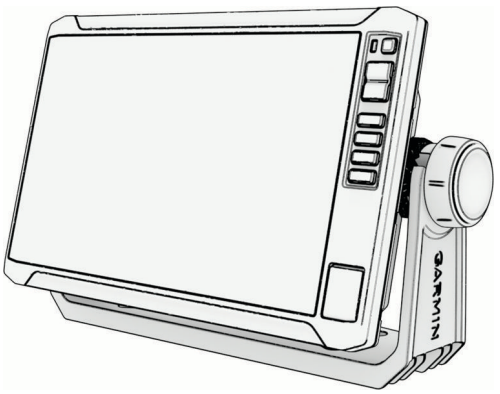
GARMIN®

# ECHOMAP™ UHD2 6/7/9 SV




Podręcznik użytkownika

# Spis treści


**Wstęp ..... 11**
- — widok z przodu ..... 11
  - Przyciski urządzenia ..... 11
  - Panel złącz ..... 12
- Porady i skróty ..... 12
- Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym ..... 13
- Uzyskiwanie podręczników użytkownika z Internetu ..... 13
- Centrum obsługi klienta firmy Garmin® ..... 13
- Wkładanie kart pamięci ..... 13
- Odbieranie sygnałów z satelitów GPS ..... 14
  - Wybór źródła GPS ..... 14

**Dostosowywanie plotera nawigacyjnego ..... 15**
- Pasek menu ..... 15
  - Wyświetlanie i ukrywanie paska menu ..... 15
- Ekran główny ..... 15
  - Zmienianie kolejności elementów kategorii ..... 16
- Przypisywanie klawisza skrótu ..... 16
- Zapamiętane ustawienia ..... 16
  - Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami ..... 16
  - Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia ..... 16
- Ustawianie typu jednostki ..... 17
- Regulowanie podświetlenia ..... 17
- Dostosowywanie schematu kolorów .. 17
- Włączanie blokady ekranu ..... 17
- Automatyczne włączanie plotera nawigacyjnego ..... 17
- Automatyczne wyłączanie systemu ... 17
- Dostosowywanie stron ..... 18
  - Dostosowywanie ekranu startowego ..... 18
  - Dostosowywanie układu strony kombinacji ..... 18
  - Tworzenie nowej strony Kombinacje ..... 18
  - Usuwanie strony Kombinacje ..... 19
  - Dostosowywanie nakładek danych ..... 19
- Zapamiętane ustawienia ..... 19
  - Zarządzanie zapamiętanymi ustawieniami ..... 19
  - Zapisywanie nowego zapamiętanego ustawienia ..... 19

**Aplikacja ActiveCaptain® ..... 21**
- ActiveCaptain® Role ..... 21
- Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain® ..... 21
- Aktualizacja oprogramowania przy użyciu aplikacji ActiveCaptain® ..... 22
- Aktualizowanie map przy użyciu ActiveCaptain® ..... 22
- Subskrypcje map ..... 22

**Bezprzewodowe udostępnianie ..... 23**
- Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi® ..... 23
  - Łączenie dwóch kompatybilnych urządzeń ECHOMAP™ w celu udostępniania danych użytkownika i echosondy ..... 23
  - Podłączanie urządzenia bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego ..... 24
  - Zarządzanie siecią Wi-Fi® ..... 24
- Bezprzewodowy czujnik wiatru ..... 24
  - Podłączanie czujnika bezprzewodowego do plotera nawigacyjnego ..... 24
  - Regulowanie orientacji czujnika wiatru ..... 24
- Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin® ..... 25

**Mapy i widoki 3D mapy ..... 26**
- Szczegółowe mapy ..... 26
  - Aktywowanie subskrypcji map morskich ..... 26
  - Kupowanie subskrypcji mapy za pomocą ActiveCaptain® ..... 26
  - Odnawianie subskrypcji ..... 27

Mapa nawigacyjna i mapa wędkarska..... 27
Symbole mapy..... 27
Powiększanie i pomniejszanie przy użyciu ekranu dotykowego..... 27
Pomiar dystansu na mapie..... 28
Tworzenie punktu na mapie..... 28
Wyświetlanie na mapie informacji o pozycji i o obiekcie..... 28
Wyświetlanie szczegółowych informacji o pomocach nawigacyjnych..... 28
Nawigacja do punktu na mapie..... 28
Funkcje płatnych map..... 29
Widok mapy Fish Eye 3D..... 29
Wyświetlanie informacji o stacjach pływów..... 30
Wyszukiwanie obrazów satelitarnych na mapie nawigacyjnej..... 31
Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych..... 31
System automatycznej identyfikacji... 31
Symbole celów AIS..... 32
Kierunek i planowany kurs aktywowanych celów AIS..... 32
Wyświetlanie listy zagrożeń AIS..... 32
Aktywacja celu dla statku AIS..... 33
Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa..... 33
Pomoce nawigacyjne AIS..... 34
Wyłączanie odbioru sygnału AIS..... 35
Menu mapy..... 35
Warstwy mapy..... 35
Ustawienia mapy..... 38
Ustawienia widoku Fish Eye 3D..... 39
Obsługiwane mapy..... 39

**Garmin Quickdraw™ Contours — mapy..... 40**

Tworzenie mapy zbiornika wodnego za pomocą funkcji Garmin Quickdraw™ Contours..... 40
Dodawanie etykiet do mapy Garmin Quickdraw™ Contours..... 40
Społeczność Garmin Quickdraw™..... 40
Kontakt ze społecznością Garmin Quickdraw™ za pomocą aplikacji ActiveCaptain®..... 41
Garmin Quickdraw™ Contours — ustawienia..... 41

**Nawigacja z użyciem plotera nawigacyjnego..... 43**

Pytania dotyczące podstawowej nawigacji..... 43
Oznaczenia kolorów trasy..... 44
Cele..... 44
Ekran Dokąd?..... 44
Wyszukiwanie celu według nazwy... 45
Wybieranie celu z użyciem mapy nawigacyjnej..... 46
Wyszukiwanie celu z usługami morskimi..... 46
Ustawianie bezpośredniego kursu i podróż nim przy użyciu funkcji Idź do..... 46
Przerywanie podróży wyznaczoną trasą..... 46
Punkty trasy..... 46
Oznaczanie bieżącej pozycji jako punktu..... 46
Tworzenie punktu w innej pozycji... 46
Zaznaczanie pozycji MOB..... 47
Odwzorowanie punktu trasy..... 47
Wyświetlanie wszystkich punktów trasy..... 47
Edytowanie zapisanego punktu..... 47
Przenoszenie zapisanego punktu trasy..... 47
Przeglądanie zapisanego punktu i podróż do niego..... 48
Usuwanie punktu lub pozycji MOB.. 48
Usuwanie wszystkich punktów..... 48
Trasy..... 48
Tworzenie trasy rozpoczynającej się w bieżącej pozycji oraz nawigacja nią..... 48
Tworzenie i zapisywanie trasy..... 49
Wyświetlanie tras i ścieżek Auto Guidance..... 49
Edytowanie zapisanej trasy..... 49
Znajdowanie trasy i podróż zapisaną trasą..... 49

Przeglądanie zapisanej trasy oraz podróż równolegle do niej..... 50
Inicjowanie wzorca poszukiwania... 50
Usuwanie zapisanej trasy..... 50
Usuwanie wszystkich zapisanych tras..... 50
Nawigacja automatyczna..... 51
Ustawianie ścieżki funkcji Nawig. autom. i podążanie nią..... 51
Tworzenie i zapisywanie ścieżki funkcji Nawig. autom..... 51
Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawig. autom..... 51
Anulowanie trwającego obliczania Nawig. autom..... 51
Ustawianie zaplanowanego przybycia..... 52
Konfiguracje tras nawigacji automatycznej..... 52
Ślady..... 53
Wyświetlanie śladów..... 53
Ustawianie koloru aktywnego śladu..... 53
Zapisywanie aktywnego śladu..... 53
Wyświetlanie zapisanych śladów.... 53
Edytowanie zapisanego śladu..... 53
Zapisywanie śladu jako trasy..... 54
Zapisywanie śladu jako granicy..... 54
Przeglądanie zarejestrowanego śladu i podróż zarejestrowanym śladem.. 54
Usuwanie zapisanego śladu..... 54
Usuwanie wszystkich zapisanych śladów..... 54
Odtwarzanie aktywnego śladu..... 54
Czyszczenie aktywnego śladu..... 54
Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania..... 54
Konfiguracja interwału rejestrowania dla wykresu śladu..... 55
Granice..... 55
Tworzenie granicy..... 55
Konwersja trasy do granicy..... 55
Konwersja śladu do granicy..... 55
Edycja granicy..... 55
Ustawianie alarmu granicy..... 56
Wyłączanie wszystkich alarmów granicy..... 56
Usuwanie granicy..... 56
Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, śladów, tras i granic..... 56

**Funkcje żeglarskie..... 57**

Ustawienie typu jednostki dla funkcji żeglarskich..... 57
Regaty..... 57
Naprowadzanie na linię startu..... 57
Uruchamianie stopera regatowego..... 58
Zatrzymywanie stopera regatowego..... 59
Ustawianie odległości między dziobem a anteną GPS..... 59
Ustawienia wstępne map nawigacyjnych do żeglowania..... 59
Ustawienia layline..... 59
Wykresy biegunowe..... 60
Wybór fabrycznie załadowanego wykresu biegunowego..... 60
Wyświetlanie szczegółów wykresu biegunowego..... 60
Wyświetlanie danych biegunowych w polach danych..... 61
Dostosowywanie skali wykresu biegunowego..... 61
Wyłączanie danych wykresu biegunowego..... 61
Sterowanie wspomagane..... 61
Ustawianie przesunięcia kilu..... 62
Działanie autopilota żeglarskiego..... 63
Utrzymywanie wiatru..... 63
Hals i zwrot przez rufę..... 64
Linia kierunku i znaczniki kątów..... 65
Ustawianie linii kierunku i znaczników kątów..... 65
Wyświetlanie danych łodzi żaglowych..... 65

**Echosonda Fishfinder..... 67**

Przerywanie przesyłania sygnałów echosondy..... 67
Widok sonaru Tradycyjny..... 67
Widok echosondy z podziałem częstotliwości..... 67
Widok echosondy Garmin ClearVü™.... 68
Widok echosondy Garmin SideVü™..... 68
SideVüTechnologia skanująca..... 69

Pomiar dystansu na ekranie sonaru..... 69
Widoki echosondy Panoptix™..... 70
LiveVüWidok pod kadłubem sonaru..... 70
Widok przed kadłubem sonaru LiveVü..... 70
Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü..... 71
Widok pod kadłubem sonaru RealVü 3D z wiązką w dół..... 72
Widok sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym..... 72
Garmin FrontVü™Widok sonaru..... 74
Widok echosondy z potrójną wiązką..... 74
Widok echosondy LiveScope™..... 75
Powiększanie widoku echosondy Panoptix™ LiveVü i LiveScope™..... 75
Widok Perspektywa..... 76
Echosonda skanująca OneVü™..... 76
Rozpoczynanie i zatrzymywanie skanowania OneVü™..... 76
Interakcja z widokiem echosondy OneVü™..... 76
Przełączanie między widokiem 2D a 3D..... 77
Opcje echosondy OneVü™..... 77
Widok ekranu echosondy..... 78
Widoki echosondy na ekranach kombinacji..... 78
Określanie typu przetwornika..... 79
Wybór źródła echosondy..... 79
Zmiana nazwy źródła echosondy..... 79
Wstrzymywanie i wznawianie wyświetlania echosondy..... 79
Uwagi dotyczące wstrzymywania pracy echosondy..... 80
Wyświetlanie historii echosondy..... 80
Tworzenie punktu na ekranie echosondy..... 80
Dostosowywanie poziomu szczegółowości..... 80
Dostosowywanie intensywności kolorów..... 81
Konfiguracja echosondy..... 81
Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru..... 81
Ustawianie prędkości przesuwu..... 82
Regulacja zakresu..... 82
Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru..... 83
Ustawienia wyglądu echosondy..... 83
Alarmy echosondy..... 83
Zaawansowane ustawienia echosondy..... 84
Ustawienia instalacyjne przetwornika..... 84
Częstotliwości sonaru..... 85
Włączanie funkcji A-Scope..... 85
Ustawienia sonaru Panoptix™..... 86
Dostosowywanie kąta widzenia i poziomu zoomu dla urządzenia RealVü..... 86
Dostosowywanie prędkości przeszukiwania urządzenia RealVü..... 86
Ustawienia echosondy LiveVü z wiązką do przodu i Garmin FrontVü™..... 86
Ustawienia wyglądu RealVü..... 88
Ustawienia instalacyjne przetwornika Panoptix™..... 88
Ustawienia echosondy Perspektywa i LiveScope..... 89
Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa..... 90
Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope..... 90
Ustawienia układu echosondy Perspektywa i LiveScope..... 91
Ustawienia instalacji przetwornika LiveScope i Perspektywa..... 91

**Sterowanie uchwytem Spy Pole..... 93**

Łączenie uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym Garmin®..... 93
Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów..... 93
Pasek sterowania Spy Pole..... 93
Parowanie z silnikiem trollingowym Force®..... 94
Synchronizacja SpyLink™..... 94
Wymagania funkcji SpyLink™..... 94
Funkcja SpyLock™..... 94

Wymagania funkcji SpyLock™ ..... 95
Ustawianie punktu SpyLock™ na mapie lub w widoku echosondy ..... 95
Tryb wyszukiwania SpyScan™ ..... 95
Ustawienia i opcje Spy Pole ..... 95
Konfigurowanie uchwytu Spy Pole .. 96
Parowanie akcesoriów Spy Pole ..... 98

**Autopilot ..... 100**

Konfigurowanie autopilota ..... 100
Wybieranie preferowanego źródła kursu ..... 100
Otwieranie ekranu autopilota ..... 100
Ekran autopilota ..... 101
Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym ..... 101
Ustawianie oszczędzania energią . 101
Włączanie funkcji Shadow Drive™ .. 101
Pasek nakładki autopilota ..... 102
Włączanie autopilota ..... 102
Regulowanie kursu przy użyciu steru ..... 102
Regulowanie kierunku przy użyciu plotera nawigacyjnego w trybie sterowania krokowego ..... 102
Nawigacja z użyciem autopilota ..... 103
Wzorce sterowania ..... 103
Używanie wzorca zawracania ..... 103
Konfiguracja i używanie wzorca ruchu po okręgu ..... 103
Konfiguracja i używanie wzorca zygzakowania ..... 103
Używanie wzorca pętli Williamsona ..... 103
Używanie wzorca ruchu po orbicie 103
Konfigurowanie i używanie wzorca liścia koniczyny ..... 104
Konfiguracja i używanie wzorca wyszukiwania ..... 104
Anulowanie wzorca sterowania .... 104
Dostosowywanie reakcji autopilota .. 104
Włączanie automatycznej reakcji .. 104
Tryb niskiej prędkości autopilota ..... 105
Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota ..... 105
Włączanie i wyłączanie trybu niskiej prędkości autopilota ..... 105
Włączanie autopilota w zegarku Garmin® ..... 105
Własne ustawienia przycisków pilota ..... 105
Pilot zdalnego sterowania do autopilota Reactor™ ..... 106
Parowanie autopilota Reactor™ z ploterem nawigacyjnym ..... 106
Zmienianie funkcji przycisków pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor™ ..... 106
Aktualizacja oprogramowania pilota zdalnego sterowania do autopilota Reactor™ ..... 106
Klawiatura autopilota ..... 106
Domyślne akcje klawisza funkcyjnego ..... 106
Konfigurowanie klawiszy funkcyjnych ..... 107
Tryb sterowania wspomaganego ..... 107
Włączanie trybu sterowania wspomaganego ..... 107
Autopilot Yamaha® ..... 107
Ekran autopilota Yamaha® ..... 108
Pasek nakładki autopilota Yamaha® ..... 109

**Sterowanie silnikiem zaburtowym Force® ..... 110**

Podłączanie do silnika zaburtowego 110
Dodawanie elementów sterujących silnika zaburtowego do ekranów ..... 110
Pasek sterowania silnikiem trollingowym ..... 111
Ciąg wsteczny ..... 111
Ustawienia silnika zaburtowego ..... 111
Przypisywanie skrótu do przycisków skrótu pilota silnika zaburtowego .. 112
Kalibracja kompasu silnika zaburtowego ..... 112
Ustawianie przesunięcia dziobu .... 113
Kalibracja wyrównania układu kierowniczego ..... 113
Konfiguracja blokady dziobu ..... 113

**Cyfrowe wywołanie selektywne .... 114**

Funkcje sieciowego plotera nawigacyjnego oraz radia VHF..... 114
Włączanie DSC..... 114
Lista DSC..... 114
Wyświetlanie listy DSC..... 114
Dodawanie kontaktu DSC..... 114
Sygnał wzywania pomocy..... 114
Nawigowanie do statku wzywającego pomocy..... 114
Sygnał wzywania pomocy MOB wysłany z radia VHF..... 114
Śledzenie pozycji..... 115
Wyświetlanie raportu pozycji..... 115
Nawigowanie do śledzonego statku..... 115
Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku..... 115
Edycja informacji w raporcie pozycji..... 115
Usuwanie wezwania pozycja-raport..... 115
Wyświetlanie szlaków na mapie... 115
Indywidualne rutynowe wywołanie... 115
Wybór kanału DSC..... 116
Wykonywanie indywidualnego rutynowego wywołania..... 116
Wysyłanie indywidualnego rutynowego wywołania do celu AIS..... 116

**Wskaźniki i wykresy..... 117**

Wyświetlanie wskaźników..... 117
Ikony ostrzeżeń silnika..... 117
Zmiana danych wyświetlanych na wskaźnikach..... 117
Dostosowywanie wskaźników..... 117
Dostosowywanie limitów dla wskaźnika silnika i wskaźnika paliwa..... 118
Wybór liczby silników wyświetlanych na wskaźnikach..... 118
Dostosowywanie wyświetlania silników na wskaźnikach..... 118
Włączanie alarmów stanu dla wskaźników silnika..... 118
Włączanie niektórych alarmów stanu dla wskaźników silnika..... 118
Wskaźniki silnika spalinowego i elektrycznego Yamaha®..... 118
Ikony funkcji silnika spalinowego i elektrycznego..... 119
Ikony stanu silnika spalinowego i elektrycznego..... 120
Ikony ostrzegawcze silnika spalinowego i elektrycznego..... 120
Konfiguracja wskaźników..... 120
Wskaźniki silnika Mercury®..... 122
Ustawianie alarmu paliwa..... 122
Synchronizowanie danych dotyczących paliwa z faktycznym stanem paliwa..... 123
Wyświetlanie wskaźników wiatru..... 123
Ustawienie wskaźnika wiatru..... 123
Konfigurowanie źródła prędkości.. 123
Ustawienie źródła kierunku dla wskaźnika wiatru..... 123
Ustawienie bajdewindu ostrego dla wskaźnika wiatru..... 123
Wyświetlanie wskaźników podróży... 124
Resetowanie wskaźników podróży 124
Wyświetlanie wykresów..... 124
Ustawianie zakresu wykresu i skali czasu..... 124
Wyłączanie filtrowania wykresu.... 124

**System odcięcia zasilania silnika w przypadku sygnału „MOB” Garmin OnBoard™ (człowiek za burtą)..... 125**

Znacznik MOB..... 125
Przypinanie opaski lub karabińczyka..... 125
Role znaczników MOB..... 126
Włączanie i wyłączanie znacznika MOB..... 127
Sprawdzanie stanu znacznika MOB..... 127
Dezaktywowanie znacznika MOB.. 127
Ręczne inicjowanie procedury MOB ze znacznika MOB..... 128
Wymiana baterii znacznika MOB... 128
Konfiguracja..... 129
Dodawanie nakładki Znaczniki MOB..... 129
Parowanie znacznika MOB..... 130
Zmiana roli znacznika MOB..... 130
Zmiana nazwy znacznika MOB..... 130

Zmiana czasu ponownego odbioru sygnału dla znacznika MOB..... 130
Usuwanie znacznika MOB..... 131
Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ 131
Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych znacznika MOB..... 131
Obejście systemu..... 131
Obejście systemu z poziomu plotera nawigacyjnego..... 131
Obejście systemu z poziomu koncentratora GOS™ 10..... 132

**Przełączanie cyfrowe..... 133**

Dodawanie i edytowanie strony przełączania cyfrowego..... 133
Garmin Boat Switch™..... 133
Konfigurowanie urządzenia Garmin Boat Switch™..... 133
Korzystanie z przełączników pompy zęzowej..... 134
Korzystanie z przyciemnianych świateł..... 134

**Sterowanie sprzętem innych firm zainstalowanym na statku..... 135**

System kotwicy Power-Pole®..... 135
Włączanie nakładki kotwicy Power-Pole® lub systemu CHARGE™..... 135
Konfigurowanie kotwicy Power-Pole®..... 135
Nakładka Power-Pole®..... 135
Funkcja zaawansowanej kontroli łodzi Power-Pole®..... 136
Nakładka CHARGE™..... 136
Funkcje sterowania Mercury® Troll.... 137
Dodawanie nakładki sterowania Mercury® Troll..... 137
Nakładka Mercury® Troll..... 137
Tempomat Mercury®..... 137
Włączanie nakładki tempomatu Mercury®..... 137
Nakładka tempomatu Mercury®.... 138
Szczegóły silnika Mercury®..... 138
Dodawanie nakładki silnika Mercury®..... 138
Nakładka silnika Mercury®..... 138
Włączanie ustawienia Wyłącz tłumienie wydechu silnika Mercury®..... 139
Kontrola aktywnego trymu Mercury®. 139
Dodawanie nakładki aktywnego trymu Mercury®..... 139
Nakładka aktywnego trymu Mercury®..... 139
Funkcje Dometic® Optimus®..... 139
Aktywowanie paska nakładki Optimus®..... 139
Pasek nakładki Optimus® — ogólne informacje..... 139
Symbole nakładki Optimus®..... 140
Tryb awar. Optimus®..... 140

**Pływy, prądy i informacje astronomiczne.....141**

Nakładki pływów i prądów..... 141
Dodawanie nakładek pływów i prądów..... 141
Informacje o stacjach pływów..... 141
Informacje o stacjach prądów..... 141
Informacje astronomiczne..... 142
Wyświetlanie stacji pływów i prądów oraz informacji astronomicznych dla różnych dat..... 142
Wyświetlanie informacji z różnych stacji pływów i prądów..... 142
Wyświetlanie informacji dostępnych w almanachu na mapie nawigacyjnej..... 142

**Komunikaty i ostrzeżenia..... 143**

Wyświetlanie komunikatów i ostrzeżeń..... 143
Sortowanie i filtrowanie wiadomości 143
Zapisywanie wiadomości na karcie pamięci..... 143
Usuwanie wszystkich komunikatów i ostrzeżeń..... 143

**Odtwarzacz multimedialny..... 144**

Otwieranie odtwarzacza multimedialnego..... 144
Ikony odtwarzacza multimedialnego..... 144
Wybieranie urządzenia multimedialnego i źródła..... 144
Dostosowywanie głośności i poziomu dźwięku..... 144
Regulowanie głośności..... 144
Regulowanie poziomu dźwięku..... 145
Wyciszanie multimediów..... 145
Automatyczna regulacja głośności na podstawie prędkości..... 145
Strefy i grupy zestawów stereo..... 146
Wybieranie strefy głównej..... 146
Dostosowywanie głośności strefy. 146
Wyłączanie strefy głośników..... 146
Tworzenie grupy..... 147
Odtwarzanie muzyki..... 148
Przeglądanie muzyki..... 148
Ustawianie utworu do powtarzania..... 148
Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania..... 148
Ustawianie utworów do odtwarzania losowego..... 148
Radio..... 148
Ustawianie regionu tunera..... 149
Zmiana stacji radiowej..... 149
Zmienianie trybu dostrajania..... 149
Zapamiętane..... 149
Odtwarzanie w systemie DAB..... 149
Ustawianie regionu tunera DAB.... 149
Wyszukiwanie stacji DAB..... 149
Zmiana stacji DAB..... 150
Zapamiętane DAB..... 150
Radio satelitarne SiriusXM®..... 150
Lokalizacja identyfikatora radia SiriusXM®..... 150
Aktywowanie subskrypcji SiriusXM®..... 150
Dostosowywanie listy kanałów..... 151
Zapisywanie SiriusXM® kanału na predefiniowanej liście..... 151
Kontrola rodzicielska..... 151
Ustawianie nazwy urządzenia..... 152
Aktualizacja oprogramowania odtwarzacza multimedialnego..... 152

**Konfigurowanie zestawu stereo w ploterze nawigacyjnym..... 153**

**Sterowanie oświetleniem LED..... 154**
Konfiguracja kontrolera światła LED. 154
Uruchamianie podłączonych diod LED..... 154
Zmiana nazwy oświetlenia LED.... 154
Kojarzenie diod LED ze strefami dźwięku..... 155
Zmiana nazwy kontrolera światła LED..... 155
Demontaż kontrolera światła LED. 155
Ekran sterowania oświetleniem LED. 155
Włączanie i wyłączanie świateł LED..... 156
Regulacja jasności światła LED.... 156
Zmiana koloru światła LED..... 156
Zmiana efektów świetlnych LED... 157
Ustawianie świateł LED tak, aby reagowały na muzykę..... 157
Scenariusze świetlne LED..... 157
Tworzenie nowego scenariusza świetlnego LED..... 158
Edycja scenariusza świetlnego LED..... 158
Rozpoczęcie scenariusza świetlnego LED..... 158
Usuwanie scenariusza świetlnego LED..... 158
Grupy świateł LED..... 158
Tworzenie i dodawanie świateł do grupy świateł LED..... 159
Edytowanie grupy świateł LED..... 159
Zmiana nazwy grupy świateł LED.. 159

**Konfiguracja urządzenia..... 160**
Ustawienia systemowe..... 160
Ustawienia dźwięku i wyświetlania..... 160
Ustawienia pozycjonowania satelitarnego (GPS)..... 160
Ustawienia stacji..... 160
Wyświetlanie informacji o oprogramowaniu systemowym.. 161

Wyświetlanie informacji dotyczących zgodności i przepisów związanych z e-etykietami..... 161
Ustawienia preferencji..... 161
Ustawienia jednostek..... 161
Ustawienia nawigacji..... 162
Ustawienia komunikacji..... 163
Wyświetlanie podłączonych urządzeń..... 163
Ustawienia NMEA 2000®..... 163
Ustawianie alarmów..... 164
Alarmy nawigacji..... 164
Alarmy systemu..... 165
Alarmy echosondy..... 165
Alarmy sieciowe..... 165
Ustawianie alarmu paliwa..... 166
Ustawienia Moja łódź..... 166
Ustawianie przesunięcia kilu..... 166
Ustawianie przesunięcia temperatury wody..... 167
Ustawienia paliwa..... 167
Kalibracja czujnika prędkości po wodzie..... 168
Inne ustawienia statków..... 168
Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych plotera nawigacyjnego.. 168

**Udostępnianie i zarządzanie danymi użytkownika..... 170**

Wybór typu pliku dla punktów trasy oraz tras z urządzeń innych producentów 170
Kopiowanie danych użytkownika z karty pamięci..... 170
Kopiowanie wszystkich danych użytkownika na kartę pamięci..... 170
Kopiowanie danych użytkownika z określonego obszaru na kartę pamięci..... 171
Aktualizacja wgranych map za pomocą karty pamięci i Garmin Express™..... 171
Tworzenie kopii zapasowej danych w komputerze..... 171
Przywracanie danych z kopii zapasowej do plotera nawigacyjnego..... 171
Zapisywanie informacji systemowych na karcie pamięci..... 172

**Załącznik..... 173**

Dbanie o urządzenie..... 173
Czyszczenie ekranu..... 173
ActiveCaptain® i Garmin Express™..... 173
Aplikacja Garmin Express™..... 173
Instalowanie aplikacji Garmin Express™ na komputerze..... 174
Rejestrowanie urządzenia za pomocą aplikacji Garmin Express™..... 174
Aktualizowanie map za pomocą aplikacji Garmin Express™..... 174
Aktualizacje oprogramowania..... 175
Wyświetlanie zdjęć z karty pamięci... 176
Zrzuty ekranowe..... 176
Wykonywanie zrzutów ekranowych..... 176
Kopiowanie zrzutów ekranowych do komputera..... 176
Rozwiązywanie problemów..... 176
Urządzenie nie odbiera sygnałów GPS..... 176
Urządzenie nie włącza się lub stale się wyłącza..... 176
Urządzenie nie tworzy punktów we właściwym miejscu..... 177
Wyświetlanie informacji dotyczących zgodności i przepisów związanych z e-etykietami..... 177
Dane techniczne..... 177
Dane techniczne..... 177
Informacje o NMEA 2000® PGN.... 179

# Wstęp

**⚠ OSTRZEŻENIE**

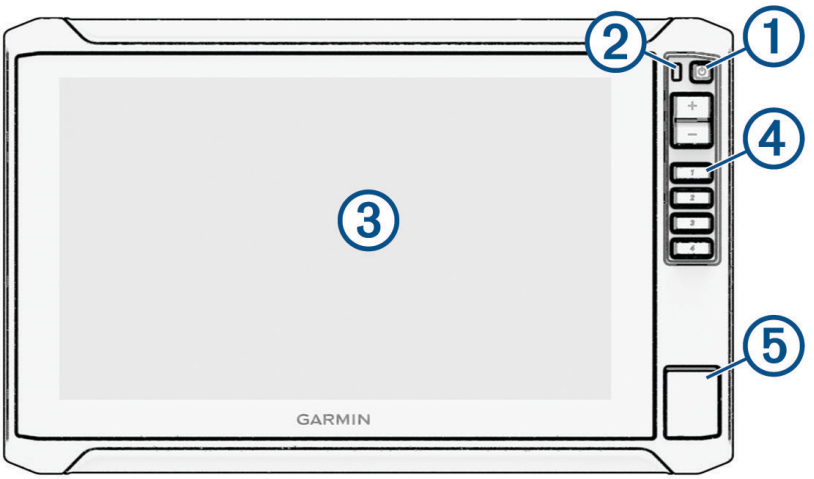
Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu produktu przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

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.

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.

## — widok z przodu




| | |
|---|---|
| 1 | Przycisk zasilania |
| 2 | Automatyczny czujnik podświetlenia |
| 3 | Ekran dotykowy |
| 4 | Przyciski skrótów |
| 5 | Gniazdo karty pamięci microSD® |

## Przyciski urządzenia

| | |
|---|---|
| ⏻ | Przytrzymanie powoduje włączenie lub wyłączenie urządzenia. |
| | Otwiera menu skrótów do podświetlenia, schematu kolorów i transmisji sonaru po szybkim naciśnięciu i zwolnieniu. Menu skrótów pokazuje również elementy sterujące autopilota, gdy ploter nawigacyjny jest podłączony do zgodnego systemu autopilota. |
| | Przewija poziomy jasności przy wielokrotnym naciskaniu. |
| 1 2 3 4 | Po przytrzymaniu przypisuje klawisz skrótu do aktywnego ekranu.<br>Naciśnięcie powoduje otwarcie przypisanego ekranu. |

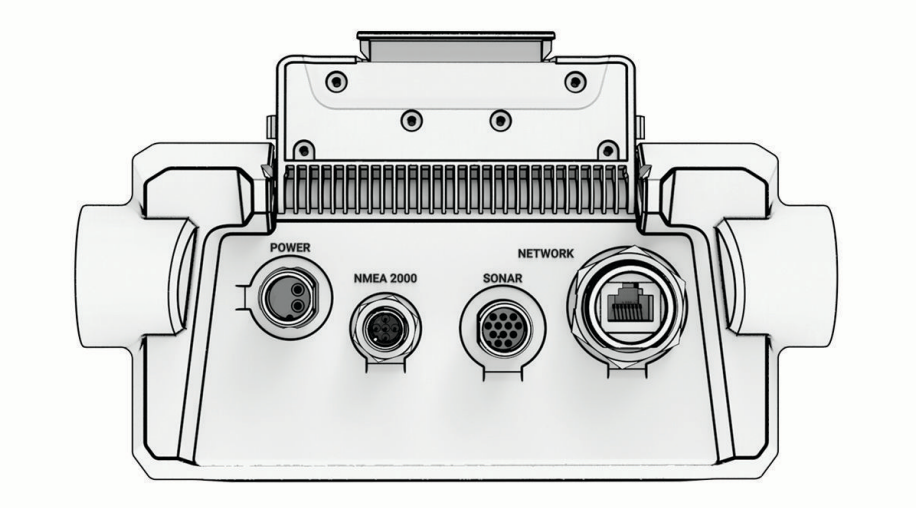
### Przypisywanie klawisza skrótu

Można szybko otwierać często używane ekrany dzięki opcji przypisywania klawiszy skrótów. Można utworzyć skróty do ekranów, takich jak ekran echosondy i mapy.

1 Otwórz ekran.

2 Naciśnij i przytrzymaj przycisk skrótu, a następnie wybierz **OK**.

## Panel złącz




| | |
|---|---|
| POWER | Port przewodu zasilania |
| NMEA 2000 | Port przewodu NMEA 2000® |
| SONAR | Port przewodu przetwornika |
| NETWORK | Port przewodu Garmin® Marine Network do podłączenia zgodnych urządzeń Panoptix™, GCV™ oraz ECHOMAP™<br>**UWAGA:** To urządzenie nie jest kompatybilne z niektórymi urządzeniami Garmin Marine Network, takimi jak GPSMAP®, urządzenia nadawczo-odbiorcze GSD™ i połączone zestawy stereo Fusion®. |

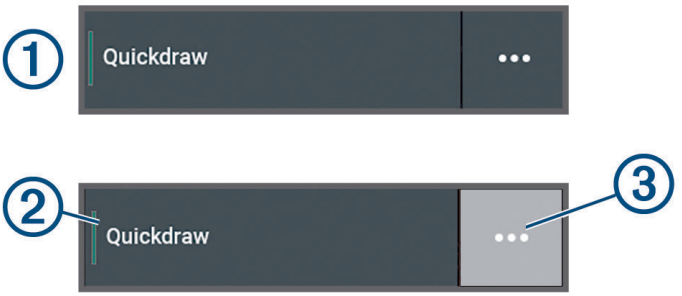
***NOTYFIKACJA***

Aby zapobiec korozji metalowych styków, należy zasłonić nieużywane złącza przy użyciu zatyczek ochronnych.

## Porady i skróty

- 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 **Główny** na dowolnym ekranie, aby otworzyć ekran główny.
- Wybierz •••, aby otworzyć dodatkowe ustawienia tego ekranu.
- 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.

## Uzyskiwanie dostępu do podręcznika użytkownika w ploterze nawigacyjnym

Jeśli przeglądasz ten temat na stronie internetowej Garmin®, możesz postępować zgodnie z następującymi instrukcjami na ploterze nawigacyjnym, aby wyświetlić instrukcję obsługi na ekranie urządzenia.

Jeśli przeglądasz ten temat na ekranie plotera nawigacyjnego, to jesteś we właściwym miejscu. Wyświetlana jest obecnie wersja instrukcji obsługi, która została załadowana do plotera nawigacyjnego wraz z ostatnią zainstalowaną aktualizacją oprogramowania.

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

## 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.

Jeśli przeglądasz ten temat na ekranie plotera nawigacyjnego, możesz skorzystać z poniższego łącza w przeglądarce internetowej lub na urządzeniu mobilnym, aby uzyskać dostęp do najnowszej wersji instrukcji obsługi.

Jeśli przeglądasz ten temat na stronie internetowej Garmin, to jesteś we właściwym miejscu. Możesz kliknąć poniższe łącze, aby przejść do strony głównej instrukcji.

1 Przejdź na stronę **garmin.com/manuals/ECHOMAP_UHD2_579Xsv/**.
2 Wybierz opcję *Podręczniki użytkownika*.
Otworzy się internetowy podręcznik. Możesz pobrać cały podręcznik, wybierając opcję Pobierz PDF.

## Centrum obsługi klienta firmy Garmin®

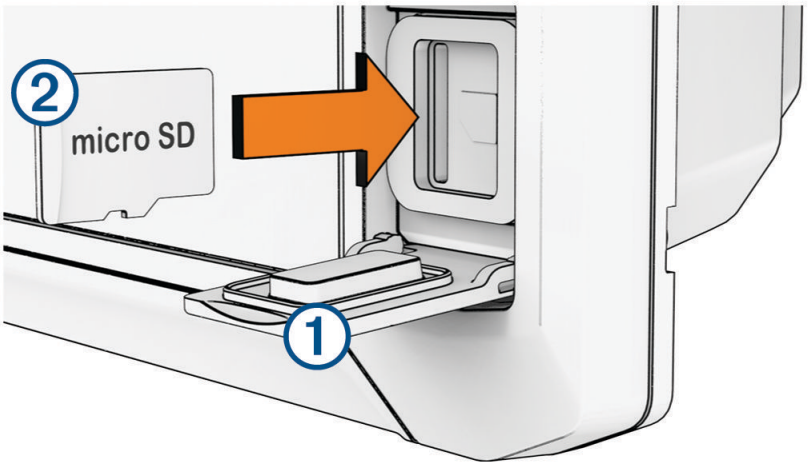
Odwiedź stronę support.garmin.com, aby zasięgnąć pomocy oraz informacji w takich zasobach, jak podręczniki, często zadawane pytania, filmy, aktualizacje oprogramowania czy obsługa klienta.

## Wkładanie kart pamięci

To urządzenie z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługuje 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 klapkę lub drzwiczki dostępowe ① z przodu plotera nawigacyjnego.




2 Całkowicie włóż kartę pamięci ②.

3 Oczyść i osusz uszczelkę oraz drzwiczki.

**NOTYFIKACJA**

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

4 Zamknij drzwiczki.

## 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 176.

### Wybór źródła GPS

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

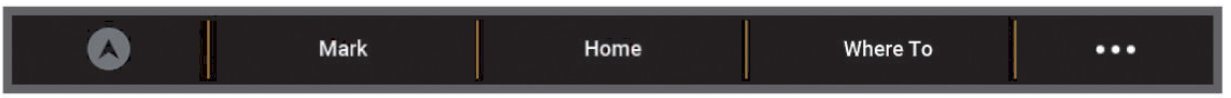
1 Wybierz kolejno ⚙ > **System** > **Pozycjonowanie satelitarne** > **Źródło**.

2 Wybierz źródło danych GPS.

# Dostosowywanie plotera nawigacyjnego

## Pasek menu

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




| | |
|---|---|
| | Włącza i wyłącza autopilota (po podłączeniu do zgodnego systemu autopilota) |
| Oznacz | Tworzy punkt trasy w bieżącej pozycji. |
| Główny | Otwiera ekran główny.<br>**PORADA:** Dotknij i przeciągnij, aby przewijać pozycje ekranu głównego. |
| Dokąd? | Otwiera menu umożliwiające dostęp do funkcji nawigacji. |

### Wyświetlanie i ukrywanie paska menu

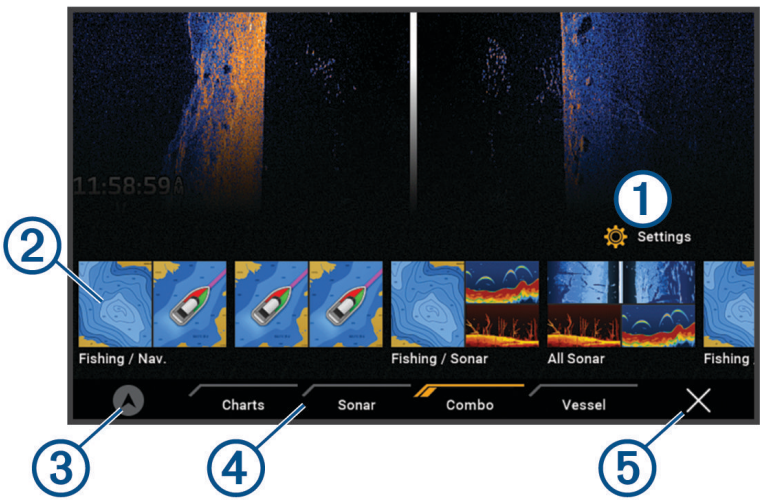
Pasek menu można automatycznie ukrywać, aby na ekranie było więcej miejsca.

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.

## 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 Główny 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.

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

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.

### 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**.

## Przypisywanie klawisza skrótu

Można szybko otwierać często używane ekrany dzięki opcji przypisywania klawiszy skrótów. Można utworzyć skróty do ekranów, takich jak ekran echosondy i mapy.

1. Otwórz ekran.
2. Naciśnij i przytrzymaj przycisk skrótu, a następnie wybierz **OK**.

## 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 ••• > ⋮★, 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 ••• > ⋮★ > **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 ••• > ⋮★ > **Zapisz** > **Nowy**.
3. Wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.

4 Wybierz element, a następnie wybierz opcję **Uwzgl.**, aby uwzględnić lub wykluczyć element z zapamiętanego ustawienia.

## Ustawianie typu jednostki

Możesz wybrać typ jednostki, aby skonfigurować ustawienia plotera nawigacyjnego i korzystać z funkcji dostosowanych do Twojej jednostki pływającej.

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.

## 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**.

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

## 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 179)).

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.

## Dostosowywanie układu strony kombinacji

Układ i dane pokazywane na stronach kombinacji można dostosować.

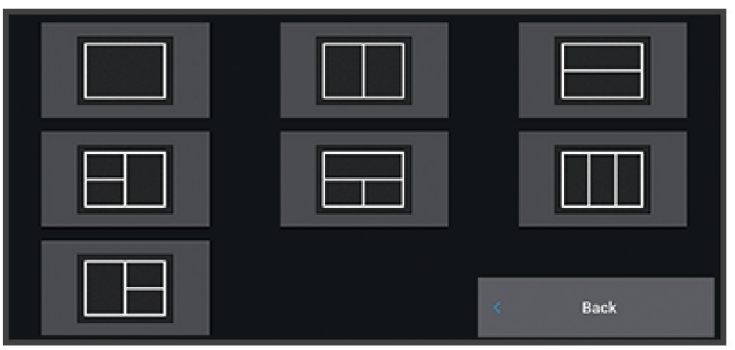
1. Otwórz stronę kombinacji, którą chcesz dostosować.
2. Wybierz kolejno ••• > **Edytuj kombinację**.
3. Wybierz opcję:
   - Aby zmienić nazwę, wybierz **Nazwa**, a następnie wpisz nową nazwę i wybierz **Gotowe**.
   - Aby zmienić liczbę wyświetlanych funkcji oraz układ ekranu, wybierz **Układ**, a następnie 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.

## 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**.

### 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 ••• > **Edytuj nakładki**.
   - Na ekranie kombinacji wybierz kolejno ••• > **Edytuj kombinację** > **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**.




## 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 ••• > ⋮★, 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 ••• > ⋮★ > **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 ••• > ⋮★ > **Zapisz** > **Nowy**.
3 Wpisz nazwę i wybierz **Gotowe**.

4 Wybierz element, a następnie wybierz opcję **Uwzgl.**, aby uwzględnić lub wykluczyć element z zapamiętanego ustawienia.

# 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 ECHOMAP™ UHD2, 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.

Można połączyć się ze społecznością ActiveCaptain i uzyskiwać aktualne opinie dotyczące przystani oraz innych punktów szczególnych.

## ActiveCaptain®Role

Poziom interakcji z urządzeniem ECHOMAP™ UHD2 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 |
| 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 ECHOMAP UHD2 | Tak | Tak |

## Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain®

Aplikacja ActiveCaptain umożliwia podłączenie urządzenia mobilnego do urządzenia ECHOMAP™ UHD2. Zapewnia również szybką i łatwą metodę interakcji z urządzeniem ECHOMAP UHD2 oraz wykonywania zadań, takich jak udostępnianie danych, rejestrowanie i aktualizowanie oprogramowania urządzenia.

1. W urządzeniu ECHOMAP UHD2 wybierz kolejno ⚙ > **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 ECHOMAP UHD2 (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).
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 170). Po sformatowaniu karty na potrzeby aplikacji ActiveCaptain możesz przesłać dane użytkownika z powrotem na kartę (*Kopiowanie wszystkich danych użytkownika na kartę pamięci*, strona 170).

   **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 ECHOMAP UHD2.
8. W ustawieniach urządzenia mobilnego otwórz stronę połączeń Wi-Fi® i połącz się z urządzeniem ECHOMAP UHD2, używając nazwy i hasła wprowadzonego podczas etapu 3.

## 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 ECHOMAP™ UHD2 (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain®*, strona 21).
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 ECHOMAP UHD2 aktualizacja jest przesyłana do urządzenia. Po ukończeniu przesyłania wyświetli się monit o instalację aktualizacji.
3. Po wyświetleniu się monitu w urządzeniu ECHOMAP UHD2 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** > **Zainstaluj teraz**.

   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 21).

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 174). 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 ECHOMAP™ UHD2 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 26).

# Bezprzewodowe udostępnianie

Możesz podłączyć bezprzewodowo urządzenie ECHOMAP™ UHD2 6/7/9 sv do innego urządzenia ECHOMAP UHD2 lub urządzenia ECHOMAP Ultra 2, aby udostępniać dane użytkownika i echosondy (*Łączenie dwóch kompatybilnych urządzeń ECHOMAP™ w celu udostępniania danych użytkownika i echosondy*, strona 23). Przy pierwszym otwarciu ustawień sieci bezprzewodowej zostanie wyświetlony monit o skonfigurowanie sieci bezprzewodowej w urządzeniu hosta. Po skonfigurowaniu sieci możesz także połączyć urządzenie z innymi urządzeniami bezprzewodowymi, takimi jak telefon, w celu korzystania z aplikacji ActiveCaptain® (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain®*, strona 21).

**UWAGA:** Jeśli oba połączone, kompatybilne urządzenia ECHOMAP mają zainstalowane oprogramowanie w wersji 41.00 lub nowszej, przeprowadzenie aktualizacji oprogramowania na jednym urządzeniu spowoduje automatyczną aktualizację drugiego połączonego urządzenia. Nie ma potrzeby osobnej aktualizacji każdego urządzenia.

## 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 ⚙ > **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.

### Łączenie dwóch kompatybilnych urządzeń ECHOMAP™ w celu udostępniania danych użytkownika i echosondy

Możesz podłączyć urządzenie ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv do innego urządzenia ECHOMAP UHD2 lub urządzenia ECHOMAP Ultra 2, aby bezprzewodowo udostępniać dane użytkownika i echosondy.

Dane użytkownika są automatycznie udostępniane między dwoma urządzeniami, gdy są one połączone. Udostępnianie echosondy może wymagać wybrania źródła echosondy (*Udostępnianie echosondy*, strona 23).

Aby połączyć dwa urządzenia, należy wyznaczyć jedno urządzenie jako hosta, a drugie jako klienta. Jednocześnie możesz podłączyć tylko dwa kompatybilne urządzenia ECHOMAP. Urządzenie wyznaczone jako host może być połączone z innymi urządzeniami bezprzewodowymi, takimi jak smartfon lub tablet, gdy jest podłączone do urządzenia klienta.

**UWAGA:** Urządzenie ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv nie może być podłączone do urządzenia ECHOMAP UHD2 5/7 cv, które jest skonfigurowane jako host. W takiej sytuacji musisz skonfigurować urządzenie ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv jako hosta.

1. Upewnij się, że dwa kompatybilne urządzenia ECHOMAP znajdują się w zasięgu 32 m (105 stóp) i włącz oba urządzenia.
2. W kompatybilnym urządzeniu ECHOMAP, które będzie hostem sieci, skonfiguruj sieć Wi-Fi® (*Konfigurowanie sieci bezprzewodowej Wi-Fi®*, strona 23).
3. W kompatybilnym urządzeniu ECHOMAP wyznaczonym jako host wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Włączono** > **Host** > **Sparuj ploter nawigacyjny** > **Start**.
4. W kompatybilnym urządzeniu ECHOMAP wyznaczonym jako klient wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **Włączono** > **Klient** > **Sparuj hosta** > **Start**.
5. Po pomyślnym nawiązaniu połączenia między urządzeniami wybierz przycisk **OK**.

Aby anulować sparowanie urządzeń i usunąć poświadczenia sieci bezprzewodowej, co zapobiegnie ich łączeniu się w przyszłości, na urządzeniu wyznaczonym jako klient wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Sieć Wi-Fi** > **Anuluj parowanie**.

Jeśli nie możesz połączyć obu urządzeń, postaraj się rozwiązać problem z połączeniem i spróbuj ponownie (*Rozwiązywanie problemów z połączeniem bezprzewodowym*, strona 24).

#### Udostępnianie echosondy

Dwa zgodne urządzenia ECHOMAP™ połączone przez sieć Wi-Fi® mogą współdzielić echosondę (*Łączenie dwóch kompatybilnych urządzeń ECHOMAP™ w celu udostępniania danych użytkownika i echosondy*, strona 23).

Jeśli oba urządzenia ECHOMAP mają podłączony przetwornik, każde urządzenie automatycznie korzysta z własnego źródła echosondy. Źródło echosondy można ręcznie przełączyć na inne urządzenie (*Wybór źródła echosondy*, strona 79).

Jeśli tylko jedno urządzenie ECHOMAP ma podłączony przetwornik, jest ono wówczas źródłem echosondy dla obu urządzeń.

#### Rozwiązywanie problemów z połączeniem bezprzewodowym

Jeśli nie możesz połączyć bezprzewodowo dwóch zgodnych urządzeń ECHOMAP™, sprawdź następujące elementy i spróbuj ponownie.

- W przypadku podłączania urządzeń ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv i ECHOMAP UHD2 5/7 cv musisz skonfigurować urządzenie ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv jako hosta sieci. Urządzenie ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv nie może być podłączone do urządzenia ECHOMAP UHD2 5/7 cv, które jest skonfigurowane jako host.
- Upewnij się, że oba urządzenia znajdują się w zasięgu (32 m (105 stóp)).
- Sprawdź, czy między urządzeniami nie ma przeszkód dla sygnału, zwłaszcza metalowych elementów.
- Wyłącz i włącz urządzenia, a następnie spróbuj połączyć je ponownie.

### 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 23).

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 23).
3. Wpisz hasło do plotera nawigacyjnego.

### Zarządzanie siecią Wi-Fi®

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

#### Zmienianie kanału bezprzewodowego

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

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

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

## 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.

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 ⚙ > **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 wysyłać polecenia głosowe i słuchać odpowiedzi za pośrednictwem zegarkaxxx.
- Możesz sterować kompatybilnym podłączonym systemem autopilota (*Włączanie autopilota w zegarku Garmin®*, strona 105).

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.

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 21).
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

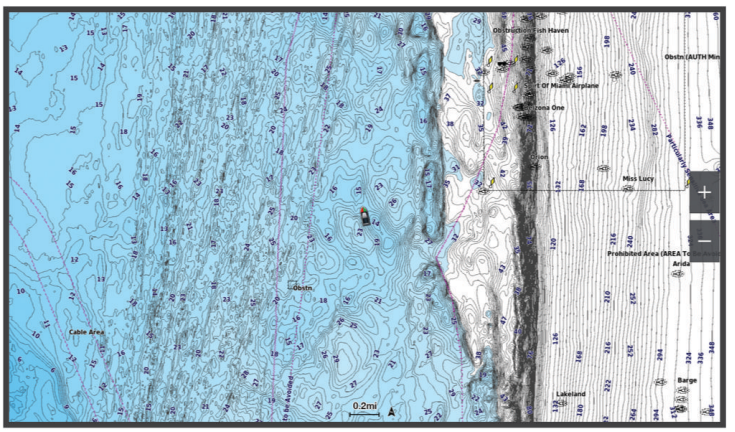
Subskrypcja kartograficzna wygasa po roku. Po wygaśnięciu subskrypcji, wciąż można korzystać z pobranych map, ale nie można pobrać aktualizacji map ani dodatkowej zawartości.

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 44).

   **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.

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 26).

**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 31).

**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 31).

**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.

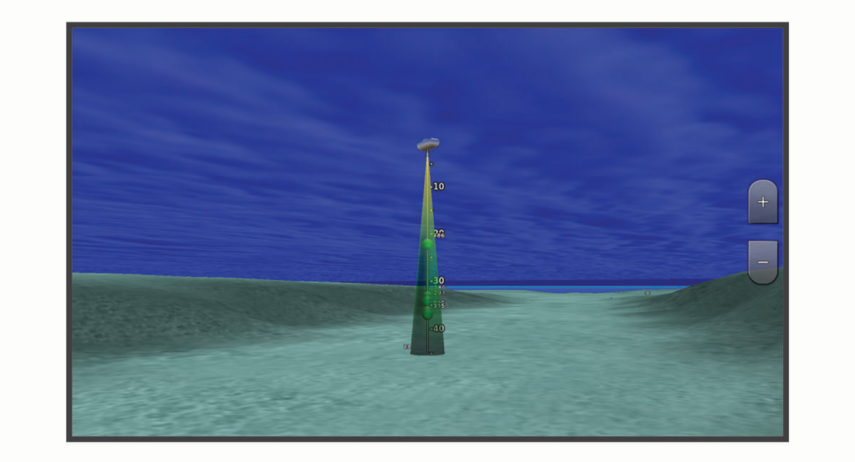
**Obrazy sonarowe**: Obrazy sonarowe ułatwiają poznanie gęstości dna.

**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 30).

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 ••• > **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 ••• > **Warstwy** > **Mapa** > **Zdjęcia satelitarne**.
2 Wybierz opcję:
   - Wybierz **Tylko ląd**, aby wyświetlić standardowe informacje dotyczące wody i zdjęcia nałożone na obszar lądu na mapie.

     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 35).

**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. |

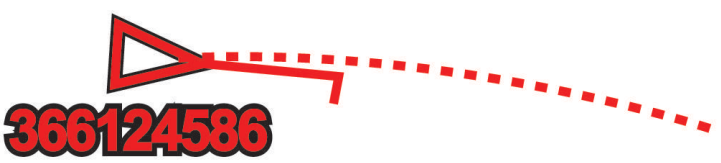
**UWAGA:** Jednostki pływające śledzone za pomocą systemu BFT (Blue Force Tracking) są oznaczone na ploterze nawigacyjnym niebiesko-zielonym kolorem, niezależnie od ich statusu.

### 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**.

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**.
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 ••• > **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 160). 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. Można dostosowywać strefę bezpieczeństwa umożliwiającą uniknięcie kolizji.

1 Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Niebezpieczne obiekty** > **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.

## 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 ••• > **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

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

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 •••.

**Warstwy**: Pozwala dostosować wygląd różnych pozycji na mapie (*Warstwy mapy*, strona 35).

**Quickdraw Contours**: Umożliwia włączenie rysowania konturów dna i tworzenie etykiet na mapach wędkarskich (*Garmin Quickdraw™ Contours — mapy*, strona 40).

**Ustawienia**: Pozwala na dostosowanie ustawień mapy (*Ustawienia mapy*, strona 38).

**Edytuj nakładki**: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 19).

## Warstwy mapy

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

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

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 ••• > **Warstwy**.

**Mapa**: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z mapami (*Ustawienia warstw mapy*, strona 36).

**Moja łódź**: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie elementów związanych z łodzią (*Ustawienia warstwy Moja łódź*, strona 36).

**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 37).

**Inne statki**: Umożliwia dostosowanie sposobu wyświetlania innych łodzi (*Ustawienia warstwy Inne statki*, strona 37).

**Woda**: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie informacji o głębokości (*Ustawienia warstwy wody*, strona 37).

**Quickdraw Contours**: Umożliwia wyświetlanie i ukrywanie danych izobat Garmin Quickdraw™ (*Garmin Quickdraw™ Contours — ustawienia*, strona 41).

### Ustawienia warstw mapy

Na mapie wybierz kolejno ••• > **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 31).

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 30), 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 36).

**Obszary zamknięte**: Wyświetlanie na mapie informacji o zamkniętych obszarach.

**Punkty ze zdjęciami**: Wyświetlanie ikon aparatu dla zdjęć lotniczych (*Wyświetlanie zdjęć lotniczych punktów orientacyjnych*, strona 31).

### Ustawienia warstwy głębokości

Na mapie wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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 65).

**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.

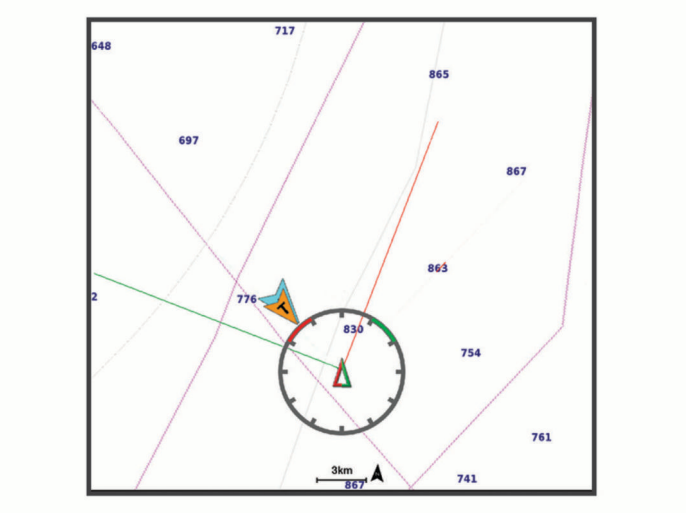
**Róża kompasowa**: Wyświetla różę kompasową wokół łodzi, wskazując kierunek kompasu w odniesieniu do kierunku łodzi. Włączenie tej opcji powoduje wyłączenie opcji Róża wiatrów.

**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 57) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić linie layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.




Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno ••• > **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 60).

**Kąt natarcia**: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

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

**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 ••• > **Warstwy** > **Zarządzaj danymi użytkownika**.

**Punkty trasy**: 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

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

Na mapie wybierz kolejno ••• > **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.

**Szczegóły**: Umożliwia wyświetlanie na mapie informacji o innych statkach.

**Planow. kurs > Czas**: Ustawianie czasu planowanego kursu dla statków z włączonym systemem AIS.

**Planow. kurs > Tryb**: Ustawianie metody używanej do obliczenia docelowego kursu i prędkości. Wybierz Pr., aby obliczyć dane na podstawie podanego kursu i prędkości celu. Wybierz Względny, aby obliczyć dane na podstawie zarówno kursu i prędkości podanych przez cel, jak i kursu oraz prędkości statku.

**Alarm kolizyjny**: Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa (*Ustawianie alarmu kolizyjnego dla strefy bezpieczeństwa*, strona 33).

### Ustawienia warstwy wody

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

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 38).

**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.

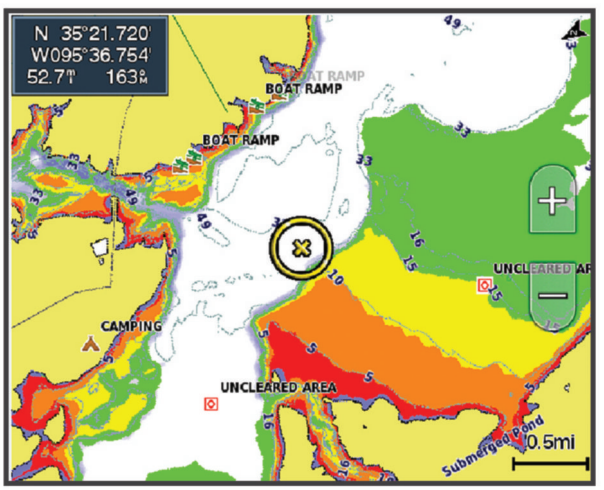
**Obraz sonarowy**: Obrazy sonarowe ułatwiają poznanie gęstości dna. Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku niektórych map płatnych.

**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 ••• > **Warstwy** > **Woda** > **Cieniowanie głębokości**.

## Ustawienia mapy

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 ••• > **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.

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 58).

**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 •••.

**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 ••• > **Quickdraw Contours** > **Uruchom zapis**.
2. Po zakończeniu zapisu wybierz kolejno ••• > **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 41).

**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 ECHOMAP™ UHD2 (*Rozpoczynanie pracy z aplikacją ActiveCaptain®*, strona 21).
2. W aplikacji wybierz opcję **Społeczność Quickdraw**.

Możesz pobrać kontury od innych członków społeczności (*Pobieranie map społeczności Garmin Quickdraw™ przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®*, strona 41) i udostępnić kontury utworzone przez siebie (*Udostępnianie map Garmin Quickdraw™ Contours społeczności Garmin Quickdraw przy użyciu aplikacji ActiveCaptain®*, strona 41).

#### 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 ECHOMAP™ UHD2 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 ECHOMAP™ UHD2 mapy z izobatami zostaną przesłane automatycznie do społeczności.

## Garmin Quickdraw™ Contours — ustawienia

Na mapie wybierz kolejno ••• > **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.

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 51).

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 44).

## 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 46). |
| 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 48). |
| 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 48). |
| 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 48). |

| Pytanie | Odpowiedź |
|---|---|
| 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 51). |
| Jak zmienić ustawienia funkcji Auto Guidance dla łodzi? | Patrz *Konfiguracje tras nawigacji automatycznej*, strona 52. |

## 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.

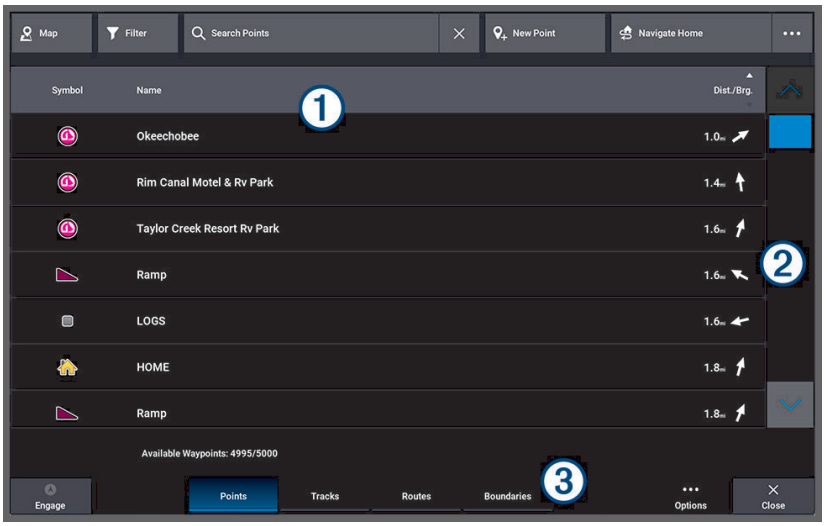
## Cele

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

### Ekran Dokąd?

Ten ekran umożliwia szybki dostęp do wszystkich danych nawigacyjnych i osobistych w jednym miejscu, takich jak cele podróży na mapie, punkty nawigacyjne, trasy, ślady i granice.

Dostęp do ekranu danych nawigacyjnych można uzyskać w dowolnym momencie, wybierając opcję Dokąd? z paska menu.




| | |
|---|---|
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania listy elementów do sprawdzenia, takich jak punkty lub granice. Zaznacz tę opcję, aby przejść do widoku mapy i wybrać element do sprawdzenia bezpośrednio z poziomu mapy. |
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania mapy. Zaznacz tę opcję, aby przejść do widoku listy i wyświetlić listę elementów. |
| | Wybierz tę opcję, aby filtrować pozycje wyświetlane w wybranej kategorii, podając kryteria filtrowania. |
| | Wybierz tę opcję, aby wyszukać pozycję w wybranej kategorii, wpisując tekst. Możesz wybrać ikonę ✕, aby wyczyścić okno wyszukiwania po wpisaniu tekstu. |
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania elementów z kategorii Punkty. Wybierz tę opcję, aby dodać nowy punkt trasy (*Punkty trasy*, strona 46). |
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania elementów z kategorii Ślady. Wybierz tę opcję, aby zapisać bieżący ślad (*Ślady*, strona 53). |
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania elementów z kategorii Trasy. Wybierz tę opcję, aby utworzyć nową trasę (*Trasy*, strona 48). |
| | Wyświetlana tylko podczas przeglądania elementów z kategorii Granice. Wybierz tę opcję, aby dodać nową granicę (*Granice*, strona 55). |
| | Wyświetlana tylko po ustaleniu pozycji domowej. Wybierz, aby rozpocząć nawigację do domu. Możesz wybrać •••, aby zmienić pozycję domową lub ustawić Tryb nawigacji wykorzystywany w trakcie podróży do domu. |
| | Wybierz tę opcję, aby określić pozycję domową. |
| 1 | Wyświetla mapę lub listę elementów, które można przejrzeć, edytować lub ustawić jako cele podróży, o ile jest to możliwe. Możesz zaznaczyć nagłówki w górnym wierszu, np Nazwa lub Dług., aby posortować dane według tej kolumny. |
| 2 | Przewija listę elementów. |
| 3 | Wybiera kategorię elementów, które mają być wyświetlane na liście lub na mapie. Wybrana kategoria zmienia opcje dostępne w górnej części ekranu Dokąd?. |

## Wyszukiwanie celu według nazwy

Możesz wyszukiwać według nazwy zapisane punkty, trasy, ślady, miejsca z usługami morskimi oraz punkty społeczności ActiveCaptain®.

1 Wybierz **Dokąd?**.
2 Wybierz kategorię celu podróży, którego szukasz
3 Wybierz , a następnie wpisz przynajmniej część nazwy celu podróży.
4 W razie potrzeby wybierz **Gotowe**.
Zostaną wyświetlone najbliższe cele, których nazwa spełnia kryteria wyszukiwania. Liczba wyświetlanych pozycji zależy od kategorii i widoku.
5 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?** > **Punkty**.
2. Wybierz kolejno ▼ > **Typ punktu** > **Usługa** .
3. W razie potrzeby wybierz **Udogodnienia**, aby zawęzić wyniki do konkretnej kategorii usług morskich.

   Ploter nawigacyjny wyświetli listę najbliższych lokalizacji wraz z odległością i namiarem do każdej z nich lub ikony najbliższych lokalizacji na mapie, w zależności od wybranego widoku.
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 44).
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 ••• > **Przerwij nawigację**.
- Podczas nawigacji z użyciem funkcji Auto Guidance wybierz kolejno ••• > **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** > .
2. Wybierz opcję:
   - Aby utworzyć punkt, wprowadzając współrzędne geograficzne, wybierz **Podaj współrzędne** i wprowadź współrzędne.

- Aby utworzyć punkt, korzystając z mapy, wybierz **Utwórz punkt**, wybierz lokalizację, a następnie wybierz **Utwórz punkt**.
- W celu utworzenia punktu w oparciu o zasięg (dystans) i namiar, wybierz **Podaj zasięg/namiar** i wprowadź odpowiednie informacje.

## Zaznaczanie pozycji MOB

Wybierz kolejno **Oznacz** > **Czł. za burt.**.

Międzynarodowy symbol MOB (człowiek za burtą) oznacza aktywny punkt MOB i ploter nawigacyjny wyznacza bezpośredni kurs do oznaczonej pozycji.

## 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** > > **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 wszystkich punktów trasy

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

   **PORADA:** Na mapie lub w widoku 3D mapy możesz wybrać kolejno ••• > **Punkty trasy**

2. Wybierz kolejno > **Typ punktu** > **Punkt** .

   Ploter nawigacyjny wyświetli listę najbliższych punktów nawigacyjnych wraz z odległością i namiarem do każdego z nich lub ikony najbliższych punktów trasy na mapie, w zależności od wybranego widoku.

## Edytowanie zapisanego punktu

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Punkty**.
2. Wybierz punkt trasy.
3. Wybierz opcję:
   - Aby dodać nazwę, wybierz , a następnie wpisz nazwę.

     **UWAGA:** Jeśli w nazwie punktu trasy nie widnieje ikona , nie możesz zmienić tej nazwy, ponieważ niektóre nazwy są stałe.
   - 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 **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.

   **UWAGA:** W środku purpurowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje skorygowany kurs z aktualnej pozycji do celu. Kurs bezpośredni ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.

### Usuwanie punktu lub pozycji MOB

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

### Usuwanie wszystkich punktów

1. Wybierz **Dokąd?**.
2. Z paska menu wybierz •••.
3. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Punkty trasy** > **Wszys.**

## 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.

**UWAGA:** W środku purpurowej linii widoczna jest cieńsza, fioletowa linia, która reprezentuje kurs bezpośredni z aktualnej pozycji do następnego skrętu kursu. Kurs bezpośredni ma charakter dynamiczny i przesuwa się wraz z łodzią w przypadku zejścia z kursu.

## Tworzenie i zapisywanie trasy

Do jednej trasy można dodać maksymalnie 250 zwrotów.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy** > > **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 tras i ścieżek Auto Guidance

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2 W razie potrzeby wybierz , aby wyświetlić tylko trasy albo tylko ścieżki nawigacji automatycznej.

## Edytowanie zapisanej trasy

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

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2 Wybierz trasę.
3 Aby zmienić nazwę, wybierz , a następnie wpisz nazwę.
4 Aby zmienić inne elementy trasy, wybierz **Edytuj trasy**, a następnie wybierz jedną z opcji:
   - 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 49).

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 50).
   - 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 49).

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

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** > > **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 .

## Usuwanie wszystkich zapisanych tras

1 Wybierz **Dokąd?**.
2 Z paska menu wybierz •••.
3 Wybierz kolejno **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 44).
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 44).

   **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** > > **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 kolejno **Anuluj funkcję nawigacji automatycznej**.
   - Aby zapisać ścieżkę, wybierz **Gotowe**.

### Dostosowywanie zapisanej ścieżki Nawig. autom.

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Trasy**.
2. Wybierz ścieżkę.
3. Aby zmienić nazwę, wybierz , a następnie wpisz nazwę.
4. Aby zmienić kolejność miejsc na ścieżce, wybierz kolejno **Edycja ścieżki:** > **Dostosuj ścieżkę**.

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

### Anulowanie trwającego obliczania Nawig. autom.

Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno ••• > **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 •••.
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 44).

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

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 52).

### 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** > **Normalna**.
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 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 Najbliższe. 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 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** > **Najbliższe**.

9 Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** 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 Najbliższe. 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 ••• > **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** > ••• > **Kolor śladu**.
2 Wybierz kolor śladu.

### Zapisywanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > .
2 Wybierz opcję:

- Określ czas rozpoczęcia aktywnego śladu.
- Wybierz **Cały dziennik**.

3 Wybierz **Zapisz**.

### Wyświetlanie zapisanych śladów

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

Ploter nawigacyjny wyświetli listę zapisanych tras wraz z odległością i namiarem do każdej z nich lub pokazuje trasy na mapie, w zależności od wybranego widoku.

### Edytowanie zapisanego śladu

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady**.
2 Wybierz tor.
3 Wybierz opcję:

- Wybierz , a następnie wpisz nową nazwę.
- Wybierz **Kolor**, 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**.
2 Wybierz tor.
3 Wybierz **Zap. jako tra.**.

### Zapisywanie śladu jako granicy

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady**.
2 Wybierz tor.
3 Wybierz **Zap. jako gran.**.

### 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**.
2 Wybierz tor.
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**.
2 Wybierz tor.
3 Wybierz .

### Usuwanie wszystkich zapisanych śladów

1 Wybierz **Dokąd?**.
2 Z paska menu wybierz **•••**.
3 Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Skasuj dane użytkownika** > **Zapisane ślady**

### Odtwarzanie aktywnego śladu

Aktualnie rejestrowany ślad jest nazywany aktywnym śladem.

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

### Czyszczenie aktywnego śladu

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

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

### Zarządzanie pamięcią wykresów śladów podczas rejestrowania

1 Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady** > **•••**.
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** > **•••**.
2. Wybierz kolejno **Interwał** > **Interwał**
3. 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 160). 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** > .
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 **Edytuj trasy** > **Zap. jako gran.**.

### Konwersja śladu do granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Ślady**.
2. Wybierz tor.
3. Wybierz **Zap. jako gran.**.

### Edycja granicy

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Granice**.
2. Wybierz granicę.
3. Wybierz opcję:
   - Aby zmienić nazwę granicy, wybierz .
   - Aby zmienić kolor granicy, wybierz **Kolor**.
   - Aby zmienić linie granicy, wybierz **Edytuj punkty**.
   - Aby edytować alarm granicy, wybierz **Alarm**.
   - Aby włączyć lub wyłączyć wyświetlanie granicy na **Mapa nawigacyjna** lub **Mapa wędkarska**, wybierz **Wyświetl.**.

- Aby powiązać granicę z namierzaniem obiektów MARPA, wybierz **MARPA**.

**UWAGA:** Zmiany widoczności granicy wpływają na to, jak granica wygląda na mapie, np. Mapa nawigacyjna lub Mapa wędkarska. Zmiany te niekoniecznie są widoczne na mapie na ekranie Dokąd?.

### 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 **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

1. Wybierz kolejno **Dokąd?** > **Granice**.
2. Wybierz .

### Usuwanie granicy

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

## Usuwanie wszystkich zapisanych punktów, śladów, tras i granic

1. Wybierz **Dokąd?**.
2. Z paska menu wybierz •••.
3. Wybierz kolejno **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

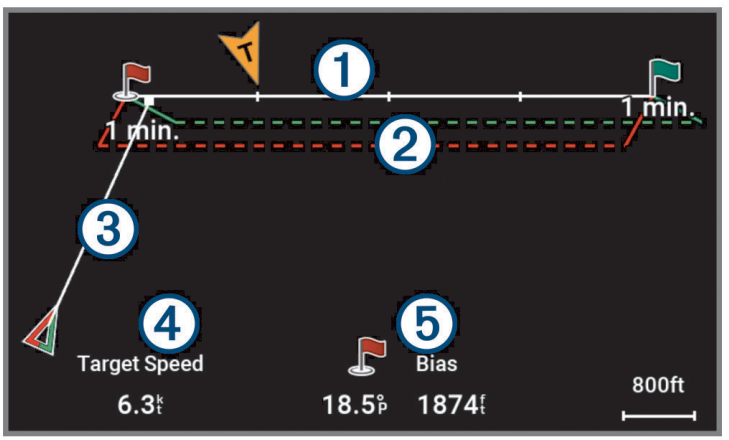
Można wykorzystać urządzenie, aby zwiększyć prawdopodobieństwo, że łódź przekroczy linię startu dokładnie w momencie rozpoczęcia regat. Po zsynchronizowaniu stopera regatowego z oficjalnym stoperem odliczającym czas do rozpoczęcia regat urządzenie co minutę zapewnia powiadomienia o zbliżającym się rozpoczęciu 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.

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

Zanim będzie można wyświetlić informacje dotyczące linii początkowej, określ punkty lewej i prawej burty linii startu (*Ustawianie linii startu*, strona 58).




| | |
|---|---|
| | Punkty lewej i prawej burty linii początkowej. |
| | Punkt zalecanej pozycji przed linią początkową. Zobacz (5) poniżej. |
| (1) | Wskaźnik linii początkowej. Linia jest określana przez wyznaczone punkty lewej i prawej burty. |
| (2) | Linie layline lewej i prawej burty.<br>Linie ciągłe pokazują linie layline w odniesieniu do każdego punktu początkowego. |
| (3) | Linia predykcyjna. Pojawia się po określeniu pól lewej i prawej burty, docelowej prędkości i czasu oraz uruchomieniu stopera regatowego.<br>Punkt końcowy oraz kolor linii symulatora wskazuje, gdzie łódź będzie się znajdować po upłynięciu czasu stopera w oparciu o bieżącą prędkość łodzi.<br>• 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.<br>• 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.<br>• 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. |

| | |
|---|---|
| ④ | Pożądana prędkość podczas przekraczania linii początkowej lub Docelowa prędkość z wykresu biegunowego. |
| ⑤ | Informacje na temat zalecanej pozycji linii początkowej. Wskazuje, który koniec linii początkowej, lewej lub prawej burty, należy wybrać podczas zbliżania się, aby przekroczyć linię początkową z największą prędkością w oparciu o aktualny wiatr i inne warunki. |

### 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 58).
2. Na ekranie Regaty wybierz kolejno ••• > **Linia startu - wsk. nawig.** > **Docelowa prędkość** i wybierz docelową prędkość podczas przekraczania linii startu.

   **PORADA:** Nie musisz ustawiać prędkości docelowej, jeśli załadowano wykres biegunowy (*Wykresy biegunowe*, strona 60).
3. Wybierz **Docelowy czas**, a następnie wybierz docelowy czas przekraczania linii startu.
4. Wybierz **Wróć**.
5. Uruchom stoper regatowy (*Uruchamianie stopera regatowego*, strona 58).

### Ustawianie linii startu

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

1. Na ekranie Regaty wybierz kolejno ••• > **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**.

   Jeśli nie znajdujesz się w pobliżu linii startu i nie znasz jej współrzędnych, możesz ustawić startu za pomocą mapy.

### Ustawianie linii startu na mapie nawigacyjnej

Jeśli nie znajdujesz się w pobliżu linii startu i nie znasz jej współrzędnych lub jeśli znasz punkty orientacyjne związane z linią startu, możesz ustawić linię startu, wyznaczając punkty na mapie.

1. Na mapie nawigacyjnej dotknij dowolnej lokalizacji, aby otworzyć baner u góry mapy.
2. W oknie banera wybierz **Linia startu**.
3. Wybierz opcję, aby określić jeden z punktów końcowych linii startu:
   - Dotknij lub przeciągnij do punktu na mapie, używając punktu orientacyjnego lub innego charakterystycznego elementu mapy.
   - Jeśli znasz odległość i namiar od swojej pozycji, wybierz **Podaj zasięg/namiar**, a następnie podaj wartości zasięgu i namiaru od swojej lokalizacji na mapie.
4. Wybierz **Wybierz znak przy lewej burcie** lub **Wybierz znak przy prawej burcie**, aby określić pierwszy punkt linii startu.
5. Wybierz opcję, aby określić drugi punkt końcowy linii startu:
   - Dotknij lub przeciągnij do punktu na mapie, używając punktu orientacyjnego lub innego charakterystycznego elementu mapy.
   - Jeśli znasz odległość i namiar z jednego punktu startowego do drugiego, wybierz **Podaj zasięg/namiar**, a następnie podaj wartości zasięgu i namiaru.
6. Wybierz **Wybierz znak przy lewej burcie** lub **Wybierz znak przy prawej burcie**, aby określić drugi punkt linii startu.

   **PORADA:** Jeśli przypadkowo wybrano niewłaściwą etykietę dla punktów lewej i prawej burty, możesz wybrać Zamień lewą i prawą burtę, aby je zmienić.
7. Wybierz **Gotowe**.

## Uruchamianie stopera regatowego

Stoper regatowy jest domyślnie dodany do ekranu Regaty.

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

## Ustawienia wstępne map nawigacyjnych do żeglowania

Na mapie nawigacyjnej możesz wybrać ustawienie wstępne przeznaczone specjalnie do żeglowania w celu szybkiego dostosowywania elementów mapy, takich jak linie layline czy róża wiatrów, tak aby wyświetlać informacje najbardziej istotne dla konkretnych sytuacji. Te ustawienia wstępne działają tak samo jak inne ustawienia wstępne map, ale są dostępne tylko w przypadku korzystania ze statku żaglowego (*Zapamiętane ustawienia*, strona 16).

**Żaglowiec**: Pokazane są następujące elementy: linie layline, punkty szczególne (POI) oraz róża wiatrów. Mapa jest ustawiona z północą u góry.

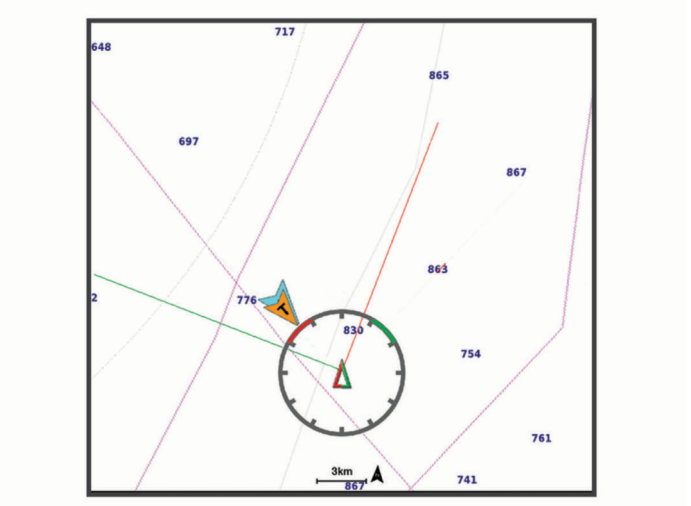
**Regaty**: Pokazane są następujące elementy: linie layline i róża wiatrów; punkty szczególne są ukryte. Mapa jest ustawiona z północą u góry.

**Praca silnika**: Pokazane są następujące elementy: punkty szczególne; linie layline i róża wiatrów są ukryte. Mapa jest ustawiona w orientacji z kierunkiem ruchu u góry.

## 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 57) na mapie nawigacyjnej można wyświetlić linie layline. Linie layline mogą być szczególnie przydatne podczas wyścigów.




Na mapie nawigacyjnej wybierz kolejno ••• > **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 60).

**Kąt natarcia**: Umożliwia ustawienie layline na podstawie kąta natarcia.

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

**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.

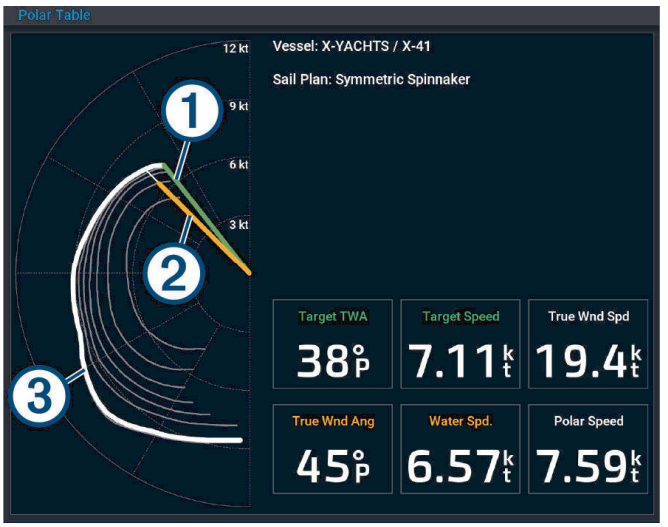
## Wykresy biegunowe

**⚠ 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 (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).
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 wyświetlić dane biegunowe, musisz najpierw wybrać lub zaimportować wykres biegunowy.

1 Otwórz ekran, na którym chcesz dodać dane biegunowe.
2 Wykonaj wymaganą czynność.
   - Jeśli w polu danych nie ma danych biegunowych, a chcesz je dodać, wybierz kolejno ••• > **Edytuj nakładki**, a następnie wybierz pole danych, w którym chcesz dodać dane.
   - Jeśli w polu danych znajdują się dane biegunowe, a chcesz je zmienić, naciśnij i przytrzymaj pole danych, które chcesz zmienić, a następnie wybierz **Zastąp dane**.
3 Wybierz **Żaglowiec**.
4 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.

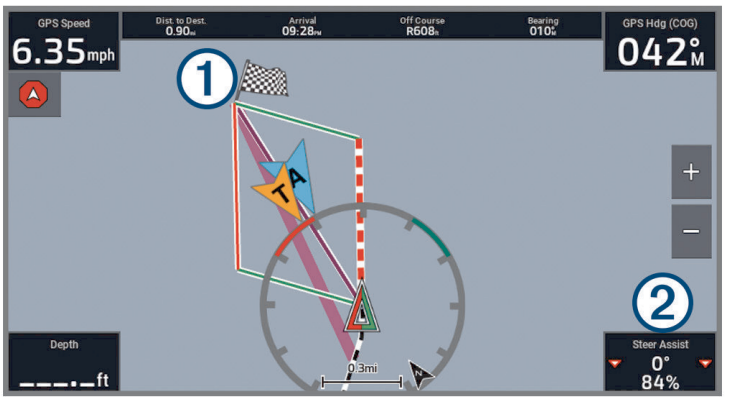
## Sterowanie wspomagane

**⚠ OSTRZEŻENIE**

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Funkcja sterowania wspomaganego może zapewnić informacje na temat sterowania łodzią. Jednak funkcja ta nie steruje panelem sterowniczym za użytkownika ani nie zwalnia ona użytkownika z obowiązku bezpiecznego sterowania łodzią. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać steru bez nadzoru.

Sterowanie wspomagane to zestaw funkcji żeglarskich, które pomagają utrzymać optymalny kurs podczas żeglowania. Zanim możliwe będzie korzystanie z funkcji Sterowanie wspomagane, musisz wybrać lub zaimportować wykres biegunowy (*Wykresy biegunowe*, strona 60).

Sterowanie wspomagane jest włączone automatycznie po wybraniu lub załadowaniu wykresu biegunowego. Aby dezaktywować Sterowanie wspomagane, wybierz kolejno ⚙ > **Preferencje** > **Nawigacja** > **Sterowanie wspomagane**.




| | |
|---|---|
| 1 | Zwrot nawigacyjny lub miejsce docelowe:<br>• Szeroka purpurowa linia wskazuje początkową linię trasy do następnego zwrotu lub miejsca docelowego.<br>• Cienka fioletowa linia od łodzi do następnego zwrotu lub miejsca docelowego wskazuje aktualny kierunek do następnego zwrotu lub miejsca docelowego.<br>• Linie layline lewej i prawej burty są określane przez wykres biegunowy, z którego korzystasz.<br>• Gruba linia przerywana (może być czerwona, zielona lub fioletowa) wskazuje zalecany kierunek Sterowanie wspomagane. |
| 2 | Pole danych Sterowanie wspomagane:<br>• Pierwsza podana liczba wskazuje, w jaki sposób należy wykonać zwrot, aby ustawić się zgodnie z sugerowanym optymalnym kursem dla danego manewru. Wartość 0° oznacza, że znajdujesz się na właściwym kursie.<br>• Procent wskazuje aktualną prędkość w porównaniu z prędkością idealną dla danych warunków. Jeśli liczba jest niższa niż 100%, należy rozważyć dostosowanie trymu w celu zwiększenia prędkości.<br>• Trójkąt lub trójkąty z boku również zapewniają wskazówki na podstawie koloru i cieniowania:<br>  • Czerwony trójkąt lub trójkąty wskazują ustawienie zgodnie z linią layline lewej burty.<br>  • Zielony trójkąt lub trójkąty wskazują ustawienie zgodnie z linią layline prawej burty.<br>  • Purpurowy trójkąt lub trójkąty wskazują ustawienie zgodnie z kierunkiem do następnego zwrotu lub miejsca docelowego.<br>  • Trójkąt z białym środkiem oznacza, że znajdujesz się w odległości 3° od optymalnego kursu, a obecny kierunek należy utrzymać.<br>  • Pełny trójkąt lub trójkąty oznaczaj zboczenie z kursu o ponad 3° i potrzebę skorygowania kierunku. |

## Ustawianie przesunięcia kilu

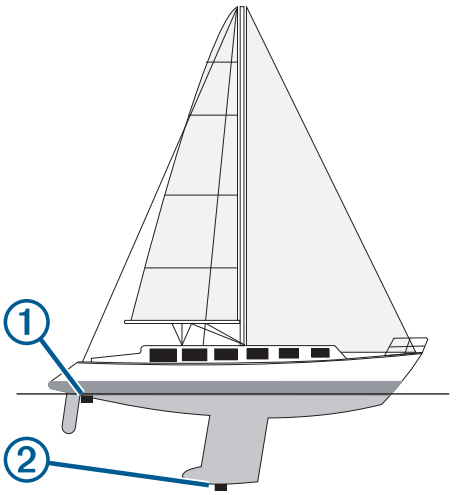
Można wprowadzić wartość przesunięcia kilu w celu kompensacji odczytu głębokości, uwzględniając miejsca instalacji przetwornika. Dzięki temu można w zależności od potrzeb wyświetlać głębokość wody poniżej kilu lub rzeczywistą głębokość wody.

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

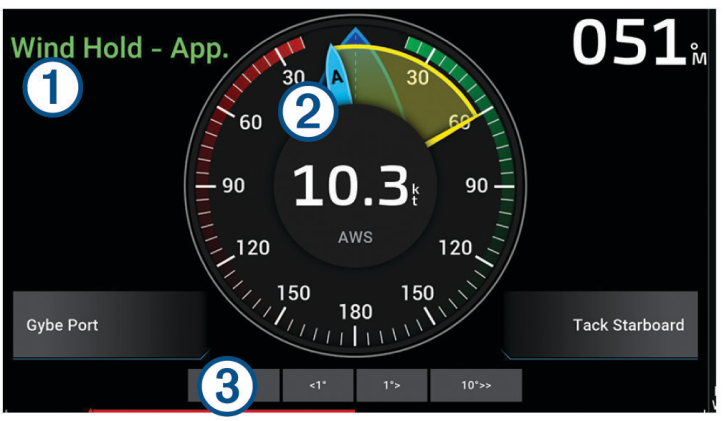
**⚠ PRZESTROGA**

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<br>Czuwanie oraz ⓐ są wyświetlane w kolorze szarym, gdy autopilot znajduje się w trybie gotowości.<br>Utrzym. wiatru oraz ⓐ są wyświetlane w kolorze szarym, gdy autopilot ma włączoną opcję utrzymywania kierunku wiatru. |
| 2 | Wskaźnik wiatru<br>Wyświetla prędkość wiatru rzeczywistego (TWS) lub prędkość wiatru pozornego (AWS) |
| 3 | Wskaźnik pozycji steru<br>**UWAGA:** Ta funkcja jest dostępna tylko w przypadku podłączenia czujnika steru. |

### Zmienianie typu utrzymywania kierunku wiatru

Po włączeniu utrzymywania kierunku wiatru wybierz kolejno ••• > **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.

1. Gdy autopilot jest wyłączony, wybierz •••.
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 Utrzym. 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.

1. Po włączeniu utrzymywania kursu wybierz •••.
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 Utrzym. wiatru na ustawienie Utrzymywanie kursu i rozpoczyna sterowanie sterem kierunku.
- Aby dostosować kąt utrzymywania kierunku wiatru w odstępach co 10°, wybierz **<<10°** lub **10°>>**.

  W ustawieniach można dostosować skok regulacji, aby jego wartość była mniejsza lub większa niż 10°*Dostosowywanie przyrostu w sterowaniu krokowym*, strona 101.

## 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 102).
2. Wybierz •••.
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 64).
2. Wybierz •••.

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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **Konfiguracja autopilota** > **Ustawienia żeglowania**.
2 Wybierz **Prędkość halsu** lub **Pręd. 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 ••• > **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 ••• > **Edytuj nakładki**.

- Na ekranie kombinacji wybierz kolejno ••• > **Edytuj kombinację** > **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 kompatybilnego przetwornika, plotera nawigacyjnego można używać jako echosondy wędkarskiej.

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 18).

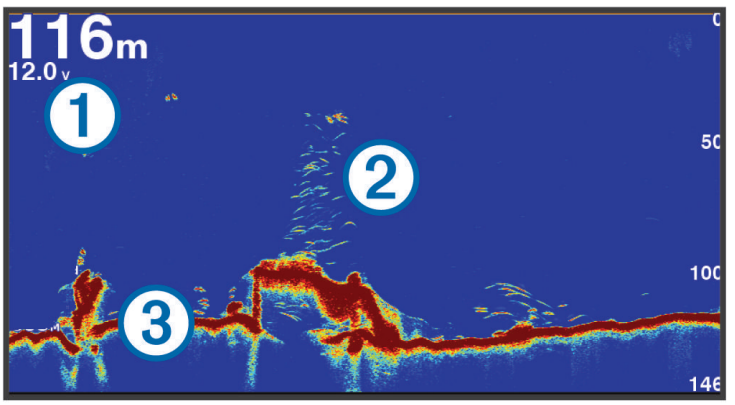
## Przerywanie przesyłania sygnałów echosondy

- Aby wyłączyć aktywną echosondę, na jej ekranie wybierz kolejno ••• > **Transmisja**.
- 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

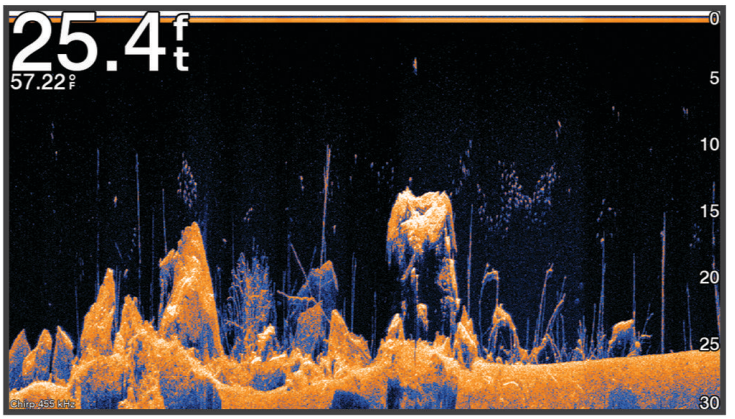
W widoku echosondy z podziałem częstotliwości, na obu stronach ekranu wyświetlany jest wykres danych echosondy o różnych częstotliwościach. Z tego widoku możesz korzystać w przypadku zamontowania wielu przetworników lub przetwornika obsługującego wiele częstotliwości.

**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.

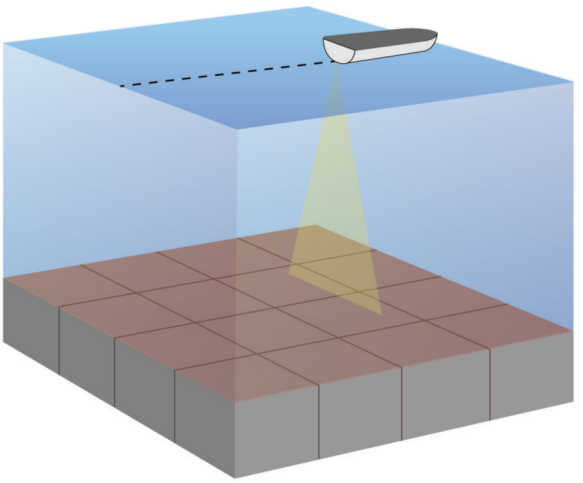
## Widok echosondy Garmin ClearVü™

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.

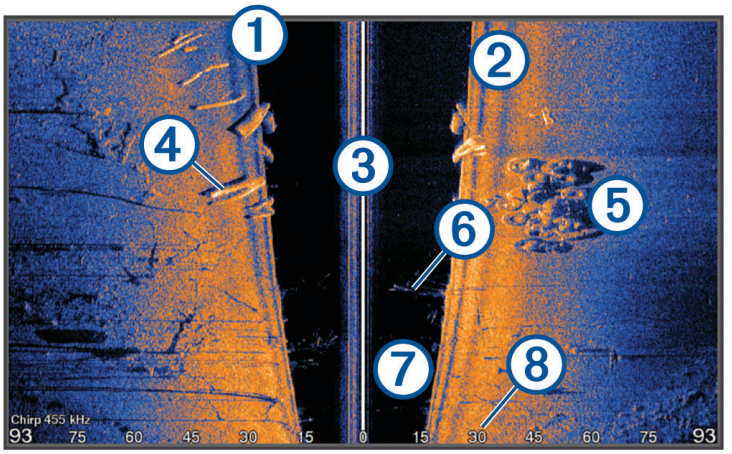


## Widok echosondy Garmin SideVü™

**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.

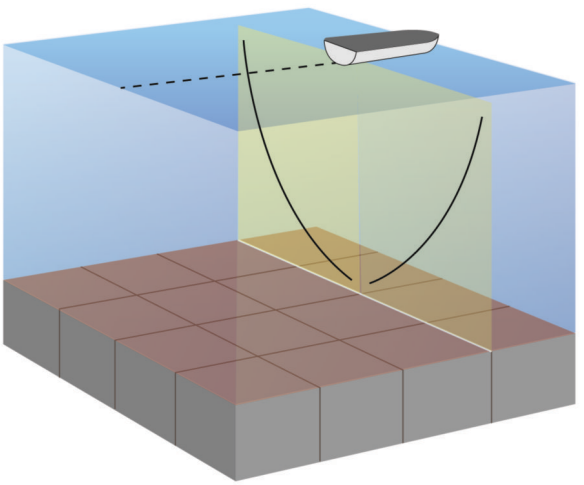
Technologia echosondy skanującej SideVü wyświetla obraz obiektów znajdujących się po bokach łodzi. Można ją wykorzystywać do wyszukiwania obiektów i ryb.




| | |
|---|---|
| 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.

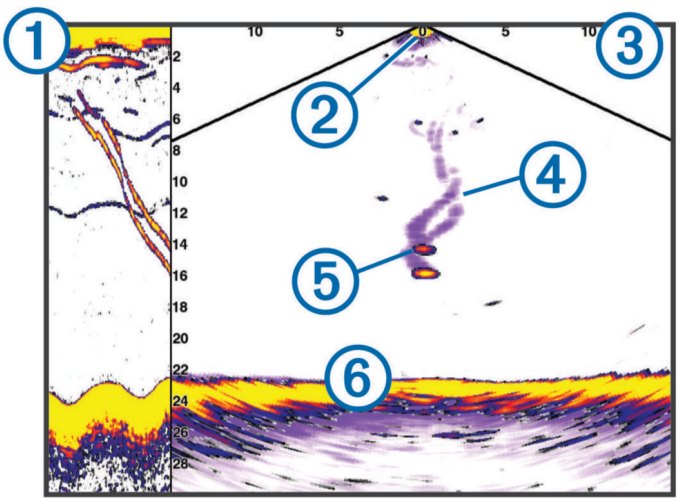
Widoki 3D echosondy RealVü zapewniają trójwymiarowy widok wszystkiego, co znajduje się przed kadłubem lub pod nim. Każde przeszukanie tej przestrzeni przez przetwornik powoduje zaktualizowanie obrazu na ekranie.

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

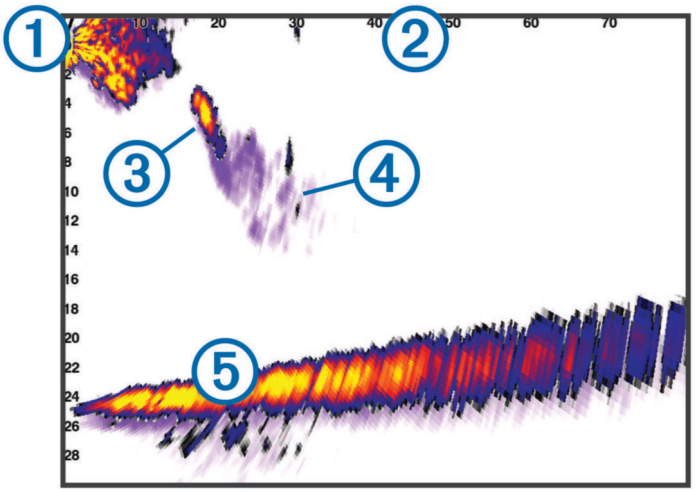
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.




| | |
|---|---|
| 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

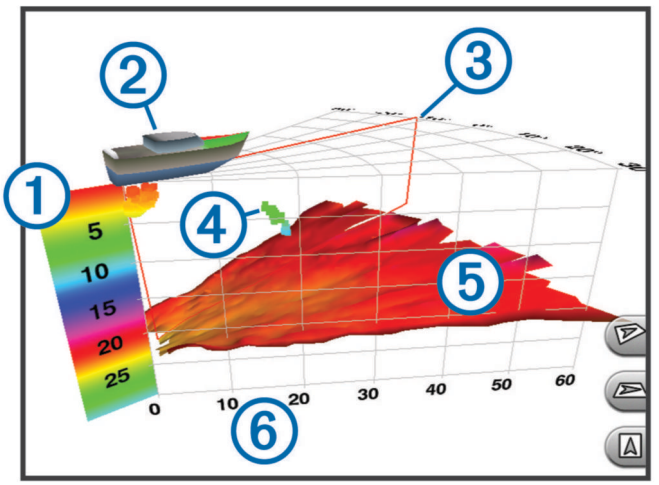
Ten widok sonaru zapewnia dwuwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed kadłubem i może służyć do wyświetlenia ławic lub większych ryb.




| | |
|---|---|
| 1 | Łódź |
| 2 | Zasięg |
| 3 | Ryby |
| 4 | Ślady |
| 5 | Dno |

## Widok 3D przed kadłubem sonaru RealVü

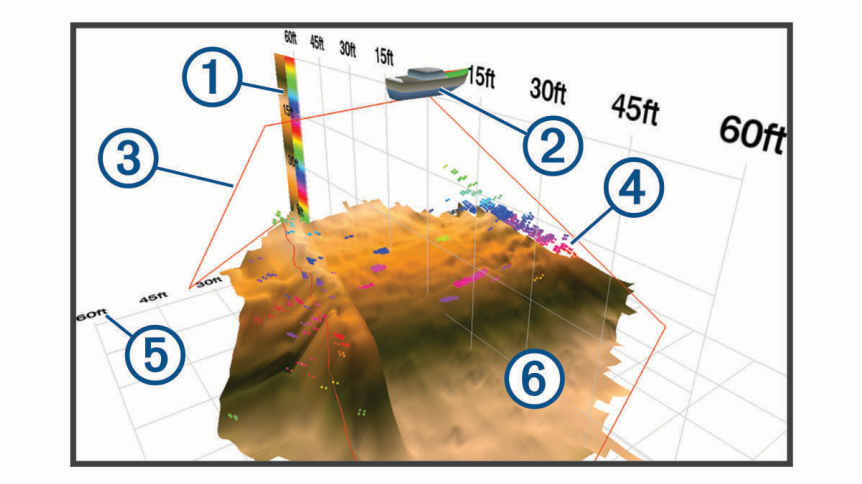
Ten widok sonaru zapewnia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się przed przetwornikiem. Można go używać w sytuacji, gdy łódź nie porusza się, w celu obserwacji dna oraz ryb zbliżających się do łodzi.




| | |
|---|---|
| 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

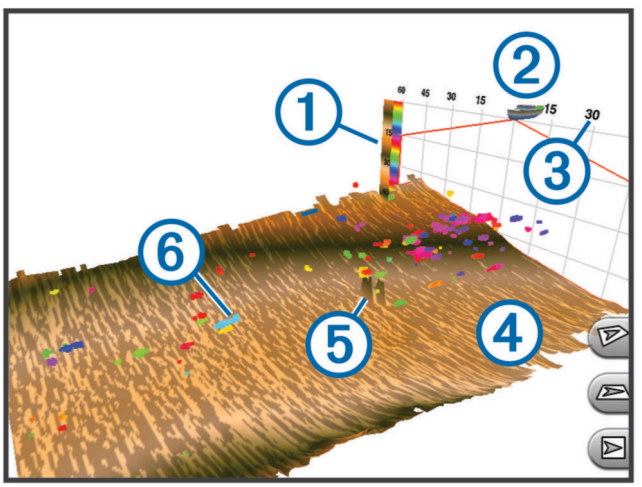
Ten widok sonaru przedstawia trójwymiarowy obraz obiektów znajdujących się pod przetwornikiem i może służyć do obserwacji obiektów znajdujących się wokół stojącej łodzi.




| | |
|---|---|
| 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 |

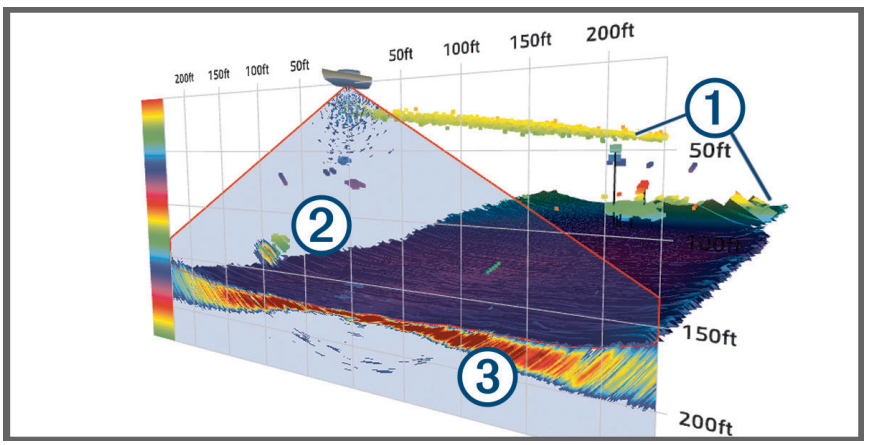
| | |
|---|---|
| ⑤ | Obiekt |
| ⑥ | Ryby |

### Warstwa LiveVü

Możesz włączyć widok Warstwa LiveVü w widoku echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym 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 z trybem archiwalnym.

Aby włączyć widok Warstwa LiveVü w widoku echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym, wybierz kolejno ••• > **Warstwa LiveVü**.



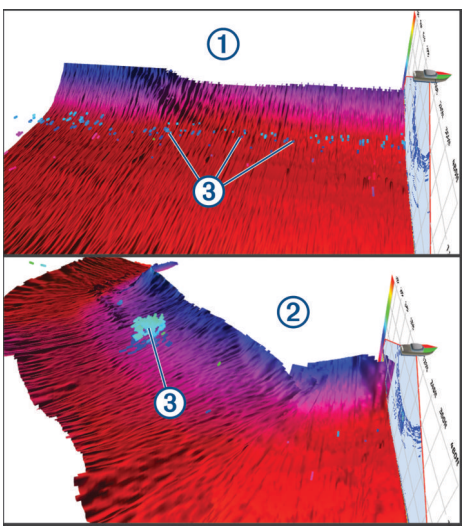

| | |
|---|---|
| ① | RealVü 3D z trybem archiwalnym: dno, obiekty i ryby |
| ② | LiveVü z wiązką w dół: obiekty i ryby |
| ③ | LiveVü z wiązką w dół: dno |

### True Motion

Możesz włączyć funkcję True Motion w widoku echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym tylko w przypadku korzystania z kompatybilnego przetwornika, takiego jak Panoptix™ PS70-TH.

Funkcja True Motion w widoku echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym 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 z trybem archiwalnym, wybierz kolejno ••• > **True Motion**.



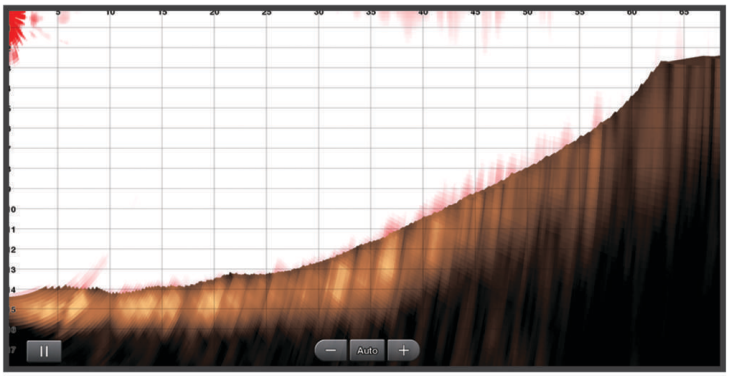
| | |
|---|---|
| 1 | Standardowy widok echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym |
| 2 | Widok echosondy RealVü 3D z trybem archiwalnym z włączoną funkcją True Motion |
| 3 | Ryby |

## Garmin FrontVü™Widok 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.

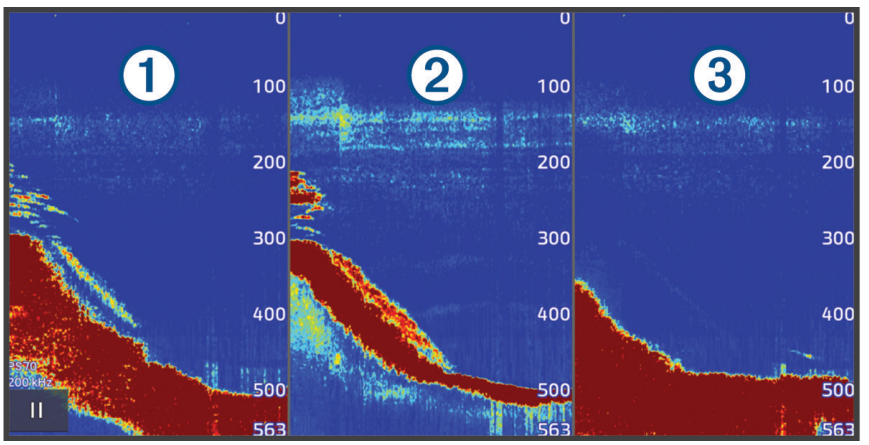



## Widok echosondy z potrójną wiązką

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.

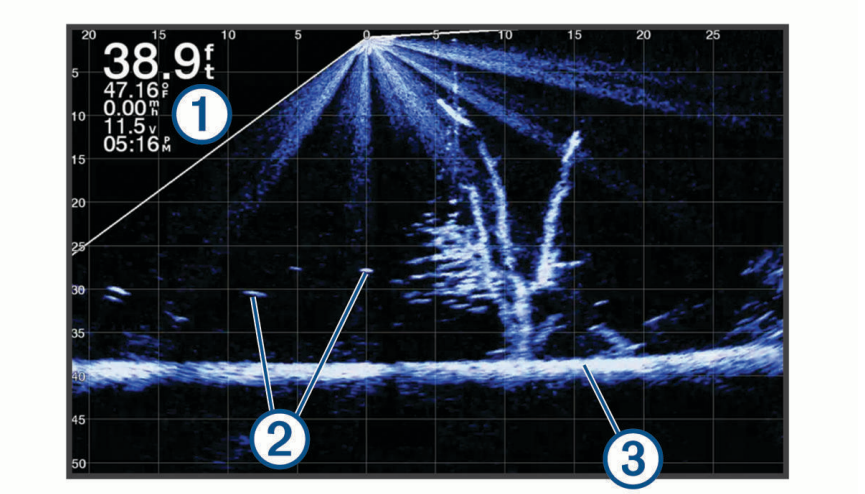
Kąt i szerokość trzech wiązek echosondy możesz dostosować w menu •••. Inne opcje i ustawienia echosondy, takie jak Wzm. echosondy, są zsynchronizowane we wszystkich trzech widokach.




| | |
|---|---|
| 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 |

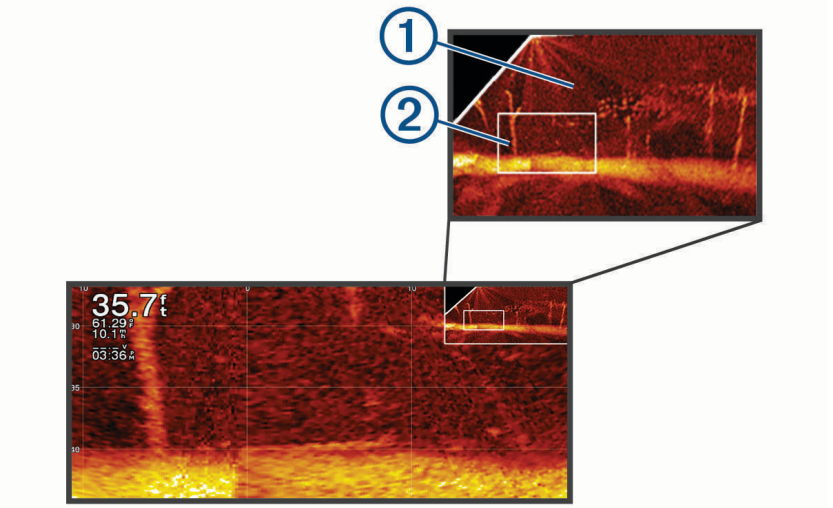
## Powiększanie widoku echosondy Panoptix™ LiveVü i LiveScope™

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.

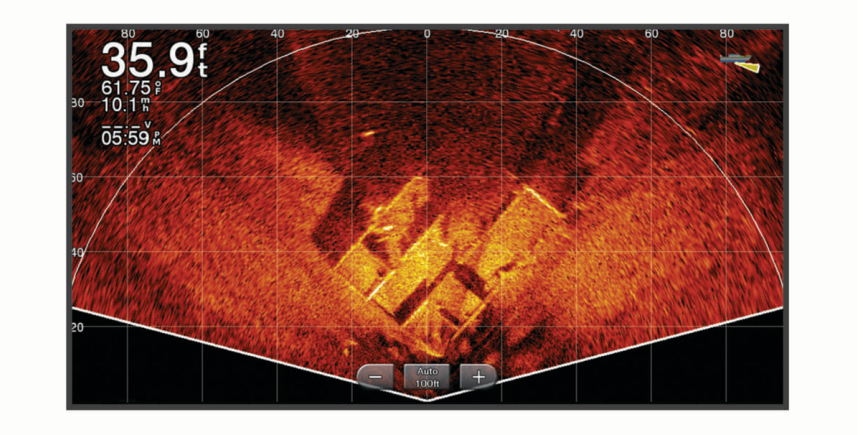
4 W razie potrzeby zsuń ze sobą dwa palce na ekranie, aby pomniejszyć obraz.

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.

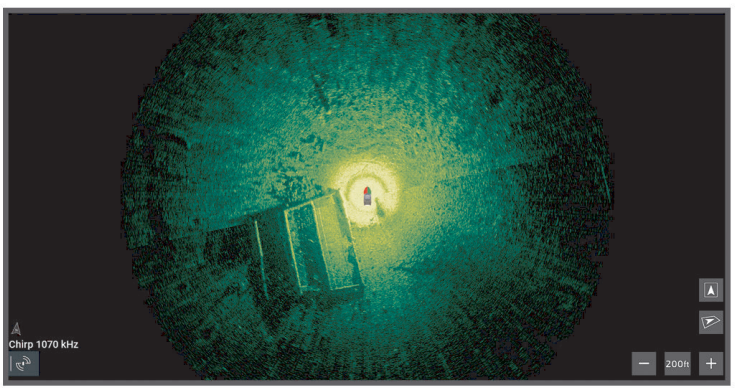



## Echosonda skanująca OneVü™

Widok ten rejestruje obraz obszaru pod łodzią w zakresie 360 stopni za pomocą jednego skanowania, a łódź może przemieszczać się w obrębie zeskanowanego obszaru bez konieczności ponownego skanowania. Możesz skonfigurować echosondę skanującą OneVü w taki sposób, aby skanowała w sposób stały lub automatycznie po wpłynięciu na nowy obszar.

Aby wyświetlić ten widok echosondy, musisz spełnić następujące wymagania:

- Musisz zamontować słupek Spy Pole i skonfigurować go pod kątem swojej łodzi (*Sterowanie uchwytem Spy Pole*, strona 93).
- Musisz zamontować kompatybilny przetwornik echosondy ze skanowaniem w zakresie 360 stopni, czyli np. przetwornik Garmin® GT360UHD, na końcu słupka Spy Pole.
- Musisz sparować słupek Spy Pole z ploterem nawigacyjnym.
- Musisz przypisać przetwornik umożliwiający skanowanie w zakresie 360 stopni do słupka Spy Pole (*Konfigurowanie uchwytu Spy Pole*, strona 96).




### Rozpoczynanie i zatrzymywanie skanowania OneVü™

Możesz wybrać, kiedy słupek Spy Pole ma się obracać i skanować obszar pod łodzią. Możesz skonfigurować metodę i prędkość skanowania (*Opcje echosondy OneVü™*, strona 77).

Aby rozpocząć lub zatrzymać skanowanie OneVü, wybierz w widoku echosondy OneVü lub pasku sterowania słupka Spy Pole.

### Interakcja z widokiem echosondy OneVü™

Możesz dostosować wygląd widoku echosondy OneVü do własnych potrzeb za pomocą ekranu dotykowego.

W widoku echosondy OneVü wykonaj działanie:

- Aby przesunąć widok echosondy w inne miejsce, dotknij ekranu i przeciągnij palcem (tylko widok 2D).
- Aby ponownie wyśrodkować widok echosondy, wybierz ⮌.
- Aby powiększyć lub pomniejszyć widok echosondy, wybierz ✚ lub ━ albo rozsuwaj i zsuwaj palce na ekranie dotykowym.

## Przełączanie między widokiem 2D a 3D

Domyślnie widok echosondy OneVü™ pokazuje widok 2D z góry w zakresie 360 stopni, wyśrodkowany na Twojej łodzi. Możesz zmienić ten widok na widok 3D, który umożliwia również nałożenie widoku LiveScope™ na widok echosondy OneVü, o ile oba rodzaje przetworników są połączone ze słupkiem Spy Pole.

- Wybierz ⮚, aby zmienić widok 2D na widok 3D.
- Wybierz ⮙, aby zmienić widok 3D na widok 2D.

## Opcje echosondy OneVü™

Aby zmienić opcje i ustawienia widoku echosondy OneVü, wybierz •••.

**Kontrast**: Umożliwia ustawienie kontrastu widoku echosondy, który zwiększa różnicę między najjaśniejszymi i najciemniejszymi obszarami odczytu.

**Jasność**: Umożliwia ustawienie jasności widoku echosondy.

**Częstotliw.**: Umożliwia ustawienie częstotliwości używanej przez przetwornik. W zależności od potrzeb możesz wybrać częstotliwość sygnału Chirp 455 kHz, 810 kHz lub 1070 kHz.

**Zasięg**: Umożliwia ustawienie odległości pierścieni zasięgu na widoku echosondy.

**Skan OneVü**: Umożliwia rozpoczęcie i zatrzymanie skanowania OneVü. Wybierz •••, aby dostosować ustawienia skanowania.

**Skan OneVü > Tryb skanowania**: Umożliwia ustawienie metody używanej do sterowania skanowaniem. Wybierz Stały, aby skanowanie było wykonywane w sposób ciągły. Wybierz Ręcznie, aby skanować tylko wtedy, gdy zdecydujesz się zainicjować nowe skanowanie. Wybierz Automatycznie, aby automatycznie uruchomić skanowanie, gdy łódź wpłynie na nowy obszar.

**Skan OneVü > Prędkość**: Umożliwia ustawienie prędkości skanowania.

**Konfiguracja OneVü™**: Umożliwia ustawienie dodatkowych ustawień echosondyOneVü (*Ustawienia sonaru OneVü™*, strona 77).

### Ustawienia sonaru OneVü™

W widoku echosondy OneVü wybierz kolejno ••• > **Konfiguracja OneVü™**.

**True Motion**: Umożliwia włączenie i wyłączenie funkcji True Motion (tylko widok 2D). Po włączeniu widok echosondy OneVü porusza się wraz z łodzią, aby lepiej pokazać, gdzie znajduje się ona na skanie.

**UWAGA:** Aby korzystać z funkcji True Motion, informacje dotyczące kursu muszą zostać udostępnione ploterowi nawigacyjnemu. Można je zapewnić poprzez sparowanie czujnika kursu Spy Pole ze słupkiem Spy Pole lub poprzez połączenie czujnika kursu do tej samej sieci NMEA 2000®, Garmin BlueNet™ lub Garmin® Marine Network co ploter nawigacyjny.

**Nakładka LiveScope™**: Umożliwia włączenie i wyłączenie funkcji Nakładka LiveScope™ (tylko widok 3D). Jeśli przetwornik LiveScope™ jest połączony z tym samym słupkiem Spy Pole co przetwornik OneVü, możesz nałożyć odczyt przetwornika LiveScope na widok 3D echosondy OneVü w celu uwzględnienia dodatkowych informacji o obszarze przez słupkiem Spy Pole.

**UWAGA:** Aby korzystać z funkcji Nakładka LiveScope™, informacje dotyczące kursu i GPS muszą zostać udostępnione ploterowi nawigacyjnemu. Informacje dotyczące kursu można udostępnić poprzez sparowanie czujnika kursu Spy Pole ze słupkiem Spy Pole lub poprzez połączenie czujnika kursu z tą samą siecią NMEA 2000, Garmin BlueNet lub siecią Garmin Marine Network co ploter nawigacyjny. Informacje GPS mogą być udostępniane przez ploter nawigacyjny lub przez antenę GPS połączoną z siecią.

**UWAGA:** Aby funkcja Nakładka LiveScope™ działała poprawnie, połączony przetwornik LiveScope nie może być skonfigurowany w orientacji perspektywicznej.

**Redukcja zakłóceń**: Redukuje i zmniejsza ilość zakłóceń wyświetlanych na ekranie echosondy (*Ustawienia redukcji zakłóceń sonaru*, strona 83).

**Wygląd**: Umożliwia skonfigurowanie wyglądu ekranu echosondy OneVü (*Ustawienia wyglądu echosondy OneVü™*, strona 78).

**Alarmy**: Pozwala ustawić alarmy echosondy (*Alarmy echosondy*, strona 83).

**Instalacja**: Umożliwia przywrócenie domyślnych ustawień.

### Ustawienia wyglądu echosondy OneVü™

W widoku echosondy OneVü wybierz kolejno ••• > **Konfiguracja OneVü™** > **Wygląd**.

**Schemat kolorów**: Umożliwia ustawienie kolorów wykorzystywanych w widoku echosondy.

**Kręgi zasięgu**: Umożliwia wyświetlenie i ukrycie kręgów w widoku echosondy, które przedstawiają zasięg echosondy.

**Obszar wiązki LVS**: Umożliwia wyświetlenie i ukrycie obszaru wiązki połączonego przetwornika LiveScope™.

**Linia kierunku Spy Pole™**: Pokazuje i chowa linię, która wskazuje kierunek, w który jest skierowany uchwyt Spy Pole.

**UWAGA:** To ustawienie jest dostępne tylko wtedy, gdy wykryty zostanie sygnał kursu kompasowego.

**Punkty trasy**: Umożliwia wyświetlenie lub ukrycie zapisanych punktów trasy w zasięgu w widoku echosondy.

**Orientacja**: Umożliwia ustawienie orientacji widoku echosondy, tak aby u góry wyświetlana była północ lub kurs kompasowy (tylko w przypadku widoku 2D).

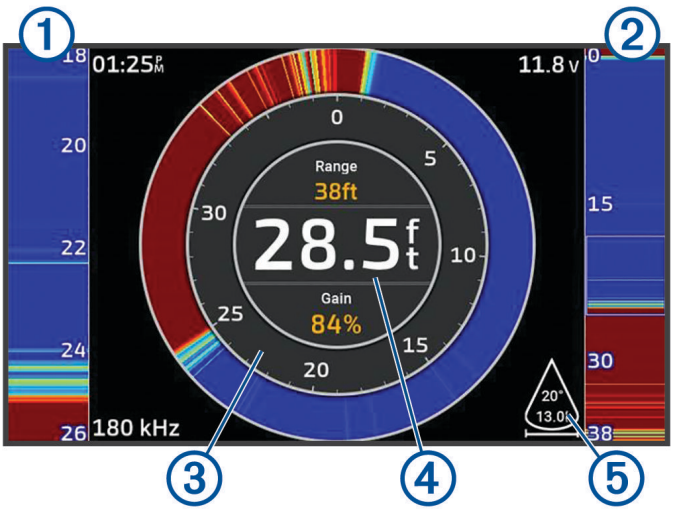
**Wyświetl przesunięcie**: Umożliwia dostosowanie widoku z góry do przodu, tyłu lub dowolnej strony jednostki pływającej (tylko w przypadku widoku 2D).

## Widok ekranu echosondy

Ekran echosondy przedstawia informacje z echosondy wyświetlane na okrągłej skali głębokości, wskazując na to, co znajduje się pod dnem łodzi. Ma postać pierścienia, którego początek znajduje się na górze oraz który postępuje w prawo. Skala wewnątrz pierścienia wskazuje na głębokość. Po pojawieniu się na określonej głębokości informacji z echosondy, informacje z echosondy migają na pierścieniu.

Kolory oznaczają różną moc echa odbieranego przez echosondę. Domyślny schemat kolorów jest zgodny z tradycyjną paletą kolorów echosondy, w której kolor żółty oznacza najsilniejszy sygnał zwrotny, pomarańczowy — silny , czerwony — słabszy, a niebieski — najsłabszy sygnał zwrotny.

Wybierz **Sonar** > **Flasher**.




| | |
|---|---|
| 1 | A-Scope, powiększony widok z prawej strony |
| 2 | A-Scope z zaznaczonym obszarem powiększenia [1] |
| 3 | Skala głębokości |
| 4 | Głębokość w aktualnej pozycji |
| 5 | Kąt i zasięg stożka przetwornika przy bieżącej częstotliwości |

## Widoki echosondy na ekranach kombinacji

Możesz dodać co najmniej jeden dostępny widok echosondy do niestandardowego ekranu kombinacji (*Tworzenie nowej strony Kombinacje*, strona 18). Jeśli dostępne jest co najmniej jedno źródło danych echosondy, możesz wyświetlać ekrany echosondy wykorzystujące różne źródła echosondy w osobnych oknach niestandardowego ekranu kombinacji.

[1] Możesz przeciągnąć zarys, aby przesunąć obszar powiększenia w górę lub w dół.

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 79).

## 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 ••• > **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 ••• > **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.

## 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 ▶.

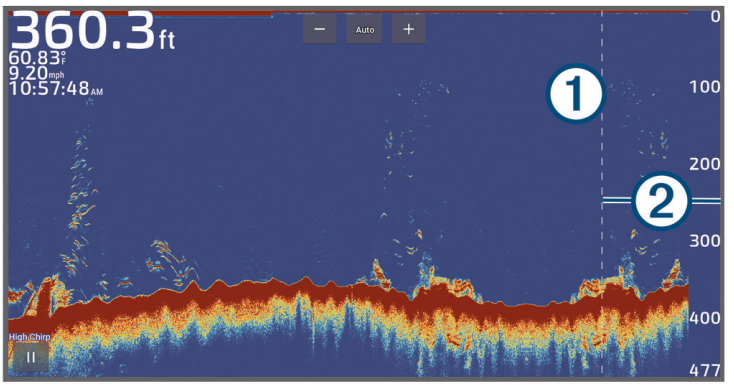
W przypadku wstrzymania pełnoekranowego widoku echosondy, który jest częścią kombinacji, możesz wybrać Wróć, aby powrócić do ekranu kombinacji, podczas gdy echosonda pozostaje wstrzymana.

### 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:<br>• 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.<br>• 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 79).
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 79).
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 •••.
2 Wybierz opcję **Wzm.** lub **Jasność**.
3 Wybierz opcję:
   - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć wzmocnienie, wybierz **W górę** 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 •••.
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 **W górę** lub **W dół**.
   - Aby użyć domyślnego ustawienia, wybierz opcję **Domyślny**.

## Konfiguracja echosondy

**UWAGA:** Nie wszystkie opcje i ustawienia mają zastosowanie do wszystkich modeli i przetworników.

Ustawienia te dotyczą następujących rodzajów przetworników.

- Tradycyjny
- Garmin ClearVü™
- SideVü

Ustawienia te nie dotyczą przetworników Panoptix™.

W widoku echosondy wybierz kolejno ••• > **Ustawienia sonaru**.

**Prędkość przesuwu**: Umożliwia ustawienie prędkości przesuwu ekranu echosondy od prawej do lewej strony (*Ustawianie prędkości przesuwu*, strona 82).

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 83).

**Wygląd**: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu echosondy (*Ustawienia wyglądu echosondy*, strona 83).

**Alarmy**: Pozwala ustawić alarmy echosondy (*Alarmy echosondy*, strona 83).

**Zaawan.**: Pozwala skonfigurować różne ustawienia wyświetlania danych echosondy i danych źródła (*Zaawansowane ustawienia echosondy*, strona 84).

**Instalacja**: Umożliwia konfigurację przetwornika (*Ustawienia instalacyjne przetwornika*, strona 84).

### Ustawianie stopnia powiększenia na ekranie sonaru

1 W widoku echosondy wybierz ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 **W górę**.
   - 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 ••• > **Zasięg**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby umożliwić ploterowi nawigacyjnemu automatyczną regulację zasięgu, wybierz **Automatycznie**.
   - Aby ręcznie zwiększyć lub zmniejszyć zakres, wybierz **W górę** 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 ••• > **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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Wygląd**.

**Schemat kolorów**: Umożliwia ustawienie schematu kolorów.

**Wzmoc. kolorów**: Umożliwia dostosowanie intensywności kolorów (*Dostosowywanie intensywności kolorów*, strona 81).

**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.

**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 160). 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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Alarmy**.

Możesz także otworzyć alarmy echosondy, 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 87). 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**: Umożliwia ustawienie alarmu, który włącza się, gdy przetwornik zgłasza głębokość wody poniżej określonej granicy płycizny lub powyżej określonej granicy głębokości. Pomaga to zwrócić uwagę w przypadku napotkania stromego spadku lub nagłego spłycenia terenu.

**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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Zaawan.**.

**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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Instalacja**.
- W widoku echosondy Garmin ClearVü wybierz kolejno ••• > **Konfiguracja ClearVü** > **Instalacja**.
- W widoku echosondy Garmin SideVü wybierz kolejno ••• > **Konfiguracja SideVü** > **Instalacja**.

**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 79).

**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

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

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 ••• > **Częstotliw.**.
2. Wybierz częstotliwość odpowiadającą Twoim potrzebom oraz głębokość wody.

   Więcej informacji na temat częstotliwości znajduje się w sekcji *Częstotliwości sonaru*, strona 85.

### Tworzenie predefiniowanej częstotliwości

Ta opcja nie jest dostępna w przypadku niektórych przetworników.

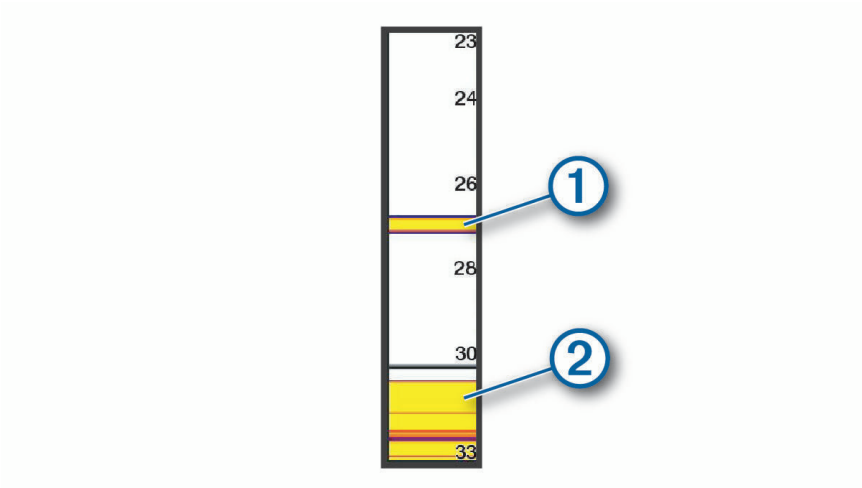
Można zapamiętać ustawienie, aby zapisać określoną częstotliwość sonaru, co umożliwia szybkie zmiany częstotliwości.

1. W widoku sonaru wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Wygląd** > **A-Scope**.

2 W razie potrzeby wybierz kolejno ••• > **Czas wyświetlania**, aby dostosować długość czasu wyświetlania echa echosondy.

## 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.

Ta funkcja nie jest dostępna w przypadku widoku sonaru RealVü 3D z trybem archiwalnym.

1 W widoku sonaru RealVü wybierz kolejno ••• > **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 •••.

**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.

**Transmisja**: 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 87). 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 19).

### 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 ••• > **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 160). 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 89).

1. W widoku sonaru Garmin FrontVü wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 89).

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.

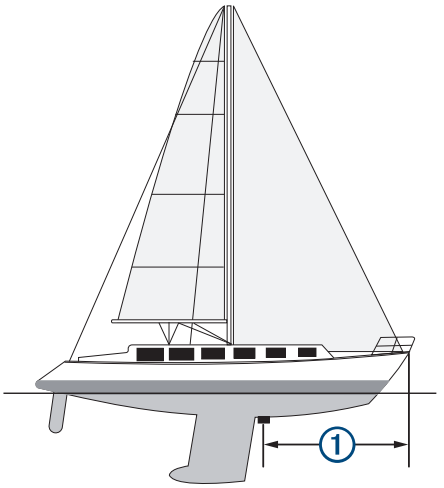
**Przywróć domyślne ustawienia echosondy**: Przywraca ustawienia echosondy do domyślnych wartości fabrycznych.

### 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 ••• > **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 trollingowego, aby uniknąć zakłóceń magnetycznych oraz że znajduje się on pod wodą. Uruchomienie wewnętrznego kompasu wymaga wykonania odpowiednio dokładnej kalibracji.

***NOTYFIKACJA***

Kompas może nie działać, jeśli przetwornik jest zamontowany na silniku.

**UWAGA:** Aby uzyskać jak najlepsze rezultaty, najlepiej zastosować czujnik kierunku, 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 ••• > **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 •••.

**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.

**Transmisja**: Zatrzymuje aktywny proces transmisji przetwornika.

**Ustawienia sonaru**: Umożliwiają konfigurację przetwornika oraz ustawień wyglądu echa obiektów (*Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa*, strona 90).

**Edytuj nakładki**: Pozwala ustawić dane wyświetlane na ekranie (*Dostosowywanie nakładek danych*, strona 19).

## Konfiguracja echosondy LiveScope i Perspektywa

W widoku echosondy LiveScope lub Perspektywa wybierz kolejno ••• > **Ustawienia sonaru**.

**Wygląd**: Pozwala wybrać opcje wyglądu ekranu echosondy (*Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope*, strona 90).

**Układ**: Pozwala wybrać układ ekranu echosondy (*Ustawienia układu echosondy Perspektywa i LiveScope*, strona 91).

**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”. W przypadku standardowych przetworników LiveScope funkcja ta jest dostępna tylko w orientacji LiveScope Do prz.. W przypadku przetworników LiveScope 2, takich jak LVS42 lub LVS44, funkcja ta jest dostępna we wszystkich trybach.

**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 91).

## Ustawienia wyglądu echosondy Perspektywa i LiveScope

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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.

**Przerzuć w poziomie**: Zmienia widok, tak aby punkt odniesienia statku znajdował się po lewej stronie ekranu zamiast po prawej, a obraz echosondy przewijał się od lewej do prawej. Może to być przydatne w przypadku instalacji obejmujących dwa przetworniki, z których jeden skierowany jest w stronę lewej burty, a drugi w stronę prawej burty.

## Ustawienia instalacji przetwornika LiveScope i Perspektywa

W widoku echosondy Perspektywa lub LiveScope wybierz kolejno ••• > **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 89).

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.

**Wykrywanie wody**: Dostępne tylko w przypadku przetworników, w których układ przetwarzania sygnału echosondy znajduje się wewnątrz samego przetwornika, takich jak LVS42 lub LVS44. Domyślnie przetworniki

te przestają nadawać po wyjęciu z wody, aby zapobiec ich przegrzaniu. W razie potrzeby można wyłączyć tę funkcję.

**Przywróć domyślne ustawienia echosondy**: Przywraca ustawienia echosondy do domyślnych wartości fabrycznych.

# Sterowanie uchwytem Spy Pole

Połączenie uchwytu Garmin® Spy Pole z ploterem nawigacyjnym umożliwia konfigurację uchwytu Spy Pole i sterowanie nim z poziomu ekranu plotera nawigacyjnego. Niektóre funkcje uchwytu Spy Pole są dostępne wyłącznie po połączeniu go z ploterem nawigacyjnym z wymaganymi urządzeniami dodatkowymi oraz po odpowiedniej konfiguracji.

***NOTYFIKACJA***

Musisz zamontować uchwyt Spy Pole na łodzi zgodnie z instrukcjami dostarczonymi wraz z uchwytem Spy Pole. Nieprawidłowy montaż uchwytu Spy Pole może skutkować uszkodzeniem urządzenia lub łodzi albo pogorszoną wydajnością urządzenia.

## Łączenie uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym Garmin®

Możesz połączyć uchwyt Spy Pole z jednym kompatybilnym ploterem nawigacyjnym Garmin jednocześnie. Po połączeniu uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym możesz nim sterować przy użyciu dowolnego plotera nawigacyjnego połączonego z tą samą siecią Garmin BlueNet™ lub Garmin Marine Network.

Jednocześnie maksymalnie cztery uchwyty Spy Pole mogą być połączone z siecią Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network.

1. Włącz uchwyt Spy Pole.
2. Naciśnij trzy razy ⏻ na uchwycie Spy Pole.
   Dioda LED zaświeci się na niebiesko, co oznacza, że urządzenie jest gotowe do nawiązania połączenia.
3. Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Główny** > **Ustawienia** > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Uchwyt do montażu na słupku Spy™** > **Start**.
4. Poczekaj, aż ploter nawigacyjny połączy się z uchwytem Spy Pole.
   Dioda LED na uchwycie Spy Pole zaświeci się ponownie na zielono po pomyślnym połączeniu urządzeń.

Po pomyślnym połączeniu uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym na ekranie plotera nawigacyjnego pojawi się monit o zakończenie pracy kreatora konfiguracji. Aby uzyskać najlepsze wyniki, zdecydowanie zaleca się ukończenie kreatora w tym momencie.

## Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów

Po połączeniu uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym musisz dodać pasek sterowania Uchwyt Spy™ w celu sterowania uchwytem Spy Pole i konfigurowania go.

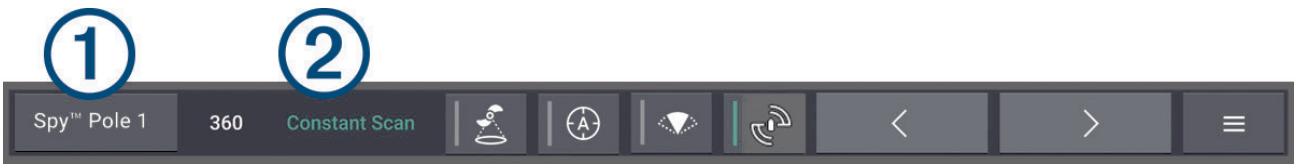
1. Otwórz ekran, na którym chcesz mieć dostęp do funkcji sterowania uchwytem Spy Pole.
2. Wybierz opcję:
   - W widoku pełnoekranowym wybierz kolejno ••• > **Edytuj nakładki**.
   - Na ekranie kombinacji wybierz kolejno ••• > **Edytuj** > **Nakładki**.
3. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
4. Wybierz **Uchwyt Spy™**.

Powtórz te czynności, aby dodać elementy sterujące Spy Pole do wszystkich ekranów, na których chcesz mieć możliwość sterowania uchwytem Spy Pole.

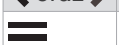
### Pasek sterowania Spy Pole

Pasek sterowania uchwytu Spy Pole umożliwia sterowanie uchwytami Spy Pole połączonymi z ploterem nawigacyjnym.

Możesz wybrać element, aby go aktywować lub dezaktywować. Przycisk świeci się, gdy dany element jest aktywowany.




| | |
|---|---|
| 1 | Nazwa połączonego uchwytu Spy Pole powiązanego z paskiem sterowania. Jeśli połączysz więcej niż jeden uchwyt Spy Pole z siecią Garmin BlueNet™ lub Garmin® Marine Network, wybierz tę opcję, aby wybrać oddzielne urządzenia umożliwiające sterowanie uchwytami. |
| 2 | Stan uchwytu Spy Pole. |

| | |
|---|---|
|  | Wybierz, aby aktywować synchronizację SpyLink™. Możesz skorzystać z tej funkcji tylko wtedy, gdy uchwyt Spy Pole jest połączony z kompatybilnym silnikiem trollingowym Garmin (*Synchronizacja SpyLink™*, strona 94). |
|  | Wybierz, aby aktywować automatyczne blokowanie punktu SpyLock™ (*Funkcja SpyLock™*, strona 94). |
|  | Wybierz, aby aktywować tryb wyszukiwania SpyScan™ (*Tryb wyszukiwania SpyScan™*, strona 95). |
|  | Wybierz, aby aktywować skanowanie w zakresie 360 stopni echosondy OneVü™. Możesz skorzystać z tej funkcji tylko wtedy, gdy połączyć kompatybilny przetwornik echosondy z możliwością skanowania w zakresie 360 stopni, czyli np. Garmin GT360UHD, do końcówki uchwytu Spy Pole, a następnie przypiszesz go do uchwytu Spy Pole (*Echosonda skanująca OneVü™*, strona 76). |
|  | Wybierz, aby obrócić uchwyt Spy Pole w lewo lub w prawo o kolejne stopnie. |
|  | Wybierz, aby otworzyć opcje i ustawienia uchwytu Spy Pole (*Ustawienia i opcje Spy Pole*, strona 95). |

## Parowanie z silnikiem trollingowym Force®

Możesz sparować uchwyt Spy Pole z kompatybilnym silnikiem trollingowym Force, aby uzyskać dostęp do dodatkowych funkcji. Silnik trollingowy Force można sparować jednocześnie z tylko jednym uchwytem Spy Pole.

1. Włącz uchwyt Spy Pole.
2. Naciśnij trzy razy ⏻ na uchwycie Spy Pole.
   Dioda LED zaświeci się na niebiesko, co oznacza, że urządzenie jest w trakcie parowania.
3. Na silniku trollingowym naciśnij trzy razy przycisk ⏻.
   Dioda LED parowania na silniku trollingowym zmieni kolor na niebieski, co oznacza, że urządzenie jest w trakcie parowania.
4. Poczekaj, aż silnik trollingowy sparuje się z uchwytem Spy Pole.
   Diody LED na uchwycie Spy Pole i silniku trollingowym ponownie zaświecą się na zielono po pomyślnym sparowaniu urządzeń.

## Synchronizacja SpyLink™

Synchronizacja SpyLink umożliwia zsynchronizowanie ruchu uchwytu Spy Pole z ruchem sparowanego silnika trollingowego Force®. Po włączeniu synchronizacji SpyLink widok echosondy z przetwornika połączonego z uchwytem Spy Pole obróci się w tym samym kierunku, w którym skierowany jest silnik trollingowy. Gdy synchronizacja SpyLink jest aktywna, a silnik trollingowy jest ustawiony na opcję Blokada kotwicy, używanie pedału Force obraca uchwyt Spy Pole, a nie silnik trollingowy.

Możesz rozpocząć lub wstrzymać synchronizację SpyLink na pasku sterowania uchwytu Spy Pole (*Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów*, strona 93), lub możesz w tym celu zaprogramować przycisk na pilocie gestów lub przełączniku nożnym Spy Pole.

### Wymagania funkcji SpyLink™

Zanim możliwe będzie korzystanie z funkcji SpyLink wraz z uchwytem Spy Pole, trzeba wykonać określony proces konfiguracji w systemie.

- Musisz zamontować kompatybilny silnik trollingowy Force® na łodzi i sparować go z uchwytem Spy Pole (*Parowanie z silnikiem trollingowym Force®*, strona 94).
- Musisz uaktualnić oprogramowanie silnika trollingowego Force do najnowszej dostępnej wersji. Instrukcje dotyczące aktualizacji oprogramowania znajdują się w podręczniku użytkownika silnika trollingowego.
- Musisz ustawić przesunięcie dziobu uchwytu Spy Pole i silnika trollingowego.
  **PORADA:** Aby uzyskać najlepsze wyniki, najlepiej jest ustawić przesunięcie dziobu uchwytu Spy Pole oraz silnika trollingowego Force w tym samym czasie. Pomoże to zapewnić poprawne wyrównanie obu urządzeń.

## Funkcja SpyLock™

Funkcja SpyLock umożliwia korzystanie z uchwytu Spy Pole w celu automatycznego obracania widoku przetwornika, tak aby utrzymać określony punkt lub obszar w polu widzenia na ekranie echosondy. Możesz wybrać punkt SpyLock ręcznie lub skorzystać z automatycznej opcji SpyLock, dzięki której system automatycznie zablokuje widok na określonym zasięgu echosondy. Możesz skonfigurować zasięg, przy którym system automatycznie blokuje dany widok (*Ustawienia i opcje Spy Pole*, strona 95).

### Wymagania funkcji SpyLock™

Zanim możliwe będzie korzystanie z funkcji SpyLock, musisz najpierw zamontować i skonfigurować w systemie określone urządzenia.

**UWAGA:** Wiele z tych czynności związanych z konfiguracją i kalibracją jest wykonywanych podczas działania kreatora, który pojawia się po pierwszym połączeniu uchwytu Spy Pole z ploterem nawigacyjnym. W razie potrzeby możesz ustawić lub dostosować dowolne z tych ustawień w sekcji ustawień urządzenia (*Ustawienia i opcje Spy Pole*, strona 95).

- Dane GPS muszą być dostarczane do plotera nawigacyjnego z anteny GPS lub urządzenia w sieci NMEA 2000®, Garmin BlueNet™ lub Garmin® Marine Network.
- Aby uzyskać dane dotyczące kursu, musisz zamontować i połączyć czujnik kursu. Dane te mogą być dostarczane przez czujnik kursu Spy Pole dołączony do zestawu uchwytu Spy Pole, ale możesz także wykorzystać w tym celu czujnik kursu połączony z tą samą siecią NMEA 2000, Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network co ploter nawigacyjny.
- Musisz skalibrować czujnik kursu, zwłaszcza gdy jest to czujnik kursu Spy Pole dołączony do zestawu uchwytu Spy Pole (*Kalibrowanie czujnika kursu Spy Pole sparowanego ze słupkiem Spy Pole*, strona 96).
- Musisz ustawić przesunięcie dziobu dla uchwytu Spy Pole (*Ustawianie przesunięcia dziobu słupka Spy Pole*, strona 97).
- Musisz ustawić informacje dotyczące pozycji urządzenia dla uchwytu Spy Pole oraz wszystkich odpowiednich czujników połączonych z siecią (*Ustawianie położenia urządzeń na łodzi*, strona 98).
- Musisz połączyć kompatybilny przetwornik LiveScope™ z uchwytem Spy Pole.
- Musisz przypisać przetwornik LiveScope do uchwytu Spy Pole. (*Ustawienia i opcje Spy Pole*, strona 95)
- Musisz połączyć przetwornik LiveScope z ploterem nawigacyjnym lub moduł echosondy z siecią.

### Ustawianie punktu SpyLock™ na mapie lub w widoku echosondy

Możesz określić punkt w widoku echosondy tradycyjnej, Garmin ClearVü™, LiveScope™ lub OneVü™ oraz użyć funkcji blokowania punktu SpyLock, aby ten punkt znajdował się na środku podczas sterowania łodzią. Uchwyt Spy Pole będzie obracać się automatycznie w razie potrzeby.

**UWAGA:** Możesz uruchomić automatyczne blokowanie punktu SpyLock z poziomu paska sterowania uchwytu Spy Pole, jeśli chcesz, aby system automatycznie blokował punkt według określonych przez użytkownika wartości procentowych zakresu LiveScope (*Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów*, strona 93).

1. Gdy chcesz użyć funkcji blokowania punktu SpyLock na mapie lub w widoku echosondy, dotknij punktu na mapie lub w widoku echosondy w miejscu, w którym chcesz aktywować blokadę.

   Jeśli ma to zastosowanie, widok echosondy zostanie wstrzymany.
2. Wybierz ⌖, aby aktywować blokowanie SpyLock na wybranym punkcie.

Możesz dezaktywować blokadę SpyLock poprzez aktywowanie innej funkcji uchwytu Spy Pole lub ręczne sterowanie uchwytem Spy Pole. Dodatkowo można dezaktywować blokadę SpyLock przez wybranie ⌀ w widoku echosondy tradycyjnej lub Garmin ClearVü.

## Tryb wyszukiwania SpyScan™

Dzięki trybowi wyszukiwania SpyScan uchwyt Spy Pole nieustannie przesuwa się z jednej strony na drugą, aby zapewnić szerszy obszar widzenia echosondy podczas korzystania z przetwornika LiveScope™.

Możesz rozpocząć lub zatrzymać tryb wyszukiwania SpyScan z poziomu paska sterowaniaSpy Pole (*Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów*, strona 93).

Możesz skonfigurować zachowanie trybu wyszukiwania SpyScan, czyli m.in. kąt, kierunek i prędkość skanowania (*Ustawienia i opcje Spy Pole*, strona 95).

## Ustawienia i opcje Spy Pole

Możesz skonfigurować opcje i ustawienia połączonego uchwytu Spy Pole, takie jak ustawienie działań dla pilota gestów lub przełącznika nożnego oraz kalibracja czujnika kursu.

Aby otworzyć menu ustawień Spy Pole, musisz najpierw dodać pasek sterowania słupka Uchwyt Spy™ do ekranu. Aby wyświetlić menu ustawień, na pasku sterowania słupka Uchwyt Spy™ wybierz ☰.

**UWAGA:** Gdy ploter nawigacyjny po raz pierwszy wykryje nowe połączenie Spy Pole, zostanie wyświetlony monit o uruchomienie kreatora konfiguracji, który umożliwia ustawienie tych opcji konfiguracyjnych i skalibrowanie czujnika kursu. Możesz skorzystać z ustawień w tym menu w dowolnym momencie w celu uaktualnienia konfiguracji Spy Pole lub ponownego skalibrowania czujnika kursu.

**SpyScan™**: Umożliwia rozpoczęcie lub zatrzymanie trybu wyszukiwania SpyScan™. Wybierz •••, aby skonfigurować poszczególne ustawienia SpyScan, takie jak kąt, kierunek czy prędkość (*Tryb wyszukiwania SpyScan™*, strona 95).

**SpyLink™**: Umożliwia rozpoczęcie lub zatrzymanie synchronizacji SpyLink™ z połączonym silnikiem trollingowym Garmin® (*Synchronizacja SpyLink™*, strona 94).

**SpyLock™ automatycznie**: Umożliwia rozpoczęcie lub zatrzymanie automatycznego blokowania punktu SpyLock™. Wybierz •••, aby dostosować zakres tej funkcji (*Funkcja SpyLock™*, strona 94).

**Pilot gestów**: Umożliwia ustawienie działań powiązanych z przyciskami na połączonym pilocie gestów.

**Przełącznik nożny Spy™**: Umożliwia ustawienie działań powiązanych z przyciskami na połączonym przełączniku nożnym Spy Pole.

**Ustaw nazwę uchwytu na słupek**: Umożliwia ustawienie nazwy tego uchwytu Spy Pole. Opcja ta jest pomocna w przypadku, gdy posiadasz więcej niż jeden uchwyt Spy Pole połączony z tą samą siecią Garmin BlueNet™ lub Garmin Marine Network.

**Instalacja > Auto. park. przetwornika**: Umożliwia ustawienie strony do zwrotu i zaparkowania uchwytu Spy Pole, gdy ten jest podniesiony.

**Instalacja > Kreator konfiguracji**: Umożliwia ponowne uruchomienie kreatora konfiguracji Spy Pole.

**Instalacja > Kalibruj**: Umożliwia ustawienie oddzielnych wartości kalibracji niezależnych od tych wybranych w trakcie działania kreatora konfiguracji (*Konfigurowanie uchwytu Spy Pole*, strona 96).

**Instalacja > Połączone przetworniki**: Umożliwia ustawienie przetwornika lub przetworników zamontowanych na uchwycie Spy Pole. W przypadku zamontowania więcej niż jednego przetwornika na uchwycie Spy Pole możesz wybrać przetwornik główny, który będzie wykorzystywany przez funkcje, takie jak automatyczne SpyLock.

**Instalacja > Automatyczne uruchamianie**: Umożliwia skonfigurowanie automatycznego uruchamiania dla uchwytu Spy Pole. Domyślnie uchwyt Spy Pole włącza się automatycznie po włączeniu zasilania. Możesz zmienić to ustawienie, tak aby włączenie uchwytu wymagało ręcznego naciśnięcia przycisku ⏻.

**Instalacja > Automatyczne wyłączenie**: Umożliwia ustawienie sposobu działania funkcji automatycznego wyłączania zasilania dla uchwytu Spy Pole. Domyślnie uchwyt Spy Pole wyłącza się automatycznie, gdy pozostaje podniesiony przez dwie godziny braku aktywności. Możesz zmienić tak, aby uchwyt Spy Pole pozostawał włączony cały czas, gdy pozostaje podniesiony.

**Instalacja > Przywróć domyślne**: Umożliwia przywrócenie domyślnych ustawień uchwytu Spy Pole, ale nie usuwa danych kalibracji lub parowania.

**Instalacja > Ustawienia domyślne**: Umożliwia przywrócenie fabrycznych ustawień domyślnych uchwytu Spy Pole, a w tym danych kalibracji. Ponadto usuwa wszelkie dane parowania z ploterem nawigacyjnym i innymi urządzeniami peryferyjnymi.

**Instalacja > Diagnostyka**: Umożliwia otwarcie strony zawierającej informacje diagnostyczne dotyczące połączonego uchwytu Spy Pole. Informacje te mogą okazać się przydatne podczas rozwiązywania problemów lub w trakcie współpracy z działem wsparcia technicznego Garmin.

## Konfigurowanie uchwytu Spy Pole

Po zamontowaniu uchwytu Spy Pole i połączeniu go z ploterem nawigacyjnym zostanie wyświetlony monit o uruchomienie kreatora konfiguracji w celu przeprowadzenia początkowej konfiguracji i kalibracji. Możesz dostosować każdą wartość konfiguracyjną lub przeprowadzić kalibrację, jeśli pominięto kreatora konfiguracji lub chcesz dopracować któreś z konkretnych ustawień.

1. Na pasku sterowania słupka **Uchwyt Spy™** wybierz kolejno ☰ > **Instalacja** > **Kalibruj**.
2. Wybierz opcję:
   - Aby ustawić przesunięcie dziobu, wybierz **Przesunięcie dziobu**.
   - Aby skalibrować połączony czujnik kursu Spy Pole, wybierz **Czujnik kursu Spy™** (*Kalibrowanie czujnika kursu Spy Pole sparowanego ze słupkiem Spy Pole*, strona 96).
   - Aby skalibrować wyrównanie układu sterowania, wybierz **Kalibracja wyrównania układu sterowania**.
3. Postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie, aby ukończyć konfigurację lub kalibrację.
4. Powtórz tę procedurę w przypadku dowolnych innych ustawień, które chcesz skonfigurować lub skalibrować.

### Kalibrowanie czujnika kursu Spy Pole sparowanego ze słupkiem Spy Pole

Po montażu pojawi się monit o kalibrację czujnika kursu Spy Pole. Możesz wykonać ten proces z poziomu plotera nawigacyjnego, jeśli pominięto wstępną kalibrację lub chcesz ponownie skalibrować urządzenie, aby uzyskać lepsze wyniki.

**UWAGA:** Czujnik kursu Spy Pole jest wymagany tylko wtedy, gdy nie ma innego źródła informacji o kursie dostępnego dla plotera nawigacyjnego przez sieć NMEA 2000®, sieć Garmin BlueNet™ lub sieć Garmin® Marine Network.

1. W razie potrzeby dodaj pasek sterowania słupka **Uchwyt Spy™** do ekranu (*Dodawanie elementów sterujących Spy Pole do ekranów*, strona 93).
2. Na pasku sterowania słupka **Uchwyt Spy™** wybierz kolejno ☰ > **Instalacja** > **Kalibruj** > **Czujnik kursu Spy™**.
   Otworzy się kreator kalibracji.
3. Wybierz **Początek**, a następnie postępuj zgodnie z instrukcjami wyświetlanymi na ekranie do czasu zakończenia kalibracji kompasu, zwracając uwagę na to, aby zachować maksymalną stabilność łodzi.
   W trakcie kalibracji łódź nie powinna się przechylać.
   Jeśli to możliwe, wykonaj obrót łodzią w miejscu, włączając dwa silniki w przeciwnych kierunkach.
   **UWAGA:** Jeśli po kalibracji wskazania kursu są nieakceptowalne, może być konieczne przeniesienie czujnika i ponowna kalibracja kompasu. Więcej szczegółowych informacji znajdziesz w instrukcji montażu słupka Spy Pole.
4. Wybierz **Automatyczne wyrównywanie kursu**.
   **UWAGA:** Ta metoda wyrównania jest dostępna tylko wtedy, gdy w sieci Garmin BlueNet lub Garmin Marine Network dostępne jest źródło GPS. Jeśli źródło GPS nie jest podłączone, ustaw kurs ręcznie (*Dostosowywanie Precyzyjne wyrównywanie kursu*, strona 97).
5. Wybierz **Początek**.
6. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, aby ukończyć wyrównywanie.

### Dostosowywanie Precyzyjne wyrównywanie kursu

Jeśli w sieci Garmin BlueNet™ lub sieci Garmin® Marine Network nie ma dostępnego źródła GPS, opcja Automatyczne wyrównywanie kursu nie będzie dostępna w ramach kalibracji opartej na menu. W tej sytuacji należy wykonać Precyzyjne wyrównywanie kursu.

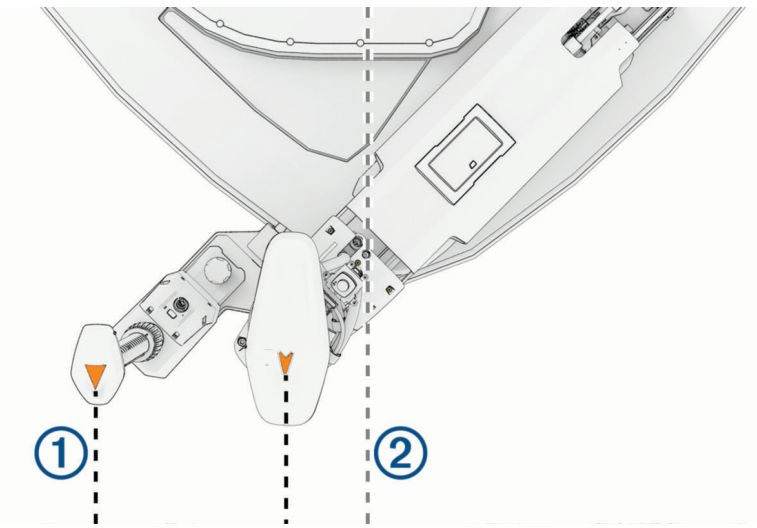
Można wykonać Precyzyjne wyrównywanie kursu w połączeniu z Automatyczne wyrównywanie kursu, aby precyzyjnie wyregulować sygnał wyjściowy kursu (opcjonalnie).

1. Rozpocznij kalibrację czujnika kursu Spy Pole, a następnie przejdź bezpośrednio do **Precyzyjne wyrównywanie kursu**.
2. Korzystając z punktu orientacyjnego lub sprawdzonego kompasu, określ kurs łodzi.
3. Dostosuj kurs, aż będzie zgodny z pomiarem.
4. Wybierz **Gotowe**.

### Ustawianie przesunięcia dziobu słupka Spy Pole

W zależności od kąta montażu słupek Spy Pole może nie być wyrównany z linią środkową łodzi. Aby uzyskać najlepsze wyniki, dostosuj przesunięcie dziobu.

1. Dostosuj kąt słupka Spy Pole ①, tak aby był wyrównany z linią środkową łodzi ②, skierowaną do przodu.




2. Na pasku sterowania słupka Spy Pole wybierz kolejno ☰ > **Instalacja** > **Kalibruj** > **Przesunięcie dziobu**.

### Kalibracja wyrównania układu kierowniczego słupka Spy Pole

Wał słupka Spy Pole jest ustawiony fabrycznie, więc nie powinien wymagać okresowego wyrównywania. W niektórych przypadkach z powodu uderzenia lub nieoczekiwanego ręcznego obrotu wału sterowanie słupkiem Spy Pole może wydawać się wyłączone lub może zostać wyświetlony komunikat o błędzie wyrównania układu kierowniczego. Aby skorygować ten typ błędu, możesz wykonać poniższe czynności.

1. W razie potrzeby opuść słupek Spy Pole.
2. Na pasku sterowania słupka Spy Pole wybierz kolejno ☰ > **Instalacja** > **Kalibruj** > **Kalibracja wyrównania układu sterowania**.
3. Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie, a następnie wybierz **Początek**.

   **UWAGA:** Podczas procesu kalibracji słupek Spy Pole wykona szereg ruchów sterowniczych.
4. Zaczekaj, aż proces kalibracji zostanie zakończony.

### Ustawianie położenia urządzeń na łodzi

Niektóre zaawansowane funkcje słupka Spy Pole, takie jak funkcja SpyLock™ oraz skany OneVü™, wymagają określenia pozycji urządzeń i czujników na łodzi. Po pierwszym połączeniu słupka Spy Pole z ploterem nawigacyjnym pojawi się monit o uruchomienie kreatora konfiguracji, który obejmuje konfigurację położenia urządzenia. Możesz uruchomić ten kreator ponownie w dowolnym momencie, aby ustawić lub dostosować te wartości w celu uzyskania najlepszej wydajności.

1. Jeśli nie korzystasz z tej konfiguracji w ramach kreatora konfiguracji słupka Spy Pole, wybierz kolejno ⚙ > **Moja łódź** > **Pozycja urządzenia**.
2. Wybierz nazwę czujnika w oknie po lewej stronie, a następnie naciśnij **Wybierz**.
3. Wybierz **Przes. prawej/lewej burty**.
4. Korzystając z obrazu na ekranie jako wskazówki, zmierz odległość od linii środkowej łodzi do miejsca montażu słupka Spy Pole.
5. Wybierz **Przes. prawej/lewej burty**, a następnie wpisz odmierzoną podczas poprzedniej czynności wartość.
6. Wybierz **Przesunięcie rufy**.
7. Korzystając z obrazu na ekranie jako wskazówki, zmierz odległość od rufy (tyłu) łodzi do miejsca montażu słupka Spy Pole.
8. Wybierz **Przesunięcie rufy**, a następnie wpisz odmierzoną podczas poprzedniej czynności wartość.
9. Po zmierzeniu i wpisaniu wartości dla obu tych parametrów wybierz **Wróć**.
10. Powtórz tę procedurę dla pozostałych urządzeń wyświetlanych w oknie **Pozycja urządzenia**.

## Parowanie akcesoriów Spy Pole

Uchwyt Spy Pole jest fabrycznie sparowany z pilotem gestów Spy Pole, przełącznikiem nożnym Spy Pole oraz czujnikiem kursu Spy Pole. W przypadku wymiany dowolnego z tych akcesoriów lub dodania kolejnych akcesoriów sterujących musisz je sparować z uchwytem Spy Pole.

Możesz jednocześnie sparować maksymalnie pięć pilotów gestów Spy Pole z jednym uchwytem Spy Pole. Możesz jednocześnie sparować jeden przełącznik nożny Spy Pole i jeden czujnik kursu Spy Pole z jednym uchwytem Spy Pole.

W przypadku zamontowania wielu uchwytów Spy Pole na łodzi jeden czujnik kursu Spy Pole może być połączony z maksymalnie czterema uchwytami Spy Pole.

1. Włącz uchwyt Spy Pole.
2. Naciśnij trzy razy ⏻ na uchwycie Spy Pole.

   Dioda LED zaświeci się na niebiesko, co oznacza, że urządzenie jest w trakcie parowania.
3. Wybierz opcję w zależności od rodzaju akcesorium parowanego z uchwytem Spy Pole:
   - Aby sparować pilota gestów Spy Pole, naciśnij trzy razy jednocześnie lewy i prawy przycisk na pilocie.
   - Aby sparować przełącznik nożny Spy Pole, naciśnij trzy razy jednocześnie dwa górne programowalne przyciski na przełączniku nożnym.
   - Aby sparować czujnik kursu Spy Pole, naciśnij trzy razy przycisk na czujniku kursu.

   Dioda LED na pilocie gestów lub przełączniku nożnym zamiga na niebiesko lub dioda LED na czujniku kursu zaświeci się na niebiesko, co oznacza, że urządzenie jest w trakcie parowania.
4. Poczekaj, aż akcesorium połączy się z uchwytem Spy Pole.

   Dioda LED na uchwycie Spy Pole zaświeci się na zielono, a dioda LED na akcesorium zamiga na zielono po pomyślnym sparowaniu urządzeń.

5 Powtórz ten proces w przypadku dowolnego dodatkowego akcesorium, które chcesz sparować z uchwytem Spy Pole.

# 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 107). 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 ••• > **Konfiguracja autopilota** > **Preferowane źródła**
2. Wybierz źródło.

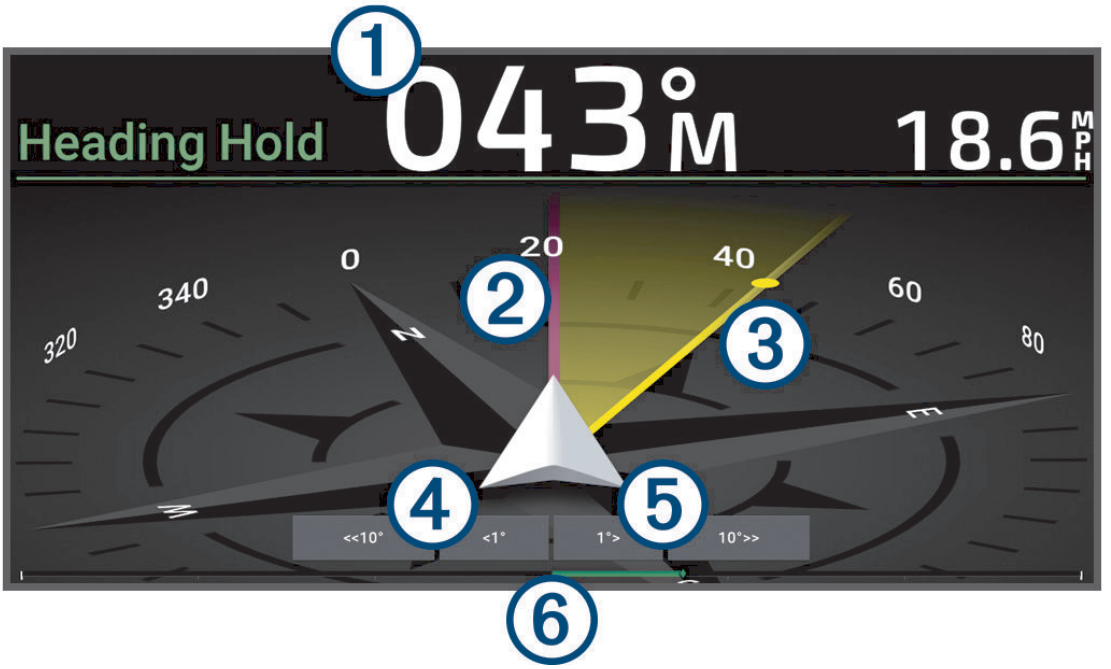
   Jeśli wybrane źródło kursu jest niedostępne, ekran autopilota nie wyświetla żadnych danych.

## 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)<br>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 ••• > **Konfiguracja autopilota** > **Rozmiar zwrotu w krokach**.
2 Wybierz przyrost.

### Ustawianie oszczędzania energią

Istnieje możliwość dostosowania poziomu aktywności steru.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno ••• > **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.

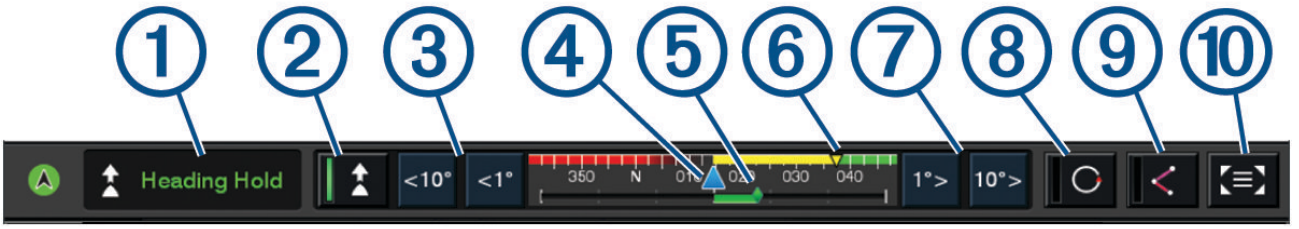
Jeśli funkcja Shadow Drive została wyłączona, należy włączyć ją ponownie, zanim będzie można ręcznie sterować łodzią, aby wyłączyć system autopilota.

1 Na ekranie autopilota wybierz kolejno ••• > **Konfiguracja autopilota** > **Konfig. 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 102).
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°.

## Nawigacja z użyciem autopilota

**⚠ PRZESTROGA**

Na żaglówce należy korzystać z tej funkcji z najwyższą ostrożnością. Podążanie trasą podczas żeglugi może spowodować nieoczekiwany manewr zwrotu. Żagle i takielunek bez nadzoru mogą ulec uszkodzeniu lub spowodować obrażenia u członków załogi bądź pasażerów podczas niespodziewanego zwrotu przez rufę.

Po podłączeniu do kompatybilnego autopilota Garmin® za pośrednictwem sieci NMEA 2000® po rozpoczęciu nawigacji (Idź do, Trasa do lub Prowadź do) wyświetlany jest monit o uruchomienie autopilota.

Korzystając z systemu autopilota do podążania trasą z plotera nawigacyjnego, należy pamiętać o następujących kwestiach:

- Należy zachować ostrożność i zmniejszyć prędkość podczas zbliżania się do zwrotu na trasie. Wejście łodzi w zwrot przy zbyt dużej prędkości może spowodować przekroczenie punktu i wykonanie zakrętu szerszego niż zamierzano.
- Ze względu na sposób, w jaki oprogramowanie śledzi trasę na ploterze nawigacyjnym, system może przejść do następnego zwrotu na trasie wcześniej niż oczekiwano. Należy zachować czujność, aby móc przejąć kontrolę, jeśli system dokona nieoczekiwanej zmiany.
- Korzystając z systemu autopilota na żaglówce, należy unikać podążania trasą podczas żeglowania na baksztagu pełnym lub fordewindzie (z wiatrem). System automatycznie steruje łodzią na lewą lub prawą burtę, aby utrzymać kurs, a podczas żeglowania z wiatrem prosto od rufy może to spowodować niezamierzone zwrot przez rufę, jak wspomniano w powyższym ostrzeżeniu.

## 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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **Sterowanie wg wzorca** > **Pętla Williams.**.
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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 Normalna 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 ••• > **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 **•••** > **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.

   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 wysyłać polecenia głosowe i słuchać odpowiedzi za pośrednictwem zegarkaxxx.
- Możesz wyświetlić ważne dane dotyczące łodzi, takie jak głębokość i prędkość (*Wyświetlanie danych łodzi w zegarku Garmin®*, strona 25).

1. Wybierz kolejno **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Urządzenia ubieralne** > **Pilot zdalnego sterowania do autopilota** > **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. Na ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Urządzenia ubieralne** > **Pilot zdalnego sterowania do autopilota** > **Działanie przycisku**.
2. Wybierz przycisk.
3. Wybierz czynność.

## 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 ••• > **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 | Utrzym. 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 ••• > **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.

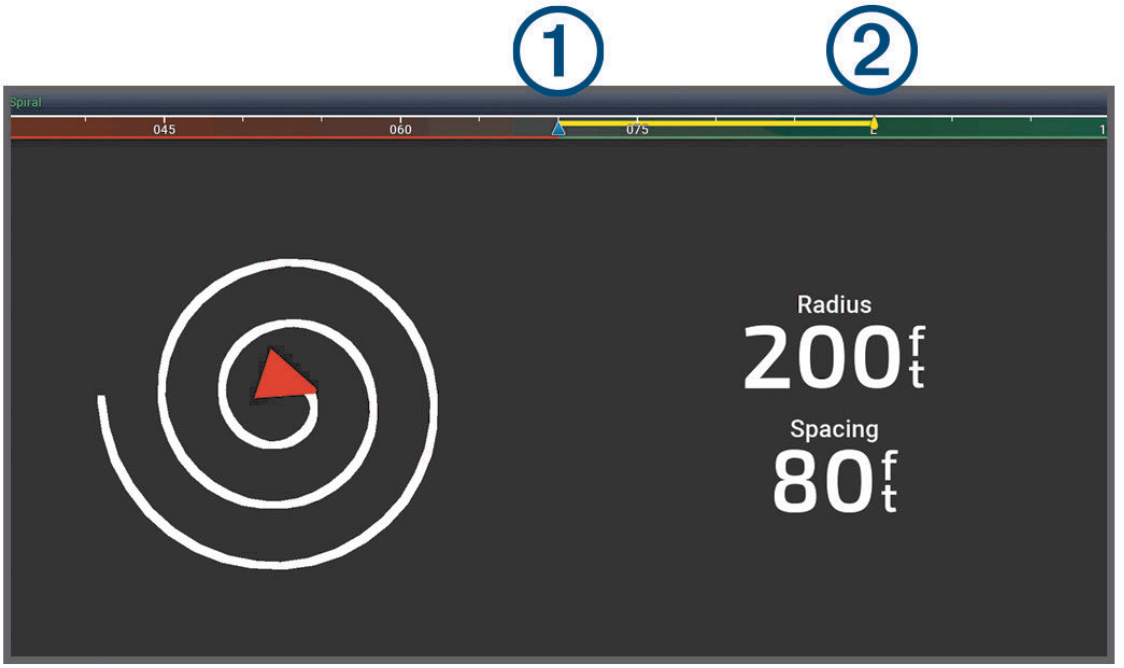
Obsługi autopilota najlepiej nauczyć się na spokojnych, bezpiecznych i otwartych wodach.

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 ••• > **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.

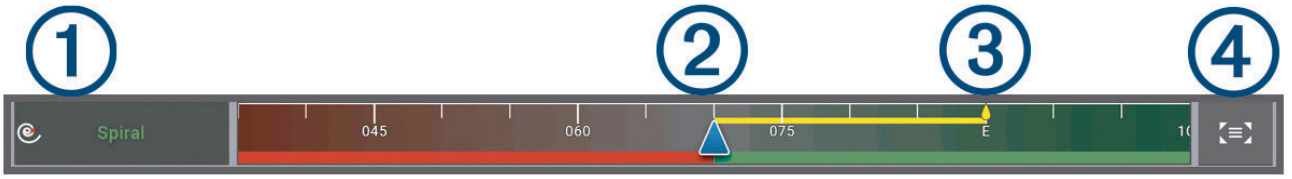
**Promień początkowy**: Umożliwia ustawienie promienia wzorca spirali.

**Tryb końcowego punktu 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 23).
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 24).
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 110).

## 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.

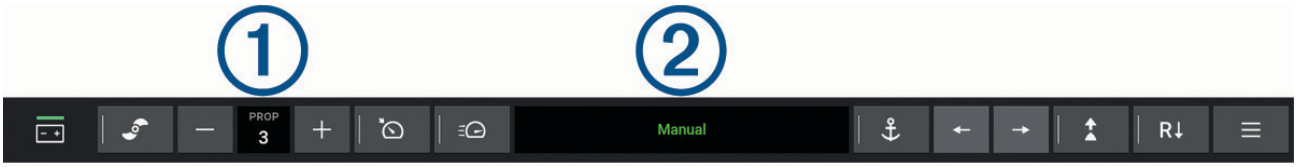
1. Otwórz ekran, z którego chcesz sterować silnikiem zaburtowym.
2. Wybierz opcję:
   - W widoku pełnoekranowym wybierz kolejno ••• > **Edytuj nakładki**.
   - Na ekranie kombinacji wybierz kolejno ••• > **Edytuj** > **Nakładki**.
3. Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** 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.<br>Gdy prędkość osiągnie 0, dalsze zmniejszanie prędkości spowoduje przesunięcie śruby napędowej do ciągu wstecznego. |
| 1 | Wskaźnik prędkości. |
| | Zwiększa prędkość.<br>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. |
| 2 | Stan silnika zaburtowego. |
| | Włącza blokadę kotwicy, która wykorzystuje silnik zaburtowy do utrzymania pozycji. |
| | (Zastępuje ikonę blokady kotwicy — funkcja ta nie jest dostępna we wszystkich modelach) Niektóre modele montowane na rufie, takie jak silnik trollingowy Force Current, umożliwiają wykorzystanie dziobu jako punktu odniesienia podczas włączania blokady dziobu (*Konfiguracja blokady dziobu*, strona 113). |
| | Steruje silnikiem zaburtowym.<br>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).<br>Gdy silnik zaburtowy utrzymuje kurs, na pasku silnika zaburtowego widoczny jest pasek autopilota. |
| R↓ | Przełączanie pomiędzy trybem do przodu i wstecznym.<br>**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 trollingowego wybierz .

**Kalibruj**: Kalibruje kompas silnika zaburtowego (*Kalibracja kompasu silnika zaburtowego*, strona 112) i ustawia przesunięcie dziobu silnika zaburtowego (*Ustawianie przesunięcia dziobu*, strona 113).

**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.

**Tryb kotwicy**: (Funkcja nie jest dostępna we wszystkich modelach silników trollingowych) Jeśli dany model, np. silnik trollingowy Force Current, jest zamontowany na rufie łodzi, za pomocą tego ustawienia można zmienić punkt na łodzi, który będzie brany pod uwagę podczas włączania funkcji Tryb kotwicy. Opcja Blokada kotwicy unieruchamia rufę, a opcja Blokada dziobu unieruchamia dziób. Korzystając z opcji Blokada dziobu, możesz podać informacje o statku, aby poprawić działanie tej funkcji (*Konfiguracja blokady dziobu*, strona 113).

**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 trollingowego podczas podnoszenia silnika. 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.

**Programowalne klawisze**: Funkcja ta jest dostępna wyłącznie wtedy, gdy silnik trollingowy jest sparowany z pedałami Power Steer. Umożliwia ustawienie działań przypisanych do klawiszy na pedałach.

**Skł. chemiczny baterii**: Umożliwia ustawienie rodzaju akumulatora używanego do zasilania silnika trollingowego.

**Sygnał dźwiękowy**: Wyłącza lub włącza sygnały dźwiękowe powiadomień autopilota.

**Przywróć domyślne**: Przywraca wszystkie ustawienia silnika zaburtowego do wartości fabrycznych.

## Przypisywanie skrótu do przycisków skrótu pilota silnika zaburtowego

Można skonfigurować klawisze numeryczne na pilocie silnika trollingowego tak, aby umożliwiały szybkie przełączanie się między ekranami plotera nawigacyjnego, np. między ekranem echosondy a ekranem mapy.

**UWAGA:** Jeśli w sieci znajduje się więcej niż jeden ploter nawigacyjny, przyciski skrótów na pilocie silnika trollingowego działają w danym momencie tylko na jednym ploterze nawigacyjnym. Przypisania przycisków skrótów zapisane na jednym ploterze nawigacyjnym nie są przenoszone na inne plotery nawigacyjne w sieci.

1. Jeśli w sieci znajduje się więcej niż jeden ploter nawigacyjny, otwórz pasek **Pasek silnika trollingowego** na ploterze, którym chcesz sterować za pomocą przycisków skrótów silnika trollingowego, wybierz ikonę ☰ i włącz opcję **Przyciski skrótów**.
2. Otwórz ekran, do którego chcesz utworzyć skrót.
3. Przytrzymaj klawisz numeryczny na pilocie zdalnego sterowania.

   Ploter nawigacyjny wyświetli pasek powiadomienia w celu potwierdzenia przypisania klawisza.

Skrót jest również zapisywany w kategorii Przypięte na ploterze nawigacyjnym.

## Kalibracja kompasu silnika zaburtowego

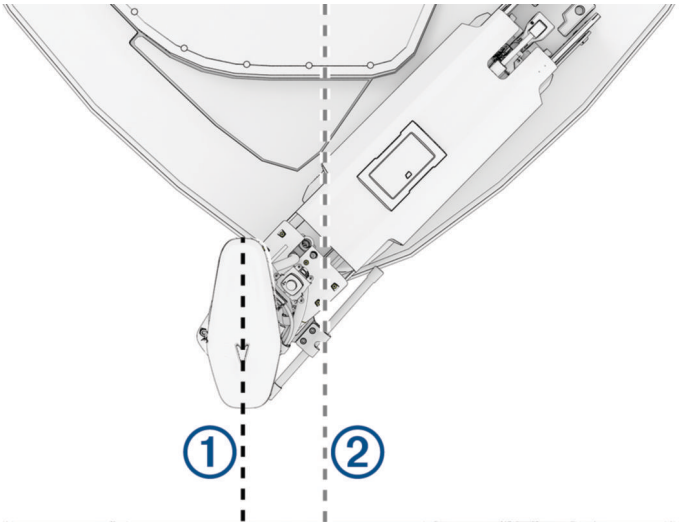
Aby korzystać z funkcji autopilota, należy skalibrować kompas w silniku zaburtowym.

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.

## Konfiguracja blokady dziobu

Jeśli model jest zamontowany na rufie statku, np. silnik trollingowy Force® Current, funkcja Tryb kotwicy może wykorzystywać jako punkt kotwiczenia zarówno miejsce montażu, jak i dziób. Możesz skonfigurować parametry statku, aby zwiększyć dokładność punktu używanego podczas kotwiczenia przy użyciu dziobu zamiast rufy.

1 Na pasku silnika trollingowego wybierz kolejno ☰ > **Tryb kotwicy**.

2 W razie potrzeby wybierz **Blokada dziobu**, aby wykorzystywać jako punkt kotwiczenia dziób, zamiast rufy.

3 Na pasku silnika trollingowego wybierz kolejno ☰ > **Długość statku**.

4 Wpisz długość jednostki od dziobu do rufy, a następnie wybierz **Wróć**.

pojawi się na pasku silnika trollingowego. Po wybraniu spowoduje to uruchomienie opcji Blokada dziobu zamiast Blokada kotwicy.

# 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.

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.

### 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**.

### 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**.
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**.
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.

## 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).

Każdy otrzymany raport pozycji jest rejestrowany na liście DSC (*Lista DSC*, strona 114).

### Wyświetlanie raportu pozycji

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz **Przejrzyj**.

### Nawigowanie do śledzonego statku

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Nawiguj do**.
4. Wybierz **Nawiguj do** lub **Trasa do**.

### Tworzenie punktu w pozycji śledzonego statku

1. Na mapie lub w widoku mapy 3D wybierz kolejno ••• > **Warstwy** > **Inne statki** > **DSC** > **Lista DSC**.
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**.
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Edytuj**.
   - Aby wpisać nazwę jednostki pływającej, wybierz ✎, a następnie wpisz nazwę.
   - 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**.
2. Wybierz komunikat pozycja-raport.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Wycz. 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 ••• > **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**.
2. Wybierz statek lub stację, która ma być wywołana.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Wywołaj p. 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**.
2. Wybierz statek lub stację, która ma być wywołana.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Wywołaj p. 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

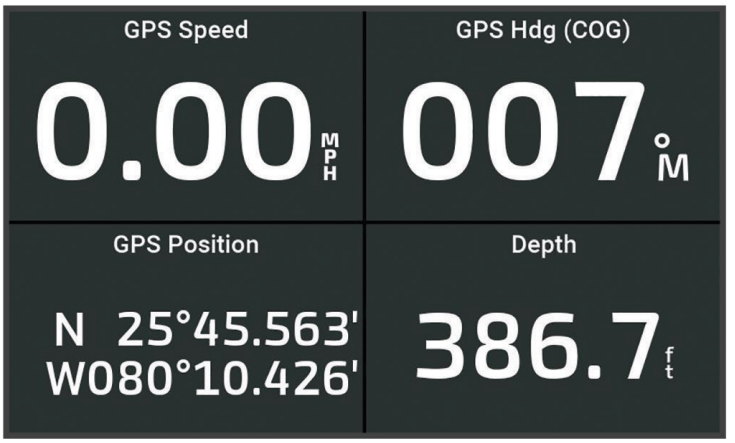
1. W widoku mapy lub mapy 3D, wybierz cel AIS.
2. Wybierz kolejno **Statek AIS** > **Wywołaj p. radio**.
3. W razie konieczności wybierz **Kanał**, a następnie nowy kanał.
4. Wybierz **Wyślij**.
   Ploter nawigacyjny wysyła informację o wywołaniu do radia.
5. Wykonaj połączenie za pomocą swojego radia 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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 118).

1. Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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

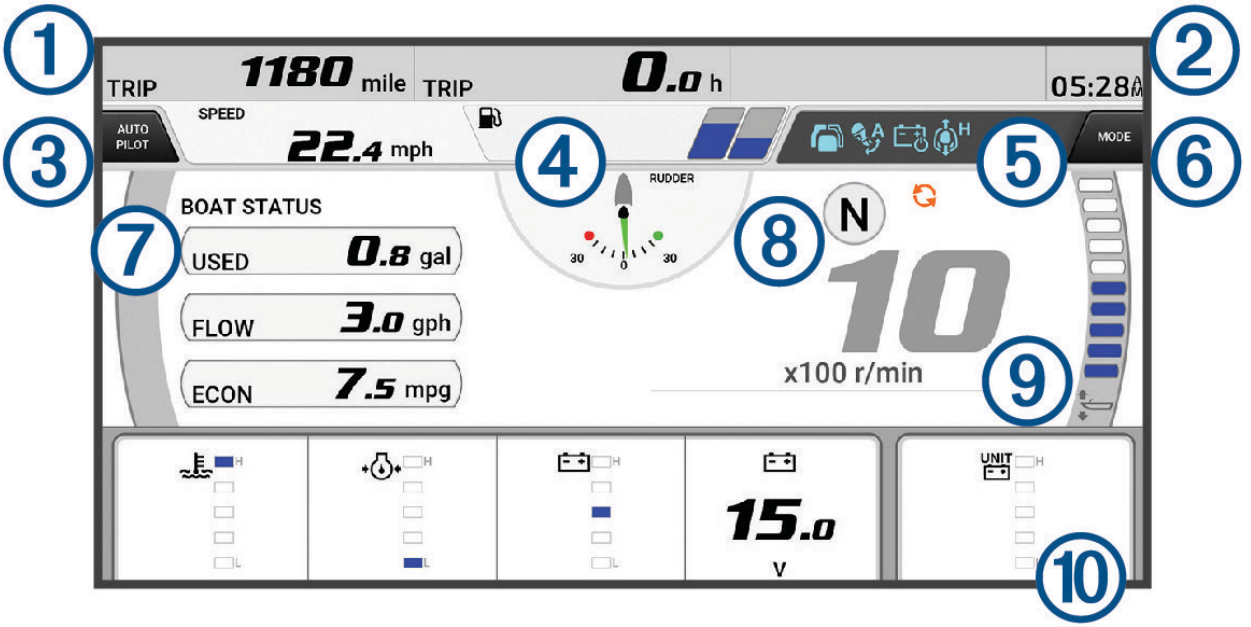
1. Na ekranie wskaźników silnika wybierz kolejno ••• > **Instalacja** > **Alarmy stanu** > **Własne**.
2. Wybierz jeden lub więcej alarmów dla wskaźnika silnika, które chcesz włączyć lub wyłączyć.

## 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<br>Przytrzymaj, aby zastąpić dane. |
| 2 | Bieżący czas<br>Przytrzymaj, aby wyświetlić dane podróży. |
| 3 | Wybierz, aby włączyć lub wyłączyć pasek autopilota (Helm Master® EX).<br>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<br>Przytrzymaj zbiornik lub akumulator, aby wyświetlić szczegółowe dane z czujników poziomu w zbiorniku lub naładowania. |
| 5 | Ikony stanu:<br>• Niebieskie: wskaźniki funkcji silnika spalinowego lub elektrycznego<br>• Pomarańczowe: informacje o stanie silnika spalinowego lub elektrycznego<br>• Czerwone: informacje o ostrzeżeniach lub alertach dotyczących silnika spalinowego lub elektrycznego<br>Moc sygnału GPS (Helm Master) |
| 6 | Wybierz, aby skonfigurować ustawienia punktu łowienia (Helm Master/Helm Master EX).<br>Wybierz, aby ustawić prędkość trollingową (Helm Master/Helm Master EX/Mechanical RC/Digital Electronic RC (6X6/6X7)). |
| 7 | Pola danych łodzi<br>Przytrzymaj, aby zastąpić dane. |
| 8 | Wskaźnik położenia dźwigni zmiany biegów<br>Obroty silnika |
| 9 | Tachometr i kąt trymu<br>Przytrzymaj, aby zmienić tło. |
| 10 | Pola danych silnika spalinowego, elektrycznego i łodzi<br>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. |
| | Asystent fal jest aktywny. |

## 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.<br>Wyłącz silnik. Sprawdź poziom oleju silnikowego i uzupełnij go w razie konieczności.<br>***NOTYFIKACJA***<br>Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika. |
| | Przegrzanie silnika.<br>Natychmiast wyłącz silnik. Sprawdź wlot chłodziwa i oczyść go, jeśli jest zablokowany.<br>***NOTYFIKACJA***<br>Nie pozostawiaj włączonego silnika, jeśli wskaźnik jest włączony. W przeciwnym razie nastąpi poważne uszkodzenie silnika. |
| | Niskie napięcie akumulatora.<br>Sprawdź akumulator i jego połączenia, dokręć luźne połączenia.<br>Szybko wróć do portu, jeśli dokręcenie połączeń akumulatora nie zwiększyło jego napięcia. Natychmiast skontaktuj się ze sprzedawcą firmy Yamaha.<br>NIE wyłączaj silnika, kiedy pojawi się to ostrzeżenie. Jeśli to zrobisz, ponowne uruchomienie silnika może być niemożliwe. |
| | Woda w paliwie.<br>W filtrze paliwa (w separatorze paliwa) zebrała się woda.<br>Natychmiast wyłącz silnik i sprawdź w instrukcji silnika, w jaki sposób można z niego ręcznie usunąć wodę.<br>Benzyna zmieszana z wodą może uszkodzić silnik. |
| | Ostrzeżenie o nieprawidłowej pracy silnika / konserwacji silnika.<br>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.<br>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 ••• > **Liczba silników**.
2 Wybierz liczbę silników.

### Konfiguracja czujników poziomu w zbiorniku

1 Na ekranie wskaźników wybierz kolejno ••• > **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 •••.

**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.

**Kontrola prędkości > Wave Assist**: Umożliwia włączenie funkcji Wave Assist dla właściwych systemów.

**Kontrola prędkości > Poziom Wave Assist**: Umożliwia ustawienie poziomu czułości funkcji Wave Assist. Im wyższy poziom ustawisz, tym bardziej system reaguje na wysokość fal i odległości podczas automatycznej regulacji prędkości.

**Ustawienie autopilota**: Umożliwia konfigurację ustawień autopilota Yamaha. Dostępne w systemie Helm Master EX wyposażonym w autopilota. Informacje dotyczące autopilota Garmin® można znaleźć w sekcji (*Autopilot*, strona 100).

**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**: Umożliwia ustawienie wstępnej konfiguracji 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.

**Zarz. 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).

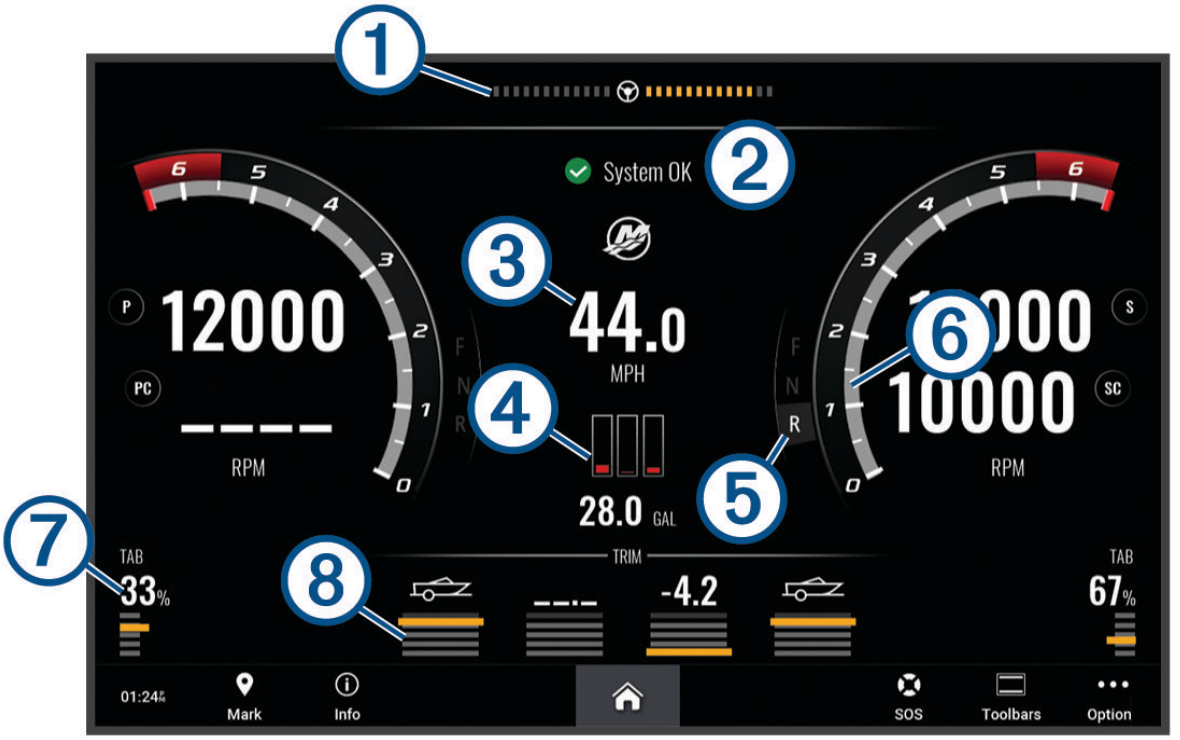
**Kalibracja**: Umożliwia kalibrację różnych funkcji, takich jak Ustawienie trymu zero i kompas.

**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[2] |
| 2 | Stan łodzi |
| 3 | Prędkość łodzi |
| 4 | Paliwo |
| 5 | Przekładnia skrzyni biegów |
| 6 | Prędkość silnika |
| 7 | Klapy trymujące |
| 8 | Trym silnika |

**PORADA:** Aby wyświetlić dodatkowe informacje o silniku, wybierz kolejno ••• > **Dane z silnika**.

## Ustawianie alarmu paliwa

**⚠ PRZESTROGA**

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 160). 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**.

[2] Kąt kierowania Mercury może pojawić się na wyświetlaczu w zależności od modelu i konfiguracji silnika, a jego umiejscowienie na wyświetlaczu może się różnić.

### 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 167).

1. Wybierz **Wskaźniki**.
2. Wybierz **Silniki** lub **Paliwo**.
3. Wybierz **•••**.
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 **•••** > **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 **•••** > **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 **•••** > **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**.

   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 **•••** > **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 •••.
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 18).
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**.

# System odcięcia zasilania silnika w przypadku sygnału „MOB” Garmin OnBoard™ (człowiek za burtą)

**⚠ PRZESTROGA**

W celu zapewnienia jak najlepszej wydajności i uniknięcia potencjalnych obrażeń ciała, uszkodzenia urządzenia lub jednostki zaleca się zlecenie instalacji wykwalifikowanemu instalatorowi urządzeń morskich.

***NOTYFIKACJA***

Następujące instrukcje mają zastosowanie wyłącznie do systemu Garmin OnBoard. Jeśli masz jednostkę pływającą Yamaha® ze stacją bezprzewodową i znacznikami MOB, postępuj zgodnie z instrukcją obsługi dostarczoną ze stacją bezprzewodową Yamaha podczas korzystania ze znaczników MOB Yamaha i konfigurowania ich.

Jeśli masz zainstalowany system odcięcia zasilania silnika w przypadku sygnału „MOB” Garmin OnBoard (ECOS) (człowiek za burtą) na łodzi, możesz korzystać z plotera nawigacyjnego, aby korzystać z systemu i personalizować go.

Przed użyciem systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard na jednostce pływającej należy go zainstalować i przetestować. Aby zainstalować i przetestować system, należy postępować zgodnie z *instrukcją instalacji systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard* znajdującą się w opakowaniu produktu.

## Znacznik MOB

**⚠ PRZESTROGA**

Użytkownicy powinni nosić znacznik MOB w miejscu, które prawdopodobnie zostanie zanurzone podczas wypadnięcia za burtę, np. na nadgarstku, pasku lub w dolnej części kamizelki ratunkowej. System może nie zadziałać zgodnie z oczekiwaniami, jeśli znacznik MOB zostanie umieszczony w innym miejscu, które może nie zostać zanurzone, np. na ramieniu.




Kapitan musi nosić jeden znacznik MOB podczas sterowania jednostką. Dodatkowe znaczniki można nabyć i przypisać jako dodatkowe znaczniki Kapitan lub Pasażer. Role te określają zachowanie systemu, gdy znacznik znajdzie się poza zasięgiem.

**UWAGA:** Do systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ można podłączyć łącznie maksymalnie osiem znaczników, a co najmniej jeden znacznik musi mieć przypisaną rolę Kapitan.

| | |
|---|---|
| ① | Przycisk zasilania i interfejsu:<br>• Jeśli znacznik nie jest podłączony do systemu Garmin OnBoard , należy przytrzymać przycisk przez dwie sekundy, aby włączyć lub wyłączyć znacznik.<br>• Jeśli znacznik jest podłączony do systemu Garmin OnBoard :<br>  • Przytrzymaj przycisk przez 2 sekundy lub dłużej, aby zmienić status znacznika z chronionego na dezaktywowany i z powrotem na chroniony.<br>  • Naciśnij, aby wyświetlić status i poziom naładowania baterii. Diody LED ikony tarczy i ikony baterii migają na różne kolory (*Sprawdzanie stanu znacznika MOB*, strona 127).<br>  • Przytrzymaj przez cztery sekundy lub dłużej, aby włączyć lub wyłączyć znacznik. |
| ② | Przycisk MOB:<br>Naciśnij, aby uruchomić funkcję MOB (człowiek za burtą) (*Ręczne inicjowanie procedury MOB ze znacznika MOB*, strona 128).<br>W przypadku znacznika z rolą Kapitan można przytrzymać ten przycisk przez dwie sekundy lub dłużej, aby uruchomić funkcję MOB, która również wyłącza silnik lub silniki. |
| | Wskaźnik stanu. Po naciśnięciu przycisku zasilania kolor diody LED wskazuje stan znacznika (*Sprawdzanie stanu znacznika MOB*, strona 127). |
| | Wskaźnik poziomu naładowania baterii. Po naciśnięciu przycisku zasilania kolor wskaźnika LED wskazuje poziom naładowania baterii znacznika (*Sprawdzanie stanu znacznika MOB*, strona 127). |

### Przypinanie opaski lub karabińczyka

Znacznik MOB zawiera w zestawie karabińczyk, opaska na nadgarstek i ruchomy brelok. Możesz skorzystać z karabińczyka do przypięcia znacznika MOB do elementu ubioru lub przymocować znacznik MOB do opaski, by nosić go na nadgarstku. Możesz także przymocować ruchomy brelok do karabińczyka lub opaski na

nadgarstek, by uniemożliwić znacznikowi MOB zatonięcie, gdyby przypadkiem znalazł się w wodzie. Aby przymocować opaskę lub karabińczyk do znacznika MOB postępuj zgodnie z następującymi instrukcjami.

1 Włóż jeden koniec teleskopu na opasce lub karabińczyku do jednego z otworów na znaczniku MOB.
2 Przesuń szpilkę zwalniającą, tak aby schować drugi koniec teleskopu.
3 Wyrównaj teleskop z drugim otworem na znaczniku MOB, a następnie zwolnij szpilkę.




## Role znaczników MOB

Do systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ można podłączyć wiele znaczników MOB i przypisać im różne role, w zależności do tego, kto je nosi. Szczegóły dotyczące konkretnych czynności wykonywanych przez każdą rolę: (*Zachowanie znacznika MOB*, strona 126).

**Kapitan**: Ta rola jest przeznaczona dla znacznika MOB noszonego przez kapitana statku lub osobę odpowiedzialną za sterowanie nim. Znacznik z rolą Kapitan pozwala systemowi na wyłączenie silnika lub silników podczas zdarzenia MOB (Człowiek za burtą).

***NOTYFIKACJA***

Należy sparować co najmniej jeden znacznik MOB z przypisaną rolą Kapitan, aby zadziałał system odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard. Nie można zmienić roli znacznika Kapitan, jeśli jest to jedyny sparowany znacznik z przypisaną rolą Kapitan.

**Pasażer**: Ta rola jest przeznaczona dla znacznika MOB noszonego przez pasażera na statku. Znacznik z rolą Pasażer umożliwia systemowi tworzenie alertów podczas zdarzenia MOB, ale nie pozwala mu na wyłączenie silników.

**⚠ PRZESTROGA**

Kiedy odłączy się znacznik z rolą Pasażer, system nie wyłącza silników. System wyłącza silniki tylko wtedy, gdy odłączą się wszystkie znaczniki Kapitan.

### Zachowanie znacznika MOB

Gdy chroniony znacznik MOB odłączy się od systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ , wychodząc poza zasięg koncentratora GOS™ 10 hub, system Garmin OnBoard uzna to za zdarzenie „człowiek za burtą”. Na podstawie przypisanej roli znacznik wykonuje następujące działania w ogólnej kolejności.

| Czynność | Rola Kapitan | Rola Pasażer |
|---|---|---|
| Na wszystkich podłączonych ploterach nawigacyjnych zostanie wyświetlony baner komunikatu z informacją, że połączenie ze znacznikiem zostało utracone.<br>Sygnalizator dźwiękowy podłączony do koncentratora GOS 10 wydaje głośny alert. | ✓ | ✓ |
| Na wszystkich podłączonych ploterach nawigacyjnych pojawi się stoper odliczający trzy sekundy.<br>**UWAGA:** Można anulować stoper i alert, jeśli zdarzenie „człowiek za burtą” to błąd.<br>Jeśli stoper nie zostanie anulowany, po trzech sekundach system:<br>• Odcina zasilanie silników, aby zatrzymać statek.<br>• Tworzy punkt trasy MOB (Człowiek za burtą) na ploterze nawigacyjnym w miejscu, w którym utracono sygnał ze znacznika MOB.<br>• Wyświetla komunikat: Rozpoczęto odcięcie zasilania silnika.<br>***NOTYFIKACJA***<br>Jeśli rolę Kapitan przypisano do więcej niż jednego znacznika MOB połączonego z systemem, wszystkie znaczniki Kapitan należy rozłączyć, zanim system wyłączy silniki i uruchomi akcję MOB. | ✓ | ✗ |

| Czynność | Rola Kapitan | Rola Pasażer |
|---|---|---|
| Na wszystkich podłączonych ploterach nawigacyjnych pojawi się stoper odliczający piętnaście sekund.<br>**UWAGA:** Można anulować stoper i alert, jeśli zdarzenie „człowiek za burtą” to błąd.<br>Jeśli nie anulowano stopera, po piętnastu sekundach system tworzy punkt trasy MOB (Człowiek za burtą) na ploterze nawigacyjnym w miejscu, w którym utracono sygnał.<br>Silniki nie przestają działać.<br>**⚠ PRZESTROGA**<br>Kiedy odłączy się znacznik z rolą Pasażer, system nie wyłącza silników. System wyłącza silniki tylko wtedy, gdy odłączą się wszystkie znaczniki Kapitan. | ✕ | ✓ |
| Zostanie wyświetlony monit o rozpoczęcie nawigacji do punktu trasy MOB.<br>Jeśli do sieci podłączony jest kompatybilny system autopilota, można zainicjować trasę do punktu trasy z tego monitu.<br>***NOTYFIKACJA***<br>W przypadku znacznika MOB przypisanego do roli Kapitan, przed przywróceniem zasilania silników i wznowieniem nawigacji należy potwierdzić komunikat Rozpoczęto odcięcie zasilania silnika na ploterze nawigacyjnym. | ✓ | ✓ |
| Pojawia się napis SOS, który można wykorzystać do wzywania pomocy VHF.<br>W tym widoku można też zobaczyć miejsce punktu trasy MOB na wykresie i go odrzucić w razie potrzeby.<br>**⚠ PRZESTROGA**<br>System Garmin OnBoard nigdy nie kontaktuje się ze służbami ratunkowymi. W razie potrzeby należy zainicjować wzywanie pomocy. | ✓ | ✓ |

## Włączanie i wyłączanie znacznika MOB

Gdy nie używasz znacznika, możesz go wyłączyć, aby oszczędzać baterię.

***NOTYFIKACJA***

Aby znacznik MOB mógł komunikować się z koncentratorem GOS™ 10, musisz go najpierw włączyć.

1. Jeśli znacznik MOB jest wyłączony, przytrzymaj przycisk zasilania z boku znacznika przez co najmniej dwie sekundy.

   Ikony ● i ▮ migają dwa razy na zielono, aby wskazać, że znacznik MOB jest teraz włączony.
2. Jeśli znacznik MOB jest włączony, przytrzymaj przycisk zasilania z boku znacznika przez co najmniej 4 sekundy.

   Ikony ● i ▮ migają dwa razy na czerwono, aby wskazać, że znacznik MOB jest teraz wyłączony.

## Sprawdzanie stanu znacznika MOB

Naciśnij i zwolnij przycisk zasilania znajdujący się z boku znacznika MOB.

**UWAGA:** Nie należy przytrzymywać przycisku zasilania podczas sprawdzania stanu znacznika, ponieważ spowoduje to jego wyłączenie. Aby wyświetlić informacje o stanie, wystarczy nacisnąć i zwolnić przycisk.

Ikony ● i ▮ migają w określonym kolorze, aby wskazać stan znacznika.

| | | |
|---|---|---|
| ● | Zielony | Połączony i chroniony |
| | Żółty | Połączony, ale bez ochrony |
| | Czerwony | Niepołączony |
| | Mignięcie na biało | Pojawia się po kolorze stanu, aby wskazać, że do znacznika przypisano rolę Kapitan. |
| ▮ | Zielony | Bateria jest w pełni naładowana lub prawie całkowicie naładowana. |
| | Żółty | Bateria jest słaba i wkrótce będzie trzeba ją wymienić. |
| | Czerwony | Poziom naładowania baterii jest krytycznie niski i należy ją natychmiast wymienić. |

## Dezaktywowanie znacznika MOB

Domyślnie w przypadku włączenia znacznika MOB w zasięgu koncentratora GOS™ 10 łączy się on z systemem w stanie chronionym. Gdy znacznik jest w stanie chronionym, uruchamia działanie oparte na przypisanej mu roli, gdy utraci łączność z koncentratorem GOS 10.

W niektórych przypadkach może zaistnieć potrzeba opuszczenia jednostki pływającej lub zapobieżenia uruchomieniu zdarzenia przez podłączony znacznik. Aby to zrobić, należy dezaktywować znacznik. Dezaktywowany znacznik pozostaje połączony z koncentratorem GOS 10, gdy znajduje się w jego zasięgu, jednak nie uruchamia działania, gdy znajdzie się poza jego zasięgiem lub zostanie odłączony w inny sposób.

Domyślnie po dezaktywacji znacznika MOB system próbuje ponownie włączyć jego ochronę po 15 minutach. Jeśli po upływie tego czasu znacznik znajduje się poza zasięgiem koncentratora GOS 10, zostanie objęty ochroną przy kolejnym połączeniu z koncentratorem. Nie można zmienić tego domyślnego czasu ponownego odbioru sygnału, ale można dostosować poszczególne przypadki po wyłączeniu znacznika (*Zmiana czasu ponownego odbioru sygnału dla znacznika MOB*, strona 130).

1. W razie potrzeby włącz znacznik MOB, który chcesz zmienić.
2. Przytrzymaj przez dwie sekundy przycisk zasilania znajdujący się z boku znacznika MOB.

   miga na żółto, wskazując, że znacznik MOB jest dezaktywowany.
3. Aby ponownie zmienić stan znacznika na chroniony, można powtórzyć poprzedni krok.

   miga na zielono, wskazując, że znacznik MOB jest ponownie chroniony.

**PORADA:** Można również dezaktywować podłączone znaczniki MOB za pomocą plotera nawigacyjnego (*Konfiguracja*, strona 129).

## Ręczne inicjowanie procedury MOB ze znacznika MOB

Jeśli pasażer wypadnie za burtę i nie ma na sobie znacznika MOB, lub jeśli chcesz rozpocząć procedurę Człowiek za Burtą (MOB) bez czekania, aż znacznik znajdzie się poza zasięgiem koncentratora GOS™ 10, możesz ręcznie wywołać ten efekt z dowolnego znacznika MOB połączonego z systemem odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ .

Naciśnij duży przycisk MOB znajdujący się na przedniej części połączonego znacznika MOB.

Możesz przytrzymać przycisk MOB na znaczniku z rolą Kapitan przez co najmniej dwie sekundy, aby zainicjować działanie MOB, które także wyłączy silnik lub silniki.

System Garmin OnBoard tworzy punkt trasy MOB (Człowiek za burtą) na ploterze nawigacyjnym w miejscu, w którym naciśnięto przycisk i monituje o rozpoczęcie nawigacji do tego punktu. Pojawia się napis SOS, który można wykorzystać do wzywania pomocy VHF, a na wykresie wyświetla się lokalizacja punktu trasy MOB, który w razie potrzeby można odrzucić.

## Wymiana baterii znacznika MOB

**⚠ OSTRZEŻENIE**

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

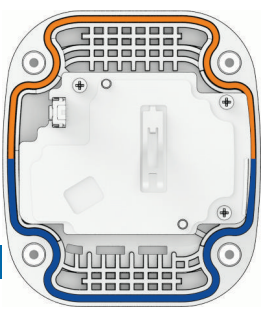
***NOTYFIKACJA***

Znacznik MOB jest zasilany baterią pastylkową CR2032 3V. Należy włożyć nową baterię pastylkową CR2032 3V jako zamiennik. Inny rodzaje baterii nie są obsługiwane.

Zapasową baterię należy kupić od zaufanego producenta i sprzedawcy. Korzystanie z baterii o niskiej jakości może spowodować obniżenie wydajności urządzenia i skrócenie czasu pracy baterii, zwłaszcza w niskich temperaturach. Nie należy używać akumulatorów. Akumulatory mogą mieć wyższą specyfikację napięcia i mogą spowodować trwałe uszkodzenie urządzenia.

1. Za pomocą śrubokręta krzyżakowego nr 1 poluzuj cztery śruby mocujące, aby zdjąć tylną pokrywę.
2. Delikatnie pociągnij białą wypustkę, aby wyjąć baterię z komory z tyłu znacznika.
3. Umieść nową baterię w komorze biegunem dodatnim (+) skierowanym w dół.
4. Upewnij się, że gumowa uszczelka w przedniej pokrywie znacznika MOB nie jest uszkodzona i jest całkowicie osadzona w rowku.

   Uszczelka pasuje do rowka w określonej orientacji.



***NOTYFIKACJA***

Jeśli uszczelka nie jest prawidłowo i całkowicie osadzona w rowku, nie zapewnia szczelności, co prowadzi do uszkodzenia znacznika MOB, gdy ten jest wystawiony na działanie wody. Skontaktuj się z działem pomocy technicznej firmy Garmin®, aby uzyskać informacje na temat zakupu nowej uszczelki.

Po wymianie baterii może być konieczne ponowne sparowanie znacznika MOB (*Parowanie znacznika MOB*, strona 130).

## Konfiguracja

Aby skonfigurować system odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ i znaczniki MOB, w połączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB**, a następnie w razie potrzeby wybierz nazwę znacznika.

**Rola**: Zmienia rolę znacznika MOB.

**UWAGA:** Z systemem odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard musi być sparowany co najmniej jeden znacznik z przypisaną rolą Kapitan. Aby zmienić rolę istniejącego znacznika z Kapitan na Pasażer, musi być więcej niż jeden znacznik z przypisaną rolą Kapitan.

**Zmień nazwę**: Zmienia nazwę przypisaną do znacznika w celu ułatwienia identyfikacji. Zmiana nazwy nie powoduje zmiany roli.

**Przejrzyj**: Wyświetla stan i inne informacje dotyczące znacznika.

**Przejrzyj > Usuń urządzenie**: Rozłącza i usuwa znacznik z systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard.

**Wyłącz**: Wyłącza znacznik.

**Zabezpiecz**: Zmienia status ochrony znacznika. Chronione znaczniki uruchamiają działania po opuszczeniu zasięgu koncentratora, natomiast znaczniki dezaktywowane nie uruchamiają żadnych działań. Znaczniki są domyślnie chronione i można je wyłączyć na określony czas, po czym automatycznie ponownie zaczynają być chronione (*Dezaktywowanie znacznika MOB*, strona 127).

**Odbierz ponownie za**: Opcja ta jest dostępna tylko wtedy, gdy znacznik jest wyłączony. Tymczasowo zmienia czas, po upływie którego wyłączony znacznik automatycznie ponownie zostaje objęty ochroną. Jeśli po upływie tego czasu znacznik znajduje się poza zasięgiem, ponownie zostanie objęty ochroną, gdy tylko znajdzie się w zasięgu i połączy się z koncentratorem.

**Nowe połączenie**: Rozpoczyna proces parowania w koncentratorze w celu podłączenia nowego znacznika MOB.

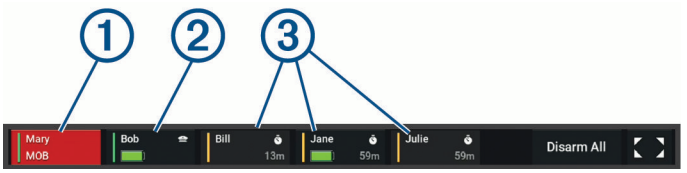
### Dodawanie nakładki Znaczniki MOB

Po podłączeniu do koncentratora GOS™ 10 można w ploterze nawigacyjnym dodać nakładkę, aby sterować funkcjami znacznika MOB.

1 Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno ••• > **Edytuj nakładki**.
2 Wybierz **Pasek górny**, **Pasek dolny**, **Pasek po lewej stronie** lub **Pasek po prawej stronie**.
3 Wybierz kolejno **Znaczniki MOB** > **Wróć**.

#### Nakładka znaczników MOB

Po podłączeniu do koncentratora GOS™ 10 można w ploterze nawigacyjnym dodać nakładkę, aby sterować funkcjami znacznika MOB.




| | |
|---|---|
| 1 | Chroniony znacznik Pasażer w stanie Człowiek za burtą (MOB):<br>• Zielona linia po lewej stronie oznacza, że znacznik jest chroniony.<br>• Czerwone cieniowanie i napis „MOB” oznaczają, że znacznik opuścił zasięg koncentratora i znajduje się obecnie w aktywnym stanie MOB (*Zachowanie znacznika MOB*, strona 126). |
| 2 | Chroniony znacznik Kapitan:<br>• Zielona linia po lewej stronie oznacza, że znacznik jest chroniony.<br>• oznacza, że jest to znacznik kapitana. |
| 3 | Dezaktywowane znaczniki Pasażer:<br>• Żółta linia po lewej stronie oznacza, że znacznik jest dezaktywowany.<br>• Ikona i czas wskazują, kiedy system ponownie spróbuje automatycznie objąć znacznik ochroną. |
| Dez. wszys. | Ustawia wszystkie podłączone znaczniki w stanie Dezaktywowano. |
| | Otwiera stronę znacznika MOB w trybie pełnoekranowym. |

## Parowanie znacznika MOB

Po zakupie systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ znacznik MOB dołączony do zestawu jest już sparowany z koncentratorem GOS™ 10. W przypadku zakupu dodatkowych znaczników należy je sparować z koncentratorem GOS 10.

1. W razie potrzeby włącz urządzenia Garmin® na jednostce pływającej, w tym koncentrator GOS 10 i wszelkie podłączone plotery nawigacyjne.
2. Aby włączyć znacznik MOB, przytrzymaj przez ponad dwie sekundy przycisk zasilania znajdujący się z boku urządzenia.

   Ikona na znaczniku MOB miga na czerwono, wskazując, że znacznik nie jest połączony z koncentratorem GOS 10.
3. W połączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB** > **Nowe połączenie**.

   **PORADA:** Jeśli jest dostępny, można trzykrotnie nacisnąć przycisk na koncentratorze GOS 10, aby rozpocząć proces parowania.

   Dioda LED na koncentratorze GOS 10 miga na niebiesko, wskazując, że urządzenie znajduje się w trybie parowania.
4. Na znaczniku MOB należy trzykrotnie nacisnąć znajdujący się z boku przycisk zasilania.

   Ikona na znaczniku MOB miga na niebiesko, sygnalizując, że urządzenie znajduje się w trybie parowania.

   Na ekranie podłączonego plotera map wyświetla się komunikat informujący o żądaniu parowania ze znacznika MOB do koncentratora GOS 10.
5. Na podłączonym ploterze nawigacyjnym potwierdź żądanie parowania, aby zakończyć proces parowania.

Jeśli jest to pierwszy znacznik MOB, który ma zostać sparowany z koncentratorem GOS 10, domyślnie przypisywana jest mu rola Kapitan. Do wszystkich dodatkowych znaczników MOB sparowanych z koncentratorem GOS 10 domyślnie przypisywana jest rola Pasażer.

## Zmiana roli znacznika MOB

**UWAGA:** Aby system odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ działał, należy sparować co najmniej jeden znacznik MOB z przypisaną rolą Kapitan. Nie można zmienić roli znacznika Kapitan, jeśli jest to jedyny znacznik sparowany z przypisaną rolą Kapitan.

1. Na podłączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB**.
2. Wybierz znacznik MOB, który chcesz zmienić.
3. Wybierz opcję **Rola**.
4. Wybierz rolę, którą chcesz przypisać do znacznika MOB.

## Zmiana nazwy znacznika MOB

1. Na podłączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB**.
2. Wybierz znacznik MOB, który chcesz zmienić.
3. Wybierz **Zmień nazwę**.
4. Wprowadź nową nazwę znacznika MOB.

## Zmiana czasu ponownego odbioru sygnału dla znacznika MOB

Po dezaktywacji znacznika MOB domyślnie po 15 minutach system próbuje ponownie włączyć jego ochronę. Możesz tymczasowo wydłużyć czas, po upływie którego nieaktywny znacznik zostanie ponownie automatycznie objęty ochroną. Gdy dezaktywowany znacznik zostanie ponownie objęty ochroną, wartość ta jest resetowana do domyślnych 15 minut w przypadku kolejnej dezaktywacji znacznika.

1. Dezaktywuj znacznik MOB.
2. W połączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB**.
3. Wybierz dezaktywowany znacznik MOB.
4. Wybierz opcję **Odbierz ponownie za**.
5. Wybierz nową wartość.

System próbuje ponownie włączyć ochronę dezaktywowanego znacznika MOB po upływie nowo określonego czasu. Gdy dezaktywowany znacznik zostanie ponownie objęty ochroną, wartość ta jest resetowana do domyślnych 15 minut w przypadku kolejnej dezaktywacji tego znacznika.

### Usuwanie znacznika MOB

Jeśli nie chcesz już używać sparowanego znacznika MOB, możesz go usunąć z systemu.

**UWAGA:** Aby system odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ działał, należy sparować co najmniej jeden znacznik MOB z przypisaną rolą Kapitan. Nie można usunąć znacznika, jeśli jest to jedyny znacznik sparowany z przypisaną rolą Kapitan.

1. Na podłączonym ploterze nawigacyjnym wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Urządzenia bezprzewodowe** > **Zintegrowany system MOB** > **Znaczniki MOB**.
2. Wybierz znacznik MOB, który chcesz usunąć.
3. Wybierz kolejno **Przejrzyj** > **Usuń urządzenie**.

### Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™

***NOTYFIKACJA***

W przypadku przywrócenia ustawień fabrycznych systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard dziennik zdarzeń bezpieczeństwa przechowywany w koncentratorze GOS™ 10 zostanie wyczyszczony. Wszystkie dane osobowe, w tym lokalizacje i sygnatury czasowe, a także zapisy zdarzeń związanych z zabezpieczeniami zostaną usunięte.

1. Włącz koncentrator GOS 10.
2. Pięciokrotnie naciśnij przycisk na koncentratorze GOS 10.

**UWAGA:** Przywrócenie domyślnych ustawień fabrycznych oprogramowania koncentratora GOS 10 nie ma wpływu na znaczniki MOB. Dowolne wcześniej sparowane znaczniki MOB zachowają wszelkie zastosowane własne nazwy lub informacje o roli, jednak nie będą już sparowane z koncentratorem GOS 10. Każdy wcześniej sparowany znacznik MOB trzeba zresetować indywidualnie, aby usunąć własne nazwy lub informacje o roli zapisane w znaczniku.

### Przywracanie domyślnych ustawień fabrycznych znacznika MOB

Możesz wykonać procedurę przywracania domyślnych ustawień fabrycznych znacznika MOB, która wymazuje wszelkie własne nazwy lub informacje o roli zapisane w znaczniku.

1. Włącz znacznik MOB, w którym chcesz przywrócić domyślne ustawienia fabryczne.
2. Dezaktywuj znacznik MOB (*Dezaktywowanie znacznika MOB*, strona 127).

   Nie można przywrócić ustawień znacznika MOB, który znajduje się w stanie chronionym. Należy go najpierw dezaktywować.
3. Pięciokrotnie naciśnij przycisk zasilania znajdujący się z boku znacznika MOB.
4. Powtórz tę procedurę dla każdego dodatkowego znacznika MOB, którego ustawienia chcesz przywrócić.

## Obejście systemu

System odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ został zaprojektowany z dwoma metodami umożliwiającymi jego obejście. Metody te umożliwiają wyłączenie sterowania silnikiem i przywrócenie normalnego działania w razie niebezpieczeństwa.

### Obejście systemu z poziomu plotera nawigacyjnego

Jedną z metod obejścia systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ jest użycie podłączonego plotera nawigacyjnego.

**UWAGA:** Obejście systemu odcięcia zasilania silnika przy użyciu plotera nawigacyjnego jest możliwe tylko wtedy, gdy system wyłączył silniki ze względu na zdarzenie „człowiek za burtą” ze znacznikiem Kapitan lub podczas testowania systemu. Opcja ta nie jest dostępna w normalnym trybie działania.

W ciągu 30 sekund od wyłączenia silników przez system wybierz jedną z poniższych opcji na podłączonym ploterze nawigacyjnym:

- Wybierz **Tak** w komunikacie o treści: **Czy chcesz mieć możliwość zrestartowania silnika teraz?**.[3]
- Otwórz ekran MOB, wybierz **Wyłącz odcięcie**[3].

[3] Opcja ta jest dostępna wyłącznie w przypadku inicjowania zdarzenia „człowiek za burtą” przez znacznik MOB z rolą kapitana. Komunikat ten nie pojawia się podczas testowania systemu.

- Wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, następnie **Koncentrator GOS 10**, a następnie **Przejrzyj** > **Odcięcie zasilania silnika** > **Wyłącz**.

System odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard został wyłączony, a silniki powinny powrócić do wcześniejszego trybu działania.

***NOTYFIKACJA***

System pozostaje wyłączony do momentu jego ponownego włączenia lub do czasu całkowitego wyłączenia i ponownego uruchomienia. Należy włączyć system jak najszybciej, aby był zgodny z normą AYBC A-33.

Aby przywrócić funkcjonalność systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard , wybierz kolejno ⚙ > **Komunikacja** > **Ustawienia NMEA 2000** > **Lista urządzeń**, następnie Koncentrator GOS 10, a następnie **Przejrzyj** > **Odcięcie zasilania silnika** > **Włącz**.

## Obejście systemu z poziomu koncentratora GOS™ 10

Jeśli obejście systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard™ przy użyciu plotera nawigacyjnego nie działa zgodnie z oczekiwaniem lub jeśli wolisz użyć innej metody, możesz obejść system bezpośrednio z koncentratora GOS 10.

**1** Odłącz wiązkę przewodów od koncentratora GOS 10.



**2** Podłącz moduł obejścia do łącznika wiązki przewodów i dokręć pierścień blokujący.

Moduł obejścia powinien być zamocowany do końcówki łącznika wiązki przewodów.

System odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard został wyłączony, a silniki powinny powrócić do wcześniejszego trybu działania.

***NOTYFIKACJA***

System pozostaje wyłączony, dopóki go ponownie nie włączysz. Należy włączyć system jak najszybciej, aby był zgodny z normą AYBC A-33.

Aby przywrócić działanie systemu odcięcia zasilania silnika Garmin OnBoard , odłącz moduł obejścia i ponownie podłącz wiązkę przewodów do koncentratora GOS 10.

# 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** > **•••** > **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.
     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 ••• > **Edytuj nakładki**.
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 135).

### 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 **L. burt.**.
   - 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 135) i ustawić tryb instalacyjny Power-Pole (*Konfigurowanie kotwicy Power-Pole®*, strona 135).

Układ nakładki różni się w zależności do trybu instalacyjnego. Więcej informacji można znaleźć w dokumentacji Power-Pole.




| | |
|---|---|
| | Wybierz, aby jednocześnie sterować dwiema kotwicami.<br>Usuń zaznaczenie, aby sterować każdą kotwicą niezależnie. |
| ⌃⌃ | Wybierz, aby w pełni podnieść kotwicę. |
| ⌄⌄ | Wybierz, aby w pełni opuścić kotwicę. |
| ⌃ | Przytrzymaj, aby ręcznie podnieść kotwicę.<br>Zwolnij, aby zatrzymać kotwicę. |
| ⌄ | Przytrzymaj, aby ręcznie opuścić kotwicę.<br>Zwolnij, aby zatrzymać kotwicę. |
| ☰ | Wybierz, aby otworzyć menu. |
| | Wybierz, aby włączyć funkcję zaawansowanego sterowania łodzią.<br>**UWAGA:** Opcja ta jest dostępna wyłącznie po połączeniu ze zgodnym silnikiem zaburtowym Garmin®. |

| | |
|---|---|
| LEWA BURTA | Przyciski sterowania kotwicą po lewej burcie |
| Prawa burta | 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.

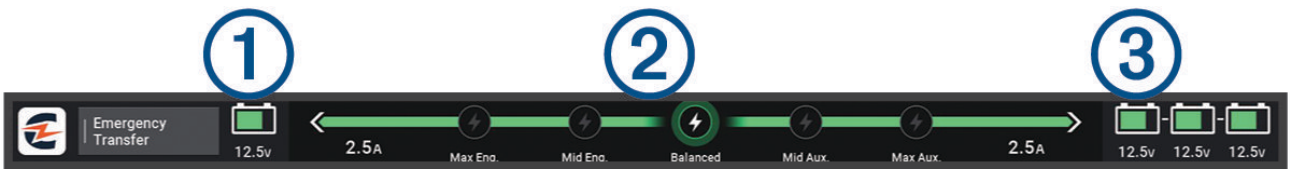
Jeśli nadal chcesz używać kotwic Power-Pole podczas podnoszenia silnika zaburtowego, musisz najpierw wyłączyć funkcje zaawansowanej kontroli łodzi z poziomu nakładki Power-Pole.

## 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 135).

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.<br>Możesz wybrać ikonę, aby szybko dostosować priorytet między silnikiem a akumulatorami dodatkowymi.<br>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. |

## 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 ••• > **Edytuj 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 ••• > **Edytuj 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.

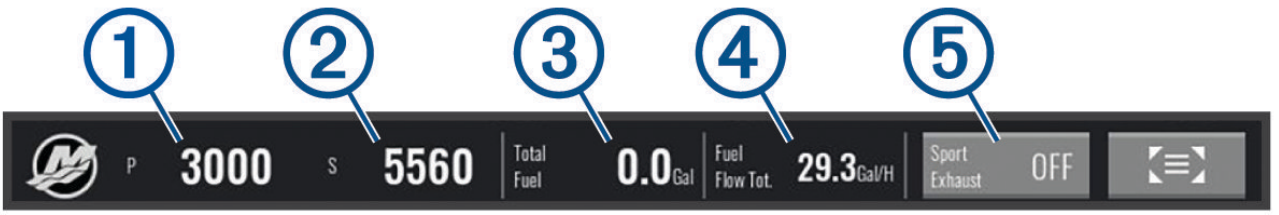
### Dodawanie nakładki silnika Mercury®

1 Na stronie, do której chcesz dodać nakładkę, wybierz kolejno ••• > **Edytuj 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 138).

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 139) |

**PORADA:** Szczegółowe informacje o silniku można również wyświetlić na stronie wskaźników Mercury (*Wskaźniki silnika Mercury®*, strona 122).

### 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 xxx 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 ••• > **Edytuj 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. |

## 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 139).

W razie potrzeby system Optimus zapewnia wiadomości z informacjami, instrukcjami oraz alerty o usterkach i niebezpieczeństwach.

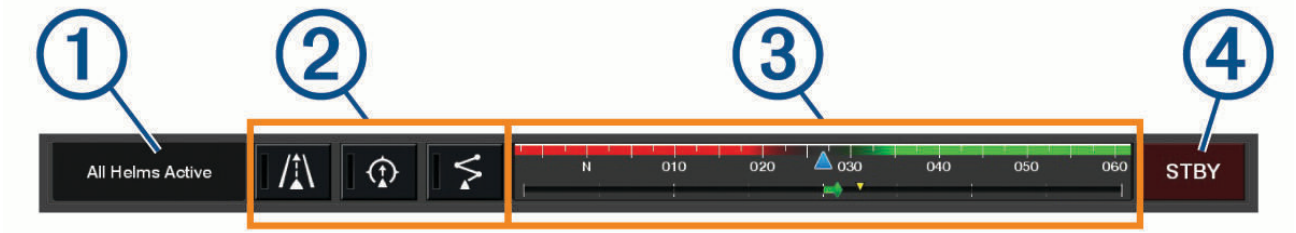
Ikona o zakazie pływania wskazuje, że nie należy pływać, gdy włączone są określone tryby Optimus. W tych trybach sterowanie śrubą jest automatyczne i może to spowodować obrażenia osób znajdujących się w wodzie.

### Aktywowanie paska nakładki Optimus®

1. Na mapie wybierz kolejno ••• > **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 139).




| | |
|---|---|
| 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.

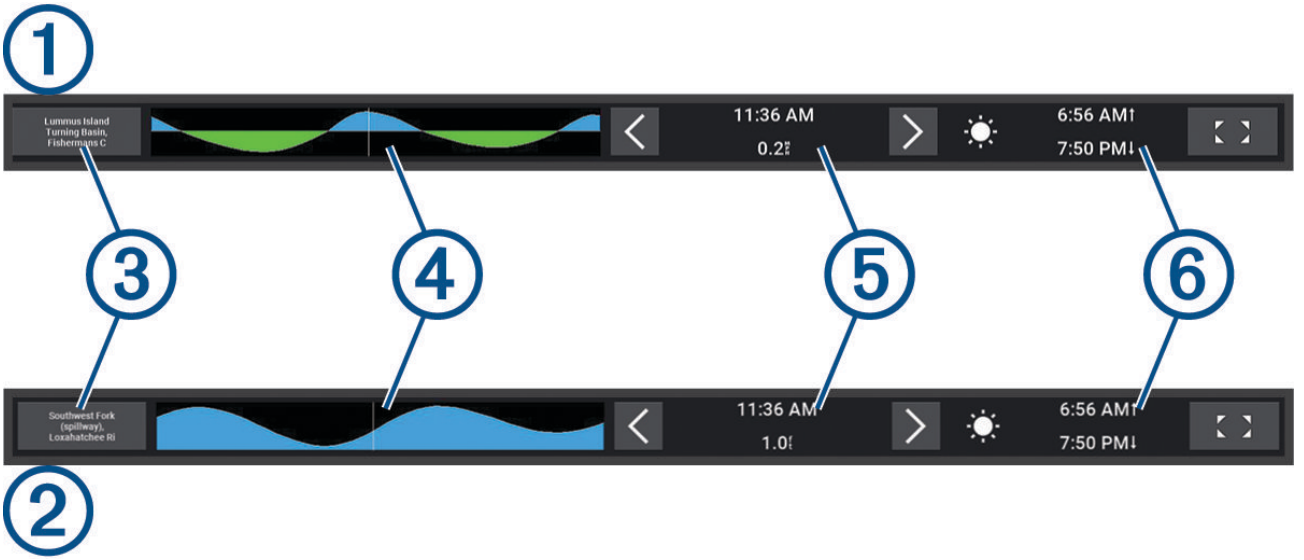
Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i roztropne sterowanie swoim statkiem. Użycie Tryb awar. nie zwalnia użytkownika z odpowiedzialności za bezpieczne sterowanie statkiem. Należy unikać zagrożeń nawigacyjnych i nigdy nie zostawiać elementów sterujących silnika bez nadzoru.

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 poziomu dowolnego ekranu, wybierz kolejno **Menedżer ostrzeżeń** > **Sterowanie w trybie awaryjnym** (jeśli jest dostępny).

# 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.<br>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.<br>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 ••• > **Edytuj 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 141).

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 **Nast. dzień**.
   - Aby wyświetlić informacje dla wcześniejszych dni (jeśli są dostępne), wybierz **Pop. 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**.

### 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<br>Przechodzenie do następnego lub poprzedniego utworu (dotknięcie)<br>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

Jeśli system multimedialny łodzi ma skonfigurowane strefy, elementy sterujące głośnością na ekranie multimediów odpowiadają za regulację głośności dla Strefa główna (*Wybieranie strefy głównej*, strona 146).

Na ekranie multimediów użyj suwaka lub 🔉− i 🔊+, aby wyregulować głośność.

## Regulowanie poziomu dźwięku

Korektora można użyć do regulacji poziomów dźwięku podłączonego urządzenia multimedialnego.

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 146).

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno ••• > **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 145).

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 ••• > **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 ••• > **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 145).

**Prędkość maksymalna/minimalna**: 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 maksymalna/minimalna. 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 ••• > **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

Przycisk Strefy pojawia się tylko wtedy, gdy zestawy stereo obsługują wiele stref głośników.

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 146).

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.

Przycisk Strefy pojawia się tylko dla zestawów stereo lub urządzeń multimedialnych, które obsługują wiele stref multimedialnych.

1. Na ekranie multimediów wybierz opcję ••• > **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

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 146).
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 ••• > **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.

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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **Instalacja**.
2. Wybierz urządzenie.
3. Wybierz **Szukaj alfanumerycznie**.
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 ••• > **Powtórz**.
   - Wybierz kolejno ••• > **Przeglądaj** > **Powtórz**.
2. W razie potrzeby wybierz opcję **Jeden**.

   Nie wszystkie urządzenia multimedialne i źródła obsługują ustawienie Jeden dla opcji Powtórz.

### Ustawianie wszystkich utworów do powtarzania

Nie wszystkie źródła i urządzenia multimedialne obsługują ustawienie Wszys. dla opcji Powtórz.

Na ekranie multimediów wybierz opcję:

- Wybierz kolejno ••• > **Powtórz** > **Wszys.**.
- Wybierz kolejno ••• > **Przeglądaj** > **Powtórz** > **Wszys.**.

### Ustawianie utworów do odtwarzania losowego

Na ekranie multimediów wybierz opcję:

- Wybierz kolejno ••• > **Losowo**.
- Wybierz kolejno ••• > **Przeglądaj** > **Losowo**.

## Radio

Aby słuchać radia AM lub FM, należy mieć odpowiednią morską antenę AM/FM prawidłowo podłączoną do zestawu stereo i znajdować się w zasięgu stacji nadawczej. Wskazówki dotyczące podłączania anteny AM/FM można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać radia SiriusXM®, musisz mieć odpowiedni sprzęt i wykupione subskrypcje (*Radio satelitarne SiriusXM®*, strona 150). Wskazówki dotyczące podłączania tunera samochodowego SiriusXM Connect można znaleźć w instrukcjach dotyczących instalacji zestawu stereo.

Aby móc słuchać stacji DAB, musisz mieć odpowiedni sprzęt (*Odtwarzanie w systemie DAB*, strona 149). Instrukcje podłączenia adaptera DAB i anteny można znaleźć w instrukcjach obsługi adaptera i anteny.

Aby słuchać stacji DAB, musisz mieć zestaw stereo kompatybilny z DAB podłączony do plotera nawigacyjnego wraz z odpowiednim sprzętem DAB podłączonym do zestawu stereo (*Odtwarzanie w systemie DAB*, strona 149). Instrukcje dotyczące podłączania anteny DAB (i adaptera, jeśli to konieczne) można znaleźć w instrukcji instalacji dostarczonej wraz z zestawem stereo, anteną i adapterem.

### Ustawianie regionu tunera

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno ••• > **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 149)

Możesz zapisać swoje ulubione stacje DAB, jeśli masz zestaw stereo kompatybilny z DAB podłączony do plotera nawigacyjnego z odpowiednim sprzętem DAB podłączonym do zestawu stereo (*Odtwarzanie w systemie DAB*, strona 149)

#### 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 149).

### Ustawianie regionu tunera DAB

Wybierz region, w którym przebywasz, aby poprawnie odbierać stacje DAB.

1 Na ekranie multimediów wybierz kolejno ••• > **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 **•••** > **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 ••• > **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.

# Konfigurowanie zestawu stereo w ploterze nawigacyjnym

Możesz skonfigurować różne funkcje zgodnego, podłączonego zestawu stereo za pomocą plotera nawigacyjnego.

1. Na ekranie **Multimedia** wybierz kolejno ••• > **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.

# 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 154).

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••• > **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.

Niestandardowe nazwy świateł LED są synchronizowane tylko między ploterami nawigacyjnymi połączonymi za pomocą przewodowego lub bezprzewodowego połączenia NETWORK. Nazwy świateł LED nie są

synchronizowane przez sieć NMEA 2000®. Jeśli wiele ploterów nawigacyjnych jest połączonych tylko przez sieć NMEA 2000, zmiany niestandardowych nazw świateł LED należy wprowadzać osobno na wszystkich ploterach nawigacyjnych. Aby zmieniać nazwy w kompatybilnych zestawach stereo Fusion®, należy użyć aplikacji ActiveCaptain®. Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi zestawu stereo.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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.

Informacje o kontrolerze światła, takie jak historia podłączonych kontrolerów i nazw niestandardowych, są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi połączonymi tylko za pomocą przewodowego lub bezprzewodowego połączenia NETWORK — ale nie są synchronizowane za pomocą sieci NMEA 2000. Jeśli wiele ploterów nawigacyjnych jest połączonych wyłącznie przez sieć NMEA 2000, wszelkie zmiany należy wprowadzać osobno na wszystkich ploterach nawigacyjnych.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno ••• > **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

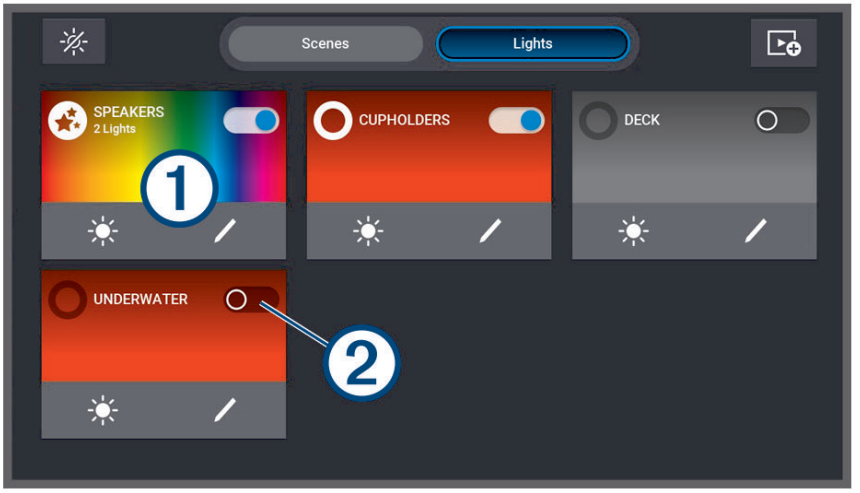
Po podłączeniu kontrolera światła do tej samej sieci NMEA 2000®, w której znajduje się ploter nawigacyjny, informacje o kontrolerze światła są zapisywane w ploterze nawigacyjnym, nawet jeśli sterownik oświetlenia zostanie odłączony. W przypadku całkowitego usunięcia kontrolera lub zastąpienia go nowym kontrolerem można usunąć zapisane informacje o starym kontrolerze z plotera nawigacyjnego.

Informacje o kontrolerze światła, takie jak historia podłączonych kontrolerów i nazw niestandardowych, są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi połączonymi tylko za pomocą przewodowego lub bezprzewodowego połączenia NETWORK — ale nie są synchronizowane za pomocą sieci NMEA 2000. Jeśli wiele ploterów nawigacyjnych jest połączonych wyłącznie przez sieć NMEA 2000, wszelkie zmiany należy wprowadzać osobno na wszystkich ploterach nawigacyjnych.

1 Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno ••• > **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.<br>Wybierz, aby włączyć lub wyłączyć światło lub grupę świateł.<br>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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 155).

**⚠ 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 ••• > **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 158).

Utworzone scenariusze świetlne LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi połączonymi wyłącznie za pomocą przewodowego lub bezprzewodowego połączenia NETWORK. Informacje o scenariuszach świetlnych LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000®. Jeśli wiele ploterów nawigacyjnych jest połączonych tylko przez sieć NMEA 2000, należy utworzyć i wprowadzić zmiany w scenariuszach świetlnych LED osobno na wszystkich ploterach nawigacyjnych. Aby tworzyć i zmieniać scenariusze w kompatybilnych zestawach stereo Fusion®, należy użyć aplikacji ActiveCaptain®. Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi zestawu stereo.

### Tworzenie nowego scenariusza świetlnego LED

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz **Scenariusze**.
2. Wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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 ••• > **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.

Utworzone grupy świateł LED są synchronizowane między ploterami nawigacyjnymi połączonymi wyłącznie za pomocą przewodowego lub bezprzewodowego połączenia NETWORK. Informacje o grupach świateł LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000®. Jeśli wiele ploterów nawigacyjnych jest połączonych tylko przez sieć NMEA 2000, należy utworzyć i wprowadzić zmiany w grupach świateł LED osobno na wszystkich ploterach

nawigacyjnych. Aby tworzyć i zmieniać grupy w kompatybilnych zestawach stereo Fusion®, należy użyć aplikacji ActiveCaptain®. Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi zestawu stereo.

### Tworzenie i dodawanie świateł do grupy świateł LED

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno ••• > **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 ••• > **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

Informacje o grupach świateł LED nie są synchronizowane przez sieć NMEA 2000®. Zmiany należy wprowadzać osobno na wszystkich ploterach nawigacyjnych. Aby zmieniać informacje o grupach w kompatybilnych zestawach stereo Fusion®, należy użyć aplikacji ActiveCaptain®. Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi zestawu stereo.

1. Na ekranie sterowania oświetleniem wybierz kolejno ••• > **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.

**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 17).

### Ustawienia pozycjonowania satelitarnego (GPS)

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.

**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 44).

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

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 52).

### 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** > **Normalna**.
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 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 Najbliższe. 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 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** > **Najbliższe**.
9. Jeśli w korku 8 wybrano ustawienie **Najbliższe** 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 Najbliższe. 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 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**.

### Wyświetlanie informacji o windzie kotwicznej

Jeśli połączono kompatybilny czujnik lub czujniki windy kotwicznej z tą samą siecią NMEA 2000® co ploter nawigacyjny, można monitorować informacje dotyczące rozwijania liny kotwicznej oraz otrzymywać alerty.

1. Wybierz opcję:
   - Na dowolnym ekranie zawierającym pole danych wybierz ••• > **Edytuj nakładki**, a następnie wybierz pole danych, w którym chcesz wyświetlać informacje dotyczące windy kotwicznej.
   - Na ekranie wskaźników wybierz ••• > **Edytuj zestaw wskaźników**, wybierz wskaźnik, na którym chcesz wyświetlać informacje o windzie kotwicznej, a następnie wybierz opcję **Zastąp dane**.
2. Wybierz opcję **Moja łódź**, a następnie wybierz informacje dotyczące liny kotwicznej, które mają być wyświetlane w polu danych lub na wskaźniku.

   **UWAGA:** Informacje z czujnika windy kotwicznej nie są kompatybilne ze wszystkimi typami wskaźników.

**PORADA:** Można skonfigurować ustawienia powiadomień tak, aby otrzymywać alerty z czujnika windy kotwicznej (*Alarmy sieciowe*, strona 165).

**⚠ PRZESTROGA**

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 160). Nieustawienie alarmów dźwiękowych może doprowadzić do obrażeń lub zniszczenia mienia.

### Resetowanie danych dotyczących liny kotwicznej

Jeśli dane dotyczące liny kotwicznej wyświetlane przez czujnik windy kotwicznej wydają się niedokładne, można zresetować te dane, aby je skalibrować.

1. Ustaw kotwicę w pozycji, którą chcesz uznać za punkt zerowy.
2. Na ekranie wyświetlającym dane dotyczące liny kotwicznej w polu danych naciśnij i przytrzymaj pole danych, które chcesz zresetować.
3. Wybierz opcję **Zeruj licznik liny**.

Dane dotyczące liny kotwicznej zostaną zresetowane.

## Ustawianie alarmów

**⚠ PRZESTROGA**

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 160). 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.

**Zejście 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 160). 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 160). 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 ••• > **Ustawienia sonaru** > **Alarmy**.

Możesz także otworzyć alarmy echosondy, 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 87). 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**: Umożliwia ustawienie alarmu, który włącza się, gdy przetwornik zgłasza głębokość wody poniżej określonej granicy płycizny lub powyżej określonej granicy głębokości. Pomaga to zwrócić uwagę w przypadku napotkania stromego spadku lub nagłego spłycenia terenu.

**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.

## Alarmy sieciowe

Wybierz kolejno ⚙ > **Alarmy** > **Sieć**.

**Alerty NMEA 2000**: Pozwala ustawić alarmy dla podłączonych urządzeń NMEA 2000®.

**OneHelm™**: Pozwala ustawić alarmy od wszystkich podłączonych urządzeń OneHelm™. Możesz wybrać •••, aby skonfigurować alarmy dla poszczególnych OneHelm urządzeń.

**Winda kotwiczna**: Pozwala ustawić alarmy dla podłączonego czujnika windy kotwicznej.

### Ustawianie alarmu paliwa

**⚠ PRZESTROGA**

Ustawienie Sygnał dźwiękowy musi być włączone, aby było słychać alarmy (*Ustawienia dźwięku i wyświetlania*, strona 160). 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 79).

**Głębokość i kotwiczenie**: Umożliwia podanie informacji o kilu (*Ustawianie przesunięcia kilu*, strona 62) 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 167).

**Kalibruj prędkość po wodzie**: Umożliwia kalibrację przetwornika z funkcją pomiaru prędkości lub czujnika (*Kalibracja czujnika prędkości po wodzie*, strona 168).

**Paliwo**: Ustawia łączną pojemność wszystkich zbiorników paliwa znajdujących się na jednostce pływającej (*Ustawienia paliwa*, strona 167).

**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.

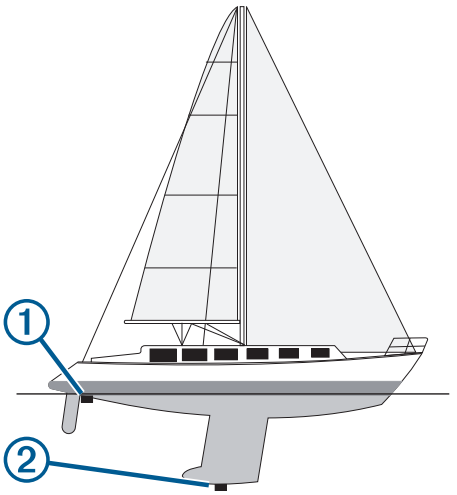
Aby sprawdzić głębokość wody poniżej kilu lub najniższego punktu łodzi, gdy przetwornik jest zainstalowany na linii wodnej lub w innym miejscu powyżej końca kilu, odmierz odległość od miejsca instalacji przetwornika do kilu łodzi.

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.

**UWAGA:** 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 160). 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 33).

**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.

## 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.

- 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 (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).

## 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 **Dokąd?**.
3. Z paska menu wybierz •••.
4. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Typ pliku**
5. 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, 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 **Dokąd?**.
3. Z paska menu wybierz •••.
4. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych**.
5. W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
6. 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**.
7. 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 **Dokąd?**.
3. Z paska menu wybierz •••.
4. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zapisz wszystko 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**.

## 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 **Dokąd?**.
3. Z paska menu wybierz •••.
4. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zap. ob. na karcie**.
5. 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.
6. Wybierz **Zap. ob. na karcie**.
7. W razie potrzeby wybierz kartę pamięci, na którą chcesz skopiować dane.
8. 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 (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).
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 174).
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 (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).
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 **Dokąd?**.
3. Z paska menu wybierz •••.
4. Wybierz kolejno **Zarządzaj danymi użytkownika** > **Przesyłanie danych** > **Zapisz na karcie**.
5. Wybierz nazwę pliku z listy lub wybierz **Dodaj nowy plik**.
6. Wybierz **Zapisz na karcie**.
7. Wyjmij kartę pamięci i włóż ją do czytnika kart podłączonego do komputera.
8. Na karcie pamięci otwórz folder Garmin\UserData.
9. 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 **Dokąd?**.
5 Z paska menu wybierz •••.
6 Wybierz kolejno **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 21). 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.

**Garmin Express**: Aplikacja komputerowa Garmin Express umożliwia pobieranie i aktualizację oprogramowania plotera nawigacyjnego i map firmy Garmin (*Aplikacja Garmin Express™*, strona 173). 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 |
| Synchronizacja urządzenia mobilnego z ploterem nawigacyjnym Garmin | Tak | Nie |
| Dostęp do społeczności ActiveCaptain pozwalający na otrzymywanie informacji o przystaniach i punktach szczególnych | 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 21).

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 174).
2. Włóż kartę pamięci do gniazda kart plotera nawigacyjnego (*Wkładanie kart pamięci*, strona 13).
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 **Rozpocznij**.
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™

To urządzenie z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługuje karty pamięci microSD® 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 174).
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.

   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 program** > **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.

## 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 22).

Aby zaktualizować oprogramowanie plotera nawigacyjnego, możesz również skorzystać z aplikacji komputerowej Garmin Express™ (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express™*, strona 175).

To urządzenie z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługuje karty pamięci microSD® 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 161). 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 22) lub aplikacji komputerowa Garmin Express (*Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express™*, strona 175).

### Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci za pomocą Garmin Express™

Możesz skopiować aktualizację oprogramowania na kartę pamięci za pomocą komputera z aplikacją Garmin Express.

To urządzenie z oprogramowaniem co najmniej w wersji 34.00 obsługuje karty pamięci microSD® 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 174).
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.
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 175).

### 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 175).

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 **Zainstaluj 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.

## 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 ••• > **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 176).

### Wykonywanie zrzutów ekranowych

1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart.
2 Przejdź do ekranu, którego obraz ma zostać przechwycony.
3 Przytrzymaj **Główny** 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 175).
- Sprawdź, czy urządzenie nie jest niczym zasłonięte, aby jego antena mogła odbierać sygnał GPS. Jeśli urządzenie jest zamontowane w kabinie, powinno się znajdować w pobliżu okna, aby mogło odbierać sygnał GPS.

### 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.

## 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**.

# Dane techniczne

## Dane techniczne

### Wszystkie modele

| | |
|---|---|
| Materiał | Plastik poliwęglanowy |
| Klasa wodoodporności | IEC 60529 IPX7[4] |
| Zakres temperatur | Od -20°C do 55°C (od -4°F do 131°F) |
| Odległość do najbliższej przeszkody za ploterem nawigacyjnym | 118 mm (4 $^{5}/_{8}$ cali) |
| Napięcie wejściowe | Od 9 V do 18 V DC |
| Bezpiecznik | 3 A, szybkodziałający (w zestawie) |
| Liczba LEN dla NMEA 2000® przy 9 V DC | 1 |

[4] 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.

| | |
|---|---|
| Karta pamięci | 1 gniazdo karty microSD®; maks. pojemność karty to 1 TB[4] |
| Częstotliwość bezprzewodowa | 2,4 GHz przy 18,7 dBm (maks.) |
| Częstotliwości echosondy[5] | Tradycyjne L, M, H CHIRP: 50/77/83/200 kHz<br>Garmin ClearVü™ CHIRP 260/455/800/1000/1200 kHz<br>Garmin SideVü™ CHIRP 260/455/800/1000/1200 kHz |
| Moc transmisji echosondy (RMS)[6] | CHIRP: 500 W<br>Garmin ClearVü i Garmin SideVü CHIRP: 500 W |
| Zasięg głębokościowy echosondy[7] | 701 m (2300 stóp) przy 77 kHz |

**Modele 6Xsv**

| | |
|---|---|
| Wymiary, tylko urządzenie i podstawka (szer. × wys. × gł.) | 206 × 131 × 67 mm<br>($8^{1}/_{8}$ × $5^{3}/_{16}$ × $2^{5}/_{8}$ cala) |
| Wymiary po zamontowaniu na uchwycie pałąkowym z osłoną przeciwsłoneczną (szer. × wys. × gł.) | 244 × 155 × 99 mm ($9^{5}/_{8}$ × $6^{1}/_{8}$ × $3^{7}/_{8}$ cala) |
| Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.) | 138 × 78 mm ($5^{7}/_{16}$ × $3^{1}/_{16}$ cala)<br>Przekątna 157 mm (6 cali) |
| Rozdzielczość wyświetlacza (szer. × wys.) | 800 × 480 pikseli |
| Typ wyświetlacza | WVGA |
| Masa | 0,8 kg (1,8 funta) |
| Maks. pobór mocy | 18,3 W |
| Typowy pobór prądu przy 12 V DC (RMS) | 1,53 A |
| Maks. pobór prądu przy 12 V DC (szczytowy) | 3,2 A |
| Bezpieczny dystans dla kompasu | 28 cm (11 cala) |

**Modele 7Xsv**

| | |
|---|---|
| Wymiary, tylko urządzenie i podstawka (szer. × wys. × gł.) | 218 × 142 × 81 mm ($8^{9}/_{16}$ × $5^{5}/_{8}$ × $3^{3}/_{16}$ cala) |
| Wymiary po zamontowaniu na uchwycie pałąkowym z osłoną przeciwsłoneczną (szer. × wys. × gł.) | 261 × 166 × 99 mm<br>($10^{5}/_{16}$ × $6^{9}/_{16}$ × $3^{7}/_{8}$ cala) |
| Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.) | 155 × 87 mm ($6^{1}/_{8}$ × $3^{7}/_{16}$ cala)<br>Przekątna 178 mm (7 cali) |
| Rozdzielczość wyświetlacza (szer. × wys.) | 800 × 480 pikseli |
| Typ wyświetlacza | WVGA |
| Masa | 1 kg (2,2 funta) |
| Maks. pobór mocy | 18,3 W |
| Typowy pobór prądu przy 12 V DC (RMS) | 1,52 A |
| Maks. pobór prądu przy 12 V DC (szczytowy) | 3,2 A |
| Bezpieczny dystans dla kompasu | 25,5 cm (10 cala) |

**Modele 9Xsv**

| | |
|---|---|
| Wymiary, tylko urządzenie (szer. × wys. × gł.) | 264 × 166 × 80 mm ($10^{3}/_{8}$ × $6^{9}/_{16}$ × $3^{3}/_{16}$ cala) |
| Wymiary po zamontowaniu na uchwycie pałąkowym z osłoną przeciwsłoneczną (szer. × wys. × gł.) | 303 × 182 × 99 mm<br>($11^{15}/_{16}$ × $7^{3}/_{16}$ × $3^{7}/_{8}$ cala) |
| Rozmiar wyświetlacza (szer. × wys.) | 198 × 115 mm ($7^{13}/_{16}$ × $4^{9}/_{16}$ cala)<br>Przekątna 229 mm (9 cali) |

[4] To urządzenie z oprogramowaniem co najmniej w wersji 35.00 jest kompatybilne z kartami pamięci o maks. pojemności 1 TB, które zostały sformatowane w systemie exFAT.

[5] Zależy od przetwornika.

[6] Zależna od wartości znamionowych przetwornika i głębokości.

[7] Zależnie od przetwornika, stopnia zasolenia wody, typu dna i innych warunków wodnych.

| | |
|---|---|
| Rozdzielczość wyświetlacza (szer. × wys.) | 1024 × 600 pikseli |
| Typ wyświetlacza | WSVGA |
| Masa | 1,3 kg (2,9 funta) |
| Maks. pobór mocy | 20,7 W |
| Typowy pobór prądu przy 12 V DC (RMS) | 1,72 A |
| Maks. pobór prądu przy 12 V DC (szczytowy) | 3,5 A |
| Bezpieczny dystans dla kompasu | 22,5 cm (9 cala) |

### Zalecane wymiary obrazu startowego

Aby uzyskać najlepsze dopasowanie obrazów startowych, użyj obrazu o następujących wymiarach w pikselach.

| Model | Rozdzielczość wyświetlacza | Szerokość obrazu | Wysokość obrazu |
|---|---|---|---|
| ECHOMAP™ 6Xsv i 7Xsv | WVGA | 680 | 200 |
| ECHOMAP 9Xsv | WSVGA | 880 | 270 |

## 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, zarządzanie połączeniem — funkcja grupowa RTS |
| 060928 | Uzyskanie adresu ISO |
| 126208 | NMEA® – grupowa funkcja Polecenie/Żądanie/Potwierdzenie |
| 126993 | Sygnał heartbeat |
| 126996 | Informacje o produkcie |
| 126998 | Informacje na temat konfiguracji |
| 127233 | Powiadomienie „Człowiek za burtą” (MOB) |
| 126998 | Informacje na temat konfiguracji |
| 127250 | Kierunek jednostki |
| 128259 | Prędkość względem wody |
| 128267 | Głębokość wody |
| 129025 | Pozycja, szybka aktualizacja |
| 129026 | KDd i PND, szybka aktualizacja |
| 129029 | Dane z satelitów GNSS dotyczące pozycji |
| 129283 | Błąd zejścia z trasy |
| 129284 | Dane nawigacji |
| 129285 | Nawigacja — informacje o trasie/punktach trasy |
| 129539 | GNSS DOP |
| 129540 | Widoczne satelity GNSS |
| 130060 | Etykieta |
| 130306 | Dane o wietrze |
| 130310 | Parametry środowiskowe |
| 130312 | Temperatura |

**Transmituj**

| PGN | Opis |
|---|---|
| 126464 | Grupowa funkcja Transmisja/Odbieranie listy PGN |
| 126984 | Odpowiedź na alarm |
| 127258 | Deklinacja magnetyczna |
| 127502 | Sterowanie przełączaniem banków pamięci (wycofane) |

**Odbiór**

| PGN | Opis |
|---|---|
| 065240 | Uzyskanie adresu ISO |
| 126983 | Alarm |
| 126985 | Tekst alarmu |
| 126987 | Próg alarmu |
| 126988 | Wartość alarmu |
| 126992 | Godzina systemowa |
| 127233 | Człowiek za burtą |
| 127237 | Kontrola kursu/halsowania |
| 127245 | Ster |
| 127251 | Prędkość zwrotu |
| 127252 | Nurzanie |
| 127257 | Orientacja w przestrzeni |
| 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 |
| 127498 | Parametry silnika: statyczne |
| 127501 | Stan przełączania banków pamięci |
| 127503 | Stan wejścia AC |
| 127504 | Stan wyjścia AC |
| 127505 | Poziom płynu |
| 127506 | Szczegółowy stan DC |
| 127507 | Stan ładowarki |
| 127508 | Stan naładowania baterii |
| 127509 | Stan falownika |
| 128000 | Rejsowy kąt dryfu |
| 128002 | Stan napędu elektrycznego: szybka aktualizacja |
| 128003 | Stan magazynowania energii elektrycznej: szybka aktualizacja |
| 128275 | Dziennik dystansu |
| 128780 | Stan/kontrola siłownika linowego |
| 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 |

| PGN | Opis |
|---|---|
| 129794 | Dane statyczne i związane z podróżą AIS klasy A |
| 129798 | Lotniczy raport pozycji AIS SAR |
| 129799 | Częstotliwość radiowa, tryb i moc |
| 129801 | Komunikat AIS dotyczący bezpieczeństwa |
| 129802 | Komunikat związany z bezpieczeństwem AIS |
| 129808 | Informacja o wywołaniu DSC |
| 129809 | Raport danych statycznych AIS, część A |
| 129810 | Raport danych statycznych AIS, część B |
| 130067 | Usługa tras i punktów: pozycja i nazwa trasy i punktów |
| 130310 | Parametry środowiskowe |
| 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 |
| 130578 | Elementy dot. prędkości jednostki pływającej |
| 130579 | Rozrywka: konfiguracja systemu (przestarzała) |
| 130580 | Rozrywka: stan konfiguracji systemu (przestarzały) |
| 130581 | Rozrywka: stan konfiguracji stref (przestarzały) |
| 130582 | Rozrywka: głośność strefy |
| 130585 | Rozrywka: stan źródła Bluetooth |
| 130586 | Rozrywka: stan konfiguracji strefy |

# support.garmin.com

© 2022 Garmin Ltd. lub jej oddziały

Garmin®, logo Garmin, ActiveCaptain® oraz BlueChart® są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanych w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. ECHOMAP™, Garmin ClearVü™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin LakeVü™, Garmin Quickdraw™, Garmin Navionics Vision+™, OneChart™, OneVü™, Panoptix™, Spy Pole™, SpyLink™, SpyLock™ oraz SpyScan™ 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. microSD® oraz logo microSD są znakami towarowymi firmy SD-3C, LLC. Standard Mapping® jest znakiem towarowym firmy Standard Mapping Service, LLC. 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. Wszystkie pozostałe znaki towarowe i prawa autorskie stanowią własność poszczególnych jednostek.

Wrzesień 2026 GUID-900F784C-8371-433B-B263-67611C27A94C v15