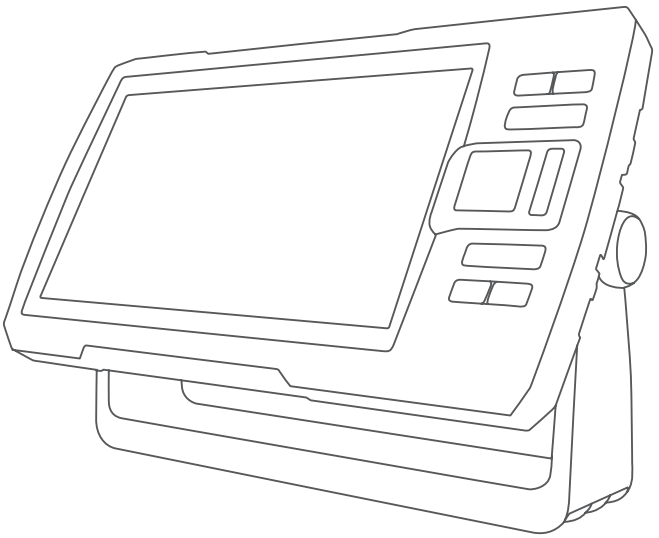
GARMIN®



STRIKER™ PLUS

คู่มือการใช้งาน

© 2017 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

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

Garmin®, โลโก้ Garmin และ Ultrascroll® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ
ActiveCaptain®,Garmin ClearVü™, Garmin Quickdraw™ และ STRIKER™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา
เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation

สารบัญ

บทนำ 1
- ปุ่มอุปกรณ์ 1
- หน้าจอหลัก 2
- ซูมบน STRIKER Plus 4 2
- แพนบน STRIKER Plus 4 2
- การเรียกรับสัญญาณดาวเทียม GPS 2

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์ 3
- การปรับแต่งหน้าจอหลัก 3
- หน้าการรวม 3
  - การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย STRIKER Plus 5/7/9 3
  - การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย STRIKER Plus 4 4
  - การปรับแต่งหน้าการรวม 4
- การปรับไฟหน้าจอ 4
- การปรับโหมดสี 4
- ตั้งค่าเสียงเตือน 4

แอป ActiveCaptain® 5
- บทบาท ActiveCaptain 5
- เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain 5
- การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ 5
- การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain 6

Fishfinder โซน่าร์ 6
- มุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม 7
- มุมมองโซน่าร์ 7
- มุมมองโซน่าร์ SideVü 9
- ความถี่ด้านจอแยก 10
- Flasher 10
  - การเพิ่มหน้า Flasher 10
- มุมมองแบบแยกซูม 11
- การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์ 11
- ความถี่โซน่าร์ 12
  - การเลือกความถี่ของหัวโซน่าร์ 12
- สร้างเวย์พอยท์บนจอโซน่าร์ด้วยปุ่มอุปกรณ์ 12
- หยุดโซน่าร์ 12
- การปรับการซูม 13
  - การล็อคหน้าจอกับพื้นใต้น้ำ 13
- เกนโซน่าร์ 13
  - การตั้งค่าเกนอัตโนมัติ 13
  - การตั้งค่าเกนด้วยตนเอง 13
- การปรับช่วงของสเกลความลึก 14
- การตั้งค่าโซน่าร์ 14
  - การแสดงและการปรับตั้งเส้นความลึก 14
  - การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน 14
  - ตั้งค่าขีดจำกัดการค้นหาพื้น 14
  - การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์ 15
  - การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซน่าร์ 16
  - การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์ 17

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours .. 17
- การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours 17
- การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours 18
- การลบ Garmin Quickdraw Contours 18
- ชุมชน Garmin Quickdraw 18
  - การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain 18
- การตั้งค่าแผนที่ 19
- การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours 19
  - สีของระยะความลึก 20

การนำทางด้วย STRIKER Plus 20
- ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ 20
- การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่ 21
- การนำทางไปยังเวย์พอยท์ 21
- สร้างและนำทางโดยใช้แผนที่ 21
- การหยุดการนำทาง 21
- เวย์พอยท์ 21
  - บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์ 21
  - การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น 21
  - การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งคนตกเรือ 21
  - การวัดระยะทางบนแผนที่ 21
  - การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด 22
  - การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ 22
  - การลบเวย์พอยท์หรือ MOB 22
  - การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด 22
- เส้นทาง 22
  - สร้างและนำทางโดยใช้แผนที่ 22
  - การสร้างและการบันทึกเส้นทาง 22
  - การดูรายการเส้นทาง 22
  - การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก 23
  - การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้ 23

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้ 24
การลบเส้นทางที่บันทึก 24
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด 24
แทร็ค 24
การแสดงแทร็ค 24
การลบแทร็คที่ใช้งาน 24
การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน 25
การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้ 25
การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้ 25
การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง 25
การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้ 25
การลบแทร็คที่บันทึกไว้ 25
ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด 25
การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน 26
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน 26
การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก 26
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค 26

การกำหนดค่าอุปกรณ์ 26

การตั้งค่าระบบ 26
ข้อมูลระบบ 27
การตั้งค่าเรือของฉัน 27
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ 28
การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ 29
การตั้งค่าการเตือน 29
การเตือนการนำทาง 29
การเตือนระบบ 29
เสียงเตือนโซน่าร์ 29
การตั้งค่าหน่วยวัด 30
การตั้งค่าการนำทาง 30
การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ... 30

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้ 30

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ 31
แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ 31
การล้างข้อมูลที่บันทึก 32

ภาคผนวก 32

ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณด้วยหมายเลขเครื่อง 32
ข้อมูลจำเพาะ 32
การแก้ไขปัญหา 32
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา 32
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS 33
โซน่าร์ของฉันไม่ทำงาน 33
อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง 33
อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง 33

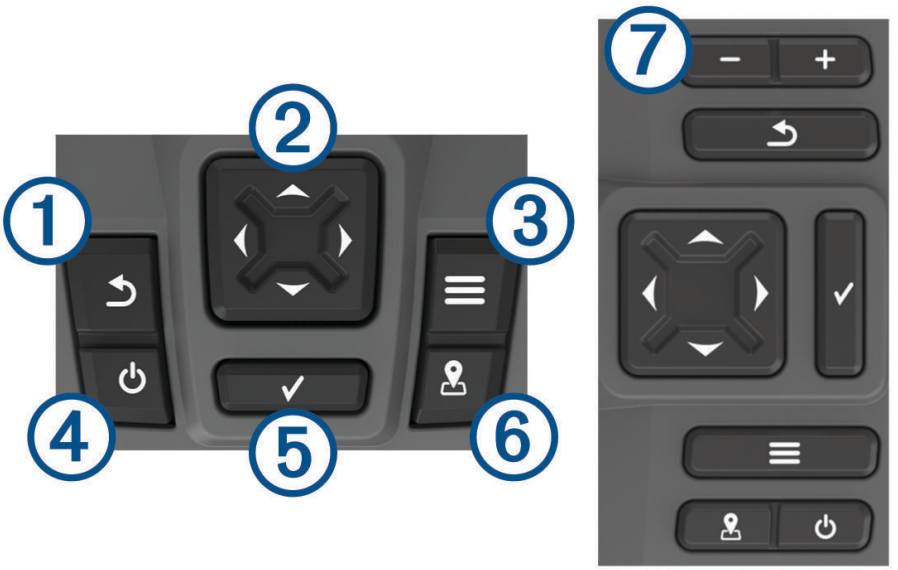
ดัชนี 34

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ *ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์* ในกล่องผลิตภัณฑ์

ปุ่มอุปกรณ์



รายการ	ไอคอน	คำอธิบาย
①		กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้า กลับไปยังหน้าจอหลักขณะถือในมือ
②		เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์ ซูมมุมมองเข้าหรือออก (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)
③		ปิดเมนู ถ้ามี เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี
④		เปิดและปิดอุปกรณ์ขณะจับเครื่องไว้ ดำเนินการหนึ่งอย่างหรือมากกว่าเมื่อกดอย่างรวดเร็ว • ปรับไฟหน้าจอ • ปรับโหมดสี • เปิดและปิดใช้งานโซน่าร์
⑤		รับทราบข้อความและเลือกตัวเลือก
⑥		บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์
⑦		ซูมมุมมองออก (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น) ซูมเข้าในมุมมอง (ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น)

ประกาศ

ก่อนเปิดอุปกรณ์ คุณต้องกดขั้วต่อกับรูที่เหมาะสมบนอุปกรณ์ให้แน่น หากสายเคเบิลไม่ได้รับการจัดวางไกลจากอุปกรณ์เพียงพอ อุปกรณ์อาจสูญเสียพลังงานหรือหยุดทำงาน

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักของเครื่องหาปลาสามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในเครื่องหาปลา ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณได้เชื่อมต่อกับเครื่องหาปลาไว้ คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้

ในขณะที่กำลังดูหน้าอื่นอยู่ คุณสามารถกลับไปที่หน้าจอหลักได้โดยการกด ค้างไว้ คุณสามารถปรับแต่งแผนผังหน้าจอ

ซูมบน STRIKER Plus 4

คุณสามารถซูมเข้าและออกบนแผนที่ได้

- เลือก เพื่อซูมเข้า
- เลือก เพื่อซูมออก

แพนบน STRIKER Plus 4

คุณสามารถเลื่อนมุมมองโซน่าร์และแผนที่เพื่อดูพื้นที่นอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันได้

1 เลือก หรือ เพื่อเริ่มการแพน

2 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อแพน

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก เพื่อยกเลิกการแพน

การเรียกรับสัญญาณดาวเทียม GPS

เมื่อคุณเปิด Fishfinder ตัวรับสัญญาณ GPS จะต้องรับข้อมูลดาวเทียม และระบุถึงตำแหน่งปัจจุบัน เมื่อ Fishfinder ได้รับสัญญาณดาวเทียมแล้ว จะปรากฏขึ้นที่ด้านบนของหน้าจอหลัก เมื่อ Fishfinder สูญเสียสัญญาณดาวเทียมไป จะหายไป และจะมีเครื่องหมายคำถามกระพริบอยู่เหนือ บนหน้าจอ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ www.garmin.com/aboutGPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

การปรับแต่งหน้าจอหลัก

คุณสามารถเพิ่มรายการและจัดเรียงรายการใหม่บนหน้าจอหลักได้

1 จากหน้าจอหลัก เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก**

2 เลือกตัวเลือก:

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

หน้าการรวม

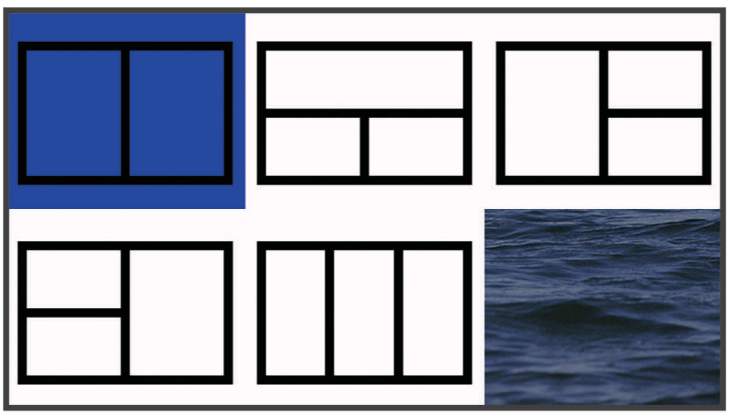
บางหน้ารวมสองฟังก์ชันหรือมากกว่าบนหนึ่งหน้า จำนวนตัวเลือกของหน้ารวมขึ้นอยู่กับอุปกรณ์ตัวเลือกที่คุณเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ STRIKER Plus คุณสามารถแก้ไขหน้ารวมและสร้างหน้ารวมใหม่

การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย STRIKER Plus 5/7/9

คุณสามารถสร้างหน้าจอแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1 เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก** > **เพิ่ม** > **เพิ่มคอมโบ**

2 เลือกแผนผัง



3 เลือกพื้นที่

4 เลือกหน้าจอ

5 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละพื้นที่ของหน้า

6 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ข้อมูล(ปกปิด)** แล้วเลือกตัวเลือก

- ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **หมายเลขซ้อนทับ**
- เพื่อเปิดและปิดแถบข้อมูลเทปเข็มทิศ ให้เลือก**แถบเข็มทิศ**

7 เลือก **เสร็จสิ้น** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่ง

8 เลือก **ถัดไป**

9 ป้อนชื่อสำหรับหน้า

คำแนะนำ: เลือก ✓ เพื่อเลือกตัวอักษร

10 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่าง

11 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกตำแหน่งบนหน้าจอหลัก

12 เลือกไปยัง **เสร็จสิ้น** เพื่อออก

การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย STRIKER Plus 4

คุณสามารถสร้างหน้าการแบบกำหนดเองให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1. เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก** > **เพิ่ม** > **เพิ่มคอมโบ**
2. เลือกฟังก์ชันแรก
3. เลือกฟังก์ชันที่สอง
4. เลือก **แบ่งหน้าจอ** เพื่อเลือกทิศทางของหน้าจอแยก (ทางเลือก)
5. เลือก **ถัดไป**
6. ป้อนชื่อสำหรับหน้า
   คำแนะนำ: เลือก ✓ เพื่อเลือกตัวอักษร
7. ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่าง
8. ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกตำแหน่งบนหน้าจอหลัก
9. เลือกไปยัง **เสร็จสิ้น** เพื่อออก

การปรับแต่งหน้าการรวม

1. เปิดหน้าการรวม
2. เลือก ☰ > **กำหนดค่า**
3. เลือกตัวเลือก:
   - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** และป้อนชื่อใหม่
   - ในการเปลี่ยนการจัดเรียงข้อมูลบนหน้าจอ ให้เลือก **เปลี่ยนเค้าโครง** และเลือกแผนผังใหม่
   - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **เปลี่ยนฟังก์ชั่น** และเลือกข้อมูลใหม่
   - ในการเปลี่ยนขนาดพื้นที่ข้อความที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **ปรับขนาดรวมกัน**
   - ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **หมายเลขซ้อนทับ** (*การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์*, หน้า 17)

การปรับไฟหน้าจอ

1. เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **Backlight**
2. การปรับไฟหน้าจอ
   คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด ⏻ ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

1. เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **โหมดสี**
   คำแนะนำ: เลือก ⏻ > **โหมดสี** จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี
2. เลือกตัวเลือก

ตั้งค่าเสียงเตือน

คุณสามารถเลือกเวลาที่จะให้อุปกรณ์ส่งเสียง

1. เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **สัญญาณเตือน**
2. เลือกตัวเลือก:
   - เพื่อให้อุปกรณ์ส่งเสียงเมื่อคุณเลือกรายการและเมื่อมีเสียงเตือน ให้เลือก **เปิด(เลือกและสัญญาณเตือนภัย)**
   - เพื่อให้อุปกรณ์ส่งเสียงเมื่อมีเสียงเตือนเท่านั้น ให้เลือก **สัญญาณเตือนเท่านั้น**

แอป ActiveCaptain®

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin® ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

แอป ActiveCaptain การเชื่อมต่อไปยังอุปกรณ์ STRIKER Plus และชุมชน เพื่อประสบการณ์การแล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw™ Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ STRIKER Plus โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์กับแอคเคาท์	ใช่	ไม่
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	ไม่
ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง	ใช่	ไม่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเวย์พอยท์หรือเส้นทางดังกล่าว-ไปยังอุปกรณ์ STRIKER Plus	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณสมบัติ ActiveCaptain มีเฉพาะรุ่น STRIKER Plus 7 และ STRIKER Plus 9 ซึ่งมีเทคโนโลยี Wi-Fi®

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ STRIKER Plusโดยใช้แอป ActiveCaptain แอปดังกล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

1. จากอุปกรณ์ STRIKER Plus ให้เลือก **ActiveCaptain**
2. จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **เปิด**
3. ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
4. จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอป ActiveCaptain
5. นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 24 ม. (80 ฟุต) จากอุปกรณ์ STRIKER Plus
6. จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ Garmin

การเปิดใช้งานการแจ้งเตือนอัจฉริยะ

⚠ คำเตือน

ไม่อ่านหรือตอบการแจ้งเตือนในขณะควบคุมเรือ การละเลยไม่ใส่ใจต่อสภาพบนน้ำอาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือการเสียชีวิต

ก่อนที่อุปกรณ์ STRIKER Plus จะรับการแจ้งเตือนได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับอุปกรณ์มือถือและแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

1. จากอุปกรณ์ STRIKER Plus ให้เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้ง Smart** > **เปิดใช้งานการแจ้ง**
2. เปิดเทคโนโลยี Bluetooth® ในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือ
3. นำอุปกรณ์เข้าสู่ระยะ 24 ม. (80 ฟุต) จากกันและกัน
4. จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือ ให้เลือก **การแจ้งเตือนอัจฉริยะ** > **จับคู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์**
5. ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อจับคู่แอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ STRIKER Plus
6. เมื่อมีข้อความแจ้ง ป้อนคีย์บนอุปกรณ์มือถือของคุณ
7. หากจำเป็น ให้ปรับการแจ้งเตือนที่คุณจะได้รับในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

1. เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ STRIKER Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain*, หน้า 5)
2. เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **อัปเดตซอฟท์แวร์** > **ดาวน์โหลด**

   แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ STRIKER Plus อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการอัปเดต
3. เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ STRIKER Plus ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
   - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก **ตกลง**
   - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก **ยกเลิก** เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก **ActiveCaptain** > **อัปเดตซอฟท์แวร์** > **ติดตั้งตอนนี้**

Fishfinder โซน่าร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซน่าร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซน่าร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซน่าร์และโมดูลวัดความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซน่าร์ Garmin ClearVü™ บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

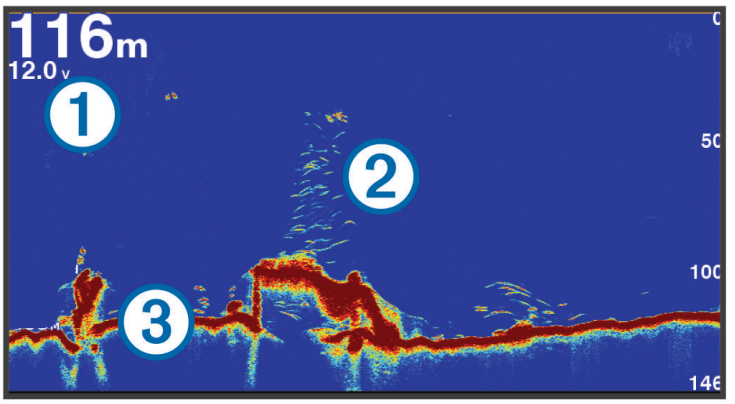
มุมมองโซน่าร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกซูม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับเกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมุมมองโซน่าร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*หน้าการรวม*, หน้า 3)

มุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมใช้อยู่หลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซน่าร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้จากหัวโซน่าร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



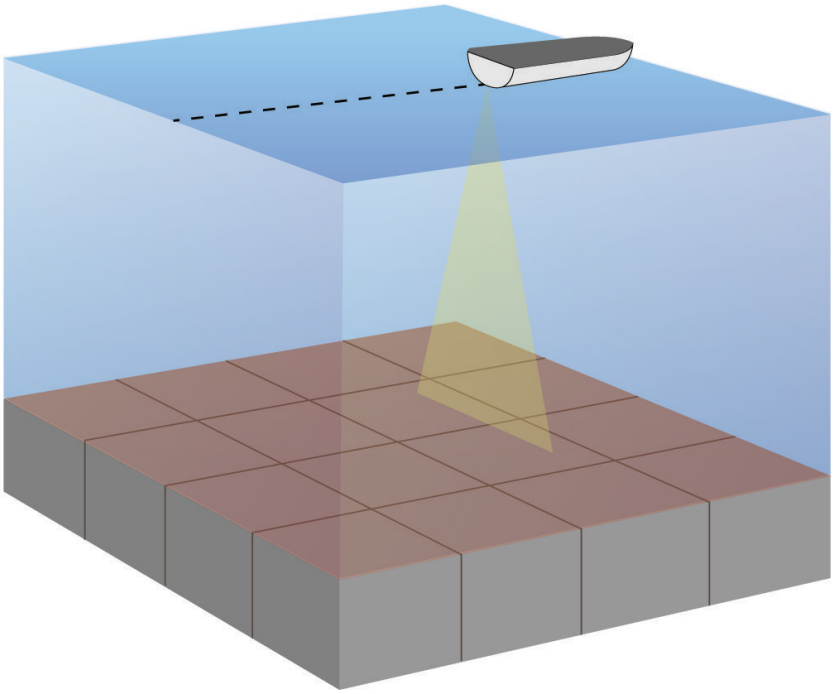
①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองโซน่าร์

หมายเหตุ: ในการรับโซน่าร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

โซน่าร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด

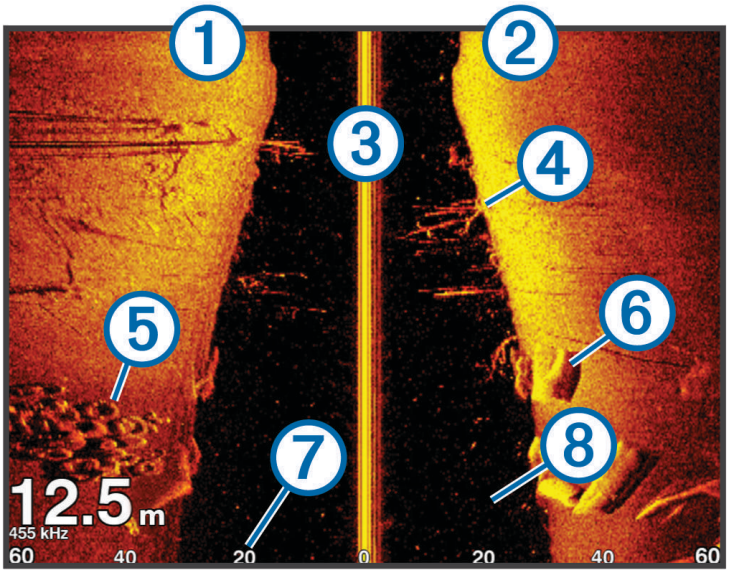
หัวโซน่าร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซน่าร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายเอกสาร ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า



มุมมองโซน่าร์ SideVü

หมายเหตุ: ในการรับโซน่าร์แบบสแกน SideVü คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

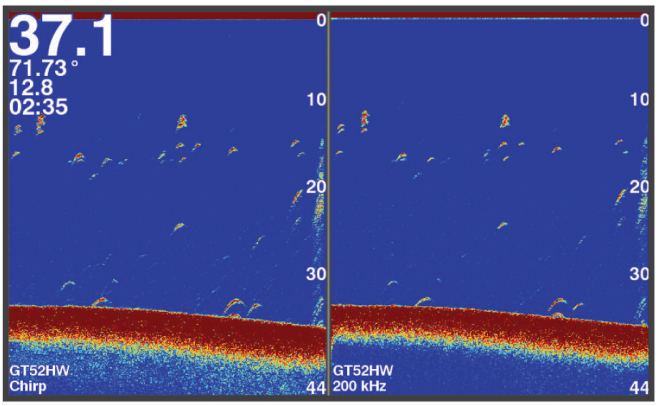
เทคโนโลยีโซน่าร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



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

ความถี่ด้านจอแยก

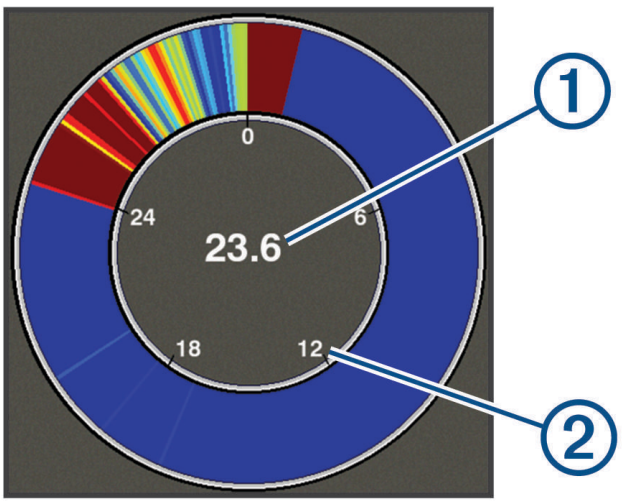
คุณสามารถดูความถี่สองความถี่จากหน้าจอความถี่แยก



Flasher

Flasher แสดงข้อมูลโซน่าร์บนสเกลความลึกวงกลม เพื่อระบุสิ่งที่อยู่ใต้เรือของคุณ สเกลความความลึกวงกลมถูกจัดเป็นวงแหวนที่ส่วนบนสุดและมีทิศทางตามเข็มนาฬิกา ความลึกระบุโดยสเกลภายในวงแหวน ข้อมูลโซน่าร์กระพริบบนวงแหวนเมื่อได้ระดับความลึกที่ระบุไว้ สีจะบ่งบอกถึงความแรงที่แตกต่างกันของสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์

เลือก Flasher



①	ความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
②	สเกลความลึก

การเพิ่มหน้า Flasher

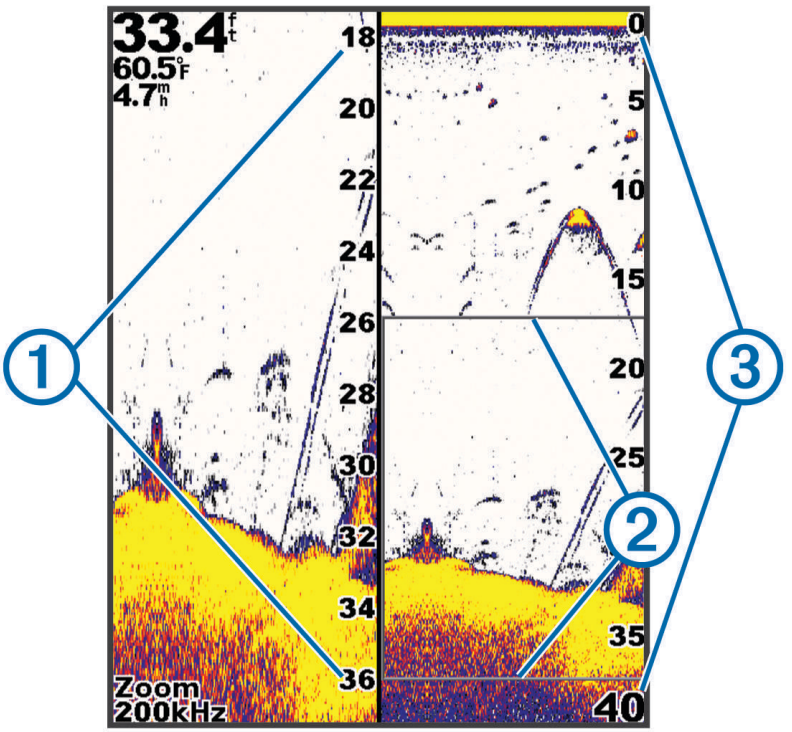
ในบางรุ่น ก่อนที่คุณจะสามารถดูหน้า Flasher ได้ คุณต้องเพิ่มไปยังหน้าหลัก

1. จากหน้าจอหลัก เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก** > **เพิ่ม** > **Flasher**
2. เลือกตำแหน่งสำหรับหน้า **Flasher**

มุมมองแบบแยกซูม

บนหน้ามุมมองแบบแยกซูม คุณสามารถมองเห็นกราฟเต็มของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้บนด้านขวาของหน้าจอ และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนด้านซ้ายของหน้าจอ

จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **ซูม** > **แยกการซูม**



①	สเกลความลึกที่ซูม
②	หน้าต่างซูม
③	ช่วงความลึก

การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซน่าร์ที่ไม่มีมากับอุปกรณ์ คุณอาจต้องตั้งค่าชนิดของหัวโซน่าร์เพื่อทำให้โซน่าร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง ก่อนเชื่อมต่อกับหัวโซน่าร์ คุณควรเลือกชนิดของหัวโซน่าร์ ชื่อของหัวโซน่าร์ควรปรากฏอยู่บนฉลากบนสายหัวโซน่าร์ใกล้กับขั้วต่อ

อุปกรณ์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซน่าร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ชนิดทรานดิวเซอร์**

2 เลือกตัวเลือก:

- หากคุณมีหัวโซน่าร์ลำคลื่นคู่ 200/77 kHz ให้เลือก **ลำแสงคู่ (200/77 kHz)**
- หากคุณมีหัวโซน่าร์ความถี่คู่ 200/50 kHz ให้เลือก **ความถี่คู่ 200/50kHz**
- หากคุณมีหัวโซน่าร์ชนิดอื่น ให้เลือกจากรายการ

ความถี่โซน่าร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซน่าร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลามองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

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

หัวโซน่าร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซน่าร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซน่าร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ $^{1}/_{2}$ ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

การเลือกความถี่ของหัวโซน่าร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซน่าร์และหัวโซน่าร์ทุกตัวได้

คุณสามารถเลือกว่าจะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซน่าร์ได้

ประกาศ

โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซน่าร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูกห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ ½ ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

1. จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **ความถี่**
2. เลือกความถี่ที่เหมาะกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ
   สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *ความถี่โซน่าร์*, หน้า 12

สร้างเวย์พอยท์บนจอโซน่าร์ด้วยปุ่มอุปกรณ์

1. จากมุมมองโซน่าร์ ให้ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกตำแหน่งเพื่อบันทึก
2. เลือก ✓
3. หากจำเป็นให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์

หยุดโซน่าร์

บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือกตัวเลือก:

- จาก **ดั้งเดิม** หรือ **ClearVü** หน้าจอโซน่าร์ เลือก ◀ หรือ ▶
- จาก **SideVü** หน้าจอโซน่าร์ เลือก ▼ หรือ ▲

การปรับการซูม

คุณสามารถปรับการซูมด้วยตนเองโดยระบุการช่วงและตั้งความลึกเริ่มต้น ยกตัวอย่างเช่น เมื่อความลึกอยู่ที่ 15 ม. และความลึกเริ่มต้นอยู่ที่ 5 ม. อุปกรณ์จะแสดงพื้นที่ที่ขยายลึก 5 ถึง 20 ม.

คุณสามารถทำให้อุปกรณ์ปรับการซูมอัตโนมัติโดยระบุช่วง อุปกรณ์คำนวณพื้นที่ซูมจากพื้นใต้น้ำ ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือกช่วงห่าง 10 เมตร อุปกรณ์ก็จะแสดงบริเวณขยาย 10 เมตรจากพื้นใต้น้ำ

1 จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **ซูม**
2 เลือกตัวเลือก:
   - เลือก**ปุ่มล็อกด้านล่าง** เพื่อล็อคหน้าจอกับพื้นใต้น้ำ
   - เลือก **ทำเอง** เพื่อตั้งค่าซูมด้วยตัวเอง
   - เลือก **อัตโนมัติ** เพื่อตั้งค่าซูมอัตโนมัติ
   - เลือก **แยกการซูม** เพื่อเปิดมุมมองการแยกซูม

การล็อคหน้าจอกับพื้นใต้น้ำ

คุณสามารถล็อคหน้าจอกับพื้นใต้น้ำ ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือกช่วงห่าง 20 เมตร อุปกรณ์ก็จะแสดงบริเวณตั้งแต่พื้นใต้น้ำไปถึงระดับ 20 เมตรเหนือพื้นใต้น้ำ ช่วงจะปรากฏบนด้านขวา

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **ซูม** > **ปุ่มล็อกด้านล่าง**
2 เลือกช่วง

เกนโซน่าร์

การตั้งค่าเกนควบคุมความไวของตัวรับโซนาร์เพื่อชดเชยความลึกและความใสของน้ำ การเพิ่มเกนแสดงรายละเอียดเพิ่มขึ้นและการลดเกนลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอ

หมายเหตุ: การตั้งค่าเกนบนมุมมองโซน่าร์หนึ่งมุมมองจะปรับใช้กับมุมมองโซน่าร์ทุกมุมมอง

การตั้งค่าเกนอัตโนมัติ

หมายเหตุ: เพื่อตั้งเกนบนหน้าจอความถี่แยก คุณจะต้องตั้งความถี่แต่ละความถี่แยก

1 เลือก ☰ > **เพิ่ม**
2 เลือก **เปิดใช้งานเกนอัตโนมัติ** ถ้ามี
3 เลือกตัวเลือก:
   - เมื่อต้องการแสดงสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์ที่อ่อนกว่าและมีความไวสูงกว่าอัตโนมัติ ให้เลือก **สูงอัตโนมัติ**
   - หากต้องการแสดงสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์ที่มีความไวปานกลางอัตโนมัติ ให้เลือก **ปานกลางอัตโนมัติ**
   - เมื่อต้องการแสดงมุมมองของโซน่าร์ที่มีความไวต่ำกว่าอัตโนมัติ ให้เลือก **ต่ำอัตโนมัติ**

การตั้งค่าเกนด้วยตนเอง

1 จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **เพิ่ม**
2 เลือก ▲ หรือ ▶ จนกระทั่งคุณเริ่มมองเห็นสัญญาณรบกวนในสัดส่วนน้ำบนหน้าจอ
3 เลือก ▼ หรือ ◀ เพื่อลดเกน

การปรับช่วงของสเกลความลึก

คุณสามารถปรับช่วงของสเกลความลึกได้ที่ด้านขวาของจอ การปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในสามส่วนล่างของหน้าจอโซน่าร์และใช้เพื่อติดตามพื้นใต้น้ำที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

เมื่อความลึกเปลี่ยนไปอย่างมาก เหมือนที่ทางชันหรือหน้าผาการปรับช่วงด้วยตัวทำให้เห็นมุมมองเฉพาะของช่วงความลึก พื้นใต้น้ำจะปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่พื้นอยู่ภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **ระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตอุปกรณ์ให้ปรับช่วงระยะอัตโนมัติตามความลึก ให้เลือก อัตโนมัติ
- ในการเพิ่มช่วงระยะเอง ให้เลือก ▼ หรือ ▶
- เมื่อต้องการลดช่วงระยะเอง ให้เลือก ▲ หรือ ◀

หมายเหตุ: จากหน้าจอโซน่าร์ คุณสามารถเลือก ✚ หรือ ━ ปรับช่วงระยะเองได้

การตั้งค่าช่วงบนหน้าจอหนึ่งจะปรับใช้กับทุกหน้าจอ ยกเว้น หน้าจอ SideVü

การตั้งค่าโซน่าร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซน่าร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

การแสดงและการปรับตั้งเส้นความลึก

คุณสามารถแสดงและปรับตั้งเส้นแนวนอนในหน้าจอโซน่าร์ได้ เส้นของความลึกจะปรากฏที่ด้านขวาของหน้าจอ

หมายเหตุ: การแสดงเส้นความลึกบนหน้าจอหนึ่งจะแสดงเส้นความลึกบนหน้าจอทั้งหมด

1 จากหน้าจอโซน่าร์ เลือก ☰ > **การตั้งค่าโซนาร์** > **เส้นความลึก**

2 เลือก ☰

3 ในการปรับ **เส้นความลึก** ให้เลือก ▲ หรือ ▼

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซน่าร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ การใช้ความเร็วการเลื่อนสูงขึ้นจะแสดงให้เห็นรายละเอียดมากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งในขณะที่กำลังเคลื่อนที่หรือกำลังตกปลา การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซน่าร์บนหน้าจอได้นานขึ้น การตั้งค่าความเร็วการเลื่อนบนมุมมองโซน่าร์หนึ่งมุมมองจะปรับใช้กับมุมมองโซน่าร์ทุกมุมมอง

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ความเร็วการเลื่อน**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเหนือพื้น ให้เลือก **อัตโนมัติ**

  การตั้งค่าอัตโนมัติจะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อดูมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü หรือ SideVü แนะนำให้ใช้การตั้งค่าอัตโนมัติ
- ในการเลือกความเร็วการเลื่อนที่เร็วมาก เลือก Ultrascroll®

  ตัวเลือก Ultrascroll จะเลื่อนข้อมูลโซน่าร์อย่างรวดเร็ว แต่คุณภาพภาพจะลดลง ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ ตัวเลือกเร็วจะให้สมดุลที่ดีระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

ตั้งค่าขีดจำกัดการค้นหาพื้น

คุณสามารถตั้งความลึกสูงสุดเมื่อคุณสมบัติช่วงอัตโนมัติค้นหาพื้น ขีดจำกัดที่ต่ำกว่าจะเข้าถึงข้อมูลเกี่ยวกับพื้นได้เร็วกว่าขีดจำกัดที่สูงกว่า

1 จากหน้าจอโซน่าร์ เลือก ☰ > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ขีดจำกัดการค้นหาพื้น**

2 เลือกระยะ

การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก ☰ > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

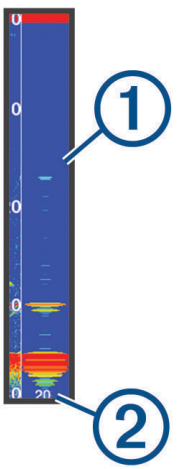
สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

การเปิด A-Scope

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมองของโซน่าร์แบบเต็มหน้าจอ คุณสมบัตินี้ช่วยขยายข้อมูลของโซน่าร์ที่เพิ่งได้รับล่าสุดเพื่อให้ดูได้สะดวก นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้อาจไม่มีในจอโซน่าร์บางรุ่น

จากหน้ามุมมองเต็มจอ เลือก |**การตั้งค่าโซนาร์ลักษณะแผนที่ขอบเขต A**



①	A-Scope
②	เส้นผ่านศูนย์กลางของกรวยโซน่าร์ที่ความลึกปัจจุบัน

ตั้งค่าลักษณะของเป้าหมายที่ถูกพัก

หมายเหตุ: การตั้งค่าลักษณะของเป้าหมายที่ถูกพักบนหน้าจอจะปรับการตั้งค่าของหน้าจอทั้งหมด

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้อาจใช้ไม่ได้กับทุกมุมมองโซน่าร์

	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลความลึกเป้าหมาย
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลโซน่าร์พื้นหลัง
	แสดงเป้าหมายที่ถูกพักเป็นสัญลักษณ์พร้อมข้อมูลโซน่าร์พื้นหลังและข้อมูลความลึกเป้าหมาย

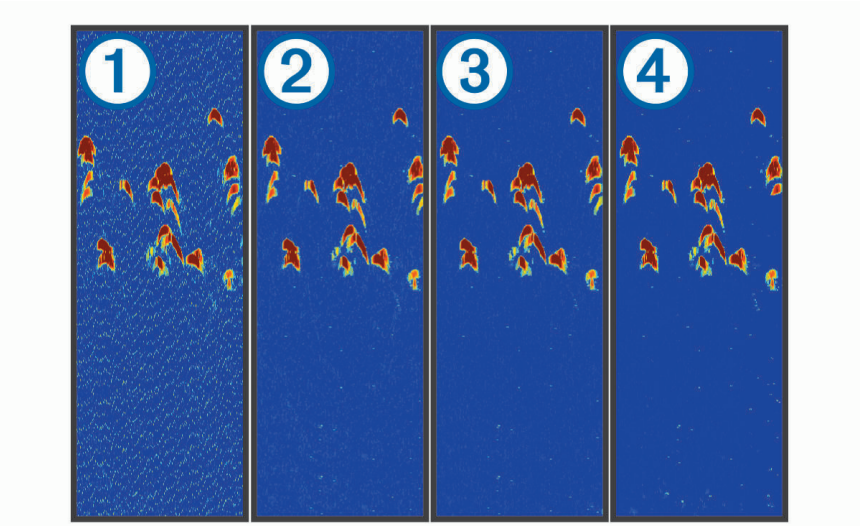
1 จากหน้าจอโซน่าร์ เลือก ☰ > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ลักษณะแผนที่** > **สัญลักษณ์ปลา**

2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซน่าร์

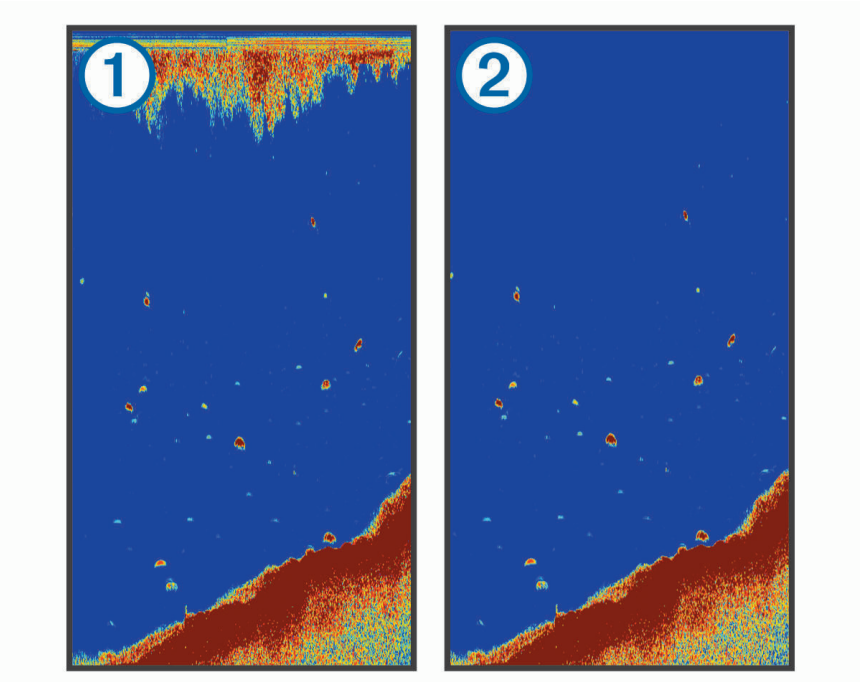
จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก การตั้งค่าโซนาร์ตัดการรบกวน

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาค่ารบกวนที่อยู่ใกล้



เมื่อคุณปรับการตั้งค่าการรบกวนจากปิด ① ไปที่ต่ำ ②, ปานกลาง ③ และสูง ④ ค่ารบกวนจะค่อยๆ หายไป แต่จะยังมีผลเล็กน้อยกับการสะท้อนกลับของเป้าหมายที่แรง คุณควรใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ให้การปรับปรุงมี่ต้องการเพื่อนำการรบกวนออกจาหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากค่ารบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ค่ารบกวนบนผิวน้ำ: ซ่อนการสะท้อนกลับของโซน่าร์ใกล้กับผิวน้ำ การซ่อนค่ารบกวนพื้นผิวช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนหน้าจอ



สัญญาณสะท้อนผิวน้ำ ① เกิดจากการรบกวนระหว่างหัวโซน่าร์และน้ำ คุณสามารถซ่อนค่ารบกวนผิวน้ำ ② เพื่อช่วยลดสัญญาณรบกวนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างค่ารบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ลดค่ารบกวนบนผิวน้ำ

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือค่ารบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยค่ารบกวนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์

คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์ได้

จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ☰ > **หมายเลขซ้อนทับ**

ใส่แผนที่เดินเรือ: แสดงการแทรกการนำทางในขณะที่เรือนำทางไปยังปลายทาง

แถบเข็มทิศ: แสดงแถบข้อมูลเทปเข็มทิศ

แรงดันไฟฟ้าอุปกรณ์: แสดงแรงดันไฟฟ้าของอุปกรณ์

ความลึก: แสดงความลึกปัจจุบันของหัวโซน่าร์

ความเร็ว: แสดงความเร็วปัจจุบันของเรือ

อุณหภูมิน้ำ: แสดงอุณหภูมิน้ำปัจจุบัน

เวลาปัจจุบัน: แสดงเวลาปัจจุบัน

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

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

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ

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

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับหน่วยความจำที่มีในอุปกรณ์ ที่มาโซน่าร์ของคุณ และความเร็วของเรือของคุณในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซน่าร์แบบลำคลื่นเดี่ยว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลลงบนอุปกรณ์ได้เป็นเวลา 1,500 ชั่วโมง

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซน่าร์และตำแหน่ง GPS ของคุณ

1. เลือก **แผนที่ Quickdraw** > ☰ > **Quickdraw Contours** > **เริ่มการบันทึก**
2. เมื่อการบันทึกเสร็จสิ้น ให้เลือก ☰ > **Quickdraw Contours** > **หยุดการบันทึก**

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

1 จาก **แผนที่ Quickdraw** เลือกตำแหน่ง
2 เลือก **เพิ่มป้าย Quickdraw**
3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก **เสร็จสิ้น**

การลบ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถลบแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ได้

เลือก **แผนที่ Quickdraw** > ☰ > **Quickdraw Contours** > **ลบ**

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้ใช้คนอื่นได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain*, หน้า 18)

หมายเหตุ: อุปกรณ์ Garmin ต้องมีช่องเสียบการ์ดหน่วยความจำหรือเทคโนโลยี Wi-Fi เพื่อเข้าร่วมในชุมชน Garmin Quickdraw

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ STRIKER Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain*, หน้า 5)
2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw**

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน (*การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain*, หน้า 18) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ (*การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain*, หน้า 18)

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้ใช้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

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

จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว

3 เลือก **เลือกพื้นที่ดาวน์โหลด**
4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด
6 เลือก **พื้นที่ดาวน์โหลด**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ STRIKER Plus เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้

เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์** > **มีส่วนร่วมกับชุมชน**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ STRIKER Plus แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การตั้งค่าแผนที่

เลือก **แผนที่ Quickdraw** > ☰

จุดเดินทาง: แสดงรายการเวย์พอยท์

จอแสดงผลจุดเดินทาง: ตั้งค่าวิธีการแสดงเวย์พอยท์บนแผนที่

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้

เส้นทาง: แสดงรายการเส้นทาง

แทร็ค (ขึ้น้ำ): แสดงประวัติการเดินทางบนแผนที่

ค้นหา: ช่วยให้คุณสามารถค้นหาเส้นทางและเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

ติดตั้งแผนที่: ตั้งค่ามุมมองแผนที่และแสดงเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป

หมายเลขซ้อนทับ: ช่วยให้คุณปรับแต่งข้อมูลที่แสดงบนแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก ☰ > **Quickdraw Contours** > **ตั้งค่า**

ค่าชดเชยการบันทึก: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซน่าร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก

ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซน่าร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซน่าร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกซ้อน

ค่าชดเชยการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเองเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

การสื่อสารค่าชดเชยการแสดงผลจากชุมชนค่าชดเชยการแสดงผล: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

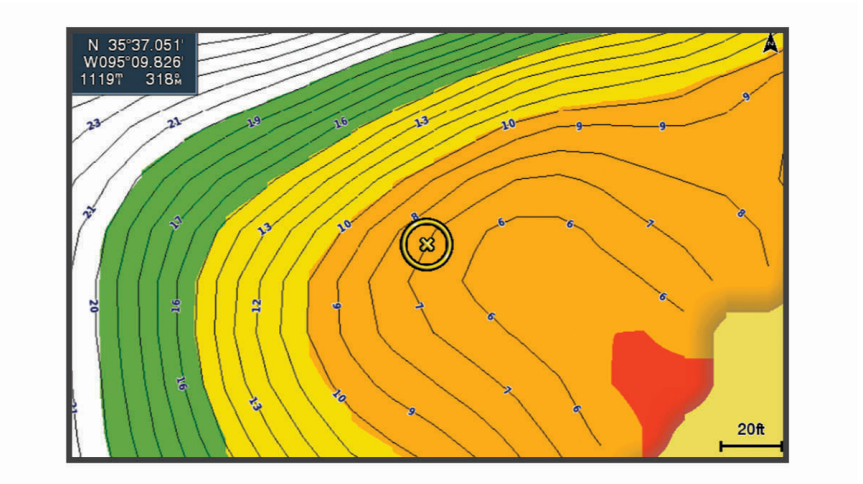
สีของการสำรวจ: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

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

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจดูว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาบนฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ

บาง Garmin LakeVü™ และแผนที่พรีเมียมเสริมมีช่วงความลึกด้วยเฉดตามปกติ



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

การนำทางด้วย STRIKER Plus

⚠ คำเตือน

เมื่อใช้การนำทาง เส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ หากไม่ปฏิบัติตามอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสองวิธีการต่อไปนี้: นำทาง หรือ เส้นทางไปยัง

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย อุปกรณ์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทร็คที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **ค้นหาตามรายชื่อ**
2. ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
3. ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

   จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา
4. เลือกจุดหมาย

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

1 จาก **แผนที่ Quickdraw** เลือกตำแหน่ง
2 เลือก ✓
รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านขวาของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
3 เลือก **สร้างจุดหักเลี้ยว**

การนำทางไปยังเวย์พอยท์

1 จาก **แผนที่ Quickdraw** ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกเวย์พอยท์
ชื่อเวย์พอยท์ปรากฏบนหน้าจอ
2 เลือก ✓
3 เลือก **นำทางไปยัง** > **นำทาง**

สร้างและนำทางโดยใช้แผนที่

จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันของคุณหรือเป็นตำแหน่งอื่นก็ได้บนแผนที่

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง** > **ใหม่** > **เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
2 แพนแผนที่เพื่อเลือกตำแหน่งเริ่มต้นของเส้นทาง
3 เลือก ✓ เพื่อเพิ่มตำแหน่งเลี้ยวบนเส้นทาง
4 แตะที่ลูกศรเพื่อเพิ่มตำแหน่งเลี้ยวทั้งหมดบนเส้นทาง
5 เลือก ☰ > **นำทางไปยัง**.
6 เลือกตัวเลือก

การหยุดการนำทาง

จากแผนที่ ให้เลือก ☰ > **หยุดการนำทาง**

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปที่ใด และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก 📍

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง** > **จุดเดินทางใหม่**
2 เลือกตัวเลือก:
- ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
- ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **เลือกจากแผนที่** เลือกตำแหน่งแล้วเลือก ✓
- ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก **ป้อนระยะ/ทิศทาง** และป้อนข้อมูล

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งคนตกเรือ

จากหน้าจอใดก็ได้ ให้เลือก 📍 > **คนตกน้ำ** > **ใช่**
อุปกรณ์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับที่ตำแหน่งนั้น

การวัดระยะทางบนแผนที่

คุณสามารถวัดระยะทางระหว่างตำแหน่งของคุณและตำแหน่งอื่นๆ

1 แพนแผนที่
2 เลือก ✓ > **วัดระยะทาง**
ระยะระหว่างตำแหน่งจะปรากฏที่มุมซ้ายบนของหน้าจอ
3 หากจำเป็น ให้เลือก ✓ เพื่อพินและวัดระยะทางไปยังอีกตำแหน่ง

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

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

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง**
2. เลือกเวย์พอยท์
3. เลือก **แก้ไขจุดเดินทาง**
4. เลือกตัวเลือก:
   - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
   - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
   - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **ความลึก**
   - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
   - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ความคิดเห็น**
   - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก **ตำแหน่ง**

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **จุดเดินทาง**
2. เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
3. เลือก **ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

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

เส้นทาง

เส้นทางคือลำดับของ Waypoint หรือตำแหน่ง ซึ่งจะนำทางคุณไปยังจุดหมายสุดท้าย

สร้างและนำทางโดยใช้แผนที่

จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันของคุณหรือเป็นตำแหน่งอื่นก็ได้บนแผนที่

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง** > **ใหม่** > **เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
2. แพนแผนที่เพื่อเลือกตำแหน่งเริ่มต้นของเส้นทาง
3. เลือก ✓ เพื่อเพิ่มตำแหน่งเลี้ยวบนเส้นทาง
4. แตะที่ลูกศรเพื่อเพิ่มตำแหน่งเลี้ยวทั้งหมดบนเส้นทาง
5. เลือก ☰ > **นำทางไปยัง**.
6. เลือกตัวเลือก

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

ขั้นตอนนี้จะบันทึกเส้นทางและเวย์พอยท์ทุกอันในเส้นทางไว้ด้วย จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันของคุณหรือเป็นตำแหน่งอื่นก็ได้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง** > **ใหม่** > **เลือกจากแผนที่**
2. เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
3. ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเพิ่มเลี้ยว
4. ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 3 ซ้ำเพื่อเพิ่มเลี้ยว
5. เลือกจุดหมายสุดท้าย

การดูรายการเส้นทาง

เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง**

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง**
2. เลือกเส้นทาง
3. เลือก **แก้ไขเส้นทาง**
4. เลือกตัวเลือก:
   - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
   - ในการเลือกเวย์พอยท์จากรายการเลี้ยว ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง** > **ใช้บัญชีรายการทางโค้ง** แล้วเลือกเวย์พอยท์จากรายการนั้น
   - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง** > **เลือกจากแผนที่** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่

การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง**
2. เลือกเส้นทาง
3. เลือก **นำทางไปยัง**
4. เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ด้านหน้าของเรือ**
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**

   เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
5. ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
6. เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
7. ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง**
2. เลือกเส้นทาง
3. เลือก **นำทางไปยัง**
4. เลือก **ออฟเซ็ต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง โดยเว้นช่วงจากเส้นทางจริงเป็นระยะห่างตามที่กำหนด
5. แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบซ้าย**
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ด้านหน้ากราบขวา**
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - ท่าเรือ**
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก **ย้อนกลับ - กราบเรือ**

   เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
6. ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
7. เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
8. ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การลบเส้นทางที่บันทึก

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทาง**
2. เลือกเส้นทาง
3. เลือก **ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

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

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทร็ค

เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขึ้นน้ำ)** > **แทร็ค (ขึ้นน้ำ)**

เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขึ้นน้ำ)** > **ลบแทร็กที่ใช้งานอยู่**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตามปัจจุบัน**
2. เลือกตัวเลือก:
   - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
   - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**
2. เลือกแทร็ค
3. เลือก **แก้ไขการติดตามเป้า**
4. เลือกตัวเลือก:
   - เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
   - เลือก **สีแทร็ค** แล้วเลือกสี

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**
2. เลือกแทร็ค
3. เลือก **แก้ไขการติดตามเป้า** > **บันทึกเป็น** > **บันทึกเป็นเส้นทาง**

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค (*การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน*, หน้า 25)

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**
2. เลือกแทร็ค
3. เลือก **ติดตามแทร็ค**
4. เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ด้านหน้าของเรือ**
   - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
5. ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
6. เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

1. เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **บันทึกการติดตาม**
2. เลือกแทร็ค
3. เลือก **ลบ**

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **ลบข้อมูลผู้ใช้** > **บันทึกการติดตาม**

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **ติดตามแทร็กที่ใช้งานอยู่**

2 เลือกตัวเลือก:

- เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
- เลือก **บันทึกเหตุการณ์**

3 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี

4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่** > **สีแทร็ค**

2 เลือกสีแทร็ค

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่**

2 เลือก **โหมดบันทึก**

3 เลือกตัวเลือก:

- ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก **บันทึกจนเต็ม**
- ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก **ทับของเดิม**

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบุความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **แทร็ค (ขี้น้ำ)** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่** > **บันทึกช่วงเวลา** > **Interval**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **ระยะทาง** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนระยะทางลงไป
- ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **เวลา** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
- ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก **ความละเอียด** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ**

การแสดงผล: ปรับความสว่างของแบ็คไลท์ (*การปรับไฟหน้าจอ*, หน้า 4) และรูปแบบสี (*การปรับโหมดสี*, หน้า 4)

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ดังสำหรับการเตือนและการเลือก (*ตั้งค่าเสียงเตือน*, หน้า 4)

GPS: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับการตั้งค่าและการแก้ไขดาวเทียม GPS

ออโต้พาวเวอร์: เปิดอุปกรณ์อัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

แผนผังแป้นพิมพ์: ตั้งค่าการจัดเรียงแป้นพิมพ์เป็นแผนผังแบบเรียงตามตัวอักษรหรือแป้นพิมพ์คอมพิวเตอร์

ภาษา: ตั้งค่าภาษาบนหน้าจอ

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์และเวอร์ชันซอฟต์แวร์

เครื่องจำลอง: เปิดเครื่องจำลองและทำให้คุณสามารถตั้งค่าความเร็วและตำแหน่งจำลองได้

ข้อมูลระบบ

เลือก **ตั้งค่า** > **ตั้งค่า** > **ข้อมูลระบบ**

บันทึกเหตุการณ์: ให้คุณสามารถดูบันทึกกิจกรรมในระบบ

ข้อมูลซอฟท์แวร์: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์และเวอร์ชันซอฟต์แวร์

อุปกรณ์ Garmin: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ Garmin ที่เชื่อมต่อ

รีเซ็ต: เรียกคืนการตั้งค่าอุปกรณ์จากโรงงาน

หมายเหตุ: การดำเนินการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าใดๆ ที่คุณได้ป้อนไว้

การตั้งค่าเรือของฉัน

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้ฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม บางตัวเลือกใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน**

ชนิดทรานดิวเซอร์: แสดงชนิดของหัวโซน่าร์ (*การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์*, หน้า 11)

ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ: ชดเชยค่าพื้นผิวที่อ่านได้สำหรับความลึกของท้องเรือ เพื่อทำให้สามารถวัดความลึกจากใต้ท้องเรือแทนที่จะวัดจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 28)

ค่าชดเชยอุณหภูมิ: ชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิน้ำจากหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ*, หน้า 29)

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

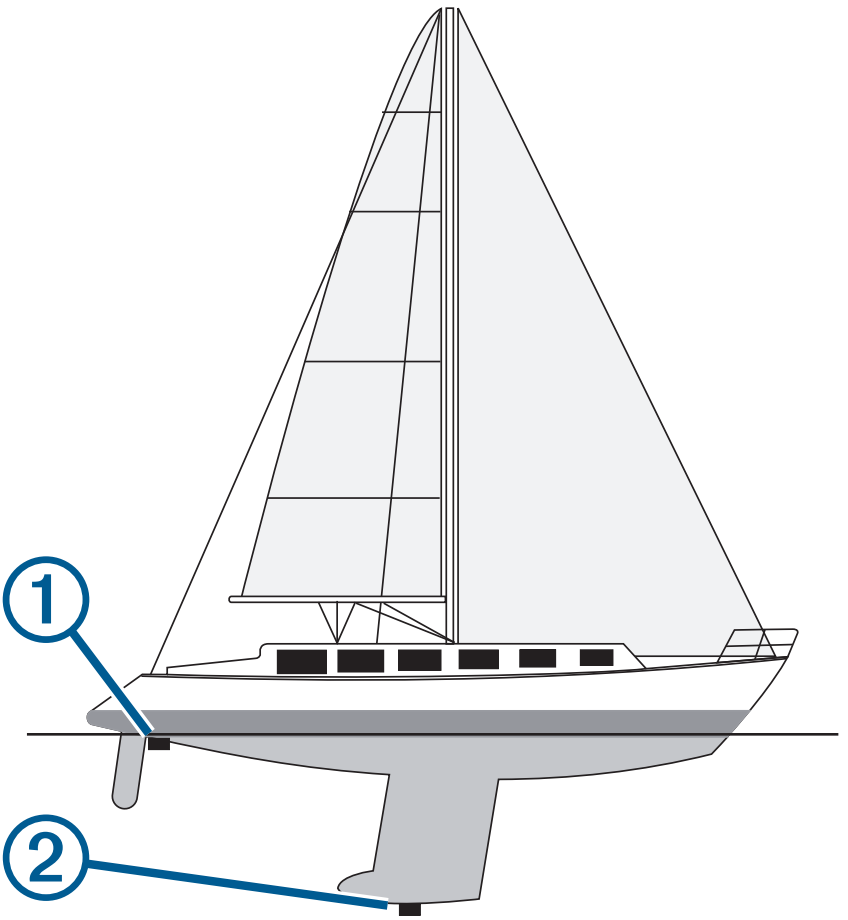
หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซน่าร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซน่าร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซน่าร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

1 วัดระยะทาง:

- หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ถึงท้องเรือของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
- หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของท้องเรือ ② และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซน่าร์ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



2 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**

3 เลือก ➕ หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก ➖ หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ

4 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือที่วัดในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ

คุณสามารถตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิเพื่อชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซ็นเซอร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้

1. วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้หัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับอุปกรณ์
2. วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้เครื่องวัดอุณหภูมิหรือเซนเซอร์วัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ
3. ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2

   นี่คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง
4. เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยอุณหภูมิ**
5. ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำที่วัดในขั้นตอนที่ 3

การตั้งค่าการเตือน

⚠ ข้อควรระวัง

ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*ตั้งค่าเสียงเตือน*, หน้า 4) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือนอาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก **ตั้งค่า** > **เตือน** > **การนำทาง**

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนระบบ

นาฬิกาปลุก: ตั้งนาฬิกาปลุก

แรงดันไฟฟ้าอุปกรณ์: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำ GPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

เสียงเตือนโซน่าร์

เลือก **ตั้งค่า** > **เตือน** > **โซน่าร์**

น้ำตื้น: เสียงเมื่อความลึกของน้ำน้อยกว่าความลึกที่ระบุ

น้ำลึก: เสียงเมื่อความลึกของน้ำมากกว่าความลึกที่ระบุ

อุณหภูมิน้ำ: เสียงเมื่ออุณหภูมิน้ำแตกต่างมากกว่า ± 2°F (± 1.1°C) การตั้งค่าสัญญาณเตือนจะได้รับการบันทึกเมื่ออุปกรณ์ปิดใช้งาน

หมายเหตุ: คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์กับหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้เพื่อใช้สัญญาณเตือนนี้

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก **ตั้งค่า** > **หน่วยวัด**

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมบ่ายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศมุ่งหน้า อ้างอิงทิศเหนือจริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ Grid ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000°) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

รูปแบบเวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา 12 ชั่วโมง 24 ชั่วโมง หรือแบบ UTC

โซนเวลา: ตั้งโซนเวลา

เวลาออมแสง: ตั้งเวลา Daylight Savings จาก ปิด หรือ เปิด

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้ฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง**

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว: ตั้งให้การเปลี่ยนการเลี้ยวมีการคำนวณโดยอ้างอิงเวลาหรือระยะทาง

เปลี่ยนเวลาการเลี้ยว: ตั้งจำนวนนาทีก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก เวลา ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว

เปลี่ยนระยะการเลี้ยว: ตั้งระยะทางก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก ระยะทาง ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง คุณสามารถเลือก เรือ เพื่อเริ่มการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของเรือหรือ จุดเดินทาง เพื่อเริ่มจากเวย์พอยท์แรกบนเส้นทาง

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หมายเหตุ: กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เริ่มถึง Garmin Quickdraw เส้นความลึกที่คุณสร้าง

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **รีเซ็ต** > **รีเซ็ตการตั้งค่า** > **ใช่**

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

⚠ คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมปอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณ์ของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าวถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ แทร็คที่บันทึกไว้ เส้นทาง และขอบเขต

- คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลได้หากอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเชื่อมต่อกัน โดยใช้สายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลบนสายไฟหรือใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 31)

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ STRIKER Plus กับ Garmin อุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวย์พอยท์ หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน คุณสามารถเชื่อมต่อสายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลได้ หากติดตั้งอุปกรณ์ไกลจากกันเกินกว่าสายจะเชื่อมถึงได้ คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06)

1 ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ทั้งสองเชื่อมต่ออยู่กับสายกราวด์เดียวกัน

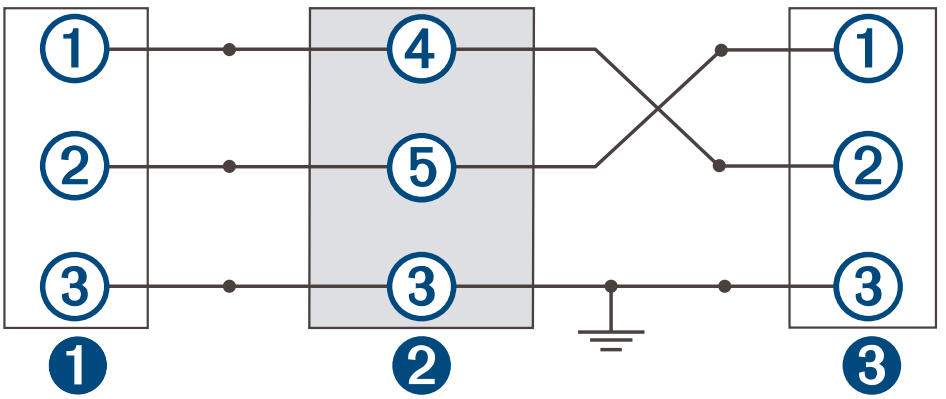
2 การดำเนินการให้เสร็จ:

- หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน ให้เชื่อมต่อสายสีน้ำเงินจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำตาลของอุปกรณ์ที่สอง และเชื่อมต่อสายสีน้ำตาลจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำเงินของอุปกรณ์ที่สอง
- หากไม่ได้ติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน ให้หาซื้อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06) และเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยทำตามคำแนะนำที่ให้มากับสายเคเบิล (*แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 31)

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

ข้อมูลผู้ใช้จะถูกแบ่งปันระหว่างอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกัน หากคุณเลือก ลบข้อมูลผู้ใช้ ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกันทั้งสอง

แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้



①	อุปกรณ์แรก
②	สายข้อมูลผู้ใช้
③	อุปกรณ์ที่สอง

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

การล้างข้อมูลที่บันทึก

คุณสามารถลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกออกจากหน่วยความจำของอุปกรณ์ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง และแทร็ค

1 เลือก **ข้อมูลผู้ใช้** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **ลบข้อมูลผู้ใช้**

2 เลือกตัวเลือก

ประกาศ

หากคุณเลือก ทั้งหมด ข้อมูลทั้งหมดที่คุณได้บันทึกไว้จะถูกลบ ยกเว้นข้อมูล Garmin Quickdraw Contours

หากคุณเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อีกเครื่องและมีการเปิดใช้ ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อทั้งหมด

ภาคผนวก

ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณด้วยหมายเลขเครื่อง

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถลงทะเบียนได้ด้วยหมายเลขเครื่องของอุปกรณ์ หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรใช้แอป ActiveCaptain เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอป ActiveCaptain*, หน้า 5)

โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

1 ค้นหาหมายเลขเครื่องบนกล่องผลิตภัณฑ์หรือบนอุปกรณ์

2 ไปที่ garmin.com/account/register

3 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ

4 ป้อนหมายเลขเครื่อง

ข้อมูลจำเพาะ

ช่วงอุณหภูมิ	ตั้งแต่ -15° ถึง 55°C (ตั้งแต่ 5° ถึง 131°F)
ระดับการกันน้ำ	IEC 60529 IPX7[1]
แรงดันไฟฟ้าอินพุต	ตั้งแต่ 12 ถึง 20 Vdc
กระแสไฟฟ้าตามพิกัด	1.5 A
ฟิวส์	3 A, 250 V fast-acting
ความถี่ไร้สายและโปรโตคอล[2]	Wi-Fi, 2.4 GHz @ 22 dBm สูงสุด

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจ่ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า

  คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่

- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ

  ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม

- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc

  ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด

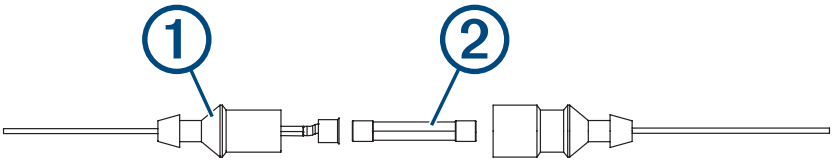
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

[1] อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating

[2] ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

การเปลี่ยนฟิวส์ในสายไฟ

1 เปิดเฮาส์ซิงของฟิวส์ ①



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

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 6)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ภายในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

โซน่าร์ของฉันไม่ทำงาน

- ดันสายหัวโซน่าร์เข้าไปในด้านหลังอุปกรณ์จนสุด
  แม้ว่าสายจะดูเหมือนเชื่อมต่อแล้ว คุณควรดันสายให้แน่นเพื่อให้เข้าที่
- กด ⏻ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดใช้งานโซน่าร์แล้ว
- เลือกชนิดของหัวโซน่าร์ที่ถูกต้อง (*การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์*, หน้า 11)

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณได้ป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบองศาและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น
  หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่
2 เลือก **ตั้งค่า** > **หน่วยวัด**
3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ถูกต้อง
4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง

เวลาจะถูกตั้งโดยการตั้งค่าตำแหน่ง GPS และโซนเวลา

1 เลือก **ตั้งค่า** > **หน่วยวัด** > **โซนเวลา**
2 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์มีตำแหน่ง GPS

ดัชนี

A
ActiveCaptain **5**
  quickdraw **18**
  การแจ้งเตือนอัจฉริยะ **5**
  การปรับปรุงซอฟต์แวร์ **6**

F
Fishfinder. *ดู* โซน่าร์

G
Garmin ClearVü **7**
GPS **33**
  การตั้งค่า **26**
  สัญญาณ **2**

Q
quickdraw **18**
  การตั้งค่า **19**
  การลบ **18**

S
SideVü **9**
SOS **21**

W
Wi-Fi **5**

ก
การแก้ไขปัญหา **32, 33**
การแจ้ง **5**
การแจ้งเตือนอัจฉริยะ **5**
การตั้งค่า **4, 19, 26, 27, 30**
  ข้อมูลระบบ **26**
การตั้งค่าการแสดงผล **26**
การตั้งค่าจากโรงงาน **27, 30**
การเตือน **29**
  การนำทาง **29**
  การลากสมอ **29**
  โซน่าร์ **29**
  มาถึง **29**
  ออกนอกเส้นทาง **29**
การเตือนการนำทาง **29**
การเตือนการลากสมอ **29**
การเตือนมาถึง **29**
การเตือนออกนอกเส้นทาง **29**
การแทรกการนำทาง **17**
การนำทาง **20, 21**
การแบ่งปันข้อมูล **30, 31**
การแพน **2**
การรวม **3**
การลงทะเบียนผลิตภัณฑ์ **32**
การลงทะเบียนอุปกรณ์ **32**
การลบ
  quickdraw **18**
  ข้อมูลผู้ใช้ **32**
การวัดระยะทาง **21**
การแสดงความลึกด้วยเฉดสี **20**
การอัปเดต, ซอฟต์แวร์ **6**

ข
ข้อมูล
  การจัดการ **30**
  การลบ **32**
ข้อมูลผู้ใช้, การลบ **32**

ค
คนตกเรือ **21**
ความแม่นยำของ GPS **29**
ความลึกที่ปลอดภัย **30**
ความสูงที่ปลอดภัย **30**
ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ **27, 28**

จ
จุดหมาย, การเลือก **20**

ซ
ซอฟต์แวร์, การอัปเดต **6**
ซูม **2**
  โซน่าร์ **13**

ต
ตัววางแผนการเดินทาง. *ดู* เส้นทาง

ท
ทำเครื่องหมายตำแหน่ง **21**

น
นาฬิกา **29**
  การเตือน **29**
น้ำ, ค่าชดเชยอุณหภูมิ **29**

ป
ประเภทของหัวโซน่าร์ **27**
ปุ่ม **1**
  ไฟ **1**

ฟ
ฟิลด์ข้อมูล **17, 19**

ภ
ภาษา **26**

ล
ล็อกกิจกรรม **27**

ส
สัญญาณดาวเทียม, การรับ **2**

ห
หน่วยวัด **30**
หน้าจอ, ความสว่าง **4**
หน้าจอแบบผสม **3, 4**
  การปรับแต่ง **4**
หน้าจอหลัก, การปรับแต่ง **3, 4, 10**
หมายเลขโอเวอร์เลย์ **17, 19**
หัวโซน่าร์ **6, 11**

อ
อุปกรณ์
  การลงทะเบียน **32**
  ปุ่ม **1**
อุปกรณ์ไร้สาย, การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไร้สาย **5**

เมษายน 2022

GUID-A5IIBBA3-36BB-4303-8AIF-A676EI3CB45I v5