Kamera sportowa VIRB pozwala przeglądać filmy i obrazy w formie pokazu slajdów.

1 Na ekranie **VIRB®** wybierz .
2 Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
3 Wybierz film lub obraz.
4 Wybierz kolejno **Opcje** > **Włącz pokaz slajdów**.

Aby zatrzymać pokaz slajdów, wybierz kolejno **Opcje** > **Zatrzymaj pokaz slajdów**.

Ustawienia kamery sportowej VIRB

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia mają zastosowanie do wszystkich modeli kamer.

Wybierz kolejno **Statek** > **VIRB®** > **Opcje**.

Nazwa: Umożliwia wpisanie nowej nazwy kamery sportowej VIRB.

Rejestrowanie: Rozpoczyna i kończy nagrywanie.

Zrób zdjęcie: Wykonuje zdjęcie ustawionego kadru.

Odtwarzanie: Wyświetlenie zarejestrowanych zdjęć i filmów.

Mróz: Wstrzymanie obrazu kamery.

Tryb uśpienia: Umożliwia włączenie w kamerze sportowej VIRB trybu niskiego poboru mocy, co pozwala przedłużyć czas działania baterii. Funkcja niedostępna w kamerach VIRB 360.

Ustawienia wideo: Konfiguruje ustawienia obrazu wideo (*Konfiguracja ustawień wideo kamery sportowej VIRB*, strona 213).

Edytuj nakładki: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 20).

Konfiguracja ustawień wideo kamery sportowej VIRB

UWAGA: Nie wszystkie opcje i ustawienia mają zastosowanie do wszystkich modeli kamer.

Wybierz kolejno **Statek** > **VIRB®** > **Opcje** > **Ustawienia wideo**.

Proporcje: Ustawia proporcje obrazu.

Tryb wideo: Ustawia tryb wideo. Na przykład można wybrać Zwolnione tempo HD, aby nagrywać filmy w zwolnionym tempie.

Rozmiar wideo: Umożliwia ustawienie rozmiaru filmów lub ich rozdzielczości w pikselach.

Szy. rej. wideo: Ustawia liczbę klatek na sekundę.

Znacznik czasowy filmu: Dodaje datę i godzinę nagrania filmu.

Znacznik czasu zdjęcia: Dodaje datę i godzinę zrobienia zdjęcia.

Roz. zdjęcia: Umożliwia ustawienie rozmiaru zdjęć lub ich rozdzielczości w pikselach.

Pole wyśw.: Ustawianie stopnia powiększenia.

Tryb obiektywu: Wskazuje, którego obiektywu lub których obiektywów kamera używa podczas nagrywania filmu.

Lusterko: Pozwala zastosować efekt odbicia lub przerzucenia do obrazu nagrania.

Obrót: Umożliwia zmianę kąta kamery.

Dodawanie elementów sterujących kamery sportowej VIRB do innych ekranów

Aby móc sterować kamerą sportową VIRB za pomocą plotera nawigacyjnego, trzeba nawiązać połączenie bezprzewodowe między urządzeniami ((*Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego*, strona 34)).

Można dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB do innych ekranów. Dzięki temu można włączać i wyłączać nagrywanie, korzystając z plotera nawigacyjnego.

1 Otwórz ekran, do którego chcesz dodać pasek sterowania kamery sportowej VIRB.

2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj nakładki** > **Pasek dolny** > **Pasek kamery VIRB**.

Przeglądając ekran z elementami sterującymi kamery sportowej VIRB, można wybrać , aby włączyć tryb pełnoekranowy kamery sportowej VIRB.

HDMI — uwagi dotyczące obrazu

NOTYFIKACJA

W celu uniknięcia korozji spowodowanej wilgocią podczas podłączania plotera nawigacyjnego do źródła sygnału wideo lub wyświetlacza należy użyć kabli Garmin GPSMAP. Nie wolno podłączać odtwarzacza multimedialnego bezpośrednio do tylnej części plotera nawigacyjnego. Użycie innych kabli lub podłączenie odtwarzacza multimedialnego bezpośrednio do tylnej części plotera nawigacyjnego spowoduje utratę gwarancji.

Te modele plotera nawigacyjnego przyjmują sygnał wideo ze źródeł sygnału wideo HDMI, takich jak urządzenie Chromecast™ lub odtwarzacz Blu-Ray™.

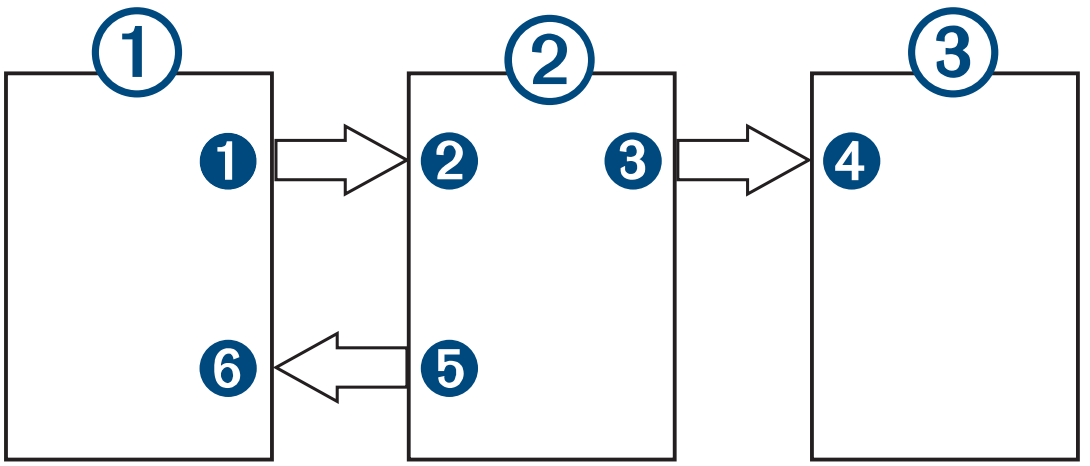
W przypadku ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8000 chronione treści HDMI (treści HDCP) możesz wyświetlić na ekranie wyświetlacza wielofunkcyjnego plotera nawigacyjnego oraz na podłączonym źródle sygnału wideo. Natomiast nie możesz wyświetlać tych treści na zewnętrznym ekranie. Nie można wyświetlić zawartości HDCP na ekranie podłączonym do czarnej skrzynki GPSMAP 8700. W razie potrzeby zapoznaj się z instrukcją obsługi źródła wideo, aby sprawdzić, czy funkcja HDCP może być wyłączona dla źródła. W przypadku ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 9000 treści HDCP możesz wyświetlić na zewnętrznym monitorze obsługującym branżowe standardy HDCP.

Obraz wideo HDMI jest udostępniany w sieci Garmin BlueNet i Garmin Marine Network, ale nie w sieci NMEA 2000. Treści HDCP nie mogą być udostępniane przez sieć Garmin ploterom nawigacyjnym z serii GPSMAP 8000 lub starszym modelom. Treści HDCP mogą być udostępniane przez plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 wyłącznie innym ploterom nawigacyjnym z serii GPSMAP 9000 połączonym z siecią Garmin BlueNet.

Długość opcjonalnego przewodu Garmin GPSMAP HDMI wynosi 4,5 m (15 stóp). W razie konieczności użycia dłuższego przewodu należy skorzystać wyłącznie z aktywnego przewodu HDMI. Do połączenia dwóch przewodów HDMI wymagana jest złączka HDMI.

Aby zasilić odtwarzacz multimedialny za pomocą portu USB w ploterze nawigacyjnym, użyj przewodu adaptacyjnego. Port USB w ploterze nawigacyjnym z serii GPSMAP 8000 i port USB DRD w ploterze nawigacyjnym z serii GPSMAP 9000 mogą dostarczyć maks. 2,5 W, aby zasilić odtwarzacz multimedialny. Port USB w ploterze nawigacyjnym z serii GPSMAP 9000 może dostarczyć maks. 4,5 W, aby zasilić odtwarzacz multimedialny

Wszystkie połączenia przewodów należy wykonywać w suchym otoczeniu.



Urządzenia

Element	Urządzenie
1	Źródło HDMI, takie jak urządzenie Chromecast
2	Ploter nawigacyjny GPSMAP
3	Monitor, np. komputer lub telewizor

Połączenia

Z	Na	Przewód
1 Port HDMI OUT źródła HDMI	2 Port HDMI IN plotera nawigacyjnego	Przewód Garmin HDMI
3 Port HDMI OUT plotera nawigacyjnego	4 Port HDMI IN monitora	Przewód Garmin HDMI
5 Port USB OTG/USB DRD/USB plotera nawigacyjnego	6 Port USB źródła HDMI	Przewód adaptacyjny do zasilania źródła HDMI, jeśli to możliwe (w zależności od modelu plotera nawigacyjnego i portu USB moc 2,5 W lub 4,5 W)

Sterowanie dźwiękiem HDMI

Możesz sterować ustawieniami dźwięku źródeł wideo HDMI.

1 W źródle wideo HDMI wybierz **Opcje**.

2 Wybierz opcję:

- Aby wyłączyć dźwięk, wybierz **Wyłączono**.
  Na ekranie obrazu pojawi się ikona .
- Aby włączyć dźwięk HDMI, wybierz **Włączono**.
  Na ekranie obrazu pojawi się ikona .
- Aby zawsze odtwarzać dźwięk HDMI, nawet jeśli obraz HDMI nie jest odtwarzany, wybierz **Ciągle włączone**.
  Na ekranie obrazu pojawi się ikona .

Parowanie kamery sportowej GC 100 za pomocą plotera nawigacyjnego Garmin

Przed podłączeniem urządzenia bezprzewodowego do sieci bezprzewodowej plotera nawigacyjnego najpierw skonfiguruj sieć plotera nawigacyjnego Wi-Fi (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi*, strona 34).

UWAGA: Przed sparowaniem kamery z ploterem nawigacyjnym może być konieczne naładowanie jej wewnętrznego akumulatora. Wewnętrzny akumulator można ładować za pomocą zasilanego uchwytu kamery albo podłączyć kamerę do źródła zasilania za pomocą kabla micro-USB (brak w zestawie). Port micro-USB znajduje się z przodu kamery, za zaślepką ochronną.

1. Umieść kamerę w odległości nie większej niż 76 m (250 stóp) od plotera nawigacyjnego. Następnie wciśnij szybko ⏻ trzykrotnie

   Dioda LED zacznie migać na niebiesko.
2. W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Kamera Garmin** > **Start**.

   Po sparowaniu z kamerą ploter nawigacyjny wyświetli powiadomienie.

System kamer widoku otoczenia

⚠ OSTRZEŻENIE

Nie należy polegać wyłącznie na tym systemie podczas przybijana do brzegu i sterowania jednostką pływającą.

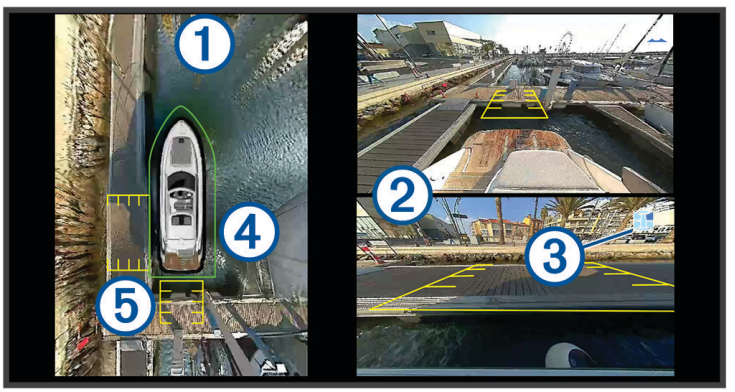
Obiekty widoczne na kamerach mogą być bliżej niż się wydają na obrazie.

System ten służy do zwiększania świadomości sytuacyjnej, o ile jest używany prawidłowo. Jego nieprawidłowe używanie może rozpraszać uwagę przez obraz na wyświetlaczu. Ze względu na brak obserwacji otoczenia podczas dokowania i obsługiwania jednostki pływającej można nie zauważyć przeszkód lub niebezpieczeństw w wodzie bądź wokół łodzi i doprowadzić do wypadku skutkującego uszkodzeniem mienia, obrażeniami ciała lub śmiercią.

System kamer widoku otoczenia to zbiór specjalnych kamer zainstalowanych i skonfigurowanych, tak aby zapewnić pełny widok z lotu ptaka jednostki pływającej i łatwą obserwację jej bezpośredniego otoczenia. Można również oglądać obraz z poszczególnych kamer systemu, aby wspomóc się podczas manewrowania i dobijania do brzegu.

System kamer Surround View jest dostępny tylko w niektórych jednostkach i jest montowany fabrycznie przez producenta łodzi.

Aby zobaczyć ekran kamery widoku otoczenia, na ekranie głównym wybierz **Statek** > **Widok otoczenia**.



Element	Opis	Informacje
①	Bird’s eye	Widok z lotu ptaka jest zawsze widoczny na ekranie kamery widoku otoczenia. Widok z lotu ptaka można dołączyć do innego ekranu, np. do mapy.
②	Obrazy z poszczególnych kamer	Domyślnie na ekranie kamer widoku otoczenia wyświetlane są obrazy z dwóch osobnych kamer. Można to zmienić, aby zamiast tego wyświetlany był obraz z tylko jednej kamery. Można też szybko zmienić kamery, z których mają być wyświetlane obrazy.
③	Wskaźnik wybranej kamery	Wskaźnik ten określa kamerę, z której wyświetlany jest dany obraz.
④	Wirtualny odbojnik	Istnieje możliwość aktywowania i skonfigurowania wirtualnego odbojnika, który jest wyświetlany jako linia w widoku z lotu ptaka, która pomaga w ocenie odległości do obiektów znajdujących się w pobliżu łodzi.
⑤	Znacznik odległości	Funkcja ta ułatwia ocenę odległości podczas manewrowania i przybijania do brzegu.

Zmiana kamery

Kamerę wyświetlającą obraz na żywo można zmienić na ekranie Widok otoczenia.

1 Na ekranie **Widok otoczenia** dotknij obraz kamery, który chcesz zmienić.
2 Dotknij i kamerę, z której obraz chcesz oglądać.

Wyświetlanie obrazu z kamery na pełnym ekranie

Bieżący obraz z dowolnej kamery można przełączyć na widok pełnoekranowy.

UWAGA: Obraz z poszczególnych kamer można również oglądać w systemie kamer widoku otoczenia na ekranie Wideo.

1 Na ekranie **Widok otoczenia** wybierz kamerę, z której obraz chcesz zobaczyć na pełnym ekranie.
2 Wybierz .

Kamera przełączy się w widok pełnego ekranu, na którym można powiększać i przesuwać obraz za pomocą elementów sterujących.

Aby wrócić do ekranu Widok otoczenia, wybierz .

Zmiana układu systemu kamer widoku otoczenia

Układ ekranu Widok otoczenia można zmienić, aby oprócz widoku z lotu ptaka wyświetlany był na nim również obraz z jednej lub dwóch oddzielnych kamer.

1 Na ekranie **Widok otoczenia**, wybierz **Opcje** > **Układ**.
2 Wybierz układ.

Wyświetlanie i ukrywanie wirtualnego odbojnika

Wirtualny odbojnik to regulowana linia obwodu, jaką można ustawić wokół łodzi. Wirtualny odbojnik wyświetla się tylko w widoku z lotu ptaka i może ułatwić ocenę, jak blisko łodzi znajdują się obiekty.

1 Na ekranie kamery Surround View wybierz kolejno **Opcje** > **Czujnik odległości**.
2 Wybierz opcję
   - Aby wyświetlić standardowy wirtualny odbojnik, wybierz **Włączono**
   - Aby wyświetlić wirtualny odbojnik, który wykrywa obiekty i wskazuje potencjalne kolizje, wybierz **Aktywne** (*Wykrywanie obiektów i alert punktów alarmowych*, strona 219).

Regulowanie wirtualnego odbojnika

Przed przystąpieniem do regulacji w widoku z lotu ptaka musi być wyświetlany wirtualny odbojnik.

1 Na ekranie kamery widoku otoczenia wybierz kolejno **Opcje** > **Czujnik odległości** > •••.
2 Zwiększ lub zmniejsz zakres linii wirtualnego odbojnika.
3 Wybierz **Wróć**.

Wyświetlanie znacznika odległości

Znacznik odległości można wyświetlić w celu lepszego określania odległości podczas manewrowania i przybijania do brzegu.

Znaczniki odległości wyświetlane w widoku z lotu ptaka są ustalane przez kamery wybrane dla poszczególnych obrazów.

1 Na ekranie kamery Surround View wybierz kolejno **Opcje** > **Znacznik odległości**.
2 Wybierz opcję
   - Aby wyświetlić standardowy znacznik odległości, wybierz **Włączono**
   - Aby wyświetlić znacznik odległości, który wykrywa obiekty i wskazuje potencjalne kolizje, wybierz **Aktywne** (*Wykrywanie obiektów i alert punktów alarmowych*, strona 219).

Sterowanie ruchem kamery otoczenia

Za pomocą plotera nawigacyjnego można sterować ruchem kamer otoczenia, w tym przesuwaniem, pochyleniem i powiększeniem (*Sterowanie ruchem kamery*, strona 206).

Zmiana nazwy kamery

Nazwy kamer można zmienić w systemie kamer widoku otoczenia.

1 Na ekranie **Widok otoczenia** wybierz **Opcje** > **Zmień nazwy kamer**.
2 Wybierz kamerę, której nazwę chcesz zmienić.
3 Wpisz nową nazwę dla kamery.
4 Wybierz **Opcje** > **Zmień nazwy kamerGotowe**.

Ustawianie kamery na odbity obraz z rufy

Możesz ustawić kamerę w taki sposób, aby wyświetlała odbity obraz z rufy, dzięki czemu kamera wyświetla taki obraz, jaki byłby widoczny w lusterku wstecznym. Odbity obraz z rufy przydaje się podczas dokowania łodzi.

Na ekranie widoku otoczenia z kamery wybierz kolejno **Opcje** > **Odbij obraz z kamery na rufie**.

Wykrywanie obiektów i alert punktów alarmowych

⚠ OSTRZEŻENIE

Użytkownik jest odpowiedzialny za skonfigurowanie pożądanych odległości dla tych funkcji. Firma Garmin nie potwierdza skuteczności wybranych odległości.

Wykrywanie obiektów i alerty punktów alarmowych są narzędziami służącymi wyłącznie do podnoszenia świadomości sytuacyjnej podczas dokowania łodzi i mogą nie zapobiegać kolizjom we wszystkich okolicznościach. To użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją jednostką, zwracanie uwagi na otoczenie oraz kierowanie się zdrowym rozsądkiem na wodzie przez cały czas.

Funkcje te są przeznaczone wyłącznie do użytku podczas dokowania łodzi. Korzystanie z tych funkcji w innych sytuacjach odbywa się na ryzyko użytkownika.

Widoczność, oświetlenie i inne warunki środowiskowe mogą mieć wpływ na działanie tej funkcji. Podczas dokowania łodzi użytkownik musi zwracać uwagę na otoczenie.

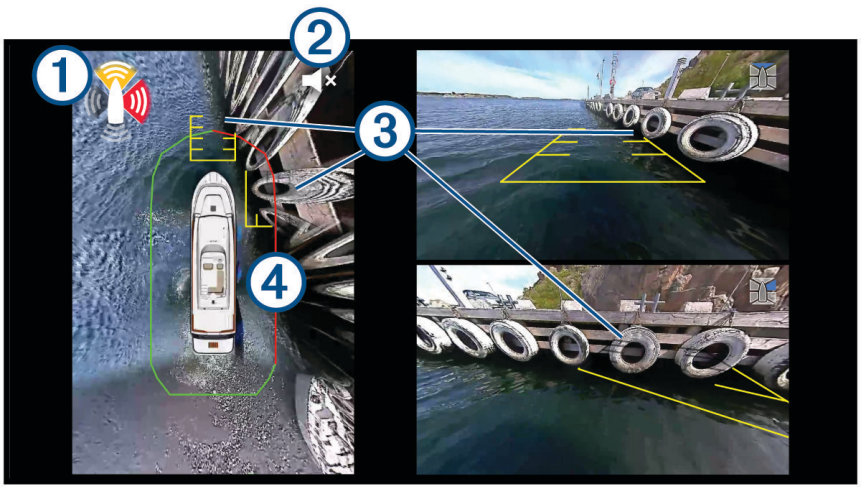
⚠ PRZESTROGA

Domyślnie sygnalizator zbliżeniowy jest wyłączony. Aby otrzymywać alerty punktu alarmowego, uruchom sygnalizator zbliżeniowy, a następnie włącz jego dźwięk i sprawdź, czy włączono odpowiednie ustawienia sygnalizatora (*Włączanie sygnalizatora zbliżeniowego*, strona 220). Brak dźwięku alertu punktu alarmowego może prowadzić do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

System kamer Surround View umożliwia automatyczne wykrywanie obiektów znajdujących się w określonej odległości oraz wyzwalanie alertów wizualnych i dźwiękowych. Służy on wyłącznie ułatwieniu dokowania.

Gdy wirtualny odbojnik i znacznik odległości są ustawione razem lub osobno jako Aktywne, automatycznie wykrywają obiekty, które stykają się z odbojnikiem lub znacznikiem, a obszary te zmieniają kolor w celu identyfikacji obiektów i wyzwolenia alertu dotyczącego potencjalnej kolizji. Ustawienie to jest współdzielone ze wszystkimi kompatybilnymi wyświetlaczami połączonymi w sieci.

Możesz również włączyć i skonfigurować sygnalizator zbliżeniowy w taki sposób, aby wyzwalał dźwięk w przypadku wykrycia obiektów znajdujących się w określonej odległości. Niektóre ustawienia sygnalizatora zbliżeniowego są współdzielone w sieci, ale nie wszystkie. Na każdym wyświetlaczu, w którym chcesz odbierać alerty dźwiękowe, może być konieczne skonfigurowanie poszczególnych ustawień (*Włączanie sygnalizatora zbliżeniowego*, strona 220).



①	Powiadomienie o alercie sygnalizatora zbliżeniowego. Wskazuje obszar łodzi wysyłający alert punktu alarmowego (lewa i prawa burta, dziób i rufa). Kolor zacienionego obszaru wskazuje szacowaną powagę alertu: • Żółty: poziom 1 — powolny, powtarzany sygnał dźwiękowy • Pomarańczowy: poziom 2 — szybszy, powtarzany sygnał dźwiękowy • Czerwony: poziom 3 — ciągły sygnał dźwiękowy
②	Stan sygnalizatora zbliżeniowego (*Wykrywanie obiektów i alert punktów alarmowych*, strona 219) **PORADA:** Możesz wybrać tę ikonę, aby szybko wyciszyć sygnalizator zbliżeniowy lub włączyć ponownie jego dźwięk.
③	Szare zacienione linie oznaczają obiekty wykryte na znaczniku odległości
④	Czerwone linie oznaczają obiekty wykryte na wirtualnym odbojniku

Włączanie sygnalizatora zbliżeniowego

⚠ PRZESTROGA

Domyślnie sygnalizator zbliżeniowy jest wyłączony. Aby otrzymywać alerty punktów alarmowych, uruchom sygnalizator zbliżeniowy, a następnie włącz jego dźwięk i sprawdź, czy ustawienie systemowe Sygnał dźwiękowy jest włączone. Brak dźwięku alertu punktu alarmowego może prowadzić do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

Możesz aktywować alert punktu alarmowego i skonfigurować sposób jego działanie w przypadku wykrycia obiektów przy określonych miejscach na łodzi. Niektóre ustawienia są współdzielone ze wszystkimi połączonymi w sieci ploterami nawigacyjnymi, a z kolei inne muszą być indywidualnie ustawione na każdym ploterze nawigacyjnym.

- Aktywowane i dezaktywowane miejsca na łodzi są współdzielone w sieci.
- Stan samego sygnalizatora nie jest współdzielony w sieci. Musisz osobno włączyć, wyłączyć lub wyciszyć sygnalizator zbliżeniowy w każdym ploterze nawigacyjnym.

1. Na ekranie kamery Surround View wybierz kolejno **Opcje** > **Sygnalizator zbliżeniowy**.
2. Wybierz miejsca na łodzi, dla których chcesz włączyć sygnalizator zbliżeniowy.

   UWAGA: Aby włączyć sygnalizator dźwiękowy, musisz wybrać co najmniej jedno miejsce na łodzi.
3. W razie potrzeby wybierz **Sygnał dźwiękowy**, aby włączyć dźwięk sygnalizatora zbliżeniowego.

Działanie wyciszonego sygnalizatora zbliżeniowego

⚠ PRZESTROGA

Nawet jeśli sygnalizator zbliżeniowy jest włączony wraz z włączonym dźwiękiem, opuszczenie ekranu Widok otoczenia powoduje jego wyciszenie. Aby ponownie włączyć jego dźwięk, wróć do ekranu Widok otoczenia.

Sygnalizator zbliżeniowy podlega wyciszeniu i ponownemu włączeniu dźwięku w różnych sytuacjach:

- W urządzeniu z ekranem dotykowym dotknięcie wycisza sygnalizator lub ponownie włącza jego dźwięk.
- W urządzeniu z przyciskami wybranie kolejno **Opcje** > **Sygnalizator zbliżeniowy** wycisza sygnalizator lub ponownie włącza jego dźwięk.
- Opuszczenie ekranu Widok otoczenia powoduje wyciszenie sygnalizatora zbliżeniowego. Powrót do ekranu Widok otoczenia ponownie włącza dźwięk sygnalizatora.
- Po wyłączeniu wszystkich alarmów w ploterze nawigacyjnym sygnalizator zbliżeniowy zostanie również wyłączony (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228).
- Funkcja ta służy wyłącznie do dokowania, zatem podczas rejsu, gdy prędkość jednostki pływającej przekracza 16 km/h (10 mil/h), sygnalizator zbliżeniowy zostaje wyciszony. Natomiast gdy prędkość jednostki pływającej spada poniżej 16 km/h (10 mil/h), dźwięk sygnalizatora zostaje ponownie włączony.

Sterowanie oświetleniem LED

Jeśli zainstalowano kontroler światła Garmin Spectra™, można użyć plotera nawigacyjnego do aktywacji i zmiany podłączonych świateł LED. Światła LED można szybko włączać i wyłączać, a także regulować jasność, kolor i efekty. Można także tworzyć grupy połączonych świateł LED i wyspecjalizowanych scen, aby szybko przełączać różne światła i efekty świetlne.

Gdy kompatybilny zestaw stereo Fusion jest podłączony do tego samego NMEA 2000, co kontroler światła Garmin Spectra i ploter nawigacyjny, można sterować oświetleniem z zestawu stereo i konfigurować światła, tak aby reagowały na muzykę odtwarzaną w zestawie stereo.

Aby uzyskać dostęp do sterowania oświetleniem LED na ploterze nawigacyjnym, należy zainstalować co najmniej jeden kontroler światła Garmin Spectra i podłączyć światła LED. Szczegółowe informacje na temat instalacji znajdują się w instrukcji instalacji dołączonej do kontrolera światła Garmin Spectra.

Dostęp do ekranu oświetlenia LED można uzyskać, wybierając kolejno **Moja łódź** > **Oświetlenie**.

⚠ OSTRZEŻENIE

Ustawienie niektórych efektów świetlnych LED lub ustawienie świateł LED, tak aby reagowały na muzykę, może spowodować miganie świateł w różnych odstępach czasu. Skonsultuj się z lekarzem, jeśli cierpisz na epilepsję lub masz zwiększoną wrażliwość na jasne lub migające światło.

NOTYFIKACJA

Zanim będzie można sterować podłączonymi światłami za pomocą plotera nawigacyjnego lub kompatybilnego zestawu stereo, należy najpierw zainicjować światła (*Uruchamianie podłączonych diod LED*, strona 221).

Używanie niektórych kolorów LED na statku, takich jak czerwony i zielony, może naruszać prawa, przepisy i normy związane z użytkowaniem i/lub działaniem morskich świateł nawigacyjnych. Użytkownik ponosi odpowiedzialność za przestrzeganie wszelkich stosownych przepisów prawa, regulacji i norm. Garmin nie ponosi odpowiedzialności za jakiekolwiek grzywny, kary, oskarżenia lub szkody, które mogą zostać poniesione z powodu braku zgodności z przepisami.

Konfiguracja kontrolera światła LED

Można skonfigurować informacje o podłączonych kontrolerach światła Garmin Spectra i podłączonych światłach LED. Przed użyciem świateł LED w oprogramowaniu podłączonego plotera nawigacyjnego lub zestawu stereo należy zdefiniować ich typ.

Uruchamianie podłączonych diod LED

Przed przystąpieniem do interakcji z podłączonymi diodami LED za pomocą plotera nawigacyjnego lub zestawu stereo uruchom najpierw diody, podając informacje o typie źródła światła obsługiwanego przez podłączone diody LED.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno**Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.

   Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych diod. Każda dioda oznaczona żółtym okręgiem i Nieużywane jako Emitowane światło musi zostać uruchomiona, zanim będzie dostępna do pracy z systemem.
2. Wybierz diodę z listy po lewej stronie.
3. Wybierz **Emitowane światło**, a następnie wybierz typ podłączonych diod LED:
   - **RGB**: podłączone przyciemniane diody LED obsługują pełną gamę kolorów.
   - **RGBW**: podłączone przyciemniane diody LED obsługują pełną gamę kolorów i wysokiej jakości białe światło.
   - **CRGBW**: podłączone przyciemniane diody LED obsługują pełną gamę kolorów i białe światło o różnej temperaturze.
   - **Jednokanałowe**: przyciemniane diody LED obsługują jeden określony kolor.

   PORADA: Możesz wybrać Zidentyfikuj, aby podświetlić wybraną diodę w celu identyfikacji i przetestowania wybranego typu LED.
4. Powtórz powyższy proces dla wszystkich podłączonych świateł, aż wszystkie wybrane diody LED zostaną uruchomione.

Zmiana nazwy oświetlenia LED

Podłączonemu oświetleniu LED można nadać niestandardową nazwę, aby ułatwić jego identyfikację na ekranie sterowania oświetleniem LED i w menu konfiguracji.

UWAGA: Niestandardowe nazwy świateł LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub sieci Garmin Marine Network. Niestandardowe nazwy świateł LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000, dlatego należy podłączyć urządzenia za pomocą sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network, aby uzyskać najlepszą obsługę między urządzeniami.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.

   Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych diod.
2. Wybierz światło, którego nazwę chcesz zmienić.
3. Wybierz **Zmień nazwę** i wprowadź nową nazwę oświetlenia.

Kojarzenie diod LED ze strefami dźwięku

Jeśli kontroler światła Garmin Spectra jest połączony z tą samą siecią NMEA 2000 co kompatybilny zestaw stereo Fusion, możesz powiązać podłączone światła ze strefą dźwięku. Po powiązaniu świateł ze strefą dźwięku w zestawie stereo możesz skonfigurować światła tak, aby synchronizowały się z muzyką odtwarzaną w powiązanej strefie dźwięku.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.

   Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.
2. Z listy po lewej stronie wybierz światło, które chcesz powiązać ze strefą audio.
3. Wybierz kolejno **Strefy dźwięku** > **Wybierz strefę dźwięku**.

   Zostanie wyświetlona lista stref dźwięku we wszystkich połączonych kompatybilnych zestawach stereo Fusion.
4. Wybierz strefę dźwięku, z którą chcesz powiązać światła.

Zmiana nazwy kontrolera światła LED

Domyślnie wszystkie kontrolery światła podłączone do tej samej sieci NMEA 2000 co ploter nawigacyjny mają przypisaną nazwę ogólną. Podłączonym kontrolerom można zmienić nazwy w celu łatwiejszej identyfikacji.

UWAGA: Informacje o kontrolerze światła, takie jak historia podłączonych kontrolerów i nazw niestandardowych, są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network. Informacje te nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000, dlatego należy więc połączyć urządzenia za pomocą sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network, aby uzyskać najlepszą obsługę między urządzeniami.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Kontrolery światła**.

   Wyświetlona zostanie lista wszystkich podłączonych kontrolerów światła.
2. Wybierz kontroler światła.
3. Wybierz **Zmień nazwę** i wprowadź nową nazwę kontrolera światła.

Demontaż kontrolera światła LED

Po podłączeniu kontrolera światła do tej samej sieci NMEA 2000, w której znajduje się ploter nawigacyjny, informacje o kontrolerze światła są zapisywane w ploterze nawigacyjnym, nawet jeśli sterownik oświetlenia zostanie odłączony. W przypadku całkowitego usunięcia kontrolera lub zastąpienia go nowym kontrolerem można usunąć zapisane informacje o starym kontrolerze z plotera nawigacyjnego.

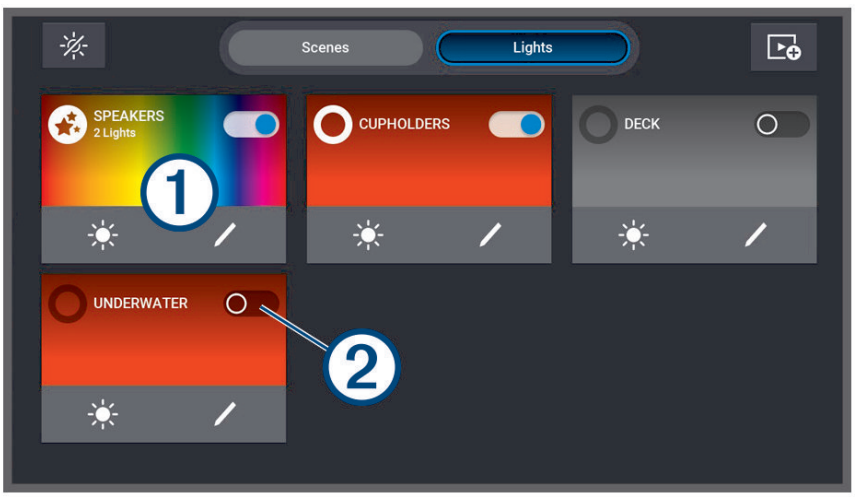
UWAGA: Informacje o kontrolerze światła, takie jak historia podłączonych kontrolerów i nazw niestandardowych, są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network. Informacje te nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000, dlatego należy więc połączyć urządzenia za pomocą sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network, aby uzyskać najlepszą obsługę między urządzeniami.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Kontrolery światła**.

   Wyświetlona zostanie lista wszystkich podłączonych kontrolerów światła. Odłączone kontrolery są oznaczone czarnym znakiem X.
2. Wybierz kontroler światła, który chcesz usunąć.
3. Wybierz **Zapomnij**.

Ekran sterowania oświetleniem LED

Dostęp do ekranu oświetlenia LED można uzyskać, wybierając kolejno **Moja łódź** > **Oświetlenie**.



	Wyłącza wszystkie podłączone światła i scenariusz.
Scenariusze	Wyświetla wszystkie utworzone scenariusze.
Światła	Wyświetla wszystkie podłączone światła LED i grupy świateł.
	Tworzy nowy scenariusz.
1	Nazwa i informacje o świetle, grupie świateł lub scenariuszu. Wybierz, aby włączyć lub wyłączyć światło lub grupę świateł. Wybierz, aby rozpocząć scenariusz.
2	Pokazuje, czy światło lub grupa świateł są włączone lub wyłączone.
	Szybka regulacja jasności światła, grupy świateł lub scenariuszy.
	Szybko edytuj właściwości, kolor i efekty światła, grupy świateł lub scenariuszy.

Włączanie i wyłączanie świateł LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Opcje** > **Edytuj światło**.

Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.

2 Wybierz światło lub grupę świateł.

3 Wybierz **Włącz** lub **Wyłącz**.

PORADA: Możesz wybrać przełącznik na świetle lub grupie świateł bezpośrednio z ekranu sterowania oświetleniem, aby szybko włączać i wyłączać światła i grupy świateł.

Regulacja jasności światła LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj światło**.

Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.

2 Wybierz światło lub grupę świateł, które chcesz edytować.

3 Dostosuj poziom jasności w dolnej części ekranu dla wybranego światła lub grupy świateł.

PORADA: Możesz wybrać ☀ na świetle lub grupie świateł bezpośrednio z ekranu sterowania oświetleniem, aby szybko dostosować jasność światła lub grupy świateł.

Zmiana koloru światła LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj światło**.

Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.

2 Wybierz światło lub grupę świateł.

3 Wybierz kolejno **Wybór koloru** > **Kolor**.

4 W zależności od typu podłączonego światła wybierz opcję:

- Aby zmienić kolor RGB podłączonego światła, wybierz **Kolor**.
- Aby zmienić odcień białego światła, wybierz **Biały**.

Wyświetlane jest okno gradientu koloru lub światła białego wraz z zestawem wcześniej zdefiniowanych kolorów lub wyborów światła białego.

5 Wybierz kolor lub odcień bieli.

PORADA: Aby szybko dostosować kolor lub efekt dla światła lub grupy świateł, możesz wybrać ikonę ✎ bezpośrednio na ekranie sterowania oświetleniem.

Zmiana efektów świetlnych LED

⚠ OSTRZEŻENIE

Wybranie niektórych efektów świetlnych LED może spowodować miganie świateł w różnych odstępach czasu. Skonsultuj się z lekarzem, jeśli cierpisz na epilepsję lub masz zwiększoną wrażliwość na jasne lub migające światło.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj światło**.

Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.

2 Wybierz światło lub grupę świateł, które chcesz edytować.

3 Wybierz kolejno **Efekty** > **Efekt**.

Zostanie wyświetlona lista wcześniej zdefiniowanych efektów świetlnych.

4 Wybierz efekt z listy.

Na ekranie zostaną wyświetlone kolory i wzory zawarte w efekcie, a światło lub grupa świateł, których dotyczy efekt, zaczną korzystać z wybranego efektu.

5 W razie potrzeby wybierz **Efekt**, a następnie inny efekt, aż światło lub grupa świateł będzie używać preferowanego efektu.

PORADA: Możesz wybrać ✎ na świetle lub grupie świateł bezpośrednio z ekranu sterowania oświetleniem, aby szybko dostosować efekt lub kolor światła lub grupy świateł.

Ustawianie świateł LED tak, aby reagowały na muzykę

Aby można było korzystać z funkcji Synch. dźwięku i ustawić reagowanie świateł na muzykę odtwarzaną przez zestaw stereo, należy powiązać światło lub grupę świateł ze strefą audio w podłączonym kompatybilnym zestawie stereo (*Kojarzenie diod LED ze strefami dźwięku*, strona 222).

⚠ OSTRZEŻENIE

Ustawienie świateł LED tak, aby reagowały na muzykę, może spowodować miganie świateł w różnych odstępach czasu. Skonsultuj się z lekarzem, jeśli cierpisz na epilepsję lub masz zwiększoną wrażliwość na jasne lub migające światło.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj światło**.

   Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych świateł i grup świateł.
2. Wybierz światło lub grupę świateł, które chcesz edytować.
3. Wybierz opcję **Synch. dźwięku**.
4. W zależności od typu podłączonego światła wybierz opcję:
   - Jeśli chcesz, aby światła reagowały na cichszą i głośniejszą muzykę, wybierz kolejno **Tryb** > **Miesz. kolorów**.
   - Jeśli chcesz, aby światła reagowały na częstotliwości basów i tonów wysokich muzyki, wybierz kolejno **Tryb** > **Spektrum dźwięku**.
5. W razie potrzeby wybierz kolory powiązane z cichszymi, głośniejszymi, basowymi i wysokimi tonami w zależności od wybranego trybu.

   PORADA: Aby szybko dostosować kolor lub efekt dla światła lub grupy świateł, możesz wybrać ikonę bezpośrednio na ekranie sterowania oświetleniem.

Scenariusze świetlne LED

Scenariusz to zbiór świateł LED, które można ustawić, tak aby zmieniały się na zdefiniowany zestaw kolorów i efektów. Można utworzyć do 20 scenariuszy, z dowolną liczbą podłączonych świateł lub grup świateł w każdej scenie. Wszystkie światła w scenariuszu można skonfigurować, tak aby zachowywały się w ten sam sposób lub niezależnie od siebie.

Scenariusz różni się od grupy świateł, ponieważ światło lub grupę świateł można dodać do dowolnej liczby tworzonych scenariuszy. Nie ma ograniczeń co do liczby scenariuszy zawierających połączone światło lub grupę świateł. Grupa świateł jest bardziej restrykcyjna i definiuje określone światła, które chcesz, aby regularnie zachowywały się w ten sam sposób (*Grupy świateł LED*, strona 226).

UWAGA: Utworzone scenariusze oświetlenia LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network. Informacje o scenariuszach świetlnych LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000, więc aby uzyskać najlepsze wrażenia użytkowe pomiędzy urządzeniami, należy połączyć urządzenia za pomocą sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network.

Tworzenie nowego scenariusza świetlnego LED

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Scenariusze**.
2. Wybierz kolejno **Opcje** > **Utwórz nowy scenariusz**.

   PORADA: Możesz wybrać z ekranu sterowania oświetleniem w dowolnym momencie, aby szybko utworzyć nowy scenariusz.
3. Wprowadź nazwę scenariusza, a następnie **Gotowe**.

   Nowy scenariusz pojawi się na ekranie sterowania oświetleniem.

Po utworzeniu scenariusza należy go edytować, aby dodać lub usunąć światła i określić, jak mają się one zachowywać po uruchomieniu scenariusza.

Edycja scenariusza świetlnego LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Scenariusze**.
2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Edytuj scenariusz**.
3 Wybierz nazwę scenariusza.

PORADA: Możesz wybrać ✎ na scenariuszu bezpośrednio z ekranu sterowania oświetleniem, aby szybko edytować scenariusz.

4 Aby edytować zachowanie scenariusza, wybierz jedną lub więcej opcji:
- Aby zmienić nazwę scenariusza, wybierz **Zmień nazwę** i wprowadź nową nazwę.
- Jeśli zmieniono stan i zachowanie świateł w scenariuszu i chcesz zaktualizować scenariusz, aby użyć obecnego stanu wszystkich świateł w scenariuszu, wybierz **Zapisz ponownie scenariusz**.
- Aby dodać lub usunąć światła lub grupy świateł ze scenariusza, wybierz **Dodaj/usuń światła**, a następnie zaznacz światła i grupy świateł, które chcesz uwzględnić w scenariuszu.

Rozpoczęcie scenariusza świetlnego LED

Przed rozpoczęciem scenariusza należy utworzyć co najmniej jeden scenariusz.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Scenariusze**.
2 Wybierz ▶ na scenariuszu, aby go uruchomić.

PORADA: Jeśli chcesz wyłączyć wszystkie światła w scenariuszu, wybierz **Opcje** > **Edytuj scenariusz** i nazwę scenariusza, a następnie wybierz Wyłącz oświetlenie.

Usuwanie scenariusza świetlnego LED

Utworzone scenariusze świetlne LED można usunąć. Usunięcie scenariusza nie ma wpływu na żadne światła lub grupy świateł, które zostały do niego dodane.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Scenariusze**.
2 Wybierz kolejno **Opcje** > **Skasuj scenariusz**.
3 Wybierz nazwę scenariusza, który chcesz usunąć, i wybierz **Tak**, aby potwierdzić.

Grupy świateł LED

Grupa składa się z dwóch lub więcej połączonych świateł LED powiązanych ze sobą, dzięki czemu regularnie zachowują się w ten sam sposób. Na przykład, możesz mieć diody LED na zestawie głośników podłączonych do jednego portu na kontrolerze światła, a możesz mieć diody LED na subwooferze w tym samym obszarze podłączonym do innego portu na kontrolerze światła. Po dodaniu obu tych zestawów świateł do grupy, będą one wyświetlane jako jeden przełącznik na stronie oświetlenia i będą włączane i wyłączane razem.

Grupa różni się od scenariusza, ponieważ podłączone światło LED może należeć tylko do jednej grupy na raz. Grupa pojawia się również na karcie Światła na stronie oświetlenia wraz z innymi podłączonymi światłami.

UWAGA: Utworzone grupy oświetlenia LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network. Informacje o grupach świateł LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000, więc aby uzyskać najlepsze wrażenia użytkowe pomiędzy urządzeniami, należy połączyć urządzenia za pomocą sieci Garmin BlueNet lub Garmin sieci Marine Network.

Tworzenie i dodawanie świateł do grupy świateł LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.
Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych diod.
2 Wybierz światło, które chcesz dodać do grupy świateł i wybierz kolejno **Grupa świateł** > **Wybierz grupę**.
3 Wybierz **Utwórz nową grupę** i wprowadź nazwę nowej grupy.
Zostanie utworzona nowa grupa, a wybrane światło zostanie do niej dodane.
4 Wybierz inne światło, które chcesz dodać do grupy świateł i wybierz kolejno **Grupa świateł** > **Wybierz grupę**.
5 Wybierz nazwę grupy świateł, aby dodać światło do grupy.
6 Powtarzaj tę czynność, aż grupa będzie zawierać wszystkie światła, które chcesz dodać.

Edytowanie grupy świateł LED

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.
Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych diod.
2 Wybierz światło, aby dodać je lub usunąć z grupy.
3 Wybierz **Grupa świateł** i wybierz opcję:
- Aby dodać światło do grupy, wybierz **Wybierz grupę**.
- Aby przenieść światło do innej grupy, wybierz **Zmień grupę**, a następnie wybierz inną grupę lub utwórz nową grupę.
- Aby usunąć światło z grupy, wybierz **Usuń z grupy**.

4 Powtórz tę czynność dla wszystkich dodatkowych świateł, aż zostaną zgrupowane zgodnie z preferencjami.

Zmiana nazwy grupy świateł LED

UWAGA: Informacje o grupie świateł LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi i zestawami stereo podłączonymi do tej samej sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno **Opcje** > **Instalacja** > **Światła**.
Zostanie wyświetlona lista wszystkich dostępnych diod.
2 Wybierz światło w grupie, której nazwę chcesz zmienić.
3 Wybierz kolejno **Grupa świateł** > **Zmień nazwę** i wprowadź nową nazwę grupy.

Konfiguracja urządzenia

Ustawienia systemowe

Wybierz kolejno > **System**.

Dźwięki i wyświetlanie: Dostosuj ustawienia wyświetlania i dźwięku (jeśli są dostępne).

Pozycjonowanie satelitarne: Dostarcza informacje o satelitach GPS i ustawieniach.

Informacje systemowe: Wyświetla informacje o urządzeniach działających w sieci oraz wersję oprogramowania.

Informacje o stacji: Umożliwia dostosowanie ustawień stacji.

Autouruchamianie: Umożliwia określenie, które urządzenia są automatycznie uruchamiane po włączeniu zasilania.

Automatyczne wyłączenie: Automatyczne wyłącza system po upływie ustalonego czasu w trybie uśpienia.

Symulacja: Umożliwia włączenie i wyłączenie symulatora oraz ustawienie godziny, daty, prędkości i symulowanej pozycji.

Ustawienia dźwięku i wyświetlania

Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie**.

Sygnał dźwiękowy: Włączanie i wyłączanie dźwięku alarmów lub wybranych elementów.

Konfiguruj dźwięk: Umożliwia ustawienie wyjścia audio.

Podświetlenie: Umożliwia regulację jasności podświetlenia. Można wybrać opcję Automatycznie, aby jasność podświetlenia była dostosowana automatycznie, zależności od otaczającego oświetlenia.

Synchronizacja podświetlenia: Synchronizuje jasność podświetlenia innych ploterów nawigacyjnych w stacji.

Schemat kolorów: Ustawienie kolorów dziennych lub nocnych w urządzeniu. Wybierz Automatycznie, aby urządzenie automatycznie ustawiało kolory dzienne lub nocne w oparciu o aktualny czas.

Obraz startowy: Umożliwia ustawienie ekranu wyświetlanego przy uruchomieniu urządzenia.

Układ startowy: Umożliwia ustawienie układu wyświetlanego przy uruchomieniu urządzenia.

Blokada ekranu: Umożliwia ustawienie funkcji zabezpieczającej przed kradzieżą, która wymaga podania zabezpieczającego kodu PIN (Osobisty Numer Identyfikacyjny) w celu uniemożliwienia korzystania z urządzenia przez osoby nieupoważnione (*Włączanie blokady ekranu*, strona 18).

Ustawienia dźwięku

Można dostosować sygnały dźwiękowe, alerty i ostrzeżenia, które są emitowane przez podłączone urządzenia audio. Urządzenie audio można podłączyć za pomocą przewodu audio NMEA 0183. Modele obsługujące wyjście audio HDMI mogą emitować sygnały dźwiękowe poprzez urządzenie podłączone za pomocą HDMI.

Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Dźwięki i wyświetlanie** > **Konfiguruj dźwięk**.

Wyjście dźwięku: Włącza wyjście audio dla alertów dźwiękowych.Opcja ta uruchamia wyjście audio przez HDMI dla modeli obsługujących wyjście audio HDMI.

Alerty dźwiękowe: Pozwala określić, które alarmy i alerty systemowe są generowane przez zgodne wyjściowe urządzenia audio. Alarm sygnalizuje sytuację, która może stanowić zagrożenie dla pasażerów i wymaga natychmiastowej reakcji. Ostrzeżenie sygnalizuje sytuację, która może stanowić zagrożenie dla sprzętu na jednostce pływającej lub dla samej jednostki i wymaga reakcji w najbliższym czasie. Wszystkie pozostałe komunikaty i informacje są zaliczane do kategorii alertów.

Język alertów dźwiękowych: Umożliwia ustawienie języka mówionego dla alertów.

Urządzenie do alertów dźwiękowych: Umożliwia ustawienie urządzenia jako modułu sterującego odtwarzaniem alertów.

Źródło do alertów dźwiękowych: Umożliwia przełączenie urządzenia audio na wybrane źródło w momencie odtwarzania alertu.

Głośność alertu: Umożliwia regulację głośności alertów.

Ustawienia pozycjonowania satelitarnego (GPS)

UWAGA: Ustawienia te mogą ulec zmianie, w zależności od wybranego źródła GPS. Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich modelach.

Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Pozycjonowanie satelitarne**.

Źródło: Umożliwia wybór preferowanego źródła danych GPS.

Filtr prędkości: Uśrednia prędkość osiąganą przez jednostkę w krótkim czasie w celu uzyskania płynniejszych wskazań prędkości.

WAAS/EGNOS: Włączanie i wyłączanie funkcji WAAS (w Ameryce Północnej) lub EGNOS (w Europie) dostarczającej dokładniejsze dane o pozycji GPS. Podczas korzystania z funkcji WAAS lub EGNOS odbiór sygnałów satelitarnych może trwać dłużej niż zwykle.

Tryb pozycjonowania > Tylko GPS: Źródło GPS wykorzystuje tylko satelity GPS do uzyskania danych o pozycji.

Tryb pozycjonowania > GPS i GLONASS: Źródło GPS wykorzystuje zarówno satelity GPS, jak i GLONASS (rosyjski system satelitarny) w celu uzyskania danych o pozycji. W sytuacji, gdy urządzenie jest wykorzystywane w warunkach słabej widoczności nieba, można skorzystać z połączenia GLONASS i sygnałów GPS, aby uzyskać dokładniejsze informacje o pozycji.

Tryb pozycjonowania > Wiele systemów satelitarnych: Źródło GPS wykorzystuje dane GPS ze wszystkich dostępnych systemów satelitarnych w celu uzyskania danych o pozycji.

Tryb pozycjonowania > Wiele sys. satelitarnych i wiele częstotliwości: Źródło GPS wykorzystuje dane GPS ze wszystkich dostępnych systemów satelitarnych, a także częstotliwości L1 i L5 w celu uzyskania danych o pozycji.

Ustawienia stacji

Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Informacje o stacji**.

Zmień stację: Ustawienie dla całej stacji nowego zestawu wartości domyślnych w oparciu o lokalizację danej stacji. Zamiast uwzględniać wyświetlacz w grupie obejmującej także inne wyświetlacze w celu utworzenia stacji, można także ustawić dany wyświetlacz jako niezależny.

Parowanie urządzenia wejściowego: Umożliwia sparowanie zdalnego urządzenia wejściowego GRID lub innego zgodnego urządzenia wejściowego ze stacją.

Kolejność wyświetlania: Pozwala określić kolejność wyświetlaczy i ich hierarchię w przypadku użycia zdalnego urządzenia wejściowego GRID.

Włączono autopilota: Umożliwia kontrolowanie autopilota za pomocą tego urządzenia.

Resetuj układy: Umożliwia zresetowanie domyślnych ustawień wszystkich układów w stacji.

Resetuj ustawienia stacji: Resetuje wszystkie ustawienia stacji na wszystkich podłączonych urządzeniach w stacji do ustawień domyślnych, po czym konieczne jest przeprowadzenie wstępnej konfiguracji stacji.

Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym

Istnieje możliwość wyświetlenia wersji oprogramowania i mapy bazowej, wszystkich informacji o mapie uzupełniającej (jeśli dotyczy), wersji oprogramowania opcjonalnego radaru Garmin (jeśli dotyczy) oraz identyfikatora (ID) urządzenia. Informacje te mogą być potrzebne w przypadku aktualizacji oprogramowania systemu lub zakupu dodatkowych danych map.

Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Informacje systemowe** > **Informacje o oprogramowaniu**.

Wyświetlanie dziennika zdarzeń

Dziennik zdarzeń zawiera listę zdarzeń w systemie.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Informacje systemowe** > **Dziennik zdarzeń**.
2. W razie potrzeby można wybrać zdarzenie z listy, a następnie opcję **Przejrzyj**, aby wyświetlić więcej informacji o zdarzeniu.

Sortowanie i filtrowanie zdarzeń

1. W **Dziennik zdarzeń** wybierz **Sortuj wg**.
2. Wybierz opcję sortowania lub filtrowania dziennika zdarzeń.

Zapisywanie zdarzeń na karcie pamięci

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.

2 W **Dziennik zdarzeń** wybierz **Zapisz na karcie**.

Usuwanie wszystkich zdarzeń z dziennika zdarzeń

W **Dziennik zdarzeń** wybierz **Wyczyść dziennik zdarzeń**.

Wyświetlanie informacji dotyczących zgodności i przepisów związanych z e-etykietami

Etykieta dla tego urządzenia jest dostarczana elektronicznie. Etykieta elektroniczna może zawierać informacje prawne, takie jak numery identyfikacyjne podane przez FCC lub regionalne oznaczenia zgodności, a także odpowiednie informacje na temat produktu i licencji. Nie są dostępne we wszystkich modelach.

1 Wybierz .

2 Wybierz **System**.

3 Wybierz **Przepisy - informacje**.

Ustawienia preferencji

Wybierz kolejno > **Preferencje**.

Jednostki: Umożliwia ustawienie jednostek miary.

Język: Ustawianie języka tekstu wyświetlanego na ekranie.

Nawigacja: Ustawienie preferencji dotyczących nawigacji.

Filtry: Wygładza wartości wyświetlane w polach danych, pozwalając zmniejszyć szum lub pokazać dłuższe trendy terminów. Zwiększenie ustawienia filtra zwiększa wygładzanie, a zmniejszenie redukuje wygładzanie. Ustawienie filtra na wartość 0 dezaktywuje filtr. Wówczas wyświetlaną wartością jest nieprzetworzona wartość ze źródła. Można również zsynchronizować te ustawienia we wszystkich urządzeniach, które obsługują ustawienie Synchronizacja filtrów.

Układ klawiatury: Wybór położenia klawiszy na klawiaturze ekranowej.

Wykonaj zrzut ekranowy: Umożliwia zapis obrazu z ekranu urządzenia.

Wyświetlanie paska menu: Umożliwia wyświetlanie lub automatyczne ukrywanie paska menu, gdy nie jest on potrzebny.

Ustawienia jednostek

Wybierz kolejno > **Preferencje** > **Jednostki**.

Jednostki systemowe: Ustawianie formatu jednostki dla urządzenia. Na przykład **Własne** > **Głębokość** > **Sążnie** ustawia format jednostki głębokości na Sążnie.

Deklinacja: Ustawiane dla obecnej pozycji deklinacji magnetycznej — kąta pomiędzy północą magnetyczną a rzeczywistą.

Odniesienie północne: Ustawianie punktów odniesienia kierunku wykorzystanych do ustalania informacji o kursie. Pr.Ustawienie Pr. jako odniesienie północne określa północ geograficzną. Ustawienie Siatka jako odniesienie północne (000°) określa z kolei północ topograficzną. MagnetyczneNatomiast ustawienie Magnetyczne jako odniesienie północne określa północ magnetyczną.

Format pozycji: Ustawianie formatu, w jakim będzie wyświetlany odczyt danej pozycji. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego formatu pozycji.

Układ odniesienia: Pozwala ustawić układu współrzędnych, na którym oparta jest mapa. Nie należy zmieniać tego ustawienia, chyba że jest używana mapa wymagająca użycia innego układu odniesienia.

Czas: Ustawianie formatu czasu, strefy czasowej i czasu letniego.

Ustawienia nawigacji

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno ⚙ > **Preferencje** > **Nawigacja**.

Etykiety tras: Wybór rodzaju etykiet wyświetlanych przy zwrotach na trasie widocznej na mapie.

Przejście w zwrot: Określa, w jaki sposób ploter nawigacyjny przechodzi w kolejny zwrot na trasie. Przejście można ustawić tak, aby bazowało na czasie lub dystansie przed zwrotem. Wartość czasu lub dystansu można zwiększyć, aby poprawić dokładność autopilota podczas podróży wyznaczoną trasą lub linią nawigacji automatycznej z wieloma zwrotami lub przy większej prędkości. Obniżenie tej wartości może zwiększyć dokładność autopilota w przypadku tras prowadzących prostszą drogą i podróży z mniejszą prędkością.

Źródła prędkości: Określa źródła dla odczytów prędkości.

Nawig. autom.: Ustawianie miar dla opcji Preferowana głębokość, Prześwit pionowy i Dystans od brzegu używanych podczas korzystania z płatnych map.

Początek trasy: Wybór punktu startowego dla podróży trasą.

Konfiguracje tras nawigacji automatycznej

⚠ PRZESTROGA

Ustawienia Preferowana głębokość i Prześwit pionowy mają wpływ na to, jak ploter oblicza ścieżkę Nawig. autom.. Jeśli część ścieżki Nawig. autom. jest płytsza niż Preferowana głębokość lub niższa niż Prześwit pionowy, ta część ścieżki Nawig. autom. jest wyświetlana jako pomarańczowa linia ciągła lub czerwona linia przerywana na mapach Garmin Navionics+ i Garmin Navionics Vision+, a w poprzednich wersjach jako przerywana linia w kolorze purpurowym lub szarym. W przypadku gdy łódź wpłynie na taki obszar, zostanie wyświetlone ostrzeżenie (*Oznaczenia kolorów trasy*, strona 62).

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

UWAGA: Nie wszystkie ustawienia mają zastosowanie do wszystkich map.

Można skonfigurować parametry, z których korzysta ploter nawigacyjny do obliczania ścieżki Nawig. autom..

Wybierz ⚙ > **Preferencje** > **Nawigacja** > **Nawig. autom.**.

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

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

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

Dystans od brzegu: Umożliwia określenie, jak blisko linii brzegowej ma znajdować się ścieżka Nawig. autom.. Ścieżka może zostać przesunięta, jeśli ustawienie to zostanie zmienione podczas nawigacji. Dostępne wartości dla tego ustawienia są względne, nie bezwzględne. Aby upewnić się, że linia nawigacji automatycznej została wytyczona w odpowiedniej odległości od linii brzegowej, można ocenić położenie ścieżki przy pomocy jednego lub wielu znajomych celów, które wymagają nawigacji przez wąskie drogi wodne (*Regulowanie dystansu od brzegu*, strona 72).

Regulowanie dystansu od brzegu

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

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

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

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

Ustawienia komunikacji

Wyświetlanie podłączonych urządzeń

Można wyświetlić listy urządzeń podłączonych na jednostce, w tym ploter nawigacyjny, z którym urządzenie jest połączone lub sparowane.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja**.
2. Wybierz sieć.
3. Wybierz opcję **Lista urządzeń**.

   Zostanie wyświetlona lista urządzeń sieciowych. Jeśli urządzenie jest podłączone lub sparowane z określonym ploterem nawigacyjnym, nazwa plotera nawigacyjnego jest wyświetlana wraz z nazwą urządzenia.

   UWAGA: Niektóre urządzenia znajdujące się na liście urządzeń NMEA 2000 mogą być podłączone do plotera nawigacyjnego na innej stacji na statku. Można wybrać **Powiązane z:**, aby wyświetlić więcej informacji o tym, do którego plotera nawigacyjnego jest podłączone urządzenie.

Ustawienia sieci NMEA0183

Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 0183**.

Typy portów: Patrz *Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183*, strona 233.

Sentencje wyjściowe: Patrz *Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183*, strona 233.

Dokładność pozycji: Określanie liczby cyfr po prawej stronie przecinka w zapisie dziesiętnym, które są przesyłane w sygnale wyjściowym NMEA.

Precyzja XTE: Określanie liczby cyfr po prawej stronie przecinka w zapisie dziesiętnym wyników błędów przesłuchu NMEA.

Numery punktów: Ustawianie urządzenia w taki sposób, aby podczas podróży przesyłało nazwy lub numery punktów przez sieć NMEA 0183. Rozwiązaniem problemów ze zgodnością, jakie występują w przypadku starszych autopilotów NMEA 0183, może okazać się użycie cyfr.

Przywróć domyślne: Przywracanie domyślnych wartości ustawień NMEA 0183.

Diagnostyka: Wyświetla dane diagnostyczne NMEA 0183.

Konfiguracja sentencji wyjściowych NMEA 0183

Można włączyć i wyłączyć sentencje wyjściowe NMEA 0183.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 0183** > **Sentencje wyjściowe**.
2. Wybierz opcję.
3. Wybierz jedną lub więcej sentencji wyjściowych NMEA 0183, a następnie wybierz opcję **Wróć**.
4. Powtórz kroki 2 i 3, aby włączyć lub wyłączyć dodatkowe sentencje wyjściowe.

Ustawianie formatu komunikacyjnego dla każdego portu NMEA 0183

Po podłączeniu plotera nawigacyjnego do zewnętrznego urządzenia NMEA0183, komputera lub innych Garminurządzeń można skonfigurować format komunikacyjny dla każdego wewnętrznego portu NMEA0183.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 0183** > **Typy portów**.
2. Wybierz port wejściowy lub wyjściowy.
3. Wybierz format:
   - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 i sygnału DSC oraz obsługa sygnału wejściowego echosondy NMEA z obsługą sentencji DPT, MTW i VHW, wybierz **Standardowy NMEA**.
   - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów standardowych danych NMEA 0183 dla większości odbiorników AIS, wybierz **Duża prędkość NMEA**.
   - Aby możliwa była obsługa wejściowych lub wyjściowych sygnałów danych zastrzeżonych Garmin w przypadku współpracy z oprogramowaniem Garmin, wybierz **Garmin**.
4. Powtórz kroki 2 i 3, aby skonfigurować dodatkowe porty wejściowe i wyjściowe.

Ustawienia NMEA 2000

Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000**.

Lista urządzeń: Wyświetla urządzenia podłączone do sieci i pozwala ustawić opcje dla niektórych przetworników podłączonych za pomocą sieci NMEA 2000.

Oznacz urządzenia: Zmiana etykiet dostępnych podłączonych urządzeń.

Nadawanie nazw urządzeniom i czujnikom w sieci

Urządzeniom i czujnikom podłączonym do sieci Garmin Marine Network i sieci NMEA 2000 można nadawać nazwy.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja**.
2. Wybierz **Sieć morska** lub wybierz kolejno **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**.
3. Wybierz urządzenie z listy po lewej stronie.
4. Wybierz **Zmień nazwę**.
5. Podaj nazwę i wybierz **Gotowe**.

Sieć Garmin BlueNet i starsza sieć Garmin Marine Network

Sieć Garmin BlueNet umożliwia szybkie i proste udostępnianie danych z urządzeń peryferyjnych Garmin ploterom nawigacyjnym. Możesz podłączyć zgodne urządzenia za pomocą technologii Garmin BlueNet, aby odbierać dane z innych podłączonych urządzeń i ploterów nawigacyjnych oraz udostępniać dane takim urządzeniom.

Istnieją dwa rodzaje technologii sieciowych wykorzystywanych przez urządzenia morskie Garmin. Starsza technologia sieciowa Garmin Marine Network ma większe złącza i jest używana od wielu lat. Nowsza technologia sieciowa Garmin BlueNet ma mniejsze złącza i jest zdolna do osiągania wyższych prędkości niż poprzednia technologia sieciowa. Jeśli sieć jest prawidłowo skonstruowana, urządzenia Garmin Marine Network możesz połączyć z urządzeniami Garmin BlueNet, aby udostępniać między nimi dane. Więcej informacji możesz znaleźć na stronie garmin.com/manuals/bluenet.

Możesz wyświetlić wszystkie urządzenia podłączone do sieci Garmin BlueNet i dodać lub zmienić niestandardową nazwę dla każdego urządzenia.

Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć BlueNet™** lub Sieć morska.

Ustawienia USB DRD

Port USB-C DRD (dual-role-data) plotera nawigacyjnego może działać jako host USB lub klient USB (urządzenie) w zależności od potrzeb podłączonych urządzeń. Jeśli posiadane urządzenie jest wyposażone w ten port, jest on oznaczony jako USB DRD.

Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Konfiguracja USB DRD**.

Automatycznie: Port USB automatycznie przełącza się między trybem hosta i klienta (urządzenia). Jest to ustawienie domyślne i powinno być odpowiednie dla większości połączeń.

Host: Ten ploter nawigacyjny zarządza podłączonym urządzeniem klienta, takim jak czytnik kart lub zewnętrzny ekran dotykowy.

Urządzenie: Ploter nawigacyjny jest zarządzany przez podłączone urządzenie hosta. Na przykład: ploter nawigacyjny może zapewnić dotykową obsługę hosta, takiego jak komputer.

Ustawianie alarmów

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

Alarmy nawigacji

Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Nawigacja**.

Przybycie: Alarm jest uruchamiany w określonej odległości od miejsca docelowego lub określoną ilość czasu przed dotarciem do niego.

Alarm kotwiczny: Alarm jest uruchamiany po pokonaniu określonego dystansu z opuszczoną kotwicą.

⚠ OSTRZEŻENIE

Alarm kotwiczny jest narzędziem służącym jedynie do zwiększenia świadomości sytuacyjnej i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie lub kolizji. To użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją jednostką, zwracanie uwagi na otoczenie oraz kierowanie się zdrowym rozsądkiem na wodzie przez cały czas.

Zej. z kursu: Alarm jest uruchamiany po zejściu z kursu na określony dystans.

Alarmy granicy: Wyłącza i włącza wszystkie alarmy granicy.

Ustawianie alarmu kotwicznego

Możesz ustawić alarm, który będzie włączał się w przypadku opuszczenia dopuszczalnego obszaru, który został ustawiony podczas konfiguracji alarmu.

⚠ OSTRZEŻENIE

Alarm kotwiczny jest narzędziem służącym jedynie do orientacji w terenie i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie lub kolizji. To użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoją jednostką, zwracanie uwagi na otoczenie oraz kierowanie się zdrowym rozsądkiem na wodzie przez cały czas. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może doprowadzić do uszkodzenia mienia, poważnych obrażeń ciała lub śmierci.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Nawigacja** > **Alarm kotwiczny**.
2. Wybierz **Alarm**, aby włączyć alarm.
3. Wybierz **Ustaw promień**, a następnie wybierz dystans na mapie.
4. Wybierz **Wróć**.

Alarmy systemu

Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **System**.

Zegar

Umożliwia ustawienie budzika.

Napięcie jednostki: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o niskim napięciu akumulatora.

Dokładność GPS: Umożliwia ustawienie alarmu informującego o spadku dokładności GPS poniżej wartości określonej przez użytkownika.

Alarmy echosondy

⚠ OSTRZEŻENIE

Funkcja alarmów echosondy jest narzędziem służącym jedynie do orientacji w terenie i nie we wszystkich warunkach zapobiegnie utknięciu na mieliźnie. Zapewnienie bezpiecznego sterowania łodzią należy do obowiązków użytkownika.

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

UWAGA: Nie wszystkie opcje są dostępne we wszystkich przetwornikach.

W odpowiednim widoku echosondy wybierz kolejno **Opcje** > **Ustawienia sonaru** > **Alarmy**.

Alarmy echosondy można także ustawić, wybierając kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Sonar**.

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

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

Alarm FrontVü: Alarm jest uruchamiany, gdy głębokość na przodzie łodzi jest poniżej określonej wartości, co pozwala unikać mielizn (*Ustawianie alarmu głębinowego Garmin FrontVü*, strona 115). Ten alarm jest dostępny wyłącznie dla przetworników Panoptix Garmin FrontVü.

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

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

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

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

Ustawianie alarmów pogodowych

Zanim będzie można ustawić alerty pogodowe, należy podłączyć zgodny ploter nawigacyjny do odbiornika komunikatów pogodowych, takiego jak GXM oraz posiadać ważną subskrypcję pogody.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Pogoda**.
2. Włącz alarmy dotyczące określonych zdarzeń pogodowych.

Ustawianie alarmu paliwa

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

Aby móc ustawić alarm paliwa, należy podłączyć zgodny czujnik przepływu paliwa do plotera nawigacyjnego.

Można ustawić alarm informujący o osiągnięciu zadanego poziomu całkowitej ilości pozostałego paliwa.

1. Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Paliwo** > **Ilość pozostałego paliwa** > **Włączono**.
2. Określ wartość pozostałego paliwa, która będzie uruchamiać alarm, i wybierz **Gotowe**.

Ustawienia Moja łódź

UWAGA: Niektóre ustawienia i opcje wymagają dodatkowych map lub sprzętu.

Wybierz kolejno > **Moja łódź**.

Przetworniki: Pokazuje wszystkie przetworniki w sieci, pozwala na zmianę przetworników oraz na podgląd danych technicznych przetworników (*Określanie typu przetwornika*, strona 100).

Głębokość i kotwiczenie: Umożliwia podanie informacji o kilu (*Ustawianie przesunięcia kilu*, strona 81) i kotwicy.

Wartość Wysokość kotwicy określa wysokość kotwicy nad linią wodną. Stosunek długości liny do głębokości to stosunek długości stosowanej liny do odległości w pionie od dziobu łodzi do dna zbiornika wodnego. Te ustawienia zakotwiczenia są używane do obliczania wartości pola Docelowa długość liny kotwicznej.

Przesunięcie temperatury: Umożliwia ustawienie wartości przesunięcia w celu skompensowania odczytu temperatury wody z podłączonego czujnika temperatury wody lub przetwornika z funkcją pomiaru temperatury (*Ustawianie przesunięcia temperatury wody*, strona 239).

Kalibruj prędkość po wodzie: Umożliwia kalibrację przetwornika z funkcją pomiaru prędkości lub czujnika (*Kalibracja czujnika prędkości po wodzie*, strona 240).

Paliwo: Ustawia łączną pojemność wszystkich zbiorników paliwa znajdujących się na jednostce pływającej (*Ustawienia paliwa*, strona 239).

Typ jednostki: Aktywuje niektóre funkcje plotera nawigacyjnego w zależności od typu łodzi.

Przełączanie: Pozwala ustawić układy umożliwiające przełączanie cyfrowe, np. urządzenia SeaStar® i CZone™.

Wykres biegun.: Aktywuje dane wykresu biegunowego, jeśli typem jednostki pływającej nie jest łódź motorowa.

Profile systemu: Umożliwiają zapisanie profilu systemu na karcie pamięci oraz importowanie ustawień profilu systemu z karty pamięci. Może to być przydatne w przypadku jednostek czarterowanych lub floty statków oraz w sytuacji udostępniania znajomej osobie informacji konfiguracyjnych.

Numer identyfikacyjny kadłuba: Umożliwia wprowadzenie numeru identyfikacyjnego kadłuba (HIN). Numer HIN może być na stałe przymocowany do górnej części prawej burty pawęży lub po zewnętrznej stronie burty.

Układu sterowania systemu Optimus: Umożliwia dostosowanie parametrów układu sterowania systemu Optimus.

Ustawianie przesunięcia kilu

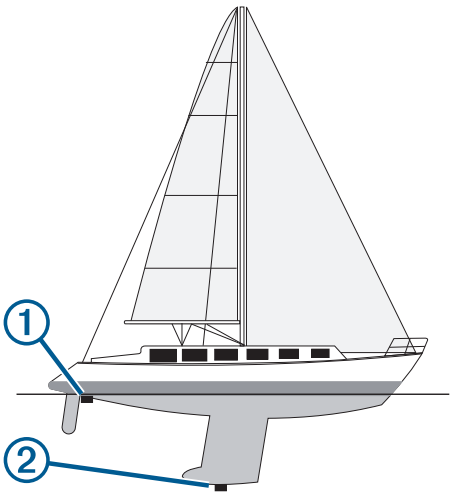
Można wprowadzić wartość przesunięcia kilu w celu kompensacji odczytu głębokości, uwzględniając miejsca instalacji przetwornika. Dzięki temu można w zależności od potrzeb wyświetlać głębokość wody poniżej kilu lub rzeczywistą głębokość wody.

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

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

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

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



2 Wykonaj poniższe czynności:
   - Jeśli przetwornik jest podłączony do plotera nawigacyjnego lub do modułu echosondy, wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Głębokość i kotwiczenie** > **Przesuniecie kilu**.
   - Jeśli przetwornik jest połączony z siecią NMEA 2000, wybierz > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, wybierz przetwornik, a następnie wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Przesuniecie kilu**.
3 Wybierz +, jeśli przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej, lub −, jeśli przetwornik jest zainstalowany na spodzie kilu.
4 Podaj dystans określony w kroku 1.

Ustawianie przesunięcia temperatury wody

Przesunięcie temperatury kompensuje odczyt temperatury z czujnika temperatury lub przetwornika umożliwiającego pomiar temperatury.

1. Zmierz temperaturę wody za pomocą podłączonego do sieci czujnika temperatury lub przetwornika umożliwiającego pomiar temperatury.
2. Zmierz temperaturę wody za pomocą innego czujnika temperatury lub termometru, pozwalającego uzyskać dokładny pomiar.
3. Odejmij temperaturę wody otrzymaną w kroku 1 od temperatury wody otrzymanej w kroku 2.

   Otrzymana wartość to wartość przesunięcia temperatury. Jeśli pomiar z czujnika wskazał niższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę dodatnią. Jeśli pomiar z czujnika wskazał wyższą temperaturę wody niż w rzeczywistości, wpisz tę wartość w kroku 5 jako liczbę ujemną.
4. Wykonaj poniższe czynności:
   - Jeśli czujnik lub przetwornik jest podłączony do plotera nawigacyjnego lub modułu echosondy, wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Przesunięcie temperatury**.**Przesunięcie temperatury**.
   - Jeśli czujnik lub przetwornik jest podłączony do sieci NMEA 2000, wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, wybierz przetwornik i wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Przesunięcie temperatury**.**Przesunięcie temperatury**.
5. Podaj wartość przesunięcia temperatury określoną w kroku 3.

Ustawienia paliwa

Wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Paliwo**.

Całkowita ilość pozostałego paliwa: Pozwala wykorzystać czujniki przepływu paliwa lub poziomu paliwa w celu monitorowania pozostałego paliwa. Opcja Przepływ paliwa wykorzystuje czujniki przepływu paliwa. Opcja Zb. paliwa wykorzystuje czujniki poziomu paliwa w zbiorniku.

Pojemność zbiornika paliwa: Umożliwia wprowadzenie pojemności każdego zbiornika paliwa na pokładzie. To ustawienie jest dostępne, gdy opcja Całkowita ilość pozostałego paliwa jest ustawiona na Zb. paliwa. Ploter nawigacyjny wykorzystuje informacje z czujników poziomu zbiornika, dzięki czemu nie trzeba ręcznie wprowadzać informacji o paliwie po napełnieniu zbiorników.

Pojemność paliwa: Umożliwia wprowadzenie całkowitej pojemności wszystkich zbiorników paliwa na pokładzie. To ustawienie jest dostępne, gdy opcja Całkowita ilość pozostałego paliwa jest ustawiona na Przepływ paliwa. Po napełnieniu zbiorników paliwem należy ręcznie wprowadzić informacje o paliwie, korzystając z jednej z poniższych opcji.
- Po zatankowaniu do pełna wszystkich zbiorników paliwa jednostki wybierz Zatankuj wszystkie zbiorniki. Poziom paliwa jest ustawiony do wartości maksymalnej.
- Po zatankowaniu nie do pełna zbiornika paliwa wybierz Dodaj paliwo do łodzi i podaj ilość zatankowanego paliwa.
- Aby określić całkowitą ilość paliwa znajdującą się w zbiornikach jednostki, wybierz Ustaw ilość pozostałego paliwa i podaj całkowitą ilość paliwa w zbiornikach.

Zużycie paliwa

Określa sposób wyświetlania danych dotyczących zużycia paliwa w polach danych i innych miejscach na ploterze nawigacyjnym.
- Aby wyświetlić dane dotyczące zużycia paliwa bezpośrednio z silnika, wybierz Natychmiastowy. Nie wszystkie silniki obsługują tę funkcję.
- Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnym obliczanie danych dotyczących zużycia paliwa na podstawie pomiarów zużycia paliwa, wybierz Wewnętrzny.
- Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu wykorzystanie danych z silnika lub obliczenie danych, o ile nie zostały one odebrane przez silnik, wybierz Automatycznie. Ustawienie to jest ustawieniem domyślnym.

Firma Garmin nie odpowiada za dokładność dostarczanych przez silnik danych dotyczących zużycia paliwa.

Kalibracja czujnika prędkości po wodzie

Jeśli do plotera nawigacyjnego podłączono czujnik prędkości lub przetwornik z funkcją pomiaru prędkości, istnieje możliwość kalibracji czujnika prędkości w celu zwiększenia dokładności wskazań dotyczących prędkości po wodzie, które są wyświetlane przez ploter nawigacyjny.

1 Wykonaj poniższe czynności:
   - Jeśli czujnik lub przetwornik jest podłączony do plotera nawigacyjnego, wybierz kolejno > **Moja łódź** > **Kalibruj prędkość po wodzie**.
   - Jeśli czujnik lub przetwornik jest podłączony do sieci NMEA 2000, wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, wybierz przetwornik i wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Kalibruj prędkość po wodzie**.
2 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

   Jeśli łódź nie porusza się z wystarczająco szybko lub jeśli czujnik prędkości nie rejestruje prędkości, wyświetlony zostanie komunikat.
3 Wybierz **OK**, a następnie zwiększ w bezpieczny sposób prędkość łodzi.
4 Jeśli komunikat zostanie wyświetlony ponownie, zatrzymaj łódź i upewnij się, że czujnik prędkości nie jest zablokowany.
5 Jeśli kółko porusza się swobodnie, sprawdź złącza przewodów.
6 Jeśli komunikat będzie nadal wyświetlany, skontaktuj się z działem pomocy technicznej firmy Garmin.

Inne ustawienia statków

⚠ PRZESTROGA

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 228). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

Po podłączeniu zgodnego plotera nawigacyjnego do urządzenia AIS lub radia VHF można określić, w jaki sposób ploter nawigacyjny ma oznaczać inne statki.

Wybierz kolejno > **Inne statki**.

AIS: Włączanie i wyłączanie odbioru sygnału AIS.

DSC: Włączanie i wyłączanie cyfrowego wywołania selektywnego (DSC).

Alarm kolizyjny: Ustawianie alarmu kolizyjnego (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa*, strona 49).

Test AIS-EPIRB: Włączenie sygnałów testowych z radiopławy awaryjnej (EPRIB).

Test AIS-MOB: Włączenie sygnałów testowych z urządzeń nadających sygnał „człowiek za burtą” (MOB).

Test AIS-SART: Włączenie sygnałów testowych z nadajników ratunkowych SART.

Ustawienia synchronizowane w sieci Garmin Marine Network.

Plotery nawigacyjne Garmin ECHOMAP™ oraz GPSMAP synchronizują określone ustawienia po połączeniu z siecią Garmin Marine Network.

Następujące ustawienia są synchronizowane z urządzeniem w stosownych przypadkach.

Ustawienia alarmu (również synchronizacja potwierdzeń alarmu):

- Przybycie
- Alarm kotwiczny
- Zej. z kursu
- Dokładność GPS
- Woda płytka
- Głębina (niedostępne w urządzeniu GPSMAP serii 8400/8600)
- Temp. wody
- Izobata (niedostępne w urządzeniu echoMAP 70s i GPSMAP serii 507/701)
- Ryby
- Alarm kolizyjny

Ustawienia ogólne:

- Nawig. autom. Preferowana głębokość
- Nawig. autom. Prześwit pionowy
- Sygnał dźwiękowy
- Schemat kolorów
- Układ klawiatury
- Język
- Układ odniesienia
- Kierunek
- Format pozycji
- Jednostki systemowe
- Kalibruj prędkość po wodzie
- Rozmiar anteny radaru

Ustawienia mapy:

- Granice mapy
- Kolory zagrożeń
- Linia kierunku
- POI na lądzie
- Sektory światła
- Rozmiar pomocy nawigacyjnej
- Typ pomocy nawigacyjnej
- Punkty ze zdjęciami
- Preferowana głębokość
- Cieniowanie płycizny
- Punkty usług
- Ikona pojazdu (nie może być synchronizowana we wszystkich modelach)

Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego

UWAGA: Dotyczy to wszystkich urządzeń w sieci.

1. Wybierz kolejno > **System** > **Informacje systemowe** > **Zeruj**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby przywrócić wartości fabryczne ustawień urządzenia, wybierz **Przywróć ustawienia domyślne**. Spowoduje to przywrócenie domyślnych ustawień konfiguracji, ale nie usunie zapisanych danych użytkownika, map ani aktualizacji oprogramowania.
   - Aby zresetować wszystkie ustawienia we wszystkich urządzeniach w stacji do wartości domyślnych, wybierz **Resetuj ustawienia stacji**. Spowoduje to przywrócenie domyślnych ustawień konfiguracji, ale nie usunie zapisanych danych użytkownika, map ani aktualizacji oprogramowania.
   - Aby usunąć zapisane dane, takie jak trasy i punkty trasy, wybierz **Skasuj dane użytkownika**. Nie ma to wpływu na mapy lub aktualizacje oprogramowania.
   - Aby usunąć zapisane dane i przywrócić ustawienia urządzenia do wartości domyślnych, odłącz ploter nawigacyjny od sieci Garmin Marine Network i wybierz **Skasuj dane i zresetuj ustawienia**. Nie ma to wpływu na mapy lub aktualizacje oprogramowania.

Udostępnianie i zarządzanie danymi użytkownika

⚠ OSTRZEŻENIE

Ta funkcja umożliwia importowanie z innych urządzeń danych, które mogły zostać wygenerowane przez inne firmy. Firma Garmin nie gwarantuje dokładności, kompletności ani aktualności danych generowanych przez strony trzecie. Użytkownik polega na takich danych i korzysta z nich wyłącznie na własną odpowiedzialność.

Można udostępniać dane użytkownika pomiędzy zgodnymi urządzeniami. Dane użytkownika obejmują punkty, trasy, zapisane ślady, ścieżki i granice.

- Dane użytkownika są udostępniane innym urządzeniom połączonym z siecią Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network.
- Możesz udostępniać dane użytkownika i nimi zarządzać na różnych urządzeniach przy użyciu karty pamięci. Używana karta pamięci musi być sformatowana do typu pliku obsługiwanego przez wszystkie urządzenia, które mają udostępniać dane użytkownika. Na przykład, jeśli jedno urządzenie obsługuje tylko karty sformatowane w systemie plików FAT32, a drugie obsługuje tylko karty sformatowane w systemie plików exFat, należy użyć karty karty sformatowanej w systemie plików FAT32, aby mogła być odczytana przez oba urządzenia (*Karty pamięci*, strona 12).

Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów

Punkty trasy oraz trasy można importować z urządzeń innych producentów oraz eksportować na te urządzenia.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Typ pliku**.
3. Wybierz **GPX**.

Aby ponownie przesłać dane za pomocą urządzeń Garmin, wybierz typ pliku ADM.

Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci

Za pomocą karty pamięci można przesłać dane użytkownika z innych urządzeń. Dane użytkownika obejmują punkty, trasy, ścieżki funkcji nawigacji automatycznej, ślady i granice.

UWAGA: Obsługiwane są tylko pliki granic z rozszerzeniem .adm.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych**.
3. W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
4. Wybierz opcję:
   - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i połączyć je z istniejącymi danymi użytkownika, wybierz **Łącz z karty**.
   - Aby przesłać dane z karty pamięci do plotera nawigacyjnego i zastąpić istniejące dane użytkownika, wybierz **Zastąp z karty**.
5. Wybierz nazwę pliku.

Kopiowanie wszystkich danych użytkownika na kartę pamięci

Wszystkie dane użytkownika znajdujące się w urządzeniu można zapisać na karcie pamięci, aby przenieść je do innych urządzeń. Dane użytkownika obejmują punkty trasy, trasy, ścieżki funkcji nawigacji automatycznej, ślady i granice.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zapisz wszystko na karcie**.
3. W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
4. Wybierz opcję:
   - Aby utworzyć nowy plik, wybierz **Dodaj nowy plik** i wpisz nazwę.
   - Aby dodać informacje do istniejącego pliku, wybierz plik z listy i wybierz **Zapisz na karcie**.

Kopiowanie danych użytkownika z określonego obszaru na kartę pamięci

Dane użytkownika znajdujące się w określonym obszarze można zapisać na karcie pamięci, aby przenieść je do innych urządzeń. Dane użytkownika obejmują punkty trasy, trasy, ścieżki funkcji nawigacji automatycznej, ślady i granice.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zap. ob. na karcie**.
3. Wybierz opcję:
   - W przypadku uprzedniego określenia granic obszaru zawierającego dane użytkownika, które mają zostać przeniesione, wybierz nazwę obszaru i wybierz opcję **Wybierz obszar**.
   - W przypadku chęci określenia nowego obszaru zawierającego dane użytkownika, które mają zostać przeniesione, wybierz **Nowy obszar**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby określić obszar.
4. Wybierz **Zap. ob. na karcie**.
5. W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
6. Wybierz opcję:
   - Aby utworzyć nowy plik, wybierz **Dodaj nowy plik** i wpisz nazwę.
   - Aby dodać informacje do istniejącego pliku, wybierz plik z listy i wybierz **Zapisz na karcie**.

Aktualizacja wgranych map za pomocą karty pamięci i Garmin Express

Wgrane mapy można zaktualizować za pomocą aplikacji komputerowej Garmin Express i karty pamięci.

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart w komputerze (*Karty pamięci*, strona 12).
2 Otwórz aplikację Garmin Express.

   Jeśli nie masz aplikacji Garmin Express zainstalowanej na komputerze, możesz pobrać ją ze strony garmin.com/express.
3 W razie potrzeby zarejestruj urządzenie (*Rejestrowanie urządzenia za pomocą aplikacji Garmin Express*, strona 247).
4 Kliknij kolejno **Statek** > **Pokaż szczegóły**.
5 Kliknij **Pobierz** obok aktualizacji mapy.
6 Postępuj zgodnie z wyświetlanymi instrukcjami, aby pobrać dane.
7 Zaczekaj na pobranie aktualizacji.

   Aktualizacja może zająć dłuższy czas.
8 Po zakończeniu pobierania wyjmij kartę z komputera.
9 Włóż kartę pamięci do gniazda kart (*Karty pamięci*, strona 12).
10 W ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Informacje systemowe** > **Aktualizuj wgraną mapę**.

Na ploterze nawigacyjnym pojawi się zaktualizowana mapa.

Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zapisz na karcie**.
3 Wybierz nazwę pliku z listy lub wybierz **Dodaj nowy plik**.
4 Wybierz **Zapisz na karcie**.
5 Wyjmij kartę pamięci i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
6 Na karcie pamięci otwórz folder Garmin\UserData.
7 Skopiuj plik kopii zapasowej znajdujący się na karcie i wklej go do dowolnie wybranego miejsca w komputerze.

Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego

1 Włóż kartę pamięci do czytnika kart podłączonego do komputera.
2 Skopiuj plik kopii zapasowej z komputera na kartę pamięci, do folderu o nazwie Garmin\UserData.
3 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
4 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zastąp z karty**.

Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci

Można zapisać informacje systemowe na karcie pamięci w razie konieczności wykorzystania ich przy rozwiązywaniu problemów. Przedstawiciel działu pomocy technicznej może poprosić o użycie tych informacji w celu pobrania danych na temat sieci.

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2 Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Informacje systemowe** > **Urządzenia Garmin** > **Zapisz na karcie**.
3 W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na której chcesz zapisać informacje systemowe.
4 Wyjmij kartę pamięci.

Załącznik

Dbanie o urządzenie

NOTYFIKACJA

Nie wolno używać ostrych przedmiotów w celu wyczyszczenia urządzenia.

Nie należy używać chemicznych środków czyszczących, rozpuszczalników ani środków odstraszających owady, ponieważ mogą one uszkodzić elementy plastikowe.

Po kontakcie z wodą chlorowaną lub słoną, środkami zawierającymi filtry przeciwsłoneczne, kosmetykami, alkoholem i innymi środkami o silnym działaniu należy dokładnie umyć urządzenie pod bieżącą wodą. Zbyt długi kontakt z tymi substancjami może doprowadzić do uszkodzenia obudowy.

Zabronione jest używanie jakichkolwiek twardych albo ostro zakończonych przedmiotów do obsługi ekranu dotykowego, grozi to bowiem uszkodzeniem ekranu.

Czyszczenie ekranu

NOTYFIKACJA

Środki czyszczące zawierające amoniak mogą uszkodzić powłokę antyrefleksyjną.

Urządzenie jest pokryte specjalną antyrefleksyjną powłoką, która jest bardzo wrażliwa na woski i środki czyszczące o działaniu ściernym.

1. Nałóż na ściereczkę specjalny środek do czyszczenia soczewek okularowych z powłoką antyrefleksyjną.
2. Delikatnie przetrzyj ekran miękką, czystą, niestrzępiącą się ściereczką.

ActiveCaptain i Garmin Express

Aplikacje ActiveCaptain i Garmin Express ułatwiają zarządzanie ploterem nawigacyjnym Garmin i innymi urządzeniami.

ActiveCaptain: Aplikacja mobilna ActiveCaptain zapewnia łatwe w użyciu połączenie pomiędzy zgodnym urządzeniem mobilnym i zgodnym ploterem nawigacyjnym Garmin, mapami i społecznością Garmin Quickdraw Contours (*Aplikacja ActiveCaptain*, strona 29). Aplikacja umożliwia monitorowanie i śledzenie łodzi za pomocą systemu OnDeck™. Aplikacja zapewnia nieograniczony dostęp do map oraz szybkie, mobilne pobieranie nowych map za pomocą funkcji OneChart™, zawiera łącze służące do otrzymywania powiadomień na ploterze nawigacyjnym oraz zapewnia dostęp do społeczności ActiveCaptain, umożliwiającej przesyłanie opinii na temat przystani i punktów szczególnych. Możesz też wykorzystać aplikację do zaplanowania podróży i synchronizacji danych użytkownika. Aplikacja sprawdza urządzenia pod kątem dostępnych aktualizacji i powiadamia, gdy dostępna jest aktualizacja. Ploter nawigacyjny można również obsługiwać za pomocą funkcji Garmin Helm.

Garmin Express: Aplikacja komputerowa Garmin Express umożliwia pobieranie i aktualizację oprogramowania plotera nawigacyjnego i map firmy Garmin (*Aplikacja Garmin Express*, strona 246). Korzystaj z aplikacji Garmin Express, aby szybciej pobierać większe pliki i aktualizacje. Pozwala ona również na unikanie opłat za przesyłanie danych na niektórych urządzeniach mobilnych.

Funkcja	aplikacja mobilna ActiveCaptain	aplikacja komputerowa Garmin Express
Rejestracja nowego urządzenia morskiego Garmin	Tak	Tak
Aktualizacja oprogramowania plotera nawigacyjnego Garmin	Tak	Tak
Aktualizacja map Garmin	Tak	Tak
Pobieranie nowych map Garmin	Tak	Tak
Dostęp do społeczności Garmin Quickdraw Contours umożliwiającej pobieranie i udostępnianie izobat innym użytkownikom	Tak	Nie
Monitorowanie łodzi za pomocą systemu OnDeck	Tak	Nie
Synchronizacja urządzenia mobilnego z ploterem nawigacyjnym Garmin	Tak	Nie
Dostęp do społeczności ActiveCaptain pozwalający na otrzymywanie informacji o przystaniach i punktach szczególnych	Tak	Nie
Odbieranie powiadomień z poziomu plotera nawigacyjnego	Tak	Nie
Sterowanie ploterem nawigacyjnym za pomocą Garmin Helm	Tak	Nie

Aplikacja Garmin Express

Aplikacja Garmin Express na komputery stacjonarne umożliwia pobieranie i aktualizację oprogramowania urządzenia Garmin i map oraz rejestrację urządzeń za pomocą komputera i karty pamięci. Metoda ta jest zalecana w przypadku dużych plików i aktualizacji, aby przyspieszyć przesyłanie danych i uniknąć potencjalnych opłat za przesyłanie danych w przypadku niektórych urządzeń mobilnych.

Instalowanie aplikacji Garmin Express na komputerze

Aplikację Garmin Express można zainstalować na komputerze Windows® lub Mac®.

1. Odwiedź stronę garmin.com/express.
2. Wybierz **Pobierz dla systemu Windows** lub **Pobierz dla komputera Mac**.
3. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Rejestrowanie urządzenia za pomocą aplikacji Garmin Express

UWAGA: Do rejestracji urządzenia należy użyć aplikacji ActiveCaptain i urządzenia mobilnego (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain*, strona 30).

Pomóż nam jeszcze sprawniej udzielać Tobie pomocy i jak najszybciej zarejestruj swoje urządzenie przez Internet. Pamiętaj o konieczności zachowania oryginalnego dowodu zakupu (względnie jego kserokopii) i umieszczenia go w bezpiecznym miejscu.

1. Zainstaluj aplikację Garmin Express na komputerze (*Instalowanie aplikacji Garmin Express na komputerze*, strona 246).
2. Włóż kartę pamięci do gniazda kart plotera nawigacyjnego (*Karty pamięci*, strona 12).
3. Poczekaj chwilę.

   Ploter nawigacyjny otworzy stronę zarządzania kartą i utworzy plik o nazwie GarminDevice.xml w folderze Garmin na karcie pamięci.
4. Wyjmij kartę pamięci z urządzenia.
5. Otwórz aplikację Garmin Express na komputerze.
6. Włóż kartę pamięci do komputera.
7. W razie potrzeby wybierz **Pierwsze kroki**.
8. W razie potrzeby, podczas gdy aplikacja wykonuje wyszukiwanie, wybierz **Zaloguj się** obok **Czy masz mapy morskie lub urządzenia?** u dołu ekranu.
9. Utwórz lub zaloguj się do konta Garmin.
10. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, aby skonfigurować swoją jednostkę pływającą.
11. Wybierz kolejno ➕ > **Dodaj**.

    Aplikacja Garmin Express wyszuka informacje o urządzeniu na karcie pamięci.
12. Wybierz **Dodaj urządzenie**, aby zarejestrować urządzenie.

    Po zakończeniu rejestracji aplikacja Garmin Express wyszuka dodatkowe aktualizacje map i oprogramowania dla posiadanego urządzenia.

Dodając urządzenia do sieci plotera nawigacyjnego, powtórz powyższe czynności za pomocą aplikacji Garmin Express, aby zarejestrować nowe urządzenia.

Aktualizowanie map za pomocą aplikacji Garmin Express

Wewnętrzne czytniki kart w ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 32 GB i klasie prędkości 4 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie FAT32.[10]. Zaleca się korzystanie z karty pamięci o pojemności co najmniej 8 GB i klasie szybkości 10. Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Pobieranie aktualizacji map może potrwać kilka godzin.

Do aktualizacji map należy używać pustej karty pamięci. W procesie aktualizacji zawartość karty jest usuwana, po czym karta jest ponownie formatowana.

1. Zainstaluj aplikację Garmin Express na komputerze (*Instalowanie aplikacji Garmin Express na komputerze*, strona 246).
2. Otwórz aplikację Garmin Express na komputerze.
3. Wybierz jednostkę pływającą i urządzenie.
4. Jeśli aktualizacje map są dostępne, wybierz kolejno **Aktualizacje map** > **Kontynuuj**.
5. Przeczytaj i zaakceptuj warunki.
6. Włóż kartę pamięci plotera nawigacyjnego do komputera.
7. Wybierz napęd dla karty pamięci.
8. Zapoznaj się z ostrzeżeniem dotyczącym ponownego formatowania i wybierz **OK**.
9. Poczekaj, aż aktualizacja mapy zostanie skopiowana na kartę pamięci.

   UWAGA: Kopiowanie pliku aktualizacji na kartę może potrwać od kilku minut do kilku godzin.
10. Zamknij aplikację Garmin Express.
11. Wysuń kartę pamięci z komputera.
12. Włącz ploter nawigacyjny.
13. Gdy pojawi się ekran główny, włóż kartę do gniazda kart.

    UWAGA: Aby wyświetlić instrukcje przeprowadzenia aktualizacji, przed włożeniem karty należy całkowicie uruchomić urządzenie.
14. Wybierz kolejno **Aktualizuj oprogramowanie** > **Tak**.
15. Poczekaj kilka minut na zakończenie procesu aktualizacji.
16. Gdy zostanie wyświetlony monit, uruchom ponownie ploter nawigacyjny, nie wyjmując karty pamięci.
17. Wyjmij kartę pamięci.

    UWAGA: Jeśli karta pamięci zostanie usunięta, zanim urządzenie uruchomi się ponownie, aktualizacja nie zostanie zakończona.

[10] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Aktualizacje oprogramowania

Po zainstalowaniu urządzenia lub dodaniu akcesorium może być konieczne zaktualizowanie oprogramowania.

Możesz użyć aplikacji mobilnej ActiveCaptain, aby automatycznie zaktualizować oprogramowanie urządzenia (*Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain*, strona 33).

Aby zaktualizować oprogramowanie plotera nawigacyjnego, możesz również skorzystać z aplikacji komputerowej Garmin Express (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express*, strona 249).

Wewnętrzne czytniki kart w ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 32 GB i klasie prędkości 4 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie FAT32.[10]. Zaleca się korzystanie z karty pamięci o pojemności co najmniej 8 GB i klasie szybkości 10. Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Czytnik kart firmy Garmin jest sprzedawany osobno.

Przed zaktualizowaniem oprogramowania sprawdź wersję oprogramowania zainstalowaną w urządzeniu (*Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym*, strona 229). Następnie odwiedź stronę garmin.com/support/software/marine.html, wybierz Pokaż wszystkie urządzenia z zestawu i porównaj zainstalowaną wersję oprogramowania z wersją wyświetloną dla Twojego produktu.

Jeśli wersja oprogramowania zainstalowana w urządzeniu jest starsza niż wersja wymieniona na stronie internetowej, zaktualizuj oprogramowanie za pomocą aplikacji mobilnejActiveCaptain (*Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain*, strona 33) lub aplikacji komputerowa Garmin Express (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express*, strona 249).

Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express

Możesz skopiować aktualizację oprogramowania na kartę pamięci za pomocą komputera z aplikacją Garmin Express.

Wewnętrzne czytniki kart w ploterach nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 32 GB i klasie prędkości 4 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie FAT32.[10]. Zaleca się korzystanie z karty pamięci o pojemności co najmniej 8 GB i klasie szybkości 10. Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługują karty pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Pobieranie aktualizacji oprogramowania może potrwać od kilku minut do kilku godzin.

Do aktualizacji oprogramowania należy używać pustej karty pamięci. W procesie aktualizacji zawartość karty jest usuwana, po czym karta jest ponownie formatowana.

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart w komputerze.
2. Zainstaluj aplikację Garmin Express (*Instalowanie aplikacji Garmin Express na komputerze*, strona 246).
3. Wybierz jednostkę pływającą i urządzenie.
4. Wybierz kolejno **Aktualizacje oprogramowania** > **Kontynuuj**.
5. Przeczytaj i zaakceptuj warunki.
6. Wybierz napęd dla karty pamięci.
7. Zapoznaj się z ostrzeżeniem dotyczącym ponownego formatowania i wybierz **Kontynuuj**.
8. Poczekaj, aż aktualizacja oprogramowania zostanie skopiowana na kartę pamięci.

   UWAGA: Kopiowanie pliku aktualizacji na kartę może potrwać od kilku minut do kilku godzin.
9. Zamknij aplikację Garmin Express.
10. Wysuń kartę pamięci z komputera.

Po załadowaniu aktualizacji na kartę pamięci zainstaluj oprogramowanie w ploterze nawigacyjnym (*Aktualizacja oprogramowania urządzenia za pomocą karty pamięci*, strona 250).

[10] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

Aktualizacja oprogramowania urządzenia za pomocą karty pamięci

Aby zaktualizować oprogramowanie za pomocą karty pamięci, należy uzyskać kartę pamięci do aktualizacji oprogramowania lub załadować najnowsze oprogramowanie na kartę pamięci za pomocą aplikacji Garmin Express (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express*, strona 249).

1. Włącz ploter nawigacyjny.
2. Gdy pojawi się ekran główny, włóż kartę do gniazda kart.

   UWAGA: Aby wyświetlić instrukcje przeprowadzenia aktualizacji oprogramowania, przed włożeniem karty należy całkowicie uruchomić urządzenie.
3. Wybierz kolejno **Instaluj teraz** > **Aktualizuj oprogramowanie** > **Tak**.
4. Poczekaj kilka minut na zakończenie procesu aktualizacji oprogramowania.
5. Gdy zostanie wyświetlony monit, uruchom ponownie ploter nawigacyjny, nie wyjmując karty pamięci.
6. Wyjmij kartę pamięci.

   UWAGA: Jeśli karta pamięci zostanie usunięta, zanim urządzenie uruchomi się ponownie, aktualizacja oprogramowania nie zostanie zakończona.

Urządzenie NMEA 0183 ze schematem styków na przewodzie audio

Urządzenie NMEA 0183 z przewodem audio (010-12852-00 lub 010-12390-21) obejmuje nieizolowane przewody i złącze RCA do obsługi wyjściowego sygnału audio do zestawu stereo, w tym Fusion. Przewód ten można zakupić na stronie garmin.com lub u lokalnego sprzedawcy produktów firmy Garmin.

Po instalacji złącza RCA można podłączyć do wejścia AUX zestawu stereo. Wejście HDMI jest wówczas wyjściem do zestawu stereo.

Przewód ma również wtyki do wejść i wyjść NMEA 0183.

Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 8000

Model	Numer katalogowy akcesorium	Wejścia i wyjścia NMEA 0183
Od 10 do 16 cali	010-12852-00	Jeden port wejściowy i wyjściowy
Od 17 do 24 cali	010-12390-21	Cztery porty wejściowe i dwa porty wyjściowe
Czarna skrzynka 8700	010-12390-21 (w zestawie)	Cztery porty wejściowe i dwa porty wyjściowe

Plotery nawigacyjne z serii GPSMAP 9000

Model	Numer katalogowy akcesorium	Wejścia i wyjścia NMEA 0183
Od 19 do 27 cali	010-12852-00	Jeden port wejściowy i wyjściowy

Elementy sterujące ekranu dotykowego podłączonego komputera (modele z wyświetlaczem wielofunkcyjnym)

NOTYFIKACJA

W celu uniknięcia korozji spowodowanej wilgocią, podczas podłączania plotera nawigacyjnego do komputera należy użyć przewodów Garmin GPSMAP. Użycie innych przewodów może spowodować unieważnienie gwarancji.

Ploter nawigacyjny można podłączyć do komputera, aby mieć pogląd ekranu komputera na ekranie dotykowym plotera nawigacyjnego oraz aby sterować nim za pomocą ekranu dotykowego plotera nawigacyjnego. Aby wyświetlić ekran komputera, należy podłączyć komputer do gniazda HDMI IN. Aby sterować komputerem, należy podłączyć komputer do gniazda USB.

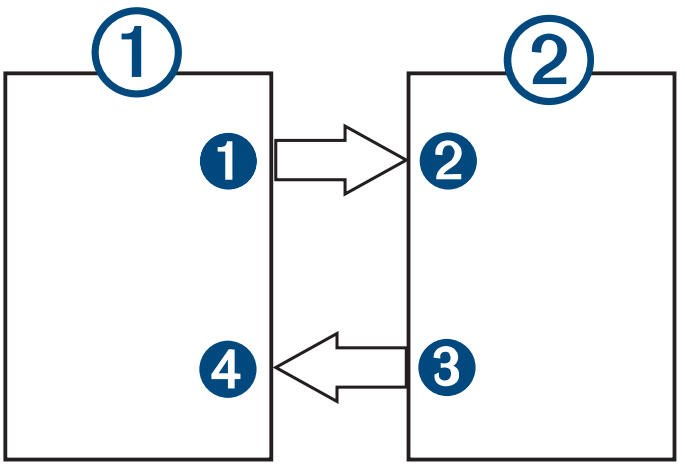
Kabel akcesoriów Garmin HDMI (010-12390-20) ma 4,5 m (15 stóp) długości. W razie konieczności użycia dłuższego przewodu należy skorzystać wyłącznie z aktywnego przewodu HDMI. Do połączenia dwóch przewodów HDMI wymagana jest złączka HDMI.

W przypadku plotera nawigacyjnego serii 8000 zalecany kabel USB (010-12390-10) ma końcówkę micro-USB, która łączy się z portami USB plotera nawigacyjnego. W przypadku plotera nawigacyjnego serii 9000 zalecany kabel (010-12390-14) ma końcówkę USB typu C, która łączy się z portami USB plotera nawigacyjnego. Oba kable mają długość 4,5 m (15 stóp). W razie konieczności użycia dłuższego przewodu należy użyć koncentratora USB lub przedłużacza wzmacniającego USB.

NOTYFIKACJA

Aby uniknąć potencjalnych błędów komunikacji, należy użyć kabla USB odpowiedniego dla plotera nawigacyjnego. Nie należy używać adaptera do zmiany typu złącza USB na starszym żadnym z tych kabli.

Wszystkie połączenia przewodów należy wykonywać w suchym otoczeniu.



Urządzenia

Element	Urządzenie
1	Komputer
2	Ploter nawigacyjny GPSMAP

Połączenia

Z	Na	Przewód
1 Port HDMI OUT komputera	2 Port HDMI IN plotera nawigacyjnego	Kabel Garmin HDMI (010-12390-20)
3 Port USB plotera nawigacyjnego	4 Port USB komputera	Plotery nawigacyjne serii 8000: kabel USB Garmin (010-12390-10) Plotery nawigacyjne serii 9000: kabel USB-C do USB-A Garmin (010-12390-14)

Elementy sterujące ekranu dotykowego podłączonego komputera (modele 8700 i 9500)

NOTYFIKACJA

W celu uniknięcia korozji spowodowanej wilgocią, podczas podłączania plotera nawigacyjnego do komputera należy użyć przewodów Garmin GPSMAP. Użycie innych przewodów może spowodować unieważnienie gwarancji.

Ploter nawigacyjny można podłączyć do komputera, aby mieć pogląd ekranu komputera oraz aby sterować nim za pomocą ekranu dotykowego. Aby wyświetlić ekran komputera, należy podłączyć komputer do portu HDMI IN i podłączyć ekran dotykowy do portu HDMI OUT. Aby sterować komputerem za pomocą ekranu dotykowego plotera nawigacyjnego, należy go podłączyć do portu USB OTG lub USB DRD i podłączyć ekran dotykowy do portu USB HOST lub USB.

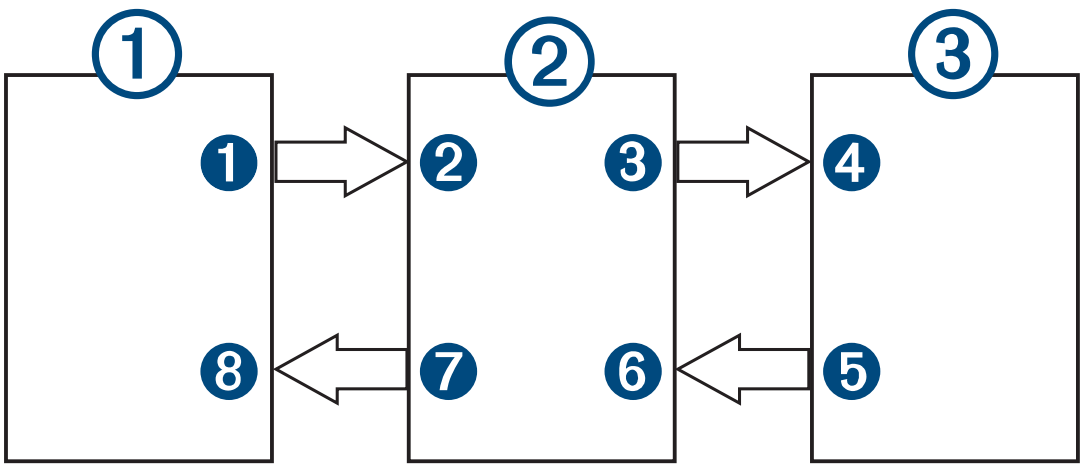
Przewód HDMI (010-12390-20) ma 4,5 m (15 stóp) długości. W razie konieczności użycia dłuższego przewodu należy skorzystać wyłącznie z aktywnego przewodu HDMI. Do połączenia dwóch przewodów HDMI wymagana jest złączka HDMI.

W przypadku plotera nawigacyjnego serii 8000 zalecany kabel USB (010-12390-10) ma końcówkę micro-USB, która łączy się z portami USB plotera nawigacyjnego. W przypadku plotera nawigacyjnego z serii 9000 zalecany przewód USB (010-12390-14) ma końcówkę USB-C, która łączy się z portami USB plotera nawigacyjnego. Oba kable mają długość 4,5 m (15 stóp). W razie konieczności użycia dłuższego przewodu należy użyć koncentratora USB lub przedłużacza wzmacniającego USB.

NOTYFIKACJA

Aby uniknąć potencjalnych błędów komunikacji, należy użyć kabla USB odpowiedniego dla plotera nawigacyjnego. Nie należy używać adaptera do zmiany typu złącza USB na starszym żadnym z tych kabli.

Wszystkie połączenia przewodów należy wykonywać w suchym otoczeniu.



Urządzenia

Element	Urządzenie
1	Komputer
2	Ploter nawigacyjny GPSMAP
3	Monitor z ekranem dotykowym

Połączenia

Z	Na	Przewód
1 Port HDMI OUT komputera	2 Port HDMI IN plotera nawigacyjnego	Kabel Garmin HDMI (010-12390-20)
3 Port HDMI OUT plotera nawigacyjnego	4 Port HDMI IN monitora	Kabel Garmin HDMI (010-12390-20)
5 Port USB monitora	6 Port USB HOST lub USB plotera nawigacyjnego	Plotery nawigacyjne serii 8000: kabel USB Garmin (010-12390-10) Plotery nawigacyjne z serii 9000: przewód USB-C do USB-A Garmin (010-12390-12)
7 Port USB OTG lub USB DRD plotera nawigacyjnego	8 Port USB komputera	Plotery nawigacyjne serii 8000: kabel USB Garmin (010-12390-10) Plotery nawigacyjne serii 9000: kabel USB-C do USB-A Garmin (010-12390-14)

Sterowanie komputerem za pomocą plotera nawigacyjnego

Aby sterować komputerem za pomocą plotera nawigacyjnego, należy najpierw poprawnie połączyć ploter nawigacyjny i komputer. Więcej informacji o połączeniu można znaleźć w instrukcji instalacji plotera nawigacyjnego.

1. Wybierz kolejno **Statek** > **Wideo**.
2. Wybierz źródło HDMI dla komputera.
3. Wybierz kolejno **Opcje** > **Wyj.USB e.dot.**.

   Teraz możesz sterować komputerem za pomocą gestów dotykowych dwoma palcami na ekranie plotera nawigacyjnego.
4. W razie potrzeby wybierz kolejno **Opcje** > **Pełny ekran**, aby wyświetlić ekran komputera w trybie pełnoekranowym.

   PORADA: Aby wyjść z trybu pełnoekranowego, naciśnij przycisk ⏻.

Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci

Można wyświetlać zdjęcia, które są zapisane na karcie pamięci. Można wyświetlać pliki .jpg, .png i .bmp.

1. Włóż kartę pamięci z plikami zdjęć do gniazda kart.
2. Wybierz kolejno > **Przeglądarka obrazów**.
3. Wybierz folder, który zawiera zdjęcia.
4. Poczekaj kilka sekund na wczytanie miniatur zdjęć.
5. Wybierz zdjęcie.
6. Użyj strzałek, aby przewijać zdjęcia.
7. W razie potrzeby wybierz kolejno **Opcje** > **Włącz pokaz slajdów**.

Zrzuty ekranowe

Można wykonać zrzut ekranowy dowolnego ekranu wyświetlanego na ploterze nawigacyjnym i zapisać go jako plik .png. Można następnie przesłać zrzut ekranowy na komputer. Ponadto zrzut ekranowy można wyświetlić w przeglądarce obrazów (*Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci*, strona 254).

Wykonywanie zrzutów ekranowych

1. Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2. Przejdź do ekranu, którego obraz ma zostać przechwycony.
3. Przytrzymaj lub przez co najmniej sześć sekund.

Zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający utworzenie zrzutu ekranu z nazwą pliku zapisanego na karcie pamięci.

Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera

1. Wyjmij kartę pamięci z plotera nawigacyjnego i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
2. Korzystając z eksploratora w systemie Windows otwórz folder Garmin\scrn na karcie pamięci.
3. Skopiuj plik obrazu z karty i wklej go do dowolnie wybranego miejsca w komputerze.

Rozwiązywanie problemów

Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS

Urządzenie może nie odbierać sygnałów satelitów z kilku powodów. Jeśli urządzenie przemieściło się na dużą odległość od miejsca, w którym ostatni raz odbierało sygnały satelitów lub było wyłączone dłużej niż przez kilka tygodni lub miesięcy, może nie być w stanie prawidłowo odbierać sygnałów satelitów.

- Upewnij się, że w urządzeniu zainstalowano najnowszą wersję oprogramowania. Jeśli nie, zaktualizuj oprogramowanie urządzenia (*Aktualizacje oprogramowania*, strona 249).
- Jeśli urządzenie korzysta z wewnętrznej anteny GPS, sprawdź, czy nie jest ono niczym zasłonięte, aby antena mogła odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie, powinno się znajdować w pobliżu okna, aby mogło odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie i nie może zostać umieszczone w miejscu, w którym może odbierać sygnały z satelitów, należy użyć zewnętrznej anteny GPS.
- Jeśli urządzenie korzysta z zewnętrznej anteny GPS, upewnij się, że antena ta jest podłączona do plotera nawigacyjnego lub sieci NMEA. W razie potrzeby więcej informacji o połączeniu oraz schematy można znaleźć w instrukcji instalacji anteny GPS.
- Jeśli urządzenie korzysta z zewnętrznej anteny GPS podłączonej za pośrednictwem sieci NMEA 2000, wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**. Sprawdź, czy antena znajduje się na liście. Jeśli nie, sprawdź sposób instalacji anteny oraz sieci NMEA 2000.
- Jeśli dla urządzenia dostępne jest więcej niż jedno źródło sygnału GPS, wybierz inne źródło (*Wybór źródła GPS*, strona 14).

Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza

Nieregularne wyłączanie się urządzenia lub brak możliwości jego włączenia może wskazywać na problem z zasilaniem doprowadzonym do urządzenia. Sprawdź następujące elementy, aby spróbować rozwiązać problem z zasilaniem.

- Upewnij się, że źródło zasilania wytwarza prąd.

  Można to sprawdzić na kilka sposobów. Można na przykład sprawdzić, czy działają inne urządzenia podłączone do tego źródła zasilania.
- Sprawdź bezpiecznik w przewodzie zasilającym.

  Bezpiecznik powinien się znajdować w uchwycie będącym częścią czerwonej żyły przewodu zasilającego. Sprawdź, czy został zainstalowany bezpiecznik o właściwej wielkości. Dokładne informacje na temat wielkości bezpieczników można znaleźć na oznaczeniu przewodu lub w instrukcji instalacji. Upewnij się, że połączenie w bezpieczniku nie jest przerwane. Bezpiecznik można sprawdzić za pomocą miernika. Jeśli bezpiecznik jest sprawny, na mierniku będzie wyświetlana wartość 0 Ω.
- Sprawdź, czy urządzenie jest zasilanie prądem o napięciu co najmniej 12 V DC.

  Aby sprawdzić napięcie, zmierz napięcie prądu stałego w gniazdach żeńskich (faza i uziemienie) przewodu zasilającego. Jeśli napięcie jest niższe niż 12 V DC, urządzenie nie włączy się.
- Jeśli urządzenie otrzymuje odpowiednią ilość energii, ale się nie włącza, skontaktuj się z pomocą techniczną firmy Garmin.

Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu

Można ręcznie wprowadzić pozycję punktu, aby przesyłać i udostępniać dane pomiędzy dwoma urządzeniami. Jeśli punkt został utworzony ręcznie przy użyciu współrzędnych, a jego pozycja nie jest wyświetlana we właściwym miejscu, możliwe, że układ odniesienia i format pozycji w urządzeniu nie są takie same, jak układ odniesienia i format pozycji wykorzystane przy oznaczaniu punktu.

Format pozycji to sposób wyświetlania pozycji odbiornika GPS na ekranie. Zwykle wyświetlana jest ona jako szerokość/długość geograficzna w minutach, czasami w stopniach, minutach i sekundach, samych stopniach bądź jednym z kilku formatów siatki topograficznej.

Układ odniesienia to model matematyczny, który przedstawia część powierzchni ziemi. Linie szerokości i długości geograficznej z papierowej mapy są przenoszone do określonego układu odniesienia.

1. Dowiedz się, jaki układ odniesienia i format pozycji były używane przy tworzeniu oryginalnego punktu.

   Jeśli oryginalny punkt został przeniesiony z mapy, na mapie powinny się znajdować informacje na temat układu odniesienia i formatu pozycji wykorzystanych do jej stworzenia. Najczęściej znajdują się one w pobliżu legendy.
2. Wybierz kolejno > **Preferencje** > **Jednostki**.
3. Wybierz właściwe ustawienia układu odniesienia i formatu pozycji.
4. Ponownie utwórz punkt.

Dane techniczne

GPSMAP 8x10 — dane techniczne

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	259,9 × 205,1 × 75,1 mm ($10^{1}/_{4} \times 8^{1}/_{16} \times 2^{15}/_{16}$ cala)
Wymiary uchwytu pałąkowego (szer. × wys. × gł.)	259,9 × 221,6 × 103,5 mm ($11^{1}/_{16} \times 8^{3}/_{4} \times 4^{1}/_{16}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	218,4 × 136,9 mm ($8^{5}/_{8} \times 5^{3}/_{8}$ cala) Przekątna 10 cali
Rozdzielczość wyświetlacza	WUXGA, 1920 × 1200 pikseli
Masa	2,4 kg (5,2 funta)
Bezpieczny dystans dla kompasu	45 cm (17,7 cala)
Prześwit za urządzeniem zamontowanym na płasko	11,1 cm ($4^{3}/_{8}$ cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[11]
Bezpiecznik	10 A, 125 V szybko działający
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	40,1 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,5 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	6,0 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100 (250 punktów trasy każda)
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD; maks. pojemność karty: 32 GB[12].
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi i ANT® 2,4 GHz przy 12,3 dBm (nominalna)
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm™

[11] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
[12] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 8x12 — dane techniczne

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	302,8 × 216,4 × 76,5 mm ($11\frac{15}{16} \times 8\frac{1}{2} \times 4\frac{5}{8}$ cala)
Wymiary uchwytu pałąkowego (szer. × wys. × gł.)	323,9 × 216,4 × 104,5 mm ($12\frac{3}{4} \times 9\frac{3}{16} \times 4\frac{1}{8}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	257,3 × 145,2 mm ($10\frac{1}{8} \times 5\frac{11}{16}$ cala) Przekątna 11,6 cala
Rozdzielczość wyświetlacza	FHD, 1920 × 1080 pikseli
Masa	2,7 kg (6,0 funtów)
Bezpieczny dystans dla kompasu	35 cm (13,8 cala)
Prześwit za urządzeniem zamontowanym na płasko	11,1 cm ($4\frac{3}{8}$ cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[13]
Bezpiecznik	10 A, 125 V szybko działający
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	45 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,3 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	6,0 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100 (250 punktów trasy każda)
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD; maks. pojemność karty: 32 GB[14].
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi i ANT 2,4 GHz przy 12,3 dBm (nominalna)
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[13] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
[14] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 8x16 — dane techniczne

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	384,7 × 262,6 × 76 mm ($15^{1}/_{8}$ × $10^{5}/_{16}$ × 3 cale)
Wymiary uchwytu pałąkowego (szer. × wys. × gł.)	405,6 × 279,1 × 103 mm ($15^{15}/_{16}$ × 11 × $4^{1}/_{16}$ cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	345,2 × 194,6 mm ($13^{9}/_{16}$ × $7^{11}/_{16}$ cala) Przekątna 15,6 cala
Rozdzielczość wyświetlacza	FHD, 1920 × 1080 pikseli
Masa	4,4 kg (9,6 funta)
Prześwit za urządzeniem zamontowanym na płasko	11,1 cm ($4^{3}/_{8}$ cala)
Bezpieczny dystans dla kompasu	105 cm (41,3 cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[15]
Bezpiecznik	10 A, 125 V szybko działający
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	52,1 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,3 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	6,0 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100 (250 punktów trasy każda)
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD; maks. pojemność karty: 32 GB[16].
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi i ANT 2,4 GHz przy 12,3 dBm (nominalna)
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[15] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
[16] Do ploterów nawigacyjnych z serii GPSMAP 8400 oraz 8600 z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 można podłączyć zewnętrzny czytnik kart USB i korzystać z kart pamięci o maks. pojemności 1 TB i klasie prędkości 10 lub wyższej, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 8x17 — dane techniczne

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	41,9 × 30,7 × 7,1 cm (16,5 × 12,1 × 2,8 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	36,6 × 23,1 cm (14,4 × 9,1 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	WUXGA, 1920 × 1200 pikseli
Waga	5,2 kg (11,48 funta)
Bezpieczny dystans dla kompasu	Urządzenie: 53,34 cm (21 cali) Urządzenie i osłona przeciwsłoneczna: 99,06 cm (39 cali) Osłona przeciwsłoneczna: 48,26 cm (19 cali)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[17]
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	40 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	2,8 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	1,4 A
Maks. pobór prądu	3,5 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Zgodność z integracją OneHelm

[17] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.

GPSMAP 8x22 — dane techniczne

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	52,8 × 35,1 × 7,1 cm (20,8 × 13,8 × 2,8 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	47,8 × 27,0 cm (18,8 × 10,6 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	FHD, 1920 × 1080 pikseli
Waga	7,1 kg (15,63 funta)
Bezpieczny dystans dla kompasu	Urządzenie: 68,58 cm (27 cali) Urządzenie i osłona przeciwsłoneczna: 111,76 cm (44 cali) Osłona przeciwsłoneczna: 43,18 cm (17 cali)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[18]
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	59 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	3,9 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	1,8 A
Maks. pobór prądu	4,9 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Zgodność z integracją OneHelm

[18] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.

GPSMAP 8x24 — dane techniczne

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	60,0 × 41,0 × 7,1 cm (22,8 × 16,1 × 2,8 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.)	51,8 × 32,5 cm (20,4 × 12,8 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	WUXGA, 1920 × 1200 pikseli
Waga	8,6 kg (18,95 funta)
Bezpieczny dystans dla kompasu	Urządzenie: 73,66 cm (29 cali) Urządzenie i osłona przeciwsłoneczna: 124,46 cm (49 cali) Osłona przeciwsłoneczna: 43,18 cm (17 cali)
Zakres temperatur	Od -10°C do 55°C (od 14°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[19]
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	87 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	6,1 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	2,8 A
Maks. pobór prądu	7,6 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Zgodność z integracją OneHelm

[19] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.

GPSMAP 9x19 — dane techniczne

Dane techniczne	Pomiar
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	45,7 × 30,5 × 69 cm (18 × 12 × 2,7 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.× przekątna)	40,9 × 23 × 46,9 cm (16,1 × 9,1 × 18,5 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	UHD 4K, 3840 × 2160 pikseli
Masa	6,42 kg (14,16 lb)
Bezpieczny dystans dla kompasu	46 cm (18 cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7 Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	60 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	4,6 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	2,3 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD, maks. rozmiar karty 1 TB[20]
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[20] Urządzenia z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 są kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 9x22 — dane techniczne

Dane techniczne	Pomiar
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	52,9 × 34,6 × 6,9 cm (20,8 × 13,6 × 2,7 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.× przekątna)	47,5 × 26,7 × 54,5 cm (18,7 × 10,5 × 21,5 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	UHD 4K, 3840 × 2160 pikseli
Masa	7,96 kg (17,55 lb)
Bezpieczny dystans dla kompasu	84 cm (33 cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7 Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	68 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	5,2 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	2,5 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD, maks. rozmiar karty 1 TB[21]
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[21] Urządzenia z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 są kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 9x24 — dane techniczne

Dane techniczne	Pomiar
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	57,6 × 37,6 × 6,9 cm (22,7 × 14,8 × 2,7 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.× przekątna)	52,7 × 29,6 × 60,5 cm (20,7 × 11,7 × 23,8 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	UHD 4K, 3840 × 2160 pikseli
Masa	9,34 kg (20,60 lb)
Bezpieczny dystans dla kompasu	99 cm (39 cala)
Zakres temperatur	Od -10°C do 55°C (od 14°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7 Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	82 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	6,5 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	3,2 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD, maks. rozmiar karty 1 TB[22]
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[22] Urządzenia z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 są kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 9x27 — dane techniczne

Dane techniczne	Pomiar
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	65,5 × 42,3 × 8,5 cm (25,8 × 16,7 × 3,3 cala)
Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.× przekątna)	59,7 × 33,6 × 68,5 cm (23,5 × 13,2 × 27,0 cala)
Rozdzielczość wyświetlacza	UHD 4K, 3840 × 2160 pikseli
Masa	12,54 kg (27,65 lb)
Bezpieczny dystans dla kompasu	81 cm (32 cala)
Zakres temperatur	Od -10°C do 55°C (od 14°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7 Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
Bezpiecznik	15 A
Napięcie wejściowe	Od 10 do 35 V DC
Maksymalne zużycie energii	97 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	7,2 A
Typowy pobór prądu przy 24 V DC	3,3 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Karta pamięci	2 gniazda karty pamięci microSD, maks. rozmiar karty 1 TB[23]
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi, ANT i Bluetooth 2,4 GHz przy 17,21 dBm maks.
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm

[23] Urządzenia z serii GPSMAP 9000 z wewnętrznym czytnikiem kart i oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 są kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

GPSMAP 8700 — dane techniczne

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	38,3 × 19,8 × 4,7 cm ($15^{1}/_{8} \times 7^{13}/_{16} \times 1^{7}/_{8}$ cala)
Odstęp z przodu urządzenia	8,6 cm ($3^{3}/_{8}$ cala)
Waga	1,39 kg (3,06 funta)
Bezpieczny dystans dla kompasu	2,54 cm (1 cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoszczelności	IEC 60529 IPX7[24]
Bezpiecznik	10 A, 42 V szybko działający
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	40,1 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	1,5 A
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	6,0 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100 (250 punktów trasy każda)
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Integracja z językiem HTML	Zgodność z integracją OneHelm
Karta pamięci	Wymagany zewnętrzny czytnik kart (do nabycia osobno)
Częstotliwość i protokoły bezprzewodowe	Technologie Wi-Fi i ANT 2,4 GHz przy 14,15 dBm (maks.)

[24] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.

GPSMAP 9500 — dane techniczne

Wymiary (szer. × wys. × gł.)	38,3 × 19,8 × 5,3 cm ($15^{1}/_{8}$× $7^{13}/_{16}$× $2^{3}/_{32}$ cala)
Odstęp z przodu urządzenia	8,6 cm ($3^{3}/_{8}$ cala)
Masa	1,58 kg (3,49 lb)
Bezpieczny dystans dla kompasu	2,54 cm (1 cala)
Zakres temperatur	Od -15°C do 55°C (od 5°F do 131°F)
Materiał	Tworzywo poliwęglanowe i odlewane ciśnieniowo aluminium
Klasa wodoodporności	IEC 60529 IPX7[24]
Bezpiecznik	4 A, 42 V szybkodziałający
Napięcie wejściowe	Od 10 do 32 V DC
Maks. zużycie energii przy 10 V DC	25 W
Typowy pobór prądu przy 12 V DC	19,1 W
Maks. pobór prądu przy 12 V DC	2,08 A
Liczba LEN dla NMEA 2000 przy 9 V DC	2
NMEA 2000 – pobór prądu	75 mA maks.
Maks. liczba punktów trasy	5000
Maks. liczba tras	100 (250 punktów trasy każda)
Maks. liczba aktywnych punktów śladu	50 000 punktów, 50 zapisanych tras
Integracja z językiem HTML	Kompatybilność z integracją OneHelm
Karta pamięci	Wymagany zewnętrzny czytnik kart (do nabycia osobno)
Częstotliwość bezprzewodowa	2,4 GHz przy 16,6 dBm (maks.)

Dane techniczne modeli sonaru

Dane techniczne	Pomiar
Częstotliwości sonaru[25]	Tradycyjny: 50/200, 77/200, 83/200 kHz Jednokanałowy CHIRP: od 40 do 250 kHz Garmin ClearVü CHIRP: 260/455/800 kHz Ultra High-Definition Garmin ClearVü: 800 kHz, zakres CHIRP: od 760 do 880 kHz Ultra High-Definition SideVü: 1200 kHz, zakres CHIRP: od 1060 do 1170 kHz
Moc transmisji sonaru (RMS)[26]	CHIRP: 1000 W Garmin ClearVü i SideVü CHIRP: 500 W
Zasięg głębokościowy sonaru[27]	5000 stóp przy 1 kW

[24] Urządzenie jest odporne na przypadkowe zanurzenie w wodzie na głębokość do 1 metra, na czas do 30 minut. Więcej informacji można znaleźć na stronie www.garmin.com/waterrating.
[25] Zależy od przetwornika.
[26] Zależna od wartości znamionowych przetwornika i głębokości.
[27] Zależnie od przetwornika, stopnia zasolenia wody, typu dna i innych warunków wodnych.

Zalecane wymiary obrazu startowego

Aby uzyskać najlepsze dopasowanie obrazów startowych, użyj obrazu o następujących wymiarach w pikselach.

Model	Rozdzielczość wyświetlacza	Szerokość obrazu	Wysokość obrazu
GPSMAP 8x12, 8x16 i 8x22	FHD	1240	450
GPSMAP 8x10, 8x17 i 8x24	WUXGA	1700	650
GPSMAP 9000	4KUHD	2480	900

Informacje o NMEA 2000 PGN

Transmisja i odbiór

PGN	Opis
059392	Potwierdzenie ISO
059904	Żądanie ISO
060160	Protokół transportowy ISO: przesyłanie danych
060416	Protokół transportowy ISO: zarządzenie połączeniami
060928	Uzyskano adres ISO
126208	Żądanie funkcji grupowej
126993	Sygnał heartbeat
126996	Informacje o produkcie
126998	Informacje na temat konfiguracji
127237	Kontrola kursu/śladu
127245	Ster
127250	Kierunek jednostki
127258	Deklinacja magnetyczna
127488	Parametry silnika: szybka aktualizacja
127489	Parametry silnika: dynamiczne
127490	Stan napędu elektrycznego: dynamiczny
127491	Stan magazynowania energii elektrycznej: dynamiczny
127493	Parametry transmisji: dynamiczne
127494	Informacje o napędzie elektrycznym
127495	Informacje o magazynowaniu energii elektrycznej
127505	Poziom płynu
127508	Stan naładowania akumulatora
128002	Stan napędu elektrycznego: szybka aktualizacja
128003	Stan magazynowania energii elektrycznej: szybka aktualizacja
128259	Prędkość względem wody
128267	Głębokość wody
129025	Pozycja: szybka aktualizacja
129026	COG i PND: szybka aktualizacja
129029	Dane pozycji GNSS
129283	Błąd zejścia z trasy
129284	Dane nawigacji

PGN	Opis
129285	Nawigacja — informacje o trasie / punktach trasy
129539	GNSS DOP
129540	Widoczne satelity GNSS
130060	Etykieta
130306	Dane o wietrze
130310	Parametry środowiskowe (zdezaktualizowane)
130312	Temperatura (zdezaktualizowane)

Transmituj

PGN	Opis
126464	Grupowa funkcja Transmisja/Odbieranie listy PGN
126984	Odpowiedź na alarm
127258	Deklinacja magnetyczna
127497	Parametry podróży: silnik
127502	Sterowanie przełączaniem banków pamięci (WYCOFANE)

Odbiór

PGN	Opis
065030	Generator średniej podstawowej ilości AC (GAAC)
065240	Uzyskany adres
126983	Alarm
126985	Tekst alarmu
126987	Próg alarmu
126988	Wartość alarmu
126992	Godzina systemowa
127233	Człowiek za burtą
127237	Kontrola kursu/śladu
127245	Ster
127251	Prędkość zwrotu
127252	Nurzanie
127257	Orientacja w przestrzeni
127498	Parametry silnika: statyczne
127501	Stan przełączania banków pamięci
127503	Stan wejścia AC (zdezaktualizowane)

PGN	Opis
127504	Stan wyjścia AC (zdezaktualizowane)
127506	Szczegółowy stan DC
127507	Stan ładowarki
127509	Stan falownika
128000	Rejsowy kąt dryfu
128275	Dziennik dystansu
128780	Siłownik liniowy
129038	Raport pozycji A klasy AIS
129039	Raport pozycji B klasy AIS
129040	Rozszerzony raport pozycji B klasy AIS
129041	Raport dot. pomocy nawigacyjnych AIS
129044	Układ odniesienia
129285	Nawigacja: informacje o trasie i punktach trasy
129794	Dane statyczne i związane z podróżą AIS klasy A
129798	Lotniczy raport pozycji AIS SAR
129799	Częstotliwość/tryb/moc radia
129802	Komunikat związany z bezpieczeństwem AIS
129808	Informacja o wywołaniu DSC
129809	Raport danych statycznych „CS” B klasy AIS, część A
129810	Raport danych statycznych „CS” B klasy AIS, część B
130067	Usługa tras i punktów trasy: trasa, nazwa punktu trasy i pozycja
130311	Parametry środowiskowe (zdezaktualizowane)
130313	Wilgotność
130314	Rzeczywiste ciśnienie
130316	Temperatura: rozszerzony zakres
130569	Rozrywka: bieżący plik i stan
130570	Rozrywka: plik danych biblioteki
130571	Rozrywka: grupa danych biblioteki
130573	Rozrywka: dane obsługiwanego źródła
130574	Rozrywka: dane obsługiwanej strefy
130576	Stan klapy trymującej
130577	Dane dotyczące kierunku

Informacje o J1939

Ploter nawigacyjny może odbierać sentencje J1939. Ploter nawigacyjny nie może transmitować danych poza sieć J1939.

Opis	PGN	SPN
Obciążenie silnika przy bieżącej prędkości	61443	92
Prędkość silnika	61444	190
Temperatura spalin kolektora wylotowego silnika — prawy kolektor	65031	2433
Temperatura spalin kolektora wylotowego silnika — lewy kolektor	65031	2434
Pomocnicze chłodziwo silnika	65172	
Aktywne kody diagnostyczne	65226	
Dystans do pojazdu	65248	
Wskaźnik wody w paliwie	65279	
Silnik oczekuje na zapłon lampy	65252	1081
Test prędkości obrotowej silnika	65252	2812
Stan komendy odcinania dopływu powietrza do silnika	65252	2813
Stan komendy alarmowej mocy wyjściowej silnika	65252	2814
Łączny czas pracy silnika	65253	247
Prędkość pojazdu na podstawie nawigacji	65256	517
Temperatura 1 paliwa w silniku	65262	174
Temperatura 1 oleju silnikowego	65262	175
Ciśnienie paliwa podawanego do silnika	65263	94
Ciśnienie oleju silnikowego	65263	100
Ciśnienie chłodziwa silnika	65263	109
Temperatura chłodziwa silnika	65263	110
Poziom chłodziwa silnika	65263	111
Przepływ paliwa w silniku	65266	183
Średnie zużycie paliwa silnika	65266	185
Ciśnienie rury dolotowej 1 silnika	65270	102
Potencjał akumulatora na złączu mocy 1	65271	168
Temperatura oleju w przekładni	65272	177
Ciśnienie oleju w przekładni	65272	127
Poziom paliwa	65276	96
Ciśnienie różnicowe w filtrze oleju silnikowego	65276	969

NMEA 0183 — informacje

Transmituj

Sentencja	Opis
GPAPB	APB: Sentencja „B” kontrolera kierunku lub trasy (autopilota)
GPBOD	BOD: Namiar (początek do celu)
GPBWC	BWC: Namiar i dystans do punktu
GPGGA	GGA: Dane pozycji systemu GPS
GPGLL	GLL: Pozycja geograficzna (szerokość i długość)
GPGSA	GSA: GNSS DOP i aktywne satelity
GPGSV	GSV: Widoczne satelity GNSS
GPRMB	RMB: Zalecane minimalne informacje dotyczące nawigacji
GPRMC	RMC: Zalecane minimalne dane specyficzne dla satelitów GNSS
GPRTE	RTE: Trasy
GPVTG	VTG: Kurs i prędkość nad dnem
GPWPL	WPL: Pozycja punktu
GPXTE	XTE: Błąd zejścia z trasy
PGRME	E: Szacowany błąd
PGRMM	M: Układ odniesienia
PGRMZ	Z: Wysokość
SDDBT	DBT: Głębokość poniżej przetwornika
SDDPT	DPT: Głębokość
SDMTW	MTW: Temperatura wody
SDVHW	VHW: Prędkość po wodzie i kierunek
TLB	Etykieta obiektu
TLL	Długość i szerokość geograficzna obiektu
TTD	Dane monitorowanego obiektu
ZDA	Data i godzina

Odbiór

Sentencja	Opis
DPT	Głębokość
DBT	Głębokość poniżej przetwornika
MTW	Temperatura wody
VHW	Prędkość po wodzie i kierunek
WPL	Pozycja punktu
DSC	Informacje cyfrowego wywołania selektywnego
DSE	Rozszerzone cyfrowe wywołanie selektywne
HDG	Kierunek, zboczenie i deklinacja
HDM	Kierunek, magnetyczny
MWD	Kierunek i prędkość wiatru
MDA	Złożone informacje meteorologiczne
MWV	Prędkość i kąt wiatru
TRS	Trasy
VDM	Komunikat łącza danych AIS VHF

Można wykupić kompletne informacje o formacie danych oraz sentencjach organizacji National Marine Electronics Association (NMEA) ze strony www.nmea.org.

Interfejsy i usługi sieciowe

Urządzenia połączone z ploterem nawigacyjnym wykorzystujące przewód Garmin BlueNet, przewód Garmin Marine Network lub inny przewód Ethernet używają tych interfejsów i usług sieciowych. Te interfejsy i usługi są domyślnie włączone — nie można ich wyłączyć, ponieważ są one wymagane do prawidłowego działania sprzętu.

- Usługi zastrzeżone Garmin
- DHCP
- HTTP
- LLDP
- NFS
- RPC Bind
- SSH
- Telnet
- mDNS

UWAGA: Po połączeniu nowego plotera nawigacyjnego z siecią prywatne informacje są synchronizowane z nowo dodanym urządzeniem.

Wrzesień 2025

GUID-25CCEC48-337E-47C0-8B89-5C35CCDB65AC
v33