

LOWRANCE®

ELITE FS™

ANVÄNDARMANUAL

SVENSKA



ELITE FS™ 7

ELITE FS™ 9

Förord

Friskrivning

Eftersom Navico fortlöpande förbättrar den här produkten förbehåller vi oss rätten att göra förändringar av produkten när som helst, vilket kanske inte återspeglas i den här versionen av handboken. Kontakta närmaste distributör om du behöver mer hjälp.

Ägaren ansvarar helt och hållet för att installera och använda utrustningen på ett sätt som inte orsakar olyckor, personskador eller egendomsskador. Användaren av produkten ansvarar helt och hållet för sjsäkerhet.

NAVICO HOLDING OCH DESS DOTTERBOLAG, LOKALAVDELNINGAR OCH SAMARBETSPARTNERS FRISKRIVER SIG FRÅN ALLA SKADESTÅNDSKRAV I SAMBAND MED ANVÄNDNING AV PRODUKTEN PÅ ETT SÄTT SOM KAN ORSAKA OLYCKOR, SKADOR ELLER SOM STRIDER MOT GÄLLANDE LAG.

Den här handboken representerar produkten vid tidpunkten för tryckning. Navico Holding AS samt dess dotterbolag och filialer förbehåller sig rätten att göra ändringar av specifikationerna utan föregående meddelande.

Huvudspråk

Den här redogörelsen, alla instruktionshandböcker, användarguider och annan information som hänför sig till produkten (dokumentation) kan översättas till, eller har översatts från, ett annat språk (översättning). I händelse av konflikt med eventuell översättning av dokumentationen, är dokumentationens engelska språkversion den officiella versionen.

Varumärken

® Reg. U.S. Pat. & Tm. Off, och ™ varumärken som omfattas av allmän lag. Läs mer om de globala varumärkesrättigheterna och ackrediteringarna för Navico Holding AS och andra enheter på www.navico.com/intellectual-property.

- Navico® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Lowrance® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- C-MAP® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- BEP® är ett varumärke som tillhör POWER PRODUCTS, LLC.

- Bluetooth® är ett varumärke som tillhör Bluetooth SIG, Inc.
- Broadband Radar™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- C-Monster™ är ett varumärke som tillhör JL Marine Systems, Inc.
- CZone® är ett varumärke som tillhör Power Products LLC.
- DownScan Imaging™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- DownScan Overlay® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Easy Routing™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- ELITE FS™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Evinrude® är ett varumärke som tillhör Bombardier Recreational Products (BRP) US, Inc.
- FishReveal™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Genesis® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Halo® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Link™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- LiveSight™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Mercury®, Mercury Marine®, VesselView® och SmartCraft® är varumärken som tillhör Brunswick Corporation.
- NAC™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Navionics® är ett varumärke som tillhör Navionics S.r.l.
- NMEA® och NMEA 2000® är varumärken som tillhör National Marine Electronics Association.
- Power-Pole® är ett varumärke som tillhör JL Marine Systems, Inc.
- SD™ och microSD™ är varumärken som tillhör SD-3C, LLC.
- SiriusXM® är ett varumärke som tillhör Sirius XM Radio Inc.
- SonicHub® är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- StructureMap™ är ett varumärke som tillhör Navico Holding AS.
- Suzuki® är ett varumärke som tillhör Suzuki Motor Corporation.
- Yamaha® är ett varumärke som tillhör Yamaha Corporation.

Copyright

Copyright © 2020 Navico Holding AS.

Garanti

Garantikortet levereras som ett separat dokument. Om du har några frågor besöker du webbplatsen för enhetens eller systemets varumärke:

www.lowrance.com

Redogörelse för efterlevnad

Förklaringar

Relevant efterlevnadsdeklaration finns i:

www.lowrance.com

Europa

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- CE enligt RED 2014/53/EU

USA

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- Del 15 i FCC-reglerna. Användning är föremål för följande två villkor: (1) den här enheten får inte orsaka skadliga störningar och (2) enheten måste klara eventuella störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion hos enheten

⚠ Varning: Användaren varnas för att alla ändringar eller modifieringar som inte uttryckligen har godkänts av den part som ansvarar för efterlevnad kan upphäva användarens tillstånd att använda utrustningen.

- **Notera:** Utrustningen genererar, använder och kan utstråla radiofrekvensenergi och kan, om den inte installeras och används enligt instruktionerna, orsaka skadliga störningar i radiokommunikation. Det finns dock ingen garanti för att störningar inte inträffar i en viss installation. Om utrustningen orsakar skadliga störningar i radio- eller TV-mottagning, vilket kan fastställas genom att slå av och på utrustningen, ber vi användaren försöka korrigera störningarna med en eller flera av följande åtgärder:
- Rikta om eller flytta mottagningsantennen
 - Öka avståndet mellan utrustningen och mottagaren
 - Anslut utrustningen till ett uttag i en annan strömkrets än den som mottagaren är ansluten till

- Be återförsäljaren eller en erfaren tekniker om hjälp

ISED Canada

Den här enheten uppfyller kraven i Kanadas licensundantagna RSS:er ISED (Innovation, Science and Economic Development). Användning är föremål för följande två villkor: (1) den här enheten får inte orsaka störningar och (2) enheten måste klara eventuella störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion hos enheten.

Australien och Nya Zeeland

Navico försäkrar under eget ansvar att produkten överensstämmer med kraven i:

- kraven för nivå 2-enheter enligt Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) standard 2017
- radiocommunications (Short Range Devices) Standards 2014

Internetanvändning

Vissa funktioner i den här produkten använder en internetanslutning för att hämta och skicka data.

Internetanvändning via en ansluten mobiltelefon eller en internetanslutning med betalning per MB kan kräva en omfattande dataanvändning. Internetleverantören kan debitera dig baserat på mängden data du överför. Om du är osäker bör du kontakta tjänstleverantören om vilka avgifter och begränsningar som gäller.

Om den här handboken

Bilderna som används i handboken kanske inte stämmer överens exakt med skärmen på din enhet.

Version av handboken

Den här handboken är skriven för den första versionen av mjukvaran. Handboken uppdateras kontinuerligt för att passa nya programversioner. Det kan också finnas tillägg som beskriver ändringar.

Den senaste versionen av handboken och befintliga tillägg kan laddas ner från följande webbplats:

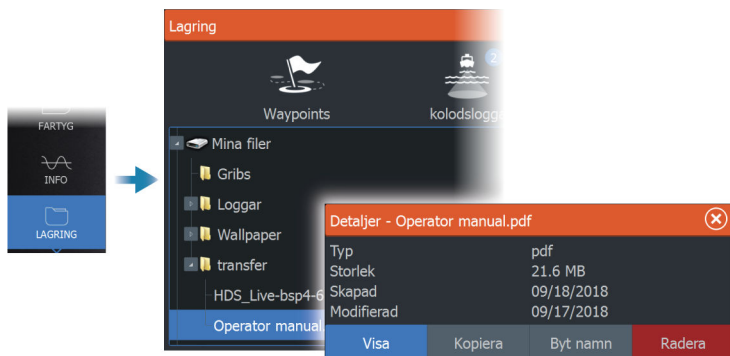
- www.lowrance.com

Visa handboken på skärmen

Med pdf-visaren i enheten kan du läsa handböcker och andra pdf-filer på skärmen.

Handböckerna kan läsas från en lagringsenhet som är ansluten till enheten eller kopieras till enhetens interminne.

Följande visar ett exempel på ett manuellt filnamn. De manuella filnamnen kan variera beroende på enhet.



Innehåll

17 Grundläggande hantering

- 17 Kontrollknappar
- 18 Slå på och av systemet
- 19 Startsidan
- 20 Programsidor
- 21 Sidor med flera paneler
- 21 Meny
- 22 Dialogrutan Systemkontroller
- 23 Skärmdump

24 Anpassa ditt system

- 24 Anpassa startsidans bakgrund
- 24 Justering av delning på sidor med flera paneler
- 25 Datalager
- 25 Anpassa favoritsidor
- 26 Konfigurera snabbvalsknappen
- 26 Aktivera eller inaktivera funktioner

27 Plotter

- 27 Plotterpanelen
- 27 Sjökortdata
- 28 Välja kartkälla
- 28 Fartygssymbol
- 28 Zooma sjökortet
- 28 Panorera sjökortet
- 28 Sjökortsorientering
- 29 Framförhållning
- 29 Visa information om sjökortselement
- 30 Använda markören på panelen
- 31 Söka efter objekt på plotterpaneler
- 32 3D-sjökort
- 33 Sjökortslager
- 34 C-MAP-sjökort
- 39 Navionics-sjökort
- 43 Plotterinställningar

47 Waypoints, rutter och spår

- 47 Dialogrutor för waypoints, rutter och spår

- 47 Använda synkroniseringsfunktionen
- 48 Waypoints
- 51 Rutter
- 55 Spår

58 Navigera

- 58 Om navigering
- 58 Styrpanel
- 59 Navigera till markörpositionen
- 59 Navigera längs en rutt
- 61 Navigera med autopiloten
- 61 Navigeringsinställningar

64 Sonar (ekolod)

- 64 Bilden
- 64 Flera källor
- 65 Zooma in i bilden
- 65 Använda markören på bilden
- 66 Visa historik
- 66 Logga data
- 67 Ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis
- 68 Ställa in bilden
- 70 Avancerade alternativ
- 71 Fler val
- 73 Ekolodsinställningar

74 SideScan

- 74 Om SideScan
- 74 SideScan-panelen
- 74 Zooma in i bilden
- 75 Använda markören på panelen
- 75 Visa historik
- 75 Logga SideScan-data
- 75 Ställa in bilden
- 77 Avancerade alternativ
- 77 Fler val

78 DownScan

- 78 Om DownScan
- 78 DownScan-panelen

- 78 Zooma in i bilden
- 79 Använda markören på panelen
- 79 Visa DownScan historik
- 79 Logga DownScan-data
- 79 Ställa in DownScan-bilden
- 80 Avancerade alternativ
- 81 Fler val

83 3D-ekolod

- 83 Om 3D-ekolod
- 83 Krav
- 83 3D-panelen
- 84 Zooma in i bilden
- 84 Använda markören på en 3D-bild
- 84 Spara waypoints
- 85 Alternativ för 3D-läge
- 85 Fiskvisning
- 85 Visa bildhistorik
- 86 Ställa in bilden
- 87 Avancerade alternativ
- 88 Fler val
- 89 Ekolodsinställningar

90 LiveSight

- 90 Krav
- 90 Om
- 90 Startguide
- 90 LiveSight-paneler
- 91 Zooma in i bilden
- 91 Använda markören på panelen
- 91 Stänga av ekolodet
- 91 Spela in LiveSight-video
- 92 Anpassa bildinställningarna
- 93 Fler val
- 93 LiveSight-inställningar

94 ActiveTarget

- 94 Om ActiveTarget
- 94 Panel för ActiveTarget framåt
- 95 Panel för ActiveTarget neråt

- 95 Panel för ActiveTarget Scout
- 96 Zooma in i bilden
- 96 Stänga av ekolodet
- 96 Använda markören på panelen
- 96 Spela in ActiveTarget-video
- 97 Lägen och bildinställningar
- 99 Fler val
- 100 ActiveTarget-inställningar

101 StructureMap

- 101 Om StructureMap
- 101 StructureMap-bilden
- 101 StructureMap-källor
- 102 Tips för StructureMap
- 102 Använda StructureMap med sjökort
- 103 Strukturalternativ

105 Instrument

- 105 Om instrumentpaneler
- 105 Skapa en instrumentpanel
- 107 Välja en instrumentpanel

108 Autopilot för utombordare

- 108 Säker hantering av autopiloten
- 108 Välja aktiv autopilot
- 109 Autopilotkontroll (NAC-1) för utombordsmotorer
- 109 Aktivera och inaktivera autopiloten
- 110 Autopilotindikering
- 110 Autopilotlägen
- 116 Autopilotinställningar

118 Trollingsmotorns autopilot

- 118 Säker hantering av autopiloten
- 119 Autopilotens styrenhet för trollingmotor
- 119 Aktivera och inaktivera autopiloten
- 120 Autopilotindikering
- 120 Autopilotlägen
- 124 Hastighetsreglage för trollingmotor
- 124 Logga och spara ett spår
- 124 Autopilotinställningar

128 Ljud

- 128 Om ljudfunktionen
- 128 Ljudkontroller
- 128 Ställa in ljudsystemet
- 129 Välja ljudkälla
- 129 Använda en AM/FM-radio
- 130 Visa DVD-video

131 Radar

- 131 Om radar
- 131 Radar som stöds
- 131 Radarpanelen
- 132 Dubbel radar
- 132 Radarlager
- 133 Driftlägen för radarn
- 133 Radarområde
- 134 Justera radarbilden
- 136 Använda markören på radarpanelen
- 137 Avancerade radaralternativ
- 138 Alternativ för radarvisning
- 144 EBL/VRM-markörer
- 145 Ställa in en larmzon kring ditt fartyg
- 146 MARPA-mål
- 148 Radarinställningar

150 AIS

- 150 Om AIS
- 150 Välja ett AIS-mål
- 150 Söka efter AIS-fartyg
- 150 Visa målinformation
- 151 Anropa ett AIS-fartyg
- 152 AIS SART
- 153 Fartygslarm
- 153 AIS-målsymboler
- 154 Fartygsinställningar

156 SiriusXM väder

- 156 Krav
- 156 Om SiriusXM väder

- 156 Statuspanel för Sirius
- 157 Väderpanel för Sirius
- 157 Visa detaljerad väderinformation
- 158 Lokalt väder
- 158 Fish Mapping-lager
- 159 Väderinställningar
- 162 Väderlarm

164 Alarms (Larm)

- 164 Om larmsystemet
- 164 Typ av meddelanden
- 164 Larmindikering
- 165 Bekräfta ett meddelande
- 165 Larminställningar
- 165 Dialogrutan Larm

166 Internetanslutning

- 166 Internetanvändning
- 166 Ethernet-anslutning
- 166 WiFi-anslutning
- 166 Trådlösa inställningar

170 Fjärrstyrning av MFD

- 170 Fjärrstyrningsalternativ
- 170 Smartphones och surfplattor

173 Använda telefonen med MFD

- 173 Om integrering av telefon
- 173 Ansluta och para ihop en telefon
- 174 Telefonviseringar
- 175 Felsökning av telefon
- 177 Hantera Bluetooth-enheter

178 Underhåll

- 178 Förebyggande underhåll
- 178 Kontrollera kontakterna
- 178 Rengöra displayenheten
- 178 Pekskärmskalibrering
- 179 NMEA – loggning av data

- 179 Programvaruuppdateringar
- 181 Servicerapport
- 182 Säkerhetskopiera systemdata

186 Simulator

- 186 Om
- 186 Retail-läge
- 186 Källfiler till simulatören
- 187 Avancerade simulatorinställningar

188 Integrering av tredjepartsenheter

- 188 SmartCraft VesselView-integrering
- 188 Suzuki-motorintegrering
- 189 Yamaha-motorintegrering
- 189 Evinrude
- 189 Power-Pole-ankare
- 191 Power-Pole laddningsmodul
- 192 BEP CZone-integrering
- 193 CZone digital växling

195 Verktygsfältet

- 195 Waypoints
- 195 Alarms (Larm)
- 195 Fartyg
- 195 Info
- 195 Förvaring
- 196 Telefon
- 196 Butik

197 Systeminställning

- 197 Första gången du startar enheten
- 197 Sekvens för systeminställning
- 197 Systeminställningar
- 201 Funktion
- 201 Tjänster
- 202 Alarms (Larm)
- 202 Ekolodsinställningar
- 208 Autopilotinställningar
- 212 Radarinstallation
- 217 Bränsleinställningar

220 Trådlösa inställningar

220 Nätverksinställningar

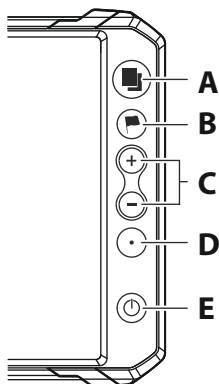
225 Data som stöds

225 Lista över NMEA 2000-kompatibla PGN (parametergruppnummer)

1

Grundläggande hantering

Kontrollknappar



A Knappen Sidor

- Tryck en gång för att aktivera startsidan, flera korta tryckningar för att gå igenom favoritsidorna.

B Waypointknappen

- Tryck om du vill öppna dialogrutan ny waypoint.
- Tryck två gånger om du vill spara en waypoint.
- Tryck och håll kvar om du vill öppna dialogrutan sök.

C Knappar för att zooma in/ut

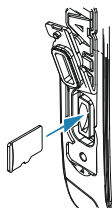
- Tryck för att zooma in bilden.
- Om du trycker på båda knapparna samtidigt sparas en MÖB-waypoint (man över bord) vid den aktuella positionen.

D Snabbåtkomst

- Konfigurera knappen via funktionen Snabbåtkomst i dialogrutan Systeminställningar.

E Strömknapp

- Tryck för att slå på enheten.
- Håll intryckt för att stänga av enheten.
- När den är på trycker du en gång för att visa dialogrutan Systemkontroller och trycker kort flera gånger för att gå igenom bakgrundsljusets ljusstyrka.



Kortläsare

Ett minneskort kan användas för:

- Sjökortsdatabas
- Programvaruuppdateringar
- Överföring av användardata
- Logga användardata
- Säkerhetskopiering av systemet

→ **Notera:** Hämta, överför eller kopiera inte filer till ett sjökort. Om du gör det kan sjökortsinformation på sjökortet förstöras.

→ **Notera:** Maximalt 32 GB minneskort ska användas. Vissa kort med högre kapacitet kan också användas, men kräver NTFS-formatering.

Skyddsluckan ska alltid stängas direkt efter att ett kort har satts i eller tagits ur, så att inte vatten tränger in.

Slå på och av systemet

Systemet slås på genom att trycka på strömknappen.

Håll inne strömknappen för att stänga av enheten.

Om du släpper knappen innan avstängningen är slutförd avbryts processen.

Du kan även stänga av enheten från dialogrutan Systemkontroller.

Första gången du startar enheten

När enheten startas för första gången, eller efter en återställning, visar enheten en serie dialogrutor. Svara på dialogrutans uppmaningar för att göra grundläggande inställningar.

Du kan göra ytterligare inställningar och ändra inställningarna senare med hjälp av dialogrutorna för systeminställningar.

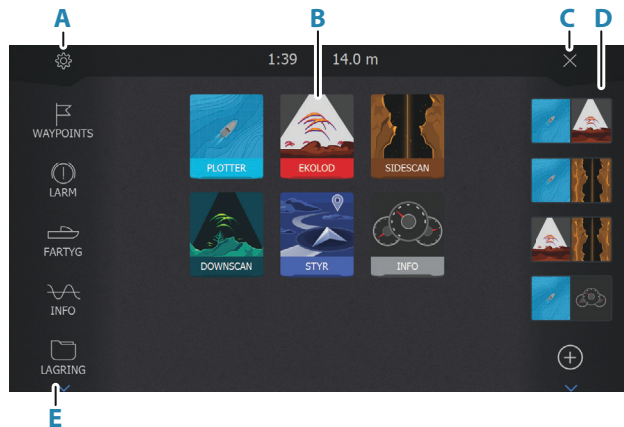
Läget Standby

I läget Standby slås ekolodet och skärmens och knapparnas bakgrundsbelysning av för att spara ström. Systemet fortsätter att köras i bakgrunden.

Du väljer standbyläget från dialogrutan Systemkontroller.

Du växlar från standbyläget till normal drift genom att trycka kort på strömknappen.

Startsidan



Du öppnar startsidan från valfri plats genom att trycka på knappen Sidor.

A Inställningar

Öppnar dialogrutan Inställningar. Använd den för att konfigurera systemet.

B Program

Välj en knapp om du vill öppna programmet som en helsidespanel.

Tryck och håll kvar en knapp om du vill visa förkonfigurerade alternativ för snabbsplittsidor för programmet.

C Stängningsknappen

Välj om du vill stänga startsidan och återgå till föregående aktiva sida.

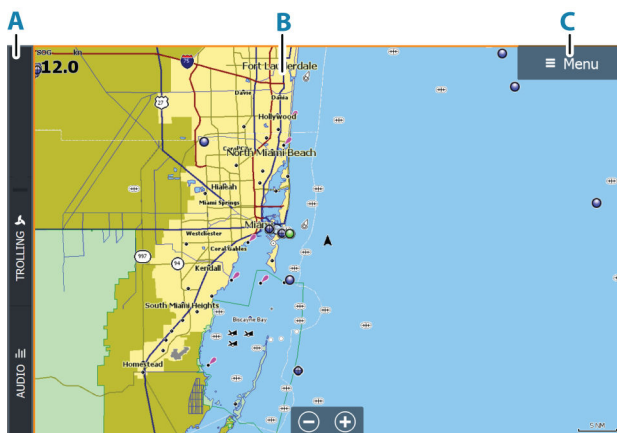
D Favoriter

Välj en knapp om du vill visa panelkombinationen.
Tryck och håll kvar på en favoritknapp om du vill öppna redigeringsläget för favoritpanelen.

E Verktygsfält

Välj en knapp för att öppna en dialogruta för att utföra en uppgift eller bläddra bland lagrad information.

Programsidor

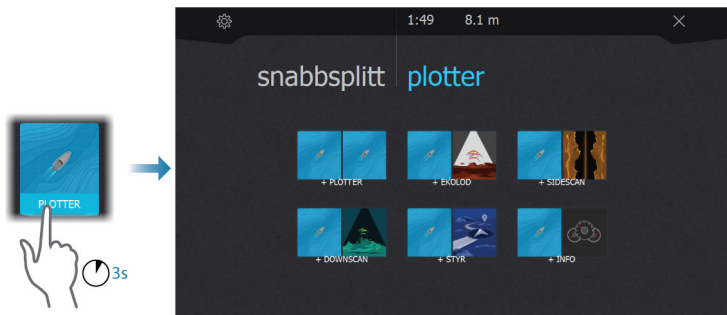


- A Kontrollpanel
- B Programpanel
- C Menyknapp

Fördefinierade delade sidor

En fördefinierad delad sida kan visa fler än en programsida på en panel.

Du kan justera delningen på en fördefinierad delningssida. Läs mer i *"Justering av delning på sidor med flera paneler"* på sida 24.



Favoritfält

I favoritfältet visas förkonfigurerade sidor och favoritsidor som du har gjort. Välj en knapp för favoritsida för att öppna sidan.

Favoritsidor kan vara enstaka sidor eller sidor med flera paneler.

I favoritfältet finns också verktyg för sidredigering. Alla favoritsidor kan ändras. Information om hur du lägger till och ändrar favoritsidor finns i "*Anpassa favoritsidor*" på sida 25.

Sidor med flera paneler

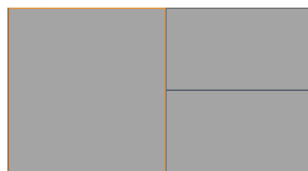
Du kan justera storleken för paneler på en sida med flera paneler i dialogrutan Systemkontroller. Läs mer i "*Justering av delning på sidor med flera paneler*" på sida 24.

På en sida med flera paneler kan bara en panel vara aktiv åt gången. Den aktiva panelen visas med en kantlinje.

Du har bara åtkomst till menyn för den aktiva panelen.



Sida med 2 paneler



Sida med 3 paneler

Menyer

För att visa en panelmeny:

- Välj knappen Meny

För att återgå till föregående menynivå:

- Välj menyalternativet Tillbaka

För att dölja panelmenyn:

- Dra menyn åt höger

Dialogrutan Systemkontroller

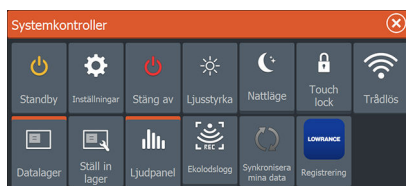
I dialogrutan Systemkontroller kan du snabbt komma åt olika systeminställningar.

Ikonerna som visas i dialogrutan varierar beroende på driftläge och ansluten utrustning.

För de funktioner som aktiveras och avaktiveras visas ett orange fält längs knappens överkant som indikation på att funktionen är aktiverad.

Visa dialogrutan genom att:

- trycka på strömknappen



Skärmbelysning

Ljusstyrka

Du kan växla mellan de förinställda nivåerna för bakgrundsbelysning genom att trycka kort på strömknappen.

Skärmens bakgrundsbelysning kan också justeras från dialogrutan Systemkontroller.

Nattläge

Nattläget kan aktiveras från dialogrutan Systemkontroller.

I nattläget optimeras färgpaletten för svagt ljus.

Låsa pekskärmen

Du kan tillfälligt låsa en pekskärm så att du inte oavsiktligt stör systemet.

Du kan låsa pekskärmen från dialogrutan Systemkontroller.

När du aktiverar pekskärmslåset kan du fortfarande hantera enheten med knapparna.

Du avaktiverar låsfunktionen genom att trycka på strömknappen.

Lowrance-mobilapp tillgänglig

Lowrance-mobilappen finns att ladda ner från Apple- och Play-appbutikerna.

Kolla appen i appbutiken för att se vilka versioner av operativsystemet som stöds.

Använd Lowrance-mobilappen för att:

- Registrera din enhet
- Få kundsupport för din enhet
- Få uppdaterade sjökort och offlinekartor
- Få tillgång till handböcker, guider och annat
- ladda ned programvaruuppdateringar
- Synkronisera waypoints, rutter och spår i molnet

Skärmdump

För att ta en skärmdump:

- Tryck samtidigt på knappen Sidor och strömknappen

Skärmbilder sparas i det interna minnet.

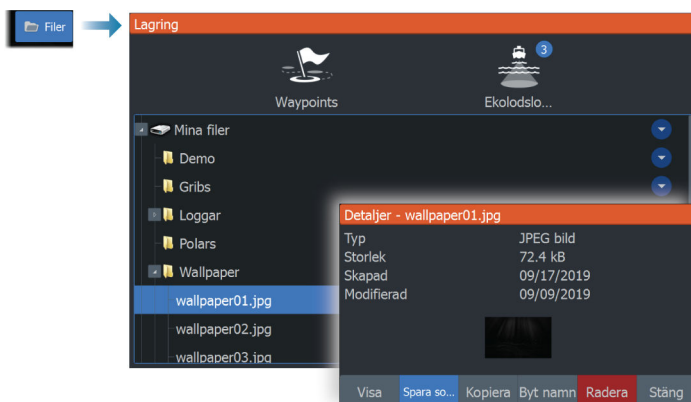
2

Anpassa ditt system

Anpassa startsidans bakgrund

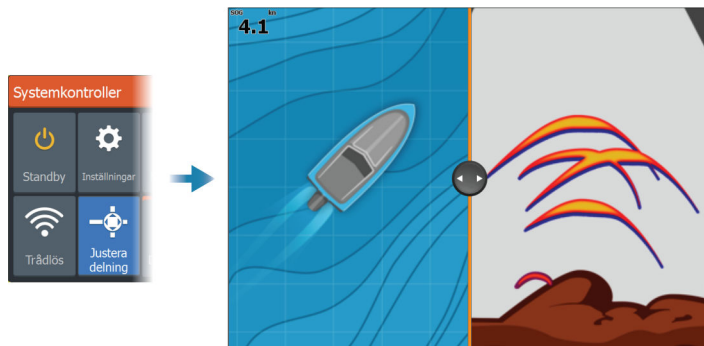
Startsidans bakgrund kan anpassas. Du kan välja någon av bilderna som finns i systemet eller använda en egen bild i formatet .jpg eller .png.

Bilderna kan hämtas från valfri plats som kan visas i filhanteraren. När en bild väljs som bakgrund kopieras den automatiskt till mappen Wallpaper (bakgrund).



Justering av delning på sidor med flera paneler

1. Öppna sidan med flera paneler
2. Öppna dialogrutan Systemkontroller
3. Välj alternativet Justera delning. Justeringsikonen visas på sidan med flera paneler.
4. Välj justeringsikonen för att flytta delningen till önskad position
5. Använd menyalternativen för att spara eller ignorera ändringarna.



Datalager

Du kan ha datainformation som lager på sidor för sjökort och ekolod. Datalagret ställs in individuellt för varje standardsida, favoritsidor och för förinställda delade sidor.

Informationen kan vara alla data som är tillgängliga på nätverket.

Du kan aktivera och avaktivera lager från dialogrutan Systemkontroller.



Redigera lagerdata

Använd knappen Ställ in lager i dialogrutan Systemkontroller för att redigera lagerdata.

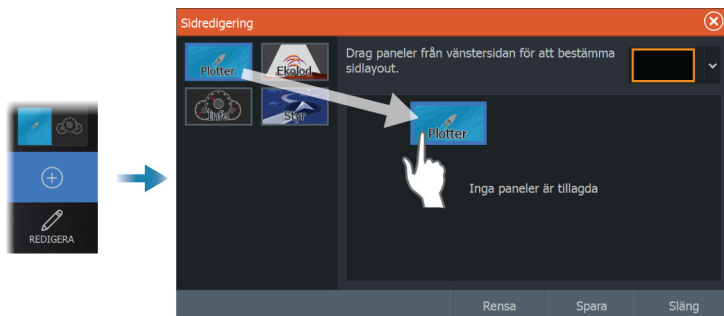
När du är i redigeringsläge väljer du ett datalager som ska redigeras och sedan gör du följande:

- använd menyalternativet för att ändra eller konfigurera data
- dra inforutan för lager för att flytta lagret

Anpassa favoritsidor

Lägga till nya favoritsidor

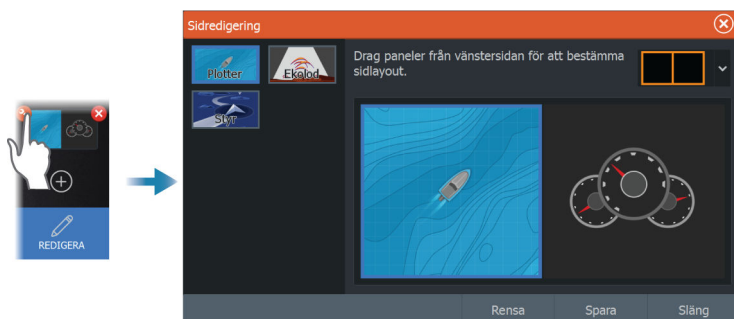
Använd ikonen Lägg till på startsidan om du vill lägga till en favoritsida. Dra och släpp de paneler du vill ta med på favoritsidan i dialogrutan Sidredigering.



Redigera favoritsidor

Välj redigeringsknappen på favoritpanelen och därefter:

- Välj X-ikonen på en favoritknapp om du vill ta bort sidan
- Välj verktygsikonen på en favoritknapp om du vill visa dialogrutan för sidredigering



Konfigurera snabbvalsknappen

Knapptryckningarna för snabbvalsknappen kan konfigureras. Läs mer i "*Systeminställningar*" på sida 197.

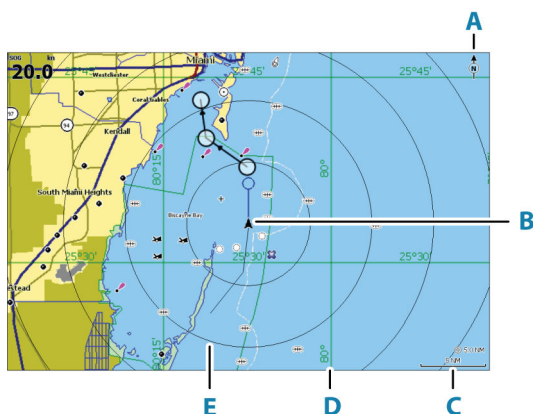
Aktivera eller inaktivera funktioner

En kompatibel enhet som ansluts till enheten bör identifieras automatiskt av systemet. Om så inte är fallet ska du aktivera funktionen från dialogrutan Avancerade inställningar. Läs mer i "*Avancerat*" på sida 200.

3

Plotter

Plotterpanelen



- A** Indikator för norr
- B** Fartyg
- C** Skala för sjökortsavstånd
- D** Rutnät*
- E** Avståndsringar*

* Valfria sjökortselement. Valfria sjökortselement kan slås på/av individuellt från dialogrutan för sjökortsinställningar.

Sjökortsdata

Systemet kan levereras med förladdade sjökort.

För ett fullständigt urval av stödda sjökort, besök webbplatsen för produkten.

→ **Notera:** Menyalternativen varierar beroende på vilket sjökort du använder.

Sjökort delas över Ethernet-nätverket, så du behöver bara ett sjökort per fartyg.

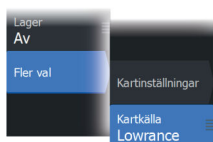
→ **Notera:** Systemet växlar inte automatiskt över till den förinlästa kartografin när du tar bort ett sjökort. Ett sjökort med låg

upplösning visas tills du sätter i sjökortet igen eller manuellt växlar tillbaka till den förinlästa kartografen.

Välja kartkälla

Tillgängliga kartkällor listas i menyn.

Om du har identiska kartkällor tillgängliga väljer systemet automatiskt sjökortet med flest detaljer för den region som visas.



Visa dubbla kartkällor

Om du har olika kartkällor tillgängliga kan du visa två olika källor samtidigt på en sida som har två plotterpaneler.

Aktivera varje kartsida och välj dess källa i menyn.

Fartygssymbol

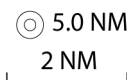
När systemet har ett giltigt GPS-positions-lås indikerar fartygssymbolen fartygets position. Om ingen GPS-position är tillgänglig innehåller fartygssymbolen ett frågetecken.

Om det inte finns någon kursinformation riktar fartygsikonen in sig själv med hjälp av KÖG (Kurs över grund).



Zooma sjökortet

Intervallet för avståndsskala och avståndsringar (när de är aktiverade) på sjökortet visas på plotterpanelen. Du ändrar skalan genom att zooma in eller ut sjökortet.



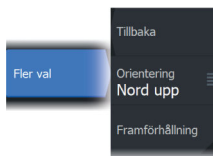
Panorera sjökortet

Du kan flytta sjökortet i valfri riktning på följande sätt:

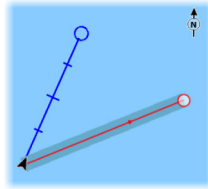
- Dra skärmen

Sjökortsorientering

Du kan specificera hur sjökortet ska roteras på panelen.

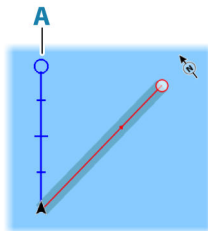


Nord upp



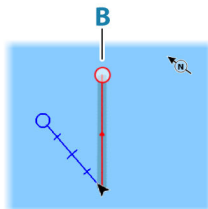
Visar sjökortet med nord uppåt.

Kurs upp



Visar sjökortet med fartygets kurs (**A**) riktad uppåt. Kursinformationen hämtas från en kompass. Om ingen kurs är tillgänglig används KÖG-värdet från GPS-enheten.

Bäring upp

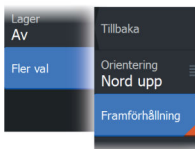


Plotterriktningen är beroende av om du navigerar eller inte:

- Vid navigering: önskad bäring (**B**) uppåtriktad
- Om du inte navigerar: den riktning som fartyget färdas i (KÖG) är uppåtriktad

Framförhållning

Flyttar fartygsikonen på panelen för att maximera vyn framför fartyget.

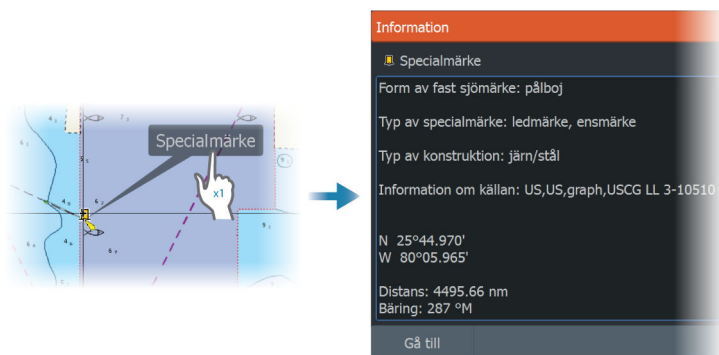


Visa information om sjökortselement

När du väljer ett sjökortselement, en waypoint, en rutt eller ett mål visas grundläggande information om det valda objektet. Om du

väljer sjökortselementets popupruta visas all tillgänglig information om det elementet. Du kan även aktivera dialogrutan med detaljerad information från menyn.

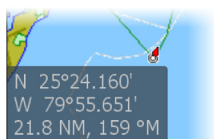
- **Notera:** Om du visar tillämpliga C-MAP-sjökort i systemet kan du välja marina objekt för att visa information om tjänster och tillgänglig multimediainformation (foton) som är kopplade till platsen eller objektet.
- **Notera:** Du måste aktivera popupinformationen i plotterställningarna om du ska kunna se grundläggande elementinformation.



Använda markören på panelen

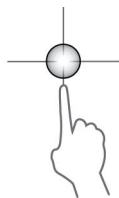
Som standard visas inte markören på panelen.

När du aktiverar markören visas markörens positionsfönster. När markören är aktiv följer inte panelen fartyget genom att panorera eller rotera.



Gå till markör

Du kan navigera till en vald position på bilden genom att placera ut markören på panelen och välja Gå till markör från menyn.



Markörhjälpsfunktionen

Med markörhjälpsfunktionen kan du finjustera markörens placering utan att hålla för detaljer med fingret.

Aktivera markören på panelen, håll sedan fingret mot skärmen så växlar markörsymbolen till en urvalscirkel som visas ovanför fingret.

Dra urvalscirkeln, utan att ta bort fingret från skärmen, till önskad position.

När du tar bort fingret från skärmen återgår markören till normal funktion.

Mäta avstånd

Du kan använda markören till att mäta avståndet mellan ditt fartyg och en vald position, eller mellan 2 punkter på plotterpanelen.

1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet till. Starta mätfunktionen från menyul
 - Mätikonerna visas med en dragen linje från fartygets mitt till markörens position, och avståndet visas i markörens informationsfönster.
2. Det går att byta position på mätpunkterna genom att dra endera ikonen medan mätfunktionen är aktiv.

→ **Notera:** Bärningen mäts alltid från den grå ikonen till den blå ikonen.

Funktionen för att börja mäta kan också startas utan en aktiv markör. Båda mätikonerna placeras då initialt ut vid fartygets position. Den grå ikonen följer med fartyget när det rör sig, medan den blå ikonen stannar kvar vid positionen som angavs när du aktiverade funktionen. Mätpunkterna kan sedan flyttas genom att dra endera ikonen.

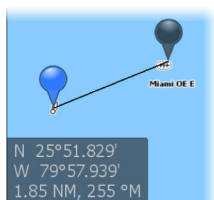
Avbryt mätfunktionen genom att välja alternativet Avsluta mätning.

Söka efter objekt på plotterpaneler

Du kan söka efter andra fartyg eller olika sjökortselement på en plotterpanel.

Aktivera markören på panelen för att söka från markörpositionen.

Om markören inte är aktiv söker systemet efter objekt från fartygets position.

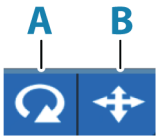




- **Notera:** Du måste ha ett abonnemang på SiriusXM Marine om du ska kunna söka efter bränslestationer.
- **Notera:** Du måste ha en AIS-mottagare ansluten för att kunna söka efter fartyg.

3D-sjökort

Med alternativet 3D får du en tredimensionell grafisk vy av land- och havskonturer.



- **Notera:** Alla typer av sjökort fungerar i 3D-läge, men utan 3D-kartografi för det aktuella området så visas sjökortet som platt.

När du väljer alternativet 3D-kartinställning visas ikonerna för rotation (**A**) och panorering (**B**) på plotterpanelen.

Styra visningsvinkeln

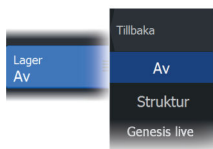
Du kan styra visningsvinkeln genom att välja rotationsikonen och sedan panorera plotterpanelen.

- Om du vill ändra riktning för visningen panorerar du horisontellt
 - Om du vill ändra lutningsvinkel panorerar du vertikalt
- **Notera:** När visningen är centrerad kring fartyget kan du bara justera lutningsvinkeln. Visningsriktningen styrs av inställningen för sjökortet. Läs mer i "*Sjökortsorientering*" på sida 28.

Panorera 3D-sjökortet

Du kan flytta sjökortet i valfri riktning genom att välja panoreringsikonen och sedan panorera i önskad riktning.

Om du vill återställa diagrammet till fartygets position använder du alternativet Tillbaka till fartyget.



Sjökortslager

Du kan lägga till lager på en plotterpanel.

När du har valt ett lager expanderas plottermenyn med grundläggande menyalternativ för det valda lagret.

Menyalternativen för lager beskrivs mer detaljerat i respektive avsnitt i den här användarhandboken.

Genesis live

→ **Notera:** Endast tillgängligt när du visar Lowrance- eller C-MAP-kartkälla.

Genesis live är en realtidsfunktion där enheten skapar ett lager med djupkurvor som mappas live utifrån ekolodningar. Ekolodningarna i Genesis live lagras och kan visas från enhetens minneskort.

Om du tar ut minneskortet eller om utrymmet tar slut avaktiveras funktionen och alternativet visas nedtonat på menyn.

- Ju fler passeringar över ett område som ingår i loggen med liveekolodningarna desto bättre resultat får du på Genesis live-kartorna.
- Genesis live är tillförlitligt upp till 20 knop.
- Genesis live kan spela in från en nätverksansluten givare.
- Data loggas och visas för enheten med minneskortet. Genesis live-kartor delas inte i nätverket.

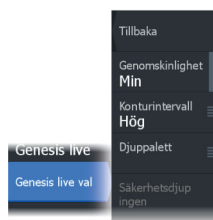
→ **Notera:** Genesis Live-data är inte justerade för tidvattenoffset.

Krav

Ett tomt minneskort eller ett minneskort med ledigt utrymme krävs för att spela in och överlagra Genesis Live.

→ **Notera:** Du bör inte använda sjökort för att spela in Genesis Live-data.

Menyalternativ för Genesis live



Genomskinlighet

Justerar genomskinligheten för lagret.

Konturintervall

Definierar tätheten för de djupkurvor som visas live.

Djuppalett

Styr färgpaletten som används till att färglägga djupområdena.

- Kartsynkronisering – Genesis live-lagret synkroniseras till samma palett som paletten för djupplottning på plottermenyn (under Kartinställningar, Visa, Djuppalett). Med det här alternativet kan du även definiera anpassade paletter på plottermenyn och använda dem på Genesis-lagret.
- Navigation – navigeringspaletten används.
- Djupskuggning – djupskuggningspaletten används.
- Papperskort – papperskortspaletten används.
- Säkerhetsskuggning – inställningen för säkerhetsdjup används till att skugga färger som är lägre än säkerhetsdjupet. Alternativet Säkerhetsdjup aktiveras också på Genesis live-menyn.

Säkerhetsdjup

Ställer in säkerhetsdjupet. Områden som är grundare än säkerhetsdjupet skuggas. Det här alternativet är bara tillgängligt om du har valt paletten Säkerhetsskuggning.

C-MAP-sjökort

Alla möjliga menyalternativ för C-MAP-sjökort beskrivs nedan. De funktioner och menyalternativ som är tillgängliga kan skilja sig åt beroende på vilka sjökort du använder. I det här avsnittet visas menyer från ett C-MAP-sjökort.

→ **Notera:** Ett menyalternativ är nedtonat om funktionen inte är tillgänglig för det sjökort som visas.

Tidvatten och strömmar för C-Map

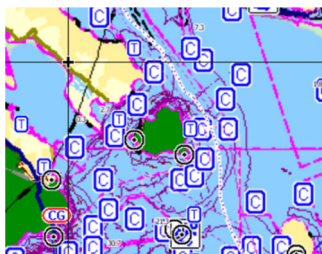
Systemet kan visa tidvatten och strömmar för C-MAP. Med den här informationen är det möjligt att förutsäga tid, nivå, riktning och

styrka för strömmar och tidvatten. Det är ett viktigt verktyg vid planering av en resa och navigering under resan.

När zoomintervallet är stort visas tidvatten och strömmar som en fyrkantig ikon med bokstaven **T** (tidvatten) eller **C** (ström). När du väljer en av ikonerna visas information om tidvatten eller strömmar för den platsen.

Du kan visa dynamiska data om strömmar genom att zooma in i ett område mindre än 1 sjömil. I den här skalan ändras ikonerna för strömmar till en animerad, dynamisk ikon där du även ser strömmens hastighet och riktning. Dynamiska ikoner visas i svart (snabbare än 6 knop), rött (mellan 2 och 6 knop), gult (mellan 1 och 2 knop) eller grönt (1 knop eller långsammare) beroende på den aktuella strömmen.

Om det inte förekommer någon ström (0 knop) indikeras det med en vit och fyrkantig ikon.



Statiska ikoner för strömmar och tidvatten



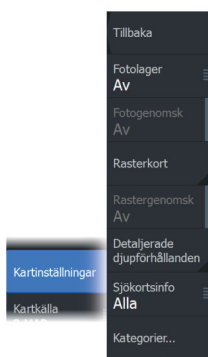
Dynamiska ikoner för strömmar

Specifika alternativ för C-MAP-sjökort

Fotolager

Med fotolager kan du visa satellitbilder av ett område som ett lager på sjökortet. Tillgängligheten för sådana bilder begränsas till vissa regioner och kartografiversioner.

Du kan visa fotolager i antingen 2D eller 3D.





Inget fotolager

Fotolager, endast land

Alla fotolager

Genomskinlighet för fotolagret

Du kan ställa in genomskinlighet för fotolagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av fotot.



Minsta genomskinlighet



Genomskinlighet 80

Rasterkort

Ändrar vyn så att den ser ut som ett traditionellt papperssjökort.

Rastergenomskinlighet

Styr rasterbildens genomskinlighet.

Högupplöst batymetri

Aktiverar och inaktiverar högre koncentration av konturlinjer.

Sjökortsinformation

- Full – visar all tillgänglig information för det sjökort som används.
- Medium – visar minsta mängden information som krävs för navigering.
- Låg – visar grundläggande informationsnivå som inte kan tas bort, och som omfattar information som krävs i alla geografiska områden. Avses inte vara tillräcklig för säker navigering.

Sjökortskategorier

Flera kategorier och underkategorier ingår. Du kan slå på/av dem individuellt beroende på vilken information du vill se.

Kategorierna i dialogrutan beror på vilka sjökort som används.

Skuggad relief

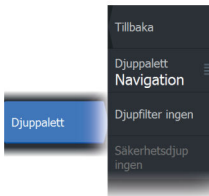
Skuggar bottenterrängen.

Inga konturer

Tar bort konturlinjerna från sjökortet.

Djuppalett

Styr djuppaletten som används på kartan.



Djupfilter

Filtrerar bort djupvärden som är grundare än den valda gränsen för djupfiltret.

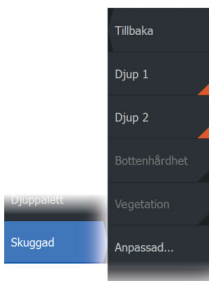
Säkerhetsdjup

På sjökort används olika toner av blått för att skilja mellan grunt och djupt vatten. När du har aktiverat djuppaletten för säkerhetsskuggning anger du önskad gräns för säkerhetsdjup och färg/skuggning för olika djup.

Skuggning

Skuggar olika bottenområden beroende på den valda skuggningskategorin.

→ **Notera:** Skuggning av struktur och vegetation kan inte användas på C-MAP-sjökort.

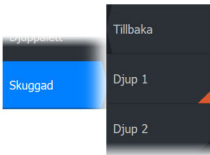
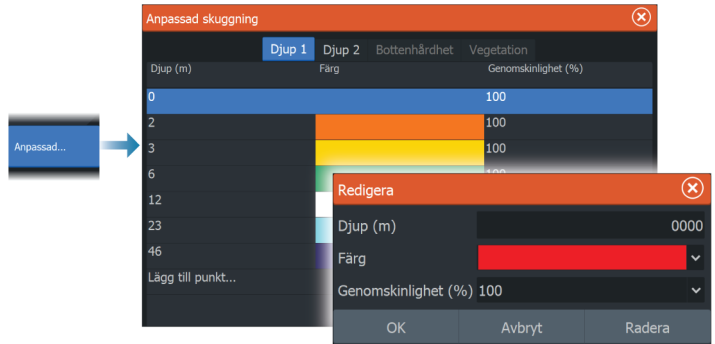


Djup 1 och Djup 2

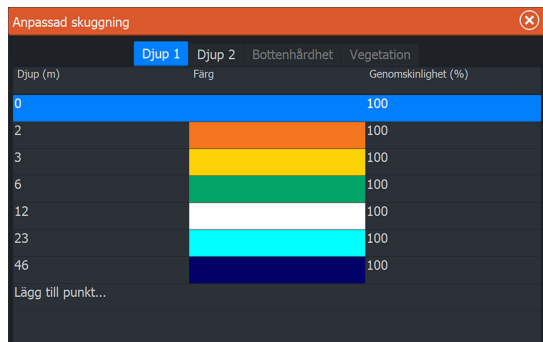
Förinställningar av djup som skuggar olika djup i olika färger.

Anpassa

Markera en rad i dialogrutan Anpassad skuggning eller alternativet Lägg till punkt för att öppna dialogrutan Redigera. I dialogrutan Redigera väljer du ett fält (djup, färg eller genomskinlighet) för att ange djupets tröskel, färg eller genomskinlighet på färgskuggningen.



I det följande exemplet är vattendjupet från 5 till 10 meter skuggat i gult på sjökortet när Djup 1 är den valda skuggningen i menyn.



3D-förstoring

Grafiska inställningar som bara är tillgängliga i 3D-läge. Förstoring är en multipel som tillämpas på utritade höjder för kullar på land, eller bottenränkor i vatten så att de ser högre eller djupare ut.

→ **Notera:** Det här alternativet är nedtonat om data inte finns tillgängliga på det isatta sjökortet.

Genesis-lager

Med Genesis-lagret visas högupplösta konturer som skickats in av Genesis-användare och som har genomgått en kvalitetskontroll.

Med det här alternativet kan du lägga till och ta bort Genesis-lagret på kartbilden.

Endast tillgängligt om C-MAP-kartan innehåller data för Genesis-lager.

Navionics-sjökort

Vissa Navionics-funktioner kräver aktuella data från Navionics. För de funktionerna visas ett meddelande om att funktionen är otillgänglig om inte rätt Navionics-plottrar eller -sjökort sitter i. Mer information om vad som krävs för de funktionerna finns på www.navionics.com.

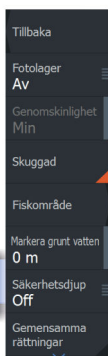
Du kan också få ett meddelande om du försöker använda en begränsad funktion när Navionics-sjökortet inte är aktiverat. Kontakta Navionics om du vill aktivera sjökortet.

Specifika alternativ för Navionics-sjökort

Fotolager

Med fotolager kan du visa satellitbilder av ett område som ett lager på sjökortet. Tillgängligheten för sådana bilder begränsas till vissa regioner och kartografiversioner.

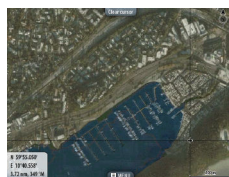
Du kan visa fotolager i antingen 2D eller 3D.



Inget fotolager



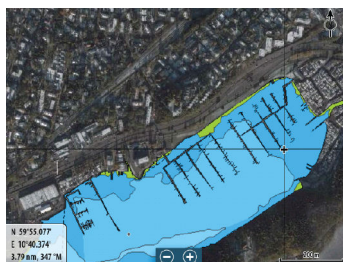
Fotolager, endast land



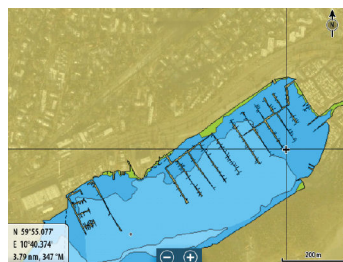
Alla fotolager

Genomskinlighet för fotolagret

Du kan ställa in genomskinlighet för fotolagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av fotot.



Minsta genomskinlighet



Största genomskinlighet

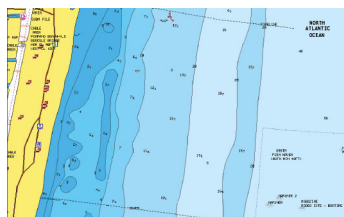
Skuggning på sjökort

Med skuggning läggs terränginformation till på sjökortet.

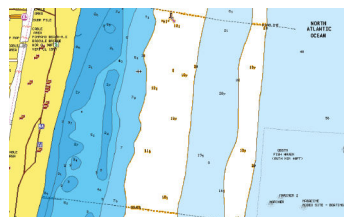
Fiskeområde

Välj ett djupområde som Navionics ska fylla i med vit färg.

Med den här funktionen kan du framhäva specifika djupområden i fisesyfte. Områdets noggrannhet begränsas av tillgängliga sjökortsdata, så om sjökortet endast har 5-metersintervall för konturlinjer så avrundas skuggningen till närmast tillgängliga konturlinje.



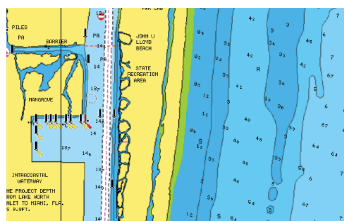
Inget framhävt djupområde



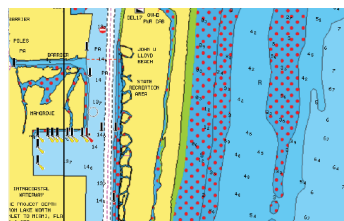
Framhävt djupområde: 6 m–12 m

Grunt vatten

Det här framhäver områden med grunt vatten med djup mellan 0 och det angivna värdet (upp till 10 meter/30 fot).



Grunt vatten markeras inte



Grunt vatten markeras: 0–3 m

Säkerhetsdjup

På sjökorten från Navionics används olika toner av blått för att skilja mellan grunt och djupt vatten.

Säkerhetsdjupet, som kan ställas in, visas utan blåtoner.

→ **Notera:** Den inbyggda Navionics-databasen innehåller data ned till 20 m, därefter visas allt i vitt.

Gemensamma rättningar

Aktiverar sjökortslagret med Navionics-redigeringar. Det här är information eller redigeringar från användare som överförts till Navionics-gemenskapen och gjorts tillgängliga på Navionics-sjökort. Mer information finns i Navionics-dokumentationen som medföljde sjökortet och på Navionics webbplats: www.navionics.com.

SonarChart

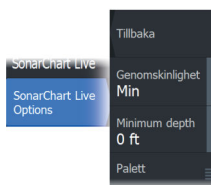
Systemet stödjer funktionen Navionics SonarChart.

SonarChart visar en batymetrisk karta med högupplösta konturdetaljer och vanliga navigationsdata. Mer information finns på www.navionics.com.

SonarChart Live

SonarChart Live är en funktion i realtid som innebär att enheten skapar ett lager av djupkurvor utifrån dina egna ekolodningar.

När du väljer SonarChart Live-lager utökas menyn med alternativ för SonarChart Live.



Genomskinlighet

SonarChart Live lager visas ovanpå andra sjökortsdata. Sjökortsdata täcks helt med minsta genomskinlighet. Justera genomskinligheten för att göra sjökortsinformationen synlig.

Minimidjup

Justerar det SonarChart Live-rendering betraktar som säkerhetsdjupet. Det här påverkar färgningen av SonarChart Live-området. När fartyget närmar sig säkerhetsdjupet går SonarChart Live-området gradvis från grått/vitt till rött.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

SCL-historik

Välj för att visa tidigare registrerade data på kartlagret.

→ **Notera:** SonarChart Live registrerar inte medan SCL-historikfiler visas.

SC-täthet

Styr tätheten för konturerna på SonarChart och SonarChart Live.

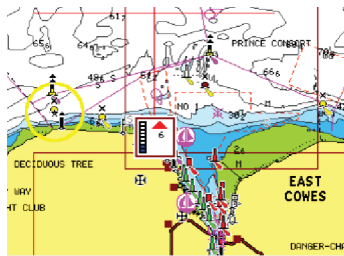
Färgad sjöbotten

Slår PÅ/AV alternativet att färga sjöbotten röd.

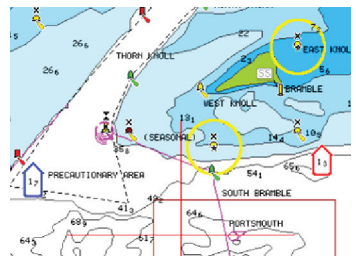
Dynamiska ikoner för tidvatten och strömmar i Navionics

Visar tidvatten och strömmar med en mätare och en pil istället för de diamantikoner som används för statisk information om tidvatten och strömmar.

De data om tidvatten och strömmar som är tillgängliga i Navionics-sjökort gäller specifika datum och tidpunkter. Systemet animerar pilarna och/eller mätarna så att de visar förändringar av tidvatten och strömmar över tid.



Dynamisk information om tidvatten



Dynamisk information om strömmar

Följande ikoner och symboler används:

Aktuell hastighet

Pilens längd beror på hastigheten, och symbolen roteras enligt flödesriktningen. Flödeshastigheten visas inuti pilsymbolen. Den röda symbolen används när strömhastigheten ökar, och den blå symbolen används när strömhastigheten minskar.

Tidvattenshöjd

Mätaren har 8 etiketter och ställs in enligt det absoluta max-/minvärdet för den aktuella dagen. Den röda pilen används när tidvattnet stiger och den blå pilen används när tidvattnet sjunker.



→ **Notera:** Alla numeriska värden visas i enheter som användaren ställt in i systemet (måttenheter).

Stenfilter

Döljer identifierade stenar på sjökortet under ett angivet djup. På så sätt får du bättre överblick i områden där det förekommer många stenar under fartygets djupgående.

Djupkontur

Anger vilka konturer som visas på sjökortet ned till det angivna säkerhetsdjupet.

Presentation

Visar information om marina sjökort, som symboler, färger på sjökortet och terminologi för antingen internationell eller amerikansk presentation.

Sjökorts texter

Avgör vilken områdesinformation, som namn på platser eller kommentarer, som ska visas.

Sjökortsinfo

Här kan du få olika nivåer av geografisk lagerinformation.

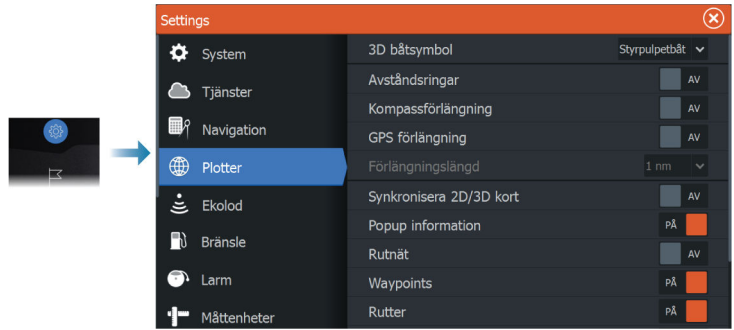
Enkel vy

Förstoringsglas som ökar storleken på text och sjökortsobjekt.

→ **Notera:** Det finns ingen symbol på sjökortet som indikerar när den här funktionen är aktiv.

Plotterinställningar

Alternativen i dialogrutan för plotterinställningar beror på vilken kartkälla som är vald i systemet.



3D båtsymbol

Anger vilken ikon som ska användas på 3D-sjökort.

Avståndsringar

Du kan använda avståndsringar till att visa avstånd mellan fartyget och andra objekt på panelen.

Avståndsskalan ställs in automatiskt i systemet så att den passar panelens skala.

Förlängningslinjer

Kompassförlängning och Kursförlängning

Anger om kompass- och kursförlängningslinjerna för ditt fartyg ska visas eller döljas.

Förlängningslängd

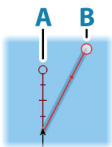
Anger längden för kurs- och förlängningslinjerna för ditt fartyg. Om du vill ställa in längder för förlängningslinjer för andra fartyg som visas som AIS-mål kan du läsa AIS-*"Kursförlängning"* på sida 155.

A: Kurs

B: Kurs över grund (KÖG)

Längden på förlängningslinjerna anges antingen som ett fast avstånd eller visar den sträcka som fartyget färdas under den valda tidsperioden. Om inga alternativ ställs in för fartyget visas inga förlängningslinjer.

Ditt fartygs kurs baseras på information från den aktiva kurssensorn och KÖG baseras på information från den aktiva GPS-sensorn.



SonarChart Live tidvattenkorrigering

När tidvattenkorrigeringen är vald använder den information från närliggande tidvattenstationer (om tillgänglig) för att justera djupvärden som SonarChart Live använder då ekolodet loggas.

Synkronisera 2D/3D kort

Länkar positionen som visas på ett sjökort med positionen på det andra sjökortet när en 2D- och en 3D-vy visas bredvid varandra.

Popup information

Avgör om grundläggande information för panelobjekt ska visas när du väljer objektet.

Rutnät

Aktiverar/avaktiverar visning av rutnät för longitud och latitud på panelen.

Waypoints

Aktiverar/avaktiverar visning av waypoints på sjökort.

Rutter

Aktiverar/avaktiverar visning av rutter på sjökort.

Spår

Aktiverar/inaktiverar visning av spår på sjökort.

→ **Notera:** Om du vill visa spår på sjökortspanelen måste du aktivera både alternativet Visa i dialogrutan Spår och spåralternativet i dialogrutan för sjökortsinställningar. Läs mer i "*Redigera eller ta bort spår*" på sida 56.

Dölj kort

→ **Notera:** Det här alternativet är endast tillgängligt när Lowrance-sjökort visas.

Om alternativet är PÅ visas inte sjökortet (bakgrunden) på sjökortspanelen. I stället visas fartyget, fartygets förlängningar, waypoints och rutter på en vit bakgrund.

Waypoints, rutter, spår

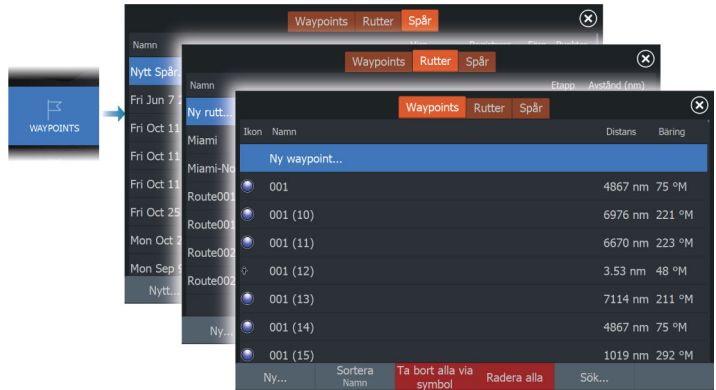
Öppnar dialogrutan Waypoints, rutter och spår där dessa objekt kan skapas, redigeras, tas bort och sökas efter.

4

Waypoints, rutter och spår

Dialogrutor för waypoints, rutter och spår

I de här dialogrutorna har du tillgång till avancerade redigeringsfunktioner och inställningar för de här objekten.



Använda synkroniseringsfunktionen

Du kan använda en webbläsare för att logga in på www.letsembark.io eller så kan du logga in på ditt Lowrance-appkonto från din mobila enhet eller surfplatta för att hantera (skapa ny, ändra, flytta och ta bort):

- Waypoints
- Rutter
- Spår

Använd alternativet Synkronisera mina data i MFD för att synkronisera mellan MFD och ditt Lowrance-appkonto.

Krav

- Ett konto i Lowrance-mobilappen
- **Notera:** Dina kontouppgifter för C-MAP Embark eller C-MAP-appen kan användas för att logga in på mobilappen. Du behöver inte skapa ett separat konto för mobilappen.

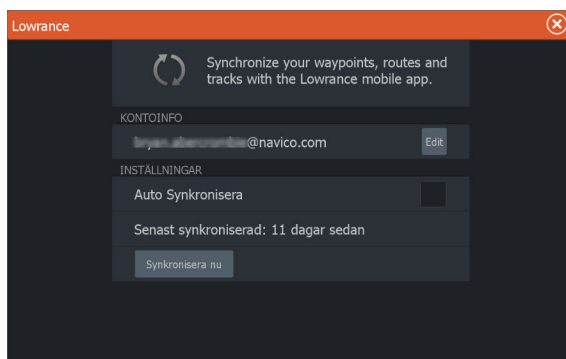
- När du ska synkronisera måste enheten vara ansluten till internet. Information om att ansluta enheten till internet finns i *"Internetanslutning"* på sida 166.

Synkronisering

Om du vill synkronisera MFD-data och kontodata för Lowrance-appen (inklusive data på www.letsembark.io) öppnar du funktionen Synkronisera mina data i dialogrutan Systemkontroller eller dialogrutan Tjänstinställningar.

Efter inloggning i systemet informerar systemet om när den senaste synkroniseringen inträffade och följande alternativ är tillgängliga:

- Redigera – använd för att ändra inloggningsuppgifter
- Auto Synkronisera – synkronisering sker regelbundet i bakgrunden när du är ansluten till internet
- Synkronisera nu – synkronisering utförs omedelbart



Waypoints

Om waypoints

En waypoint är ett märke som användaren placerar ut på en:

- plotter
- ekolodsbild
- radarbild
- styrpanel

Varje waypoint har en exakt position med koordinater för latitud och longitud.

En waypoint som placeras ut från ekolodsbilden har förutom positionsinformation även ett djupvärde.

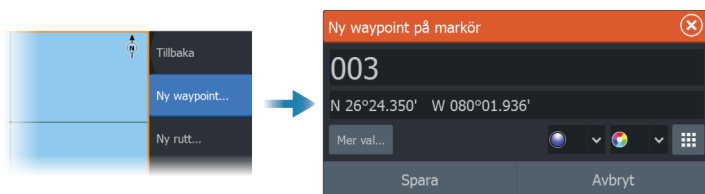
En waypoint används till att märka ut en position du kanske vill återvända till. Två eller flera waypoints kan även kombineras till en rutt.

Spara waypoints

Spara en waypoint på markörpositionen om den är aktiv. Om den inte är aktiv sparas den på fartygets position på panelen.

Om du vill spara en waypoint:

- Tryck på knappen Waypoint. Tryck en gång för att öppna dialogrutan Ny waypoint. Tryck två gånger för att spara en waypoint omedelbart.
- Välj alternativet för ny waypoint i menyn



Ikonen Ny waypoint

När den väljs öppnas dialogrutan med alternativ för waypoint-symbol. När du väljer en waypoint-symbol skapas en waypoint med den valda symbolen vid markörens eller fartygets position. Enheten kommer ihåg ditt senaste val. Nästa gång du skapar en ny waypoint öppnas samma dialogruta. En waypoint skapas med den symbol du väljer.

Istället för att välja en symbol kan du välja menyknappen i det nedre högra hörnet för att återgå till föregående Ny waypoint-dialogruta. Enheten kommer ihåg valet, och nästa gång du skapar en ny waypoint visas dialogrutan Ny waypoint.

Flytta en waypoint

Du kan flytta en waypoint från positionen om den är aktiv och om du har valt waypointen i menyn.

Om du vill flytta en waypoint till en ny position väljer du menyalternativet Flytta waypoint och väljer sedan den nya waypointplatsen på bilden.

Om du vill spara waypointen på den nya positionen väljer du menyalternativet Slutför flyttning

Redigera en waypoint

Du kan redigera all information om en waypoint i dialogrutan Redigera waypoint.

Dialogrutan inaktiveras genom att du väljer waypointen och sedan väljer redigera på menyn.

Du kan även öppna dialogrutan från verktyget Waypoints på startsidan.

Radera waypoints

Du kan radera en waypoint genom att välja menyalternativet Radera när waypointen är aktiverad på panelen.

Du kan också radera en waypoint genom att markera den i dialogrutan Rutter och sedan ta bort den i dialogrutan Redigera waypoint.

Du kan radera alla waypoints eller waypoints efter symboler från systemet via dialogrutan Waypoints.

Du kan radera MÖB-waypointer på samma sätt.

Du kan säkerhetskopiera dina waypoints, rutter och spår innan du raderar dem, se "*Underhåll*" på sida 178.

Waypoint för man över bord

Om en nödsituation skulle uppstå kan du spara en waypoint för man över bord (MÖB) vid fartygets aktuella position.

Skapa en MÖB

För att skapa en waypoint för man över bord (MÖB):

- Tryck på zooma in (+) och zooma ut (-) samtidigt

När du aktiverar MÖB-funktionen utförs följande åtgärder automatiskt:

- En MÖB-waypoint placeras ut vid fartygets position
- Visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring fartygets position
- Systemet visar navigeringsinformation tillbaka till MÖB-waypointen

Det går att skapa flera MÖB-waypoints. Fartyget visar fortsatt navigeringsinformation till den första MÖB-waypointen. Navigering till efterföljande MÖB-waypoints måste utföras manuellt.

Ta bort en MÖB

En MÖB-waypoint kan tas bort från menyn när MÖB är aktiverad.



Avbryta navigering till MÖB

Systemet fortsätter att visa navigeringsinformation till MÖB-waypointen tills du avbryter navigeringen från menyn.

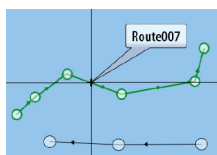
Larminställningar för waypoints

Du kan ställa in en larmradie för varje enskild waypoint du skapar. Larmet ställs in i dialogrutan Redigera waypoint.

→ **Notera:** Du måste ange PÅ för waypointens radielarm i larmdialogrutan om du vill att ett larm ska utlösas när ditt fartyg kommer närmare än den definierade radien. Mer information finns i "Dialogrutan Larm" på sida 165.

Rutter

Om rutter

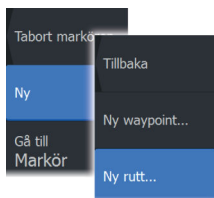


En rutt består av en serie ruttpunkter som anges i den ordning du vill navigera mellan dem.

När du väljer en rutt på plotterpanelen visas den i grönt, och ruttens namn visas också.

Skapa en ny rutt på plotterpanelen

1. Aktivera markören på plotterpanelen
2. Välj alternativet Ny rutt från menyn
3. Placera ut den första waypointen på plotterpanelen
4. Fortsätt att placera ut nya ruttpunkter på plotterpanelen tills ruten är färdig
5. Spara ruten genom att välja alternativet Spara från menyn.



Redigera en rutt från plotterpanelen

1. Välj ruten så att den blir aktiv.
2. Välj ruttredigeringsalternativet från menyn.

3. Placera ut den nya ruttpunkten på plotterpanelen:
 - Om du placerar den nya ruttpunkten på en etapp läggs en ny punkt till mellan de befintliga ruttpunkterna.
 - Om du placerar den nya ruttpunkten utanför rutten läggs den nya ruttpunkten till efter den sista punkten längs rutten.
 4. Dra en ruttpunkt till en ny position.
 5. Spara rutten genom att välja alternativet Spara från menyn.
- **Notera:** Menyn ändras beroende på det valda redigeringsalternativet. Alla redigeringar bekräftas eller avbryts från menyn.

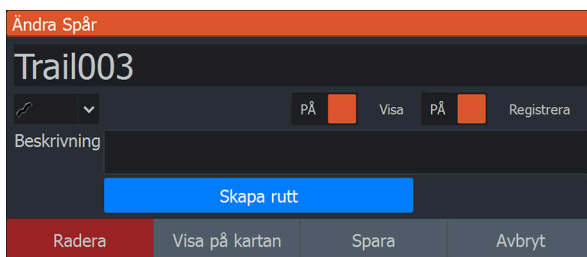
Skapa rutter från befintliga waypoints

En ny rutt kan skapas genom att kombinera befintliga waypoints från dialogrutan Rutter. Dialogrutan aktiveras med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan fliken Rutter.

Konvertera spår till rutter

Du kan konvertera ett spår till en rutt i dialogrutan för Redigera spår. Du öppnar den här dialogrutan genom att aktivera spåret och sedan välja spårets popupruta, eller via menyalternativet Spår.

Du kan även öppna dialogrutan Redigera spår genom att välja verktyget Waypoints på startsidan, sedan fliken Spår och sedan välja spåret i dialogrutan Spår.



Hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

Med funktionerna hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing föreslås nya ruttpunkter utifrån informationen på kartan och fartygets storlek. Innan du kan börja använda de här funktionerna måste du ange båtens säkerhetsdjup, bredd och höjd i systemet. Dialogrutan med båtinställningar visas automatiskt om den här

informationen saknas när du startar funktionen. För att ange fartygsinställningar, se "*Systeminställningar*" på sida 197.

- **Notera:** Det går inte att starta hamn-till-hamn Autorouting eller Easy Routing om en av de valda ruttpunkterna är belägen i ett osäkert område. Då visas ett varningsmeddelande, och du måste flytta den aktuella ruttpunkten till ett säkert område för att kunna fortsätta.
 - **Notera:** Om det inte finns någon kompatibel kartografi är menyalternativen hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing inte tillgängliga. Kompatibla kartografier är bl.a. C-MAP MAX-N+, Navionics+ och Navionics Platinum. Du hittar en komplett förteckning med tillgängliga sjökort på www.c-map.com och www.navionics.com.
1. Placera minst två ruttpunkter på en ny rutt, eller öppna en befintlig rutt i redigeringsläge.
 2. Välj menyalternativet Hamn-till-hamn Autorouting följt av:
 - Hela rutten – om du vill att systemet ska lägga till nya ruttpunkter mellan den första och den sista ruttpunkten längs den öppna rutten.
 - Val – om du vill välja de ruttpunkter som definierar gränserna för den automatiska ruttdragningen manuellt. Valda ruttpunkter visas i rött.
 - Du kan bara välja två ruttpunkter och systemet bortser från eventuella ruttpunkter mellan din valda start- och slutpunkt.
 3. Välj alternativet Acceptera när du vill starta den automatiska ruttdragningen.
 4. När den automatiska ruttdragningen är slutförd visas rutten i förhandsgranskningsläge, och delsträckorna är färgkodade efter säkra och osäkra områden.
 - Med Navionics används rött (osäkert) och grönt (säkert), medan C-MAP har rött (osäkert), gult (farligt) och grönt (säkert).
 5. Du kan flytta ruttpunkter i förhandsgranskningsläget vid behov.
 6. Välj alternativet Behåll om du vill behålla ruttpunkternas positioner.
 7. Upprepa steg 2 (val) och steg 3 om du vill att systemet automatiskt ska positionera ruttpunkter för andra delar av rutten.

Exempel på hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

- Alternativet Hela rutten används när du väljer den första och sista ruttpunkten.



Första och sista ruttpunkten



Resultat efter automatisk ruttdragning

- Alternativet Val används när du vill använda Autorouting för en del av en rutt.



Två ruttpunkter valda



Resultat efter automatisk ruttdragning

Dialogrutan Redigera rutt

Du kan hantera rutter och ruttpunkter och ändra ruttegenskaper i dialogrutan Redigera rutt. Du aktiverar dialogrutan genom att välja en aktiv rutts popurruta eller via menyn genom att välja rutten och sedan alternativet Info.

Du kan också öppna dialogrutan med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan välja en rutt i dialogrutan.

Välj en ruttpunkt i redigeringsdialogrutan för att infoga en ny ruttpunkt efter den eller ta bort ruttpunkten.

Välj visningsalternativet om du vill visa rutten på kartan.

Redigera rutt

Route001

PÅ Visa

Etapp	Waypoint	Avstånd (nm)	Bäring (°M)
0	Rpt001	57.5	225
1	Rpt002	30.0	99
2	Rpt003	28.8	120
3	Rpt004	17.8	65

Ta bort

Radera rutter

Du kan radera en rutt genom att välja menyalternativet Radera när rutten är aktiverad på panelen.

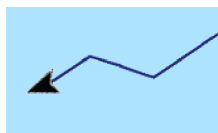
Du kan också radera en rutt genom att markera den i dialogrutan Rutter och sedan ta bort den i dialogrutan Redigera rutt.

Du kan radera alla rutter från systemet via dialogrutan Rutter.

Du kan säkerhetskopiera dina waypoints, rutter och spår innan du raderar dem, se "*Underhåll*" på sida 178.

Spår

Om spår



Spår är en grafisk presentation av fartygets historiska väg. De gör också att du kan följa båtens tidigare färdväg. Spår kan konverteras till rutter från dialogrutan Redigera.

När systemet levereras från fabriken är det inställt på att automatiskt spåra och rita fartygets rörelser på plotterpanelen. Systemet fortsätter att lagra spår tills längden överskrider det maximala antalet punkter, och därefter skrivs de äldsta punkterna över.

Den automatiska spårningsfunktionen kan avaktiveras i dialogrutan Spår.

Skapa ett nytt spår

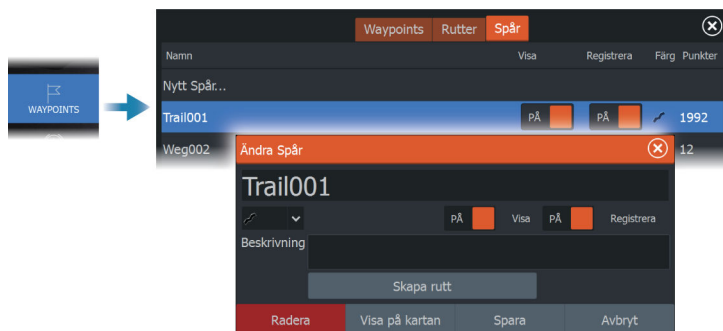
Du kan starta ett nytt spår från dialogrutan Spår. Dialogrutan aktiveras med hjälp av verktyget Waypoints på startsidan och sedan fliken Spår.

Redigera eller ta bort spår

Använd dialogrutan Redigera spår om du vill redigera eller ta bort ett spår.

Öppna dialogrutan Redigera spår genom att:

- välja spår på sjökortet och sedan spårets popup-fönster
- välja spår på sjökortet och sedan spåret i meny
- välja spåret i dialogrutan Spår



Spårinställningar

Spår består av en serie punkter som är sammankopplade via linjesegment vars längd beror på loggfrequensen.

Du kan välja att placera ut spårpunkter baserat på tid, distans eller genom att låta systemet placera ut en spårpunkt automatiskt när en kursändring registreras.

→ **Notera:** Alternativet Spår måste även ha värdet På i dialogrutan med panelinställningar om det ska visas.



The screenshot shows the application interface with the 'Spår' menu selected. The main window displays a list of tracks and a settings pop-up.

Waypoints		Rutter		Spår	
Namn	Visa	Registrera	Färd		
Nytt Spår...					
Track001	PÅ	AV			
Trail002	PÅ	PÅ			

Typ av plottning	Auto
Distans	1,00 nm
Tidsperiod	5 sek

Buttons: Nytt..., Inställningar

5

Navigera

Om navigering

Med systemets navigeringsfunktion kan du navigera till markörpositionen, till en waypoint eller längs en fördefinierad rutt.

Om en autopilot ingår i systemet kan du ställa in så att den navigerar fartyget automatiskt.

Information om att placera ut waypoints och skapa rutter finns i "*Waypoints, rutter och spår*" på sida 47.

Styrpanel

Styrpanelen kan användas för att visa information när du navigerar.



- A** Datafält
- B** Fartygets kurs
- C** Bäring till waypoint
- D** Målpunkt
- E** Bäringslinje med tillåten kursavvikelse
När du färdas längs en rutt visar bäringslinjen den tänkta kursen från en waypoint till nästa. När du navigerar mot en waypoint (markörposition, MÖB eller en angiven latitud och longitud) visar bäringslinjen den tänkta kursen från den punkt där navigeringen startades till waypointen.

- F** Fartygssymbol
Visar distans och bäring relativt till den avsedda kursen. Om XTE (max avstånd till rutt) överstiger den definierade XTE-gränsen visas detta med en röd pil samt avståndet till spårinjen.
Läs mer i "*XTE-gräns*" på sida 62.

Navigera till markörpositionen

Du kan starta navigering till markörpositionen på valfri plotter-, radar- eller ekolodspanel.

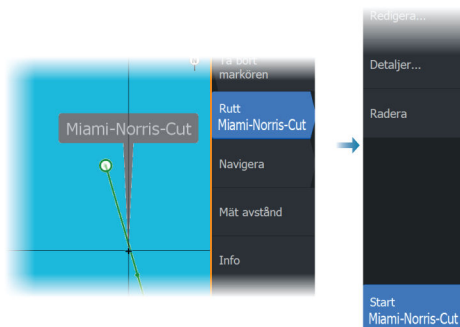
Placera markören på önskad plats på panelen och välj alternativet Gå till markör i menyn.

- **Notera:** Menyalternativet Gå till markör är inte tillgängligt om du redan navigerar.

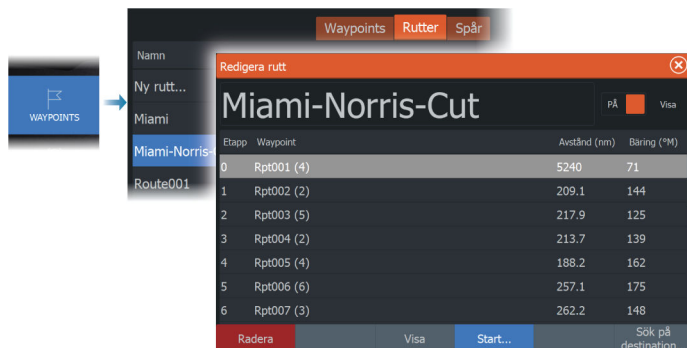
Navigera längs en rutt

Du kan börja navigera längs en rutt från:

- sjökortspanelen



- styrpanelen
- ruttdialogen



När du visar en ruttnavigering utökas menyn med alternativ för att avbryta navigeringen, för att hoppa över en waypoint och för att starta om rutten från fartygets aktuella position.

Starta en rutt från plotterpanelen

Aktivera en rutt på panelen och välj alternativet för ruttnavigering från menyn.

Du kan välja en ruttpunkt om du vill börja navigera från den valda positionen.

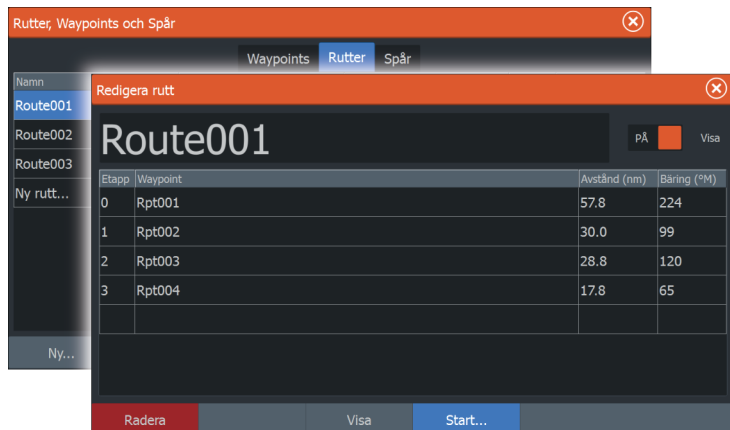
Starta en rutt från styrpanelen

Välj alternativet Starta rutt på menyn och välj sedan den rutt du vill navigera i dialogrutan Välj rutt.

Starta en rutt från dialogrutan Redigera rutt

Du kan starta navigeringen från dialogrutan Redigera rutt. Aktivera dialogen genom att:

- Välja verktyget Waypoint från startsidan och sedan fliken Rutter
- Välja alternativet Ruttinformation från menyn



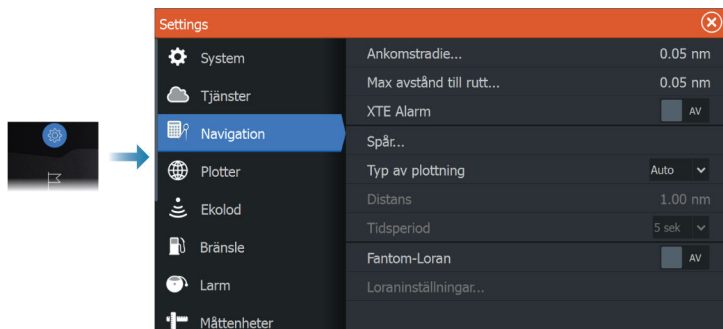
Navigera med autopiloten

När du börjar navigera i ett system med autopilot uppmanas du att ställa in autopiloten i navigeringsläge.

Om du väljer att inte aktivera autopiloten kan du ställa in autopiloten i navigeringsläge senare.

Mer information om autopilotens funktioner finns i *"Trollingmotorns autopilot"* på sida 118.

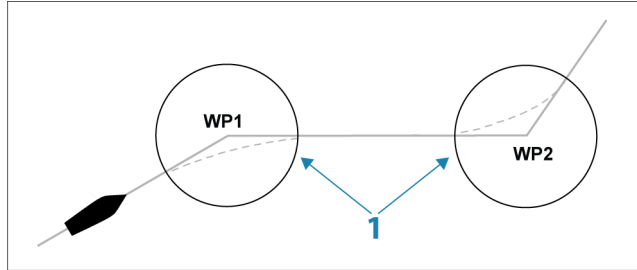
Navigeringsinställningar



Ankomstradie

Ställer in en osynlig cirkel kring destinationens waypoint. Fartyget anses ha anlänt vid waypointen när det befinner sig inom den här radien.

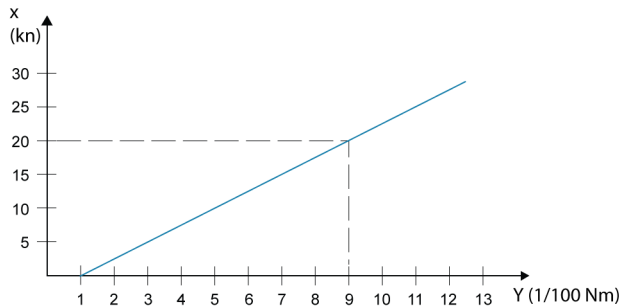
När du navigerar längs en rutt definierar ankomstradien den punkt där en sväng initieras.



Ankomstcirkeln (**1**) ska justeras efter båtens hastighet. Ju högre hastighet, desto vidare cirkel.

Syftet är att autopiloten ska påbörja riktningssändringen i tid för att kunna svänga smidigt till nästa delsträcka.

Bilden nedan kan användas till att välja lämplig waypointcirkel när du skapar ruten.



→ **Notera:** Avståndet mellan två waypoints längs en rutt får inte vara kortare än radien i waypointens ankomstcirkel.

XTE-gräns

Definierar hur långt fartyget kan avvika från den valda ruten. Om fartyget överskrider den här gränsen utlöses ett larm.

XTE-larm (ur kurs-avvikelse)

Aktiverar/avaktiverar inställningen XTE-larm.

Spår

Öppnar dialogrutan Spår där du kan justera spårinställningar och konvertera spår till rutter för navigering. Läs mer i "Om spår" på sida 55.

Typ av plottning

Du kan välja att spara spårpunkter baserade på tid, distans eller genom att låta enheten placera ut en punkt automatiskt när en kursändring registreras.

Ange en av följande plottningstyper i dialogrutan med navigeringsinställningar:

- Auto – enheten placerar ut en punkt automatiskt när en kursändring registreras.
- Distans – välj fältet Distans och ange den distans du vill använda.
- Tid – välj fältet Tidsperiod och ange den tid du vill använda.

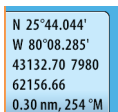
Phantom Loran

Möjliggör användning av positioneringssystemet Phantom Loran.

Definierar Loran-kedjor (GRI) och primär station för inmatning av waypoints, markörposition och positionspanelen.

I bilden visas ett markörpositionsfenster med Loran-positionsinformation.

Mer information finns i dokumentationen till Loran-systemet.

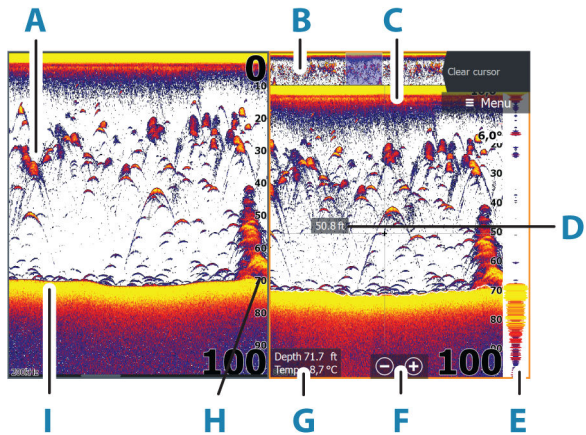


N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 °M

6

Sonar (ekolod)

Bilden



- A** Fiskbågar
- B** Förhandsgranskning av historik*
- C** Temperaturdiagram*
- D** Djup vid markören
- E** Amplitud fönster*
- F** Zoomknappar (djupområde)
- G** Vattendjup och vattentemperatur vid markörpositionen
- H** Avståndsskala
- I** Botten

* Valfria element som du kan aktivera/inaktivera individuellt. Läs mer i "Flerval" på sida 71.

Flera källor

Du kan ange källan för bilden i den aktiva panelen. Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler.

Mer information om hur du väljer källan för en panel finns i "Källa" på sida 69.

Zooma in i bilden

För att zooma in i bilden:

- Tryck på knapparna +/-.
- Välj knapparna för djupområde (+/-).
- Använd menyinställningen för djupområde.

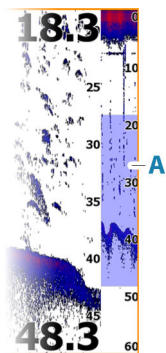
När du zoomar in hålls havsbotten nära skärmens underkant.

Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

Zoomfältet

Zoomfältet (**A**) visas när du zoomar in i bilden.

Dra zoomfältet vertikalt om du vill visa andra delar av vattenpelaren.



Använda markören på bilden

När du placerar markören på bilden pausas skärmen, djupet vid markörens position visas och informationsfönstret samt historikfältet aktiveras.

Mäta avstånd

Du kan använda markören till att mäta avståndet mellan positionerna för två observationer på bilden.

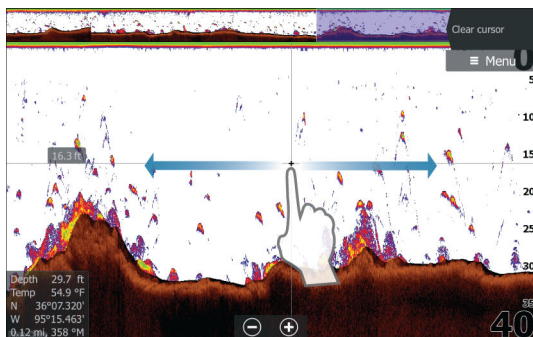
1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet från
 2. Välj menyalternativet Mät avstånd
- **Notera:** Mätalternativet är inte tillgängligt om inte markören placeras på bilden.
3. Placera markören på den andra mätpunkten
 - En linje dras mellan mätpunkterna, och avståndet anges i fönstret för markörinformation
 4. Fortsätt att välja nya mätpunkter vid behov

Du kan använda menyalternativen för att placera om startpunkten och slutpunkten så länge som mätfunktionen är aktiv.

Välj menyalternativet Avsluta mätning för att återgå till normal bläddring av bilder.

Visa historik

Använd förhandsgranskningsfunktionen för att visa och panorera i historiken, se "Förhandsgranska" på sida 73.



Logga data

Starta registrering av loggdata

Du kan börja logga data och spara den internt på enheten, eller spara den på en lagringsenhet som är ansluten till enheten.

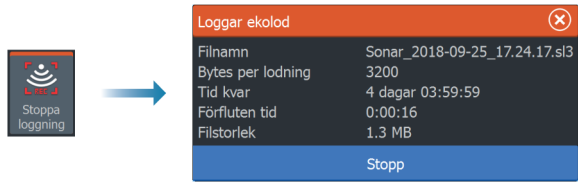
När du loggar data visas en blinkande röd symbol i det övre vänstra hörnet och ett meddelande visas då och då längst ned på skärmen.

Ange inspelningsinställningar i dialogrutan för inspelning.



Stoppa loggning av data

Använd stoppalternativet till att stoppa loggning av loggdata.



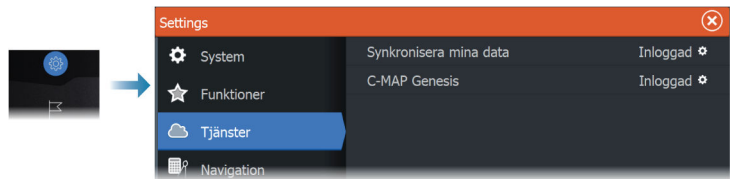
Visa loggade data

Du kan granska ekolodsdata som lagrats både internt och externt när alternativet Spela upp ekologg är valt i dialogrutan för ekolodsinställningar. Läs mer i *"Ekolodsinställningar"* på sida 202.

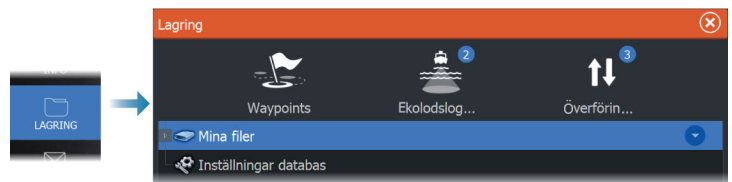
Ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis

För att ladda upp ekolodsloggar till C-MAP Genesis gör du något av följande:

- Använd alternativet Tjänster. Följ instruktionerna för att logga in och överföra loggfilerna till C-MAP Genesis.



- Använd dialogrutan Lagring. Välj ikonerna för ekolodsloggar och de loggar du vill överföra. Om du redan är inloggad på C-MAP Genesis överförs filerna. Om du inte är inloggad, välj överföringsikonen och följ instruktionerna för att logga in och överföra loggfilerna till C-MAP Genesis. Du kan logga in och överföra filer vid ett senare tillfälle när enheten är ansluten till internet.





Ställa in bilden

Använd menyalternativen när du ställer in bilden.

Fiskeläge

Den här funktionen består av uppsättningar med förinställda ekolodsinställningar för specifika fiskeförhållanden.

→ **Notera:** Det är viktigt att välja rätt fiskeläge för optimala ekolodsprestanda.

Fiskeläge	Djup	Palett
Allmänt	≤ 1 000 fot	Vit bakgrund
Grunt vatten	≤ 60 fot	Vit bakgrund
Sötvatten	≤ 400 fot	Vit bakgrund
Djupt vatten	≤ 5 000 fot	Djupblå
Långsam trolling	≤ 400 fot	Vit bakgrund
Snabb trolling	≤ 400 fot	Vit bakgrund
Klart vatten	≤ 400 fot	Vit bakgrund
Isfiske	≤ 400 fot	Vit bakgrund

Djupområde

Inställningen för mätområde avgör vilket vattendjup som ska visas på skärmen.

→ **Notera:** Att ställa in ett stort mätområde på grunt vatten kan göra att systemet tappar bort djupet.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Anpassat mätområde

Med det här alternativet kan du ställa in både övre och undre gräns manuellt.

Ange ett anpassat område genom att välja menyalternativet Område och sedan alternativet Anpassat.

→ **Notera:** När ett anpassat mätområde ställs in försätts systemet i läget manuellt mätområde.

Frekvens

Enheten har stöd för flera givarfrekvenser. Vilka frekvenser som är tillgängliga beror på den konfigurerade givarmodellen.

- En låg frekvens, till exempel 50 kHz, går djupt. Den ger en bred kon men är mer känslig för störningar. Den är bra för bottenseparering och bred områdessökning.
- En hög frekvens, till exempel 200 kHz, ger högre separering och är mindre känslig för störningar. Den är bra för separering av mål och för snabba fartyg.

Känslighet

När du ökar känsligheten visas fler detaljer på skärmen. När du minskar känsligheten blir den mindre detaljerad. För mycket detaljer orsakar klutter på skärmen. Å andra sidan är det möjligt att önskade mål inte visas om känsligheten är för låg.

Färglinje

Justerar färgerna för fiskbågsdata för att bidra till att skilja dem från andra mål. Justering av färglinjen kan bidra till att särskilja fisk och viktiga strukturer på eller nära botten från den faktiska botten.

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

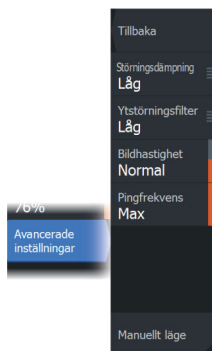
Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Avancerade alternativ

Menyalternativet Avancerat är bara tillgängligt när markören inte är aktiv.



Störningsdämpning

Filtererar bort signalstörningar och reducerar klutter på skärmen.

Ytstörningsfilter

Vågor, svallvågor från båtar och temperaturinversion kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Med alternativet Ytstörningsfilter minskar du ytkluttret genom att givarens känslighet minskar nära ytan.

Bildhastighet

Du kan välja bildhastigheten för bilden på skärmen. Med en hög bildhastighet uppdateras bilden snabbt, medan en låg bildhastighet ger en längre historik.

→ **Notera:** I vissa förhållanden kan du behöva justera bildhastigheten så att bilden blir mer användbar. Exempelvis om du behöver justera bilden till en snabbare hastighet när du fiskar vertikalt utan förflyttning.

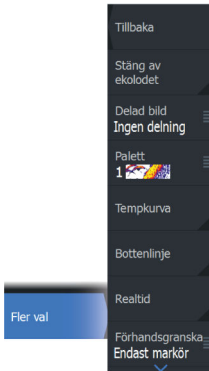
Pingfrekvens

Pingfrekvensen styr med vilken frekvens givaren sänder ut signalen i vattnet. Som standard är pinghastigheten inställd på max. Det kan vara nödvändigt att justera pinghastigheten för att begränsa störningar.

Manuellt läge

Manuellt läge är ett avancerat användarläge som begränsar det digitala djupet, så att enheten endast bearbetar ekolodssignaler i valt område. Detta gör det möjligt för displayskärmen att bibehålla en jämn bildhastighet om botten djupet ligger utanför givarens område. När enheten är försatt i manuellt läge kanske du inte mottar några djupavläsningar, eller så kanske du får felaktig information om djup.

Fler val

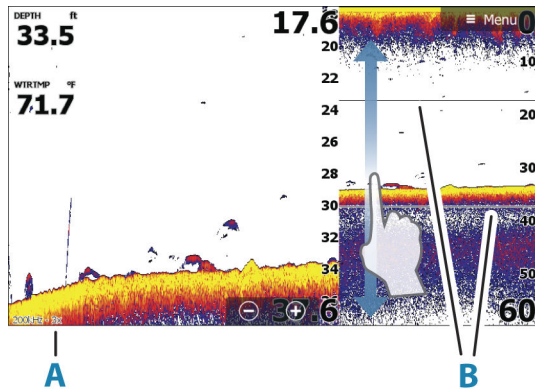


Stäng av ekolodet

När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.

Delad bild

Zoom



- A** Zoomnivå
- B** Zoomlinjer

I zoomläget ges en förstordad vy av ekolodsbilden till vänster på panelen.

Som standard är zoomnivån inställd på 2x. Du kan välja upp till 8x zoom.

Zoomområdeslinjerna till höger på displayen visar det område som förstoras. Om du ökar zoomfaktorn minskar området. Det indikeras genom att avståndet mellan linjerna minskar.

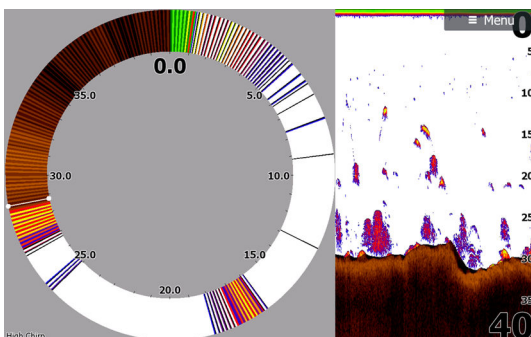
Flytta zoomfälten uppåt/nedåt i bilden och visar olika djup i vattenpelaren.

Bottenlås

Läget för bottenlås är användbart när du vill visa mål nära botten. I det här läget visas en bild där botten är platt till vänster på panelen. Avståndsskalan ändras till att mäta från botten (0) och uppåt. Botten och nollinjen visas alltid i den vänstra bilden, oberoende av avståndsskalan. Skalningsfaktorn för bilden till vänster på panelen justeras på det sätt som beskrivs för zoomalternativet.

Blinklod

I blinklodsläget visas en blinklodsvy i den vänstra panelen och en normal ekolodsvy i den högra panelen.



Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Temperaturdiagram

Temperaturkurvan används till att illustrera skiftningar i vattentemperaturen.

När kurvan är aktiverad, visas en färgad linje samt temperatursiffror på bilden.

Djuplinje

När den är aktiverad visas en linje på bottenytan. Djuplinjen gör det lättare att skilja botten från fisk och strukturer.

Realtidsfönster

Realtidsfönstret visar ekolodningen på panelen. Styrkan på faktiska ekon indikeras med både bredd och färgintensitet.

Förhandsgranska

Du kan visa all tillgänglig ekolodshistorik högst upp på ekolodsskärmen. Förhandsgranskningsfältet är en ögonblicksbild av den tillgängliga ekolodshistoriken. Du kan bläddra igenom ekolodshistoriken genom att dra förhandsgranskningsreglaget horisontellt. Som standard är Förhandsgranskning aktiverat när markören är aktiv.

Av

När det är alternativet är valt stängs förhandsgranskningsfunktionen av. Förhandsgranskningsfältet visas inte när markören placeras på bilden.

Endast markör

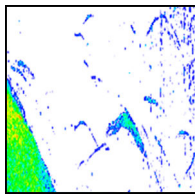
När det här alternativet är valt visas förhandsgranskningsfältet när en markör är aktiv på panelen.

Alltid

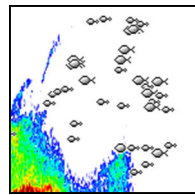
När det här alternativet är valt visas förhandsgranskningsfältet alltid på panelen.

Fisk-ID

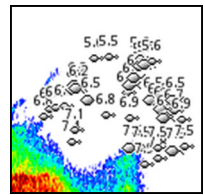
Du kan välja hur du vill att fiskmål ska visas på skärmen. Du kan även välja om du vill få ett larm när ett fisk-ID dyker upp på panelen.



Vanliga fiskbågar



Fisksymboler



Fisksymboler och djupangivelse

→ **Notera:** Alla fisksymboler är inte faktiska fiskar.

Ekolodsinställningar

I det här avsnittet finns endast en lista över användarinställningar. Andra installationsinställningar finns i "Systeminställning" på sida 197.

7

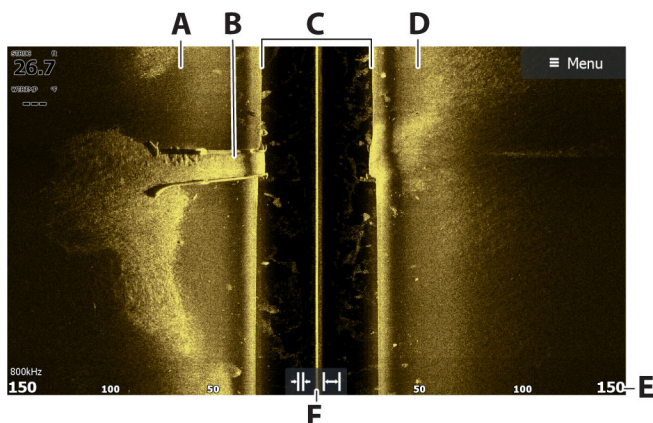
SideScan

Om SideScan

SideScan ger en bred täckning med hög detaljrikedom av bottenområdet till båtens sidor.

SideScan-panelen är tillgänglig när en SideScan-givare är ansluten till systemet.

SideScan-panelen



- A** Vänster sida av botten
- B** Struktur på botten
- C** Vattenpelare i mitten
- D** Höger sida av botten
- E** Avståndsskala
- F** Knappar för djupområde (zoom)

Zooma in i bilden

En förändring i räckvidd gör att bilden zoomas in eller ut.

Djupområdet representerar avståndet till vänster och höger om mitten.

Så här ändrar du djupområdet:

- Tryck på knapparna +/-.
- Välj knapparna för djupområde.
- Använd menyinställningen för djupområde.

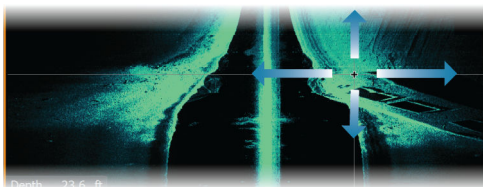
Använda markören på panelen

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Avståndet åt vänster/höger från fartyget till markören visas vid markörens position.

Visa historik

I en SideScan-vy panorerer du bilden för att se sidor och historiken genom att dra bilden åt vänster, höger eller uppåt.

När du vill återgå till normal SideScan-bläddring väljer du alternativet Ta bort markören.

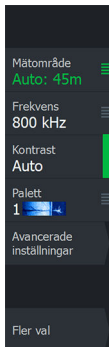


Logga SideScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. SideScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i "*Logga data*" på sida 66.

Ställa in bilden

Använd SideScan-menyn när du ställer in bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på menyn med funktioner i markörläge. Välj alternativet Ta bort markören om du vill återgå till den vanliga menyn.



Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Djupområde

Inställningen för djupområde bestämmer avståndet till vänster och höger om mitten.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Frekvenser

Två frekvenser kan användas. 800 kHz ger en skarp bild utan att göra avkall på räckvidd. 455 kHz kan användas i djupare vatten, eller för utökad räckvidd.

Contrast (Kontrast)

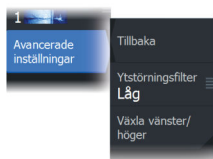
Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avancerade alternativ



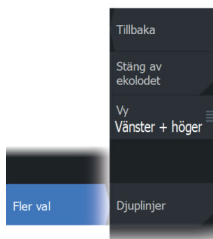
Ytstörningsfilter

Vågor, svallvågor från båtar och temperaturinversion kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Med alternativet Ytstörningsfilter minskar du ytklutret genom att givarens känslighet minskar nära ytan.

Vända bilden åt vänster/höger

Vänder vid behov vänster/höger sida av bilden för att stämma överens med riktningen för givarens installation.

Fler val



Stäng av ekolodet

När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.

Visa

Anger om SideScan-sidan visar endast vänster sida av bilden, endast höger sida eller vänster och höger sida samtidigt.

Djuplinjer

Du kan lägga till djuplinjer i bilden så att det blir enklare att uppskatta avståndet.

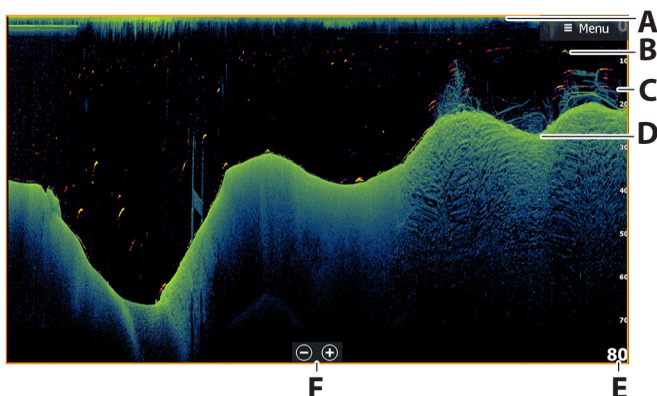
8

DownScan

Om DownScan

DownScan ger detaljerade bilder av botten och fisk direkt under båten. DownScan-panelen är tillgänglig när en DownScan-givare är ansluten till systemet.

DownScan-panelen



- A** Yta
- B** Fiskbåge. Fiskbågarna kommer från funktionen FishReveal. Funktionen FishReveal är aktiverad som standard, men om den är avstängd visas inte fiskbågarna på DownScan-bilden.
- C** Risvase under vattnet
- D** Botten
- E** Djupskala
- F** Knappar för djupområde (zoom)

Zooma in i bilden

I DownScan-bilden ändras djupintervallet som visas på skärmen vid zoomning.

När du zoomar in hålls havsbotten nära skärmens underkant.

Så här zoomar du bilden (ändra djupområde):

- Tryck på knapparna +/-.
- Välj knapparna för djupområde (+/-).
- Använd menyinställningen för djupområde.

Använda markören på panelen

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Markörens djup visas vid markörens position.

Visa DownScan historik

Du kan panorera bildhistoriken genom att dra bilden åt vänster och höger.

För att återgå till normal DownScan-bläddring tar du bort markören från bilden.

Logga DownScan-data

Visar dialogrutan för loggningsdialog. DownScan-data kan loggas genom att välja rätt filformat (xtf) i dialogrutan för loggning. Mer information finns i "*Logga data*" på sida 66.

Ställa in DownScan-bilden

Använd DownScan-menyn när du ställer in bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på menyn med funktioner i markörläge. Välj menyalternativet Ta bort markören om du vill återgå till den vanliga menyn.

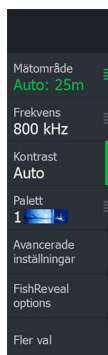
Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.



Djupområde

Inställningen för mätområde avgör vilket vattendjup som ska visas på skärmen.

→ **Notera:** Att ställa in ett stort mätområde på grunt vatten kan göra att systemet tappar bort djupet.

Förinställda djupnivåer

Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.

Frekvens

DownScan kan användas med frekvensen 800 kHz eller 455 kHz. 800 kHz ger högre upplösning med mindre räckvidd. 455 kHz ger bättre räckvidd men lägre upplösning.

→ **Notera:** Alternativet DownScan-frekvens beror på DownScan-givaren. Om DownScan-givaren inte har möjlighet att ändra frekvensen är menyalternativet Frekvens inte tillgängligt i DownScan-panelen.

Contrast (Kontrast)

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avancerade alternativ

Ytstörningsfilter

Vågor, svallvågor från båtar och temperaturinversion kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Med alternativet Ytstörningsfilter minskar du ytkluttret genom att givarens känslighet minskar nära ytan.

Fler val

Stäng av ekolodet

När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.

FishReveal

Markera FishReveal för att visa fiskbågar i bilden.

När FishReveal aktiveras utökas menyn så att den omfattar FishReveal-alternativ.

Känslighet

Styr känsligheten för FishReveal-data. När du ökar känsligheten visas fler detaljer på skärmen. När du minskar känsligheten blir den mindre detaljerad. För mycket detaljer orsakar klutter på skärmen. Om känsligheten är för lågt inställd kanske svaga fiskbågsdata inte visas.

Färglinje

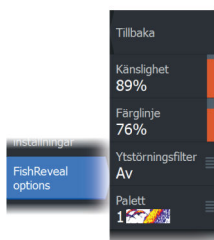
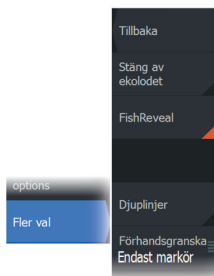
Justerar färgerna för fiskbågsdata för att bidra till att skilja dem från andra mål. Justering av färglinjen kan bidra till att särskilja fisk och viktiga strukturer på eller nära botten från den faktiska botten.

Ytstörningsfilter

Vågor, svallvågor från båtar och temperaturinversion kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Med alternativet Ytstörningsfilter minskar du ytkluttret genom att givarens känslighet minskar nära ytan.

Palett

Välj mellan flera visningspaletter som är optimerade för olika fiskesituationer.



→ **Notera:** Palettvalet är ofta en användarinställning som kan variera beroende på olika fiskesituationer. Det är bäst att välja en palett som ger bra kontrast mellan bildens detaljer och FishReveal-bågar.

Djuplinjer

Du kan lägga till djuplinjer i bilden så att det blir enklare att uppskatta djupet.

Förhandsgranska

Du kan visa all tillgänglig ekolodshistorik högst upp på ekolodsskärmen. Förhandsgranskningsfältet är en ögonblicksbild av den tillgängliga ekolodshistoriken. Du kan bläddra igenom ekolodshistoriken genom att dra förhandsgranskningsreglaget horisontellt. Som standard är Förhandsgranskning aktiverat när markören är aktiv.

Av

När det är alternativet är valt stängs förhandsgranskningsfunktionen av. Förhandsgranskningsfältet visas inte när markören placeras på bilden.

Endast markör

När det här alternativet är valt visas förhandsgranskningsfältet när en markör är aktiv på panelen.

Alltid

När det här alternativet är valt visas förhandsgranskningsfältet alltid på panelen.

9

3D-ekolod

Om 3D-ekolod

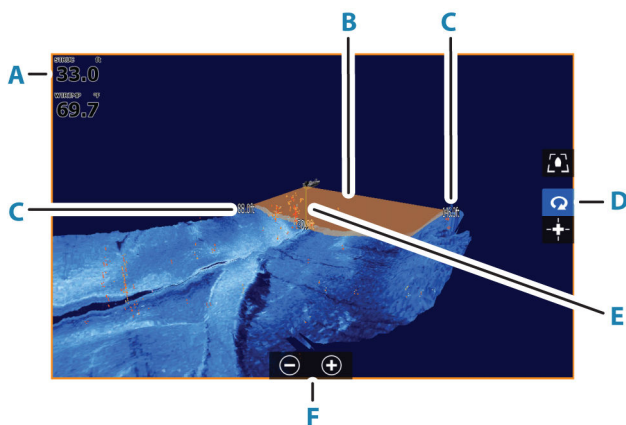
3D-ekolod är en flerstrålig ekolodsteknik som gör det möjligt för fiskare att se fisk, undervattensstrukturer och bottenkonturer i anpassningsbara, tredimensionella vyer.

Krav

Sidan för 3D-ekolod är tillgänglig när en 3D-ekolodsgivare är ansluten till systemet via en 3D-ekolodsmodul.

3D-panelen

I 3D-vyn byggs bilden av havsbotten upp i realtid direkt under båten i och med att den rör sig. Om båten inte rör sig förblir bilden stillastående. Du kan också se andra föremål under vattnet och fiskstim. 3D-vyn visar både vänster och höger datakanal.



- A** Djup, temperatur och frekvens
- B** Ekolodsgivarens stråle
- C** Djupområde
- D** 3D-knappar på panelen
- E** Linje för djupindikering
- F** Zoomknappar på panelen

Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden med de visnings-specifika zoomningsalternativen.

Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

Använda markören på en 3D-bild

Som standard visas inte markören på bilden.

På en 3D-bild väljer du knappen Aktivera markör på panelen för att använda markören.

När markören placeras på en bild aktiveras markörens informationsfönster och historikfältet.

Markörens informationsfönster visar tillgängliga data vid markörens position, inklusive avstånd och räckvidd från fartyget till markörens position.

Historikfältet används för att panorera bakåt i lagrade data. I den framhävda delen av historikfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade historiken för bilder. Läs mer i *"Visa bildhistorik"* på sida 85.

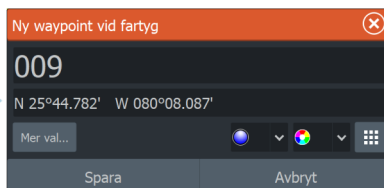
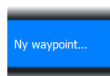
→ **Notera:** Historikfältet kan stängas av. Läs mer i *"Rensa historik"* på sida 88.



Depth 42.00 ft
Temp 32,0 °F
N 30°25.627'
W 81°14.483'
519 ft, 277 °M

Spara waypoints

Spara en waypoint genom att placera markören på panelen och välj sedan menyalternativet Ny waypoint.





Om markören är placerad på en 3D-bild ingår ingen djupinformation för waypointen. Waypointen på en 3D-bild ritas med en linje nedanför som visar dess punkt på havsbotten.

Alternativ för 3D-läge

Det finns två lägen för 3D-panelen:

- Fartygsläge
- Markörläge

Växla mellan fartygsläge och markörläge genom att välja 3D-knapparna på panelen. Du kan också återgå från markörläge till fartygsläge genom att välja menyalternativet Ta bort markören.

3D-fartygsläge



I detta läge är vyn låst till fartyget och bilden rör sig med fartyget.

Kameran kan roteras runt fartyget och kamerans höjd ändras för att riktas nedåt eller mer åt sidan från fartyget:

- Ändra kamerans rotation genom att dra horisontellt på skärmen
- Ändra kamerans höjd och lutning genom att dra vertikalt på skärmen

3D-markörläge

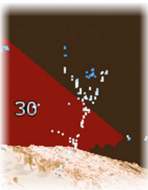


När du aktiverar markörläge är kamerans placering densamma som när markörläget aktiverades.

I markörläget rör sig bilden inte med fartyget. Bilden kan zoomas och kameran kan roteras i alla riktningar genom att dra på skärmen.

Markörläge inkluderar markörfunktionerna som beskrivs i "*Använda markören på en 3D-bild*" på sida 84.

Fiskvisning



När objekt identifieras i vattenpelaren visas de som kluster med prickar. Prickarnas färg motsvarar målets intensitet och justeras automatiskt för att komplettera den valda paletten.

Visa bildhistorik

I den framhävda delen av historikfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade historiken för bilder.

Historikfältet visas som standard när markören är aktiv. Du kan stänga av historikfältet, välja att det alltid visas högst upp på skärmen eller endast visas när markören är aktiv. Läs mer i "*Rensa historik*" på sida 88.

Historikfältet är högst upp på skärmen på 3D-bilder.

Du kan panorera bildhistoriken genom att dra i bilden, eller genom att dra i det markerade området av historikfältet.

Om du vill fortsätta bläddra med aktuella data avmarkerar du markören.

Ställa in bilden

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Djupområde

Inställningen för djupområde bestämmer avståndet till vänster och höger om mitten.

Förinställda djupnivåer

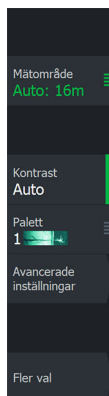
Välj ett förinställt mätområde manuellt från menyn.

Automatiskt mätområde

Med Automatiskt mätområde visar systemet automatiskt hela mätområdet från vattenytan till botten.

Auto är standardinställningen för att hitta fisk.

Välj alternativet Mätområde och sedan Auto i menyn.



Contrast (Kontrast)

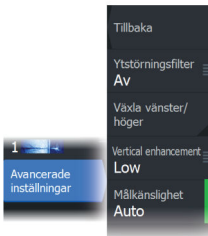
Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

→ **Notera:** Vi rekommenderar att du använder alternativet Autokontrast.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avancerade alternativ



Ytstörningsfilter

Vågor, svallvågor från båtar och temperaturinversion kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Med alternativet Ytstörningsfilter minskar du ytkluttret genom att givarens känslighet minskar nära ytan.

Vända bilden åt vänster/höger

Vänder vid behov vänster/höger sida av bilden för att stämma överens med riktningen för givarens installation.

Vertikal förbättring

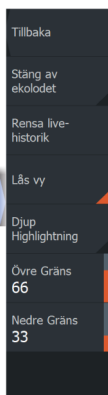
Det här alternativet sträcker ut data så att skillnaderna mellan djupen är större på panelen, vilket hjälper dig att se förändringarna i djup i relativt grunda områden.

Målkänslighet

Denna inställning justerar hur många och vilka intensitetspunkter som ingår i vattenpelaren. Minska för att se mindre brus eller saker du inte vill se, och öka för att se mer information.

Alternativet Auto justerar automatiskt inställningarna till optimal nivå. Du kan anpassa känsligheten Auto (+/-) och på samma gång behålla funktionen för känsligheten Auto.

Fler val



Stäng av ekolodet

Använd det här alternativet för att pausa bilden. När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.

Rensa historik

Rensar befintlig realtidshistorik från skärmen så att endast aktuella data visas.

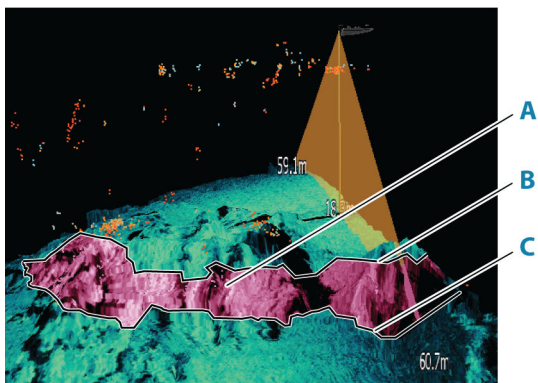
Lås vy

När funktionen är aktiverad kommer kameran att bibehålla inställd relativ rotation från fartyget. Exempel: om du roterar mot styrbords sida av fartyget kommer kameran att rotera för att bibehålla vyn över styrbord när fartyget roterar.

Djupmarkering

Markerar **(A)** den angivna djupräckvidden. Den nedre gränsen ställer in det grundaste räckviddsdjupet som ska markeras **(B)**. Den övre gränsen ställer in det djupaste räckviddsdjupet som ska markeras **(C)**.

Markeringsfärgen beror på färgen på vald palett.



Ekolodsinställningar

Använd dialogrutan för ekolodsinställningar för att göra inställningar för ekolodet. Läs mer i "*Ekolodsinställningar*" på sida 202.

10

LiveSight

Krav

En LiveSight-givare som är ansluten till enheten via en PSI-modul (Performance Sonar Interface) krävs.

Om

LiveSight-givaren kan användas i framåt- eller nedåtriktat läge. Givarens montering avgör läget.

När en LiveSight-givare är installerad och konfigurerad läggs en LiveSight-knapp till på startsidan.

Flera LiveSight-källor fungerar oberoende av varandra, och varje källa kan tilldelas en panel på skärmen.

En LiveSight-källa kan delas över ett Ethernet-nätverk. Information om hur du ställer in systemet för delning av ekoloddata finns i "*Systeminställning*" på sida 197.

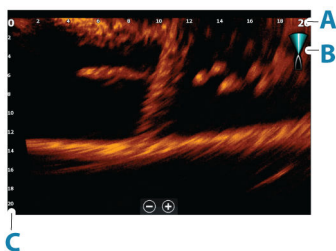
Startguide

Vid start eller efter en återställning kan displayen identifiera om en okonfigurerad LiveSight-givare är ansluten. Startguiden startas då automatiskt.

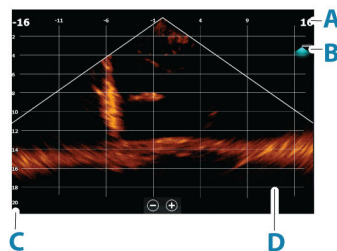
Guiden kan också startas manuellt från installationsdialogrutan. Se "*Starta om konfigurationsguide*" på sida 206.

Du måste definiera läget (framåt eller neråt) i guiden för att LiveSight-ikonen ska visas på startsidan.

LiveSight-paneler



LiveSight framåt-vy



LiveSight neråt-vy

- A** LiveSight framåt: avståndsskala
LiveSight neråt: skala för breddområde
- B** LiveSight-ikon, anger strålens riktning
- C** Skala för djupområde
- D** Avståndsnät – avståndsnätet kan slås på/av från menyen Mer.

Om en riktningsgivare ingår i systemet är strålikonens position i framåtvyn relativ fartyget. Ikonen roterar i enlighet med trollingmotorns rotation.

Zooma in i bilden

Du kan zooma i bilden med de visnings-specifika zoomningsalternativen.

Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

Använda markören på panelen

Som standard visas inte markören på bilden.

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Markörens djup och räckvidd visas vid markörens position.

Stänga av ekolodet

Använd det här alternativet för att pausa bilden. När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.



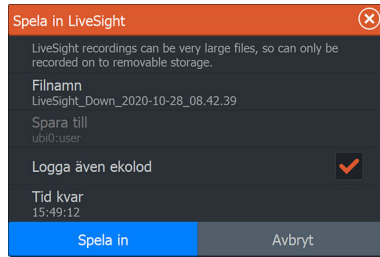
Spela in LiveSight-video

Du kan spela in LiveSight-video på ett minneskort.

Alla LiveSight-inspelningar görs i vanligt .mp4-format så att du kan spela upp dem på en dator eller dela dem via internet.

→ **Notera:** Det här alternativet är bara tillgängligt när ett minneskort är isatt.





Stoppa videoinspelning

När du spelar in en video ändras menyn så att alternativet för att stoppa inspelning visas.

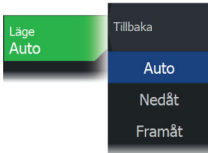
Anpassa bildinställningarna

Enheten har olika fördefinierade anpassningslägen som används till att styra bildinställningarna.

Ändra lägen

Välj lägesknappen och sedan det läge som du vill använda.

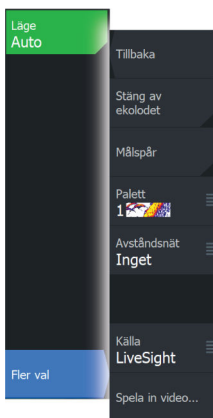
När neråt- eller framåtläget väljs expanderas menyn med alternativ för det läget. Alla lägen har fler val som ger ytterligare bildinställningar.



Neråt-menyn



Framåt-menyn



Fler val

Målspår

Ett målspår indikerar mål rörelsen genom att lämna en efterglöd vars intensitet gradvis minskar över tid.

Funktionen är användbar för att snabbt bedöma målens rörelse i förhållande till ditt fartyg.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avståndsnätlinjer

Du kan lägga till avståndsnätet i bilden. Rutnätet är användbart när du vill fastställa avstånd till mål. När du väljer menyalternativet kan du välja Inget rutnät, rak linje eller båge.

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

LiveSight-inställningar

Mer information om alternativen för LiveSight-inställningar finns i "*Systeminställning*" på sida 197.

11

ActiveTarget

Om ActiveTarget

Den här funktionen är tillgänglig om en ActiveTarget-ekolodsgivare och dess ekolodsmodul är anslutna till Ethernet-nätverket.

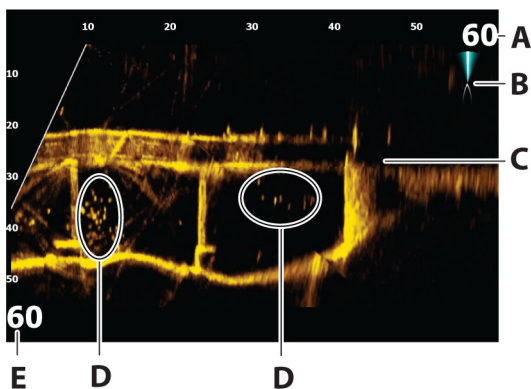
När en ActiveTarget-ekolodsgivare och ekolodsmodulen är anslutna till Ethernet-nätverket är ActiveTarget-knappen tillgänglig på startsidan.

ActiveTarget-givaren kan användas i framåtriktat (ActiveTarget Forward), nedåtriktat (ActiveTarget Down) eller horisontellt (ActiveTarget Scout) sökläge. Givarens montering avgör läget.

Flera ActiveTarget-källor fungerar oberoende av varandra, och varje källa kan tilldelas en panel på skärmen.

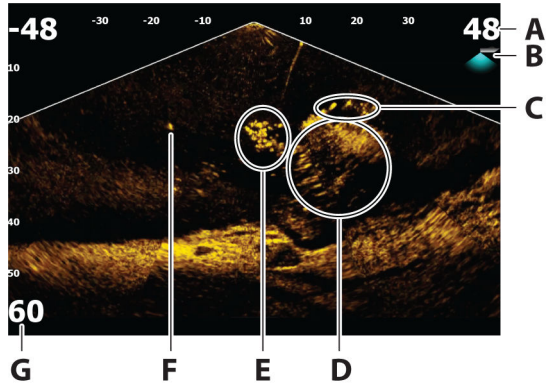
En ActiveTarget-källa kan delas över ett Ethernet-nätverk. Information om hur du ställer in systemet för delning av ekolodsdata finns i "Systeminställning" på sida 197.

Panel för ActiveTarget framåt



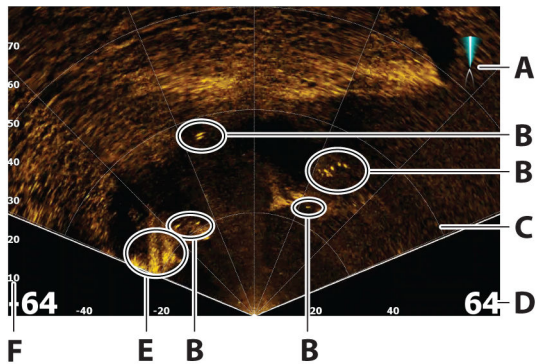
- A** Avståndsskala (avstånd från givaren)
- B** ActiveTarget-ikon, anger strålens riktning
- C** Struktur (en brygga) på botten
- D** Fisk
- E** Avståndsskala ner (avstånd under givaren)

Panel för ActiveTarget neråt



- A** Avståndsskala (avstånd från givaren)
- B** ActiveTarget-ikon, anger strålens riktning
- C** Fiskstim
- D** Risvasar med fiskstim i och runt omkring
- E** Fiskstim
- F** Enstaka större fisk
- G** Avståndsskala ner (avstånd under givaren)

Panel för ActiveTarget Scout



- A** ActiveTarget-ikon, anger strålens riktning
- B** Fisk
- C** Avståndsnätlinjer; avståndsnätlinjerna kan slås av/på och ställas in på rak eller båge från menyn Mer.
- D** Avståndsskala (avstånd till vänster/höger om givaren)
- E** Undervattensstruktur (klippkant)
- F** Avståndsskala (avstånd framför givaren)

Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden med de visnings-specifika zoomningsalternativen.

Om markören är aktiv zoomar systemet in där markören är belägen.

Stänga av ekolodet



Använd det här alternativet för att pausa bilden. När detta alternativ väljs hindras ekolodet från att pinga. Använd alternativet när du vill avaktivera ekolodet men inte stänga av enheten.

Använda markören på panelen

Som standard visas inte markören på bilden.

När du placerar ut markören på panelen pausas bilden och informationsfönstret för markören aktiveras. Markörens djup och räckvidd visas vid markörens position.

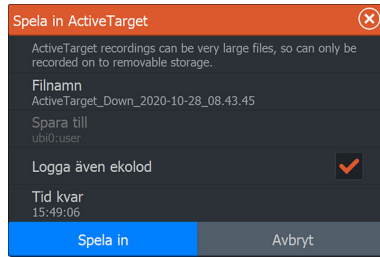
Spela in ActiveTarget-video



Du kan spela in ActiveTarget-video på ett minneskort.

Alla ActiveTarget-inspelningar görs i vanligt .mp4-format så att du kan spela upp dem på en dator eller dela dem via internet.

→ **Notera:** Det här alternativet är bara tillgängligt när ett minneskort är isatt.



Stoppa videoinspelning

När du spelar in en video ändras menyn så att alternativet för att stoppa inspelning visas.

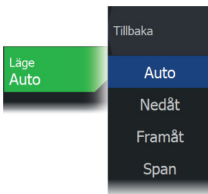
Lägen och bildinställningar

Enheten har olika fördefinierade anpassningslägen som används till att styra bildinställningarna.

Ändra lägen

Välj lägesknappen och sedan det läge som du vill använda.

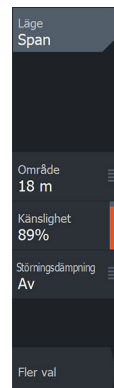
När läget Neråt, Framåt eller Scout väljs expanderar menyn med alternativ för det läget. Alla lägen har fler val som ger ytterligare bildinställningar.



Menyn för neråtläge



Menyn för framåtläge



Menyn för Scout-läge

Auto-läge

Som standard är enheten inställd på automatiskt läge. I det här läget är de flesta inställningarna automatiserade.

Nedåtriktat område

Inställningen för mätområde neråt avgör vilket vattendjup som ska visas på bilden.

Framåt område

Inställningen för framåtsikt avgör vilket avstånd som ska visas på bilden.

→ **Notera:** Det här alternativet är endast tillgängligt i läget Framåt.

Djupområde

Inställningen för mätområde avgör vilket område som ska visas på bilden.

→ **Notera:** Det här alternativet är endast tillgängligt i läget Scout.

Känslighet

När du ökar känsligheten visas fler detaljer på skärmen. När du minskar känsligheten blir den mindre detaljerad. För mycket detaljer orsakar klutter på skärmen. Å andra sidan är det möjligt att önskade mål inte visas om känsligheten är för låg.

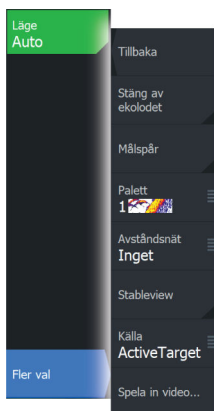
Känsligheten Auto

Känsligheten Auto justerar ekolodet till optimala nivåer. Du kan anpassa känsligheten Auto (+/-) och på samma gång behålla funktionen för känsligheten Auto.

→ **Notera:** Känsligheten Auto rekommenderas i de flesta fall.

Störningsdämpning

Filtrerar bort signalstörningar och reducerar klutter på skärmen.



Fler val

Målspar

Ett målspar indikerar målrörelsen genom att lämna en efterglöd vars intensitet gradvis minskar över tid.

Funktionen är användbar för att snabbt bedöma målens rörelse i förhållande till ditt fartyg.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Avståndsnätlinjer

Du kan lägga till avståndsnätet i bilden. Rutnätet är användbart när du vill fastställa avstånd till mål. När du väljer menyalternativet kan du välja Inget rutnät, rak linje eller båge.

StableView

När det här alternativet är valt förskjuts båtens och givarens rörelse för att ge en stabilare bild på panelen.

Källa

→ **Notera:** Endast tillgängligt om flera källor med samma funktion finns.

Används för att ange källan för bilden i den aktiva panelen.

Du kan visa två olika källor samtidigt genom att använda en konfiguration med flera paneler. Menyalternativen för varje panel är separata.

→ **Notera:** ActiveTarget-plattformen tillåter maximalt två ActiveTarget-omvandlare i ett nätverk och de måste ha olika konfigurationer. Möjliga konfigurationer är neråtv, framåtv och scout-vy. Till exempel kan en källa vara inställd på neråtv och den andra på framåtv.

→ **Notera:** Användning av givare på samma frekvens kan orsaka störningar.

Information om konfiguration av källa finns i "*Installationsinställningar för ActiveTarget*" på sida 206.

ActiveTarget-inställningar

En beskrivning av inställningsalternativen för ActiveTarget finns i "*Systeminställning*" på sida 197.

12

StructureMap

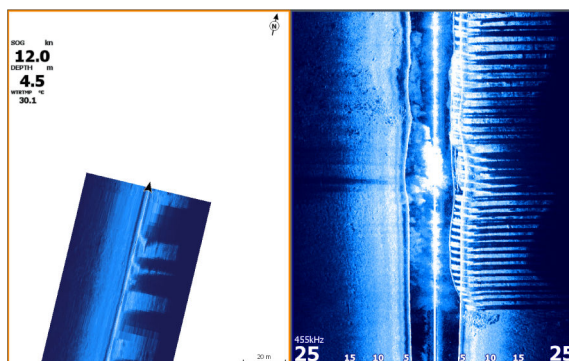
Om StructureMap

StructureMap-funktionen överlagrar SideScan-bilder från en SideScan-källa på kartan. Det gör det enklare att visualisera undervattensmiljön i förhållande till din position och det blir enklare att tolka SideScan-bilder.

StructureMap-bilden

Du kan visa StructureMap som ett lager på plotterpanelen. När du väljer StructureMap-lager utökas sjökortsmenyn med ytterligare alternativ för StructureMap.

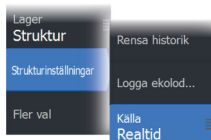
Exemplet nedan är en sida med två paneler. Det visar ett sjökort med strukturlager på den vänstra panelen och en traditionell SideScan-bild på den högra panelen.



StructureMap-källor

Du kan använda två källor till lager på strukturloggar på sjökort, men du kan bara visa en åt gången:

- Realtidsdata – Används när SideScan-data är tillgängliga
- Sparade filer – loggade SideScan-data som konverterats till StructureMap-format (*.smf)



Realtidsdata

När du väljer realtidsdata visas historiken för sidovyer som ett spår bakom fartygsikonen. Spårets längd beror på mängden tillgängligt minne i enheten och på avståndsställningarna. När minnet tar slut skrivs den äldsta informationen över när nya data läggs till. Om du ökar sökavståndet minskas pingfrekvensen för SideScan-givaren, men bredden och längden för bildhistoriken ökas.

→ **Notera:** I realtidsläget sparas inga data. Om enheten stängs av förloras alla nya data.

Sparade filer

Läget med sparade filer används till att granska och undersöka StructureMap-filer, och till att positionera fartyget vid särskilda punkter av intresse i ett tidigare avsett område. Sparade filer kan användas som källa om inga SideScan-källor är tillgängliga.

När det här läget är valt används StructureMap-filen som lager på sjökortet utifrån filens positionsinformation.

Om sjökortsskalan är för stor indikeras StructureMap-området med en gränslinje, tills skalan är tillräckligt stor för att visa strukturdetaljer.

→ **Notera:** När du använder sparade filer som källa visas alla StructureMap-filer på lagringsenheten och i systemets internminne. Om det finns fler än en strukturkarta för samma område överlappar bilderna och orsakar klutter på sjökortet. Om du behöver flera loggar för samma område bör de placeras på separata lagringsenheter.

Tips för StructureMap

- Om du vill ha en bild av större strukturer (t.ex. av vrak) ska du inte köra rakt över dem, utan istället styra båten så att strukturen hamnar till vänster eller höger om fartyget.
- Överlappa inte historikspår när du avsöker ett område sidvis.

Använda StructureMap med sjökort

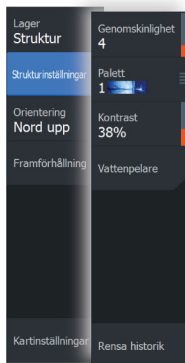
StructureMap har ett fullständigt stöd för sjökort, och du kan använda produkten både med den förinställda kartografin och sjökort från C-MAP, Navionics eller annan tredje part som är kompatibla med systemet.

När du använder StructureMap med sjökort ska du kopiera StructureMap-filerna (.smf) till enhetens interna minne. Vi rekommenderar att du behåller kopior av StructureMap-filerna externt.

Strukturalternativ

Du kan ändra StructureMap-inställningarna från menyn med strukturalternativ. Menyn är tillgänglig när strukturlager är aktiverat.

När du använder sparade strukturkartfiler som källa är inte alla alternativ tillgängliga. Alternativ som inte är tillgängliga visas nedtonade.



Djupområde

Anger djupområdet.

Genomskinlighet

Anger genomskinligheten för strukturlagret. Om minsta genomskinlighet väljs är sjökortsdetaljerna nästan dolda av StructureMap-lagret.

Paletter

Används för att välja bildens färgpalett.

Kontrast

Anger förhållandet mellan ljusstyrkan för ljusa och mörka områden på skärmen.

Vattenpelare

Visar/döljer vattenpelaren i realtidsläget.

Om inställningen är AV kanske inte stim av betesfiskar kan ses på SideScan-bilden.

Om inställningen är PÅ kan noggrannheten i SideScan-bilden påverkas av vattendjupet.

Frekvens

Anger vilken givarfrekvens som enheten ska använda. 800 kHz ger bästa upplösning medan 455 kHz ger bättre täckning för djup och avstånd.

Rensa historik

Rensar befintlig realtidshistorik från skärmen så att endast aktuella data visas.

Logga ekolodsdata

Visar dialogrutan Logga ekolod. Läs mer i "*Logga data*" på sida 66.

Källa

Avgör vilken StructureMap som ska visas på sjökortsöverlägget. Läs mer i "*StructureMap-källor*" på sida 101.

13

Instrument

Om instrumentpaneler

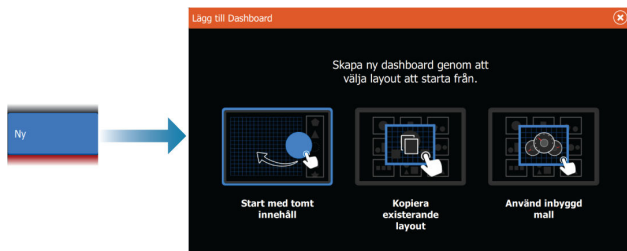
Panelerna består av flera mätare som kan placeras på instrumentpaneler. Panelerna kan skapas så att mäturutseendet är analogt, digitalt och med staplar. Fördefinierade instrumentpaneler och mallar ingår.

Exempel:



Skapa en instrumentpanel

Använd menyalternativet Ny för att skapa en egen instrumentpanel.



Starta med tomt innehåll

Välj detta för att skapa din egen instrumentpanel från början.

Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.

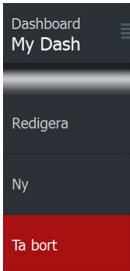
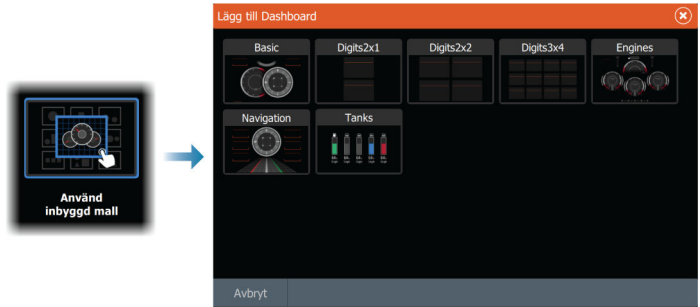
Kopiera en existerande layout

Välj detta för att kopiera en existerande layout som du har skapat. Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.

Använda en inbyggd mall

Välj en fördefinierad mall för att skapa en instrumentpanel. Mallinstrumentpanelerna visar din fartygskonfiguration.

Använd menyalternativen för att namnge instrumentpanelen samt hantera mätare på instrumentpanelen.



Anpassa instrumentpanelen

Du kan använda menyalternativ till att:

- redigera vilka data som visas på de olika mätarna på alla instrumentpaneler
- ställa in gränser för analoga mätare
- ändra instrumentpanelens layout

→ **Notera:** Du kan inte ändra layouten för fördefinierade instrumentpaneler eller instrumentpaneler som skapas med hjälp av inbyggda mallar.

Lägga till mätare

Välj en mätare i menyn och placera den sedan på instrumentpanelen.

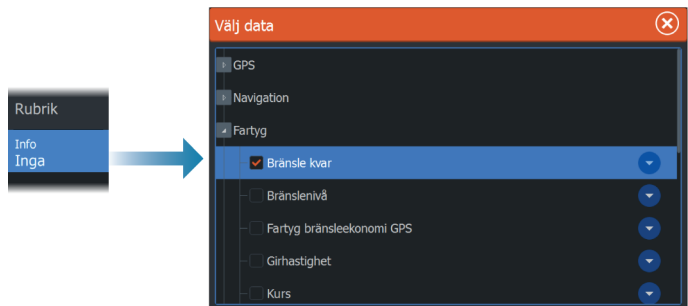


Knappanvändning

Använd pilknapparna för att välja det objekt du vill lägga till och tryck på Enter.

Välja mätardata

Välj mätaren på instrumentpanelen och sedan menyalternativet Info för att välja vilka data som ska visas på mätaren.



Välja en instrumentpanel

Du växlar mellan instrumentpanelerna genom att:

- dra åt vänster eller höger på panelen
- välja instrumentpanelen i meny

14

Autopilot för utombordare

Säker hantering av autopiloten

⚠ **Varning:** En autopilot är en användbar navigeringshjälp, men den ersätter under INGA omständigheter en människa som navigerar.

⚠ **Varning:** Kontrollera att autopiloten har installerats korrekt, tagits i drift och kalibrerats före användning.

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl ska en fysisk standbyknapp finnas tillgänglig.

Använd inte automatisk styrning

- i områden med tät trafik eller i när det ont om plats
- i dålig sikt eller vid extrema förhållanden till havs
- i områden där en autopilot är förbjuden enligt lag.

När du använder en autopilot

- får rodet inte lämnas obevakat
- får inget magnetiskt material eller magnetisk utrustning placeras nära den kurssensor som används av autopilotsystemet.
- Kontrollera med jämna mellanrum kursen och fartygets position.
- Ställ alltid autopiloten i standbyläget och sänk hastigheten i god tid för att undvika farliga situationer

Autopilotlarm

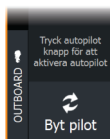
Av säkerhetsskäl rekommenderar vi att du aktiverar alla autopilotlarm när autopiloten används.

Mer information finns i "*Alarms (Larm)*" på sida 164.

Välja aktiv autopilot

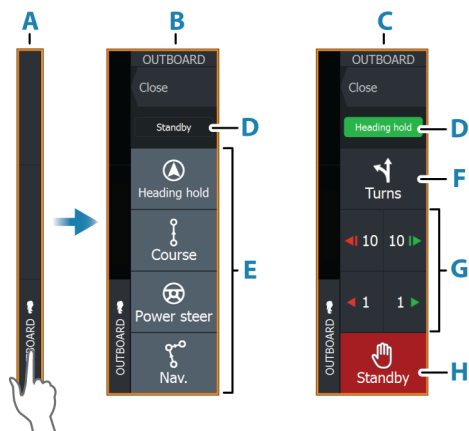
Om både en autopilotdator och en trolldmotor har konfigurerats för MFD-styrning kan endast en av dem vara aktiv.

Knappar för båda autopiloterna visas på kontrollpanelen.



Aktivera en autopilot genom att välja motsvarande knapp på kontrollpanelen och välj sedan omkopplarknappen i autopilotens styrenhet.

Autopilotkontroll (NAC-1) för utombordsmotorer

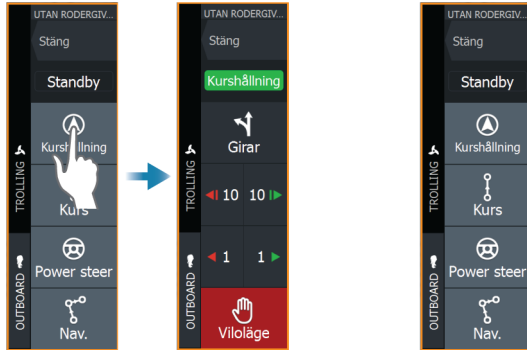


- A** Kontrollpanel
- B** Autopilotens styrenhet, inaktiverad
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesindikering
- E** Lägesknappar
- F** Knappen Girar
- G** Lägesberoende knappar
- H** Standby-knapp

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj önskad lägesknapp



Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.

Autopilotindikering



I autopilotens informationsfält visas information om autopiloten. Fältet visas på alla sidor om autopiloten är försatt i ett aktivt läge. I dialogrutan Autopilotinställningar kan du välja att inaktivera fältet när autopiloten är i standbyläge.

Autopilotlägen

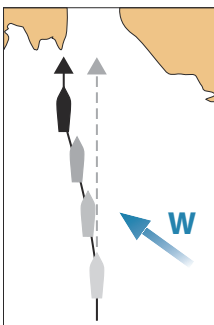
Autopiloten har flera styrlägen. Antalet lägen och funktioner inom läget beror på autopilotdatorn, båttyp och tillgängliga ingångar.

Kurshållningsläge (A)

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).

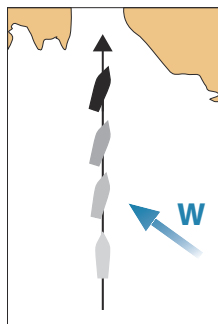


Ändra den inställda kursen

- Välj en babords- eller styrbordsknapp

En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

Kursläge



I läget Kurs styrs fartyget längs en beräknad spårlinje, från nuvarande position och i en riktning som användaren ställer in.

När läget är aktiverat ritar autopiloten en osynlig spårlinje baserat på aktuell kurs från fartygets position. Autopiloten använder nu positionsinformationen till att beräkna max. avstånd till rutt och automatiskt styra längs det beräknade spåret.

→ **Notera:** Om fartyget driver bort från spåret på grund av strömmar eller vind kommer fartyget att följa linjen med en vindupphållningsvinkel.

Läget Styr manuellt

Aktivera det här läget genom att välja Standby och sedan lägesknappen Styr manuellt.

I det här läget används babords- och styrbordsknapparna för att vrida motorn/rodet.

Använd pilknapparna för styrbord eller babord för att vrida motorn/rodet. Motorn/rodet vrids så länge en knapp trycks in och förblir i den inställda vinkeln när du slutar trycka på knappen.

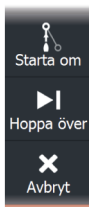
NAV-läget

⚠ Varning: Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårlinjen mot waypointmålet.

→ **Notera:** Mer information om navigering finns i *"Navigera"* på sida 58.



Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:

Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Avbryt

Stänger av aktiv navigering och väljer bort den nuvarande ruten eller waypoint-navigeringen. Autopiloten växlar till läget Kurshållning och styr fartyget i den kurs som var aktiv när du tryckte på knappen Avbryt.

→ **Notera:** Det skiljer sig från att välja Standby-läget, som inte avbryter den aktuella navigeringen.

Gir i NAV-läget

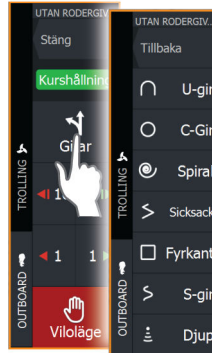
När fartyget når en waypoint avger autopiloten en varningssignal och visar en dialogruta med den nya kursinformationen.

Det finns en gräns för tillåten automatisk kursändring som behövs för nästa waypoint i en rutt:

- Om kursändringen som behövs för nästa waypoint är mindre än kursändringens gräns, ändrar autopiloten automatiskt kursen
- Om den kursändring som krävs för nästa waypoint är större än den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera om den kommande kursändringen är acceptabel. Om giren inte accepteras kommer fartyget att fortsätta med den aktuella kursen.

Inställd gräns för kursändringen beror på autopilotdatorn. Se autopilotdatorns dokumentation.

Girmönster



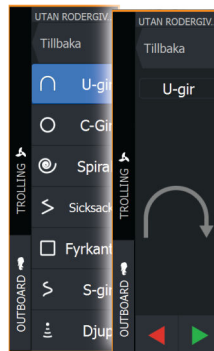
Systemet innehåller ett antal girmönster. Girmönster är tillgängliga när autopiloten är i kurshållningsläge.

Girvariabler

Alla girmönster, förutom U-gir, har inställningar som du kan justera innan du inleder en gir, eller när som helst medan båten girar.

Starta en gir

- Välj babords- eller styrbordsknappen



U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°. När autopiloten är aktiverad växlas den till Auto-läge.

Girhastigheten är identisk med inställningen Girhastighet.

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girhastighet. Ökning av värdet gör att fartyget girar i en mindre cirkel.

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Ändra/gir. Om värdet är inställt på noll kommer båten att gira i en cirkel. Negativa värden indikerar minskande radie medan positiva värden indikerar ökande radie

Sicksack

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring
- Delsträcka

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

- Delsträcka

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen. När autopiloten är aktiverad växlas den till S-gir-läge.

Girvariabler:

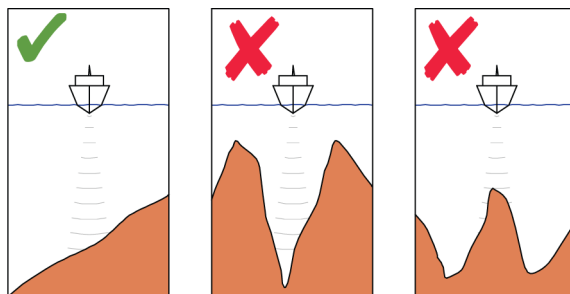
- Kursändring
- Girningsradie

Spårning av djupkurvor

Gör att autopiloten följer en djupkurva.

→ **Notera:** DCT-girmönster är endast tillgängligt om systemet har ett giltigt djup.

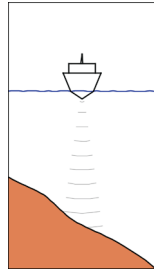
⚠ **Varning:** Använd inte DCT-girmönstret om havsbotten inte är lämplig. Använd inte DCT-girmönster i områden med undervattensklippor där djupet varierar mycket inom ett litet område.



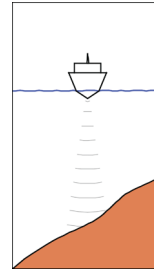
→ **Notera:** Om djupdata förloras under DCT växlar autopiloten automatiskt till Auto-läge. Vi rekommenderar att du slår på larmet AP-djupdata saknas när du använder DCT. När det här larmet aktiveras hörs ett larm om djupdata förloras under DCT.

Så här initierar du en DCT-gir

- Styr båten till det djup du vill spåra och i samma riktning som djupkurvan.
- Aktivera läget Auto och välj styrning med djupkurva medan du övervakar djupavläsningen.
- Välj knappen för babord eller styrbord. Då startar djupkurvestyrningen i den riktning du anger.



*Alternativet Babord
(djupet minskar till babord)*



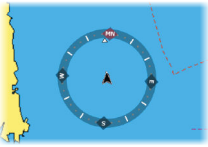
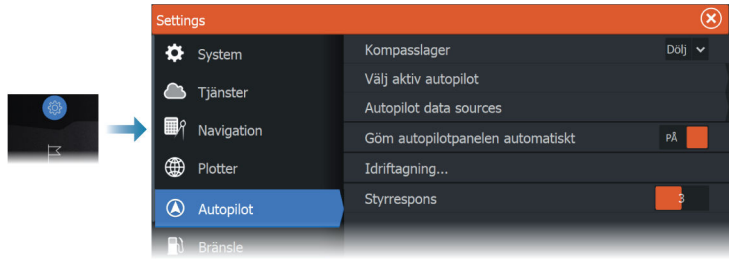
*Alternativet Styrbord
(djupet minskar till styrbord)*

Girvariabler

- Ref. djup: detta är referensdjupet för DCT-funktionen. När DCT initieras läser autopiloten av aktuellt djup och anger det som referensdjupet. Referensdjupet kan ändras medan funktionen är igång.
- Djupförstärkning: den här parametern bestämmer förhållandet mellan det kommenderade rodret och avvikelser från den valda djupkurvan. Ju högre djupförstärkningsvärde desto mer roder tillämpas. Om värdet är för litet tar det för lång tid att kompensera för avdrift från den angivna djupkurvan, och då kanske autopiloten inte kan hålla båten på det valda djupet. Om värdet är för högt svänger båten för kraftigt och styrningen blir instabil.
- ADJ: ADJ är en vinkel som läggs till eller dras bort från den angivna kursen. Med den här parametern kan du få båten att gira kring referensdjupet med S-rörelser. Ju större värde för ADJ, desto större gira tillåts. Om ADJ är inställt på noll görs inga S-girar.

Autopilotinställningar

Dialogrutan Autopilotinställningar beror på vilken autopilotdator som är ansluten till systemet. Om fler än en autopilot är ansluten visas alternativ för den aktiva autopiloten i dialogrutan Autopilotinställningar.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

Välj aktiv autopilot

Väljer om autopiloten styr trollingmotorn eller utombordsmotorn/motorena.

Autopilotens datakällor

Tillhandahåller automatiskt och manuellt val av datakälla för autopiloten för utombordare.

Göm autopilotpanelen automatiskt

Avgör om informationspanelen för autopiloten ska visas när autopiloten är i standby-läge.

Inställningar för idrifttagning och styrrespons

Information om inställningar för idrifttagning och styrrespons finns i "*Autopilotinställningar*" på sida 208.

15

Trollingmotorns autopilot

Säker hantering av autopiloten

⚠ **Varning:** En autopilot är en användbar navigeringshjälp, men den ersätter under INGA omständigheter en människa som navigerar.

⚠ **Varning:** Kontrollera att autopiloten har installerats korrekt, tagits i drift och kalibrerats före användning.

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl ska en fysisk standbyknapp finnas tillgänglig.

Använd inte automatisk styrning

- i områden med tät trafik eller i när det ont om plats
- i dålig sikt eller vid extrema förhållanden till havs
- i områden där en autopilot är förbjuden enligt lag.

När du använder en autopilot

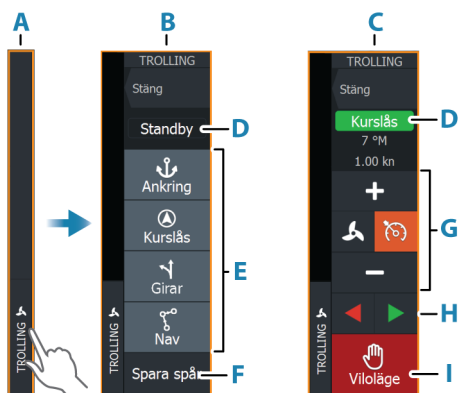
- får rodet inte lämnas obevakat
- får inget magnetiskt material eller magnetisk utrustning placeras nära den kurssensor som används av autopilotsystemet.
- Kontrollera med jämna mellanrum kursen och fartygets position.
- Ställ alltid autopiloten i standbyläget och sänk hastigheten i god tid för att undvika farliga situationer

Autopilotlarm

Av säkerhetsskäl rekommenderar vi att du aktiverar alla autopilotlarm när autopiloten används.

Mer information finns i "*Alarms (Larm)*" på sida 164.

Autopilotens styrenhet för trollingmotor



- A** Kontrollpanel
- B** Autopilotens styrenhet, inaktiverad
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesindikering
- E** Lista över tillgängliga lägen
- F** Knappen Registrera/spara
- G** Lägesberoende information
- H** Lägesberoende knappar
- I** Knappen Aktivering/standby

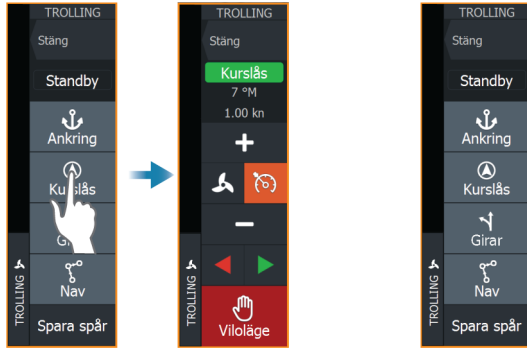
När autopilotens styrenhet är den aktiva panelen markeras den med en ram.

→ **Notera:** Autopilotens styrenhet kan även aktiveras från dialogrutan Systemkontroller.

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj önskad lägesknapp



Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.

Autopilotindikering



I autopilotens informationsfält visas information om autopiloten. Fältet visas på alla sidor om autopiloten är försatt i ett aktivt läge. I dialogrutan Autopilotinställningar kan du välja att inaktivera fältet när autopiloten är i standbyläge.

Autopilotlägen

Autopiloten har flera styrlägen.

Ankarlägen

I de här lägena bibehåller trolldingmotorn fartygets position vid en vald plats.

- **Notera:** När fartyget är i ankarläge kan kursen påverkas av vindar och strömmar.

Följande ankingsalternativ är tillgängliga:

Markör

Navigerar till markörens position och bibehåller sedan fartyget vid positionen

Waypoint

Navigerar till vald waypoint och bibehåller sedan fartyget vid positionen.

Här

Behåller fartyget vid aktuell position.

Ändra positionen i ankarläget

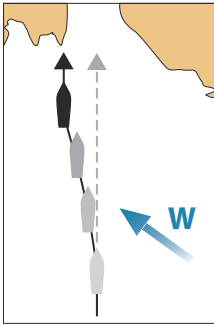
Använd pilknapparna för att placera om fartyget i ankarläget. Varje gång du trycker på en knapp flyttas ankarpositionen 1,5 m (5 fot) i vald riktning.

Kurslåsningsläge

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).



Ändra den inställda kursen

- Välj en babords- eller styrbordsknapp

En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

NAV-läget

⚠ Varning: Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårinjen mot waypointmålet.

Vid ankomst till målet växlar autopiloten till det valda ankomstläget. Det är viktigt att välja ett ankomstläge som passar dina

navigeringsbehov innan NAV-läget aktiveras. Läs mer i *"Ankomstläge"* på sida 125.



Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:

Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

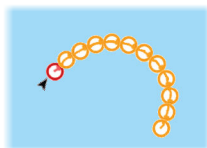
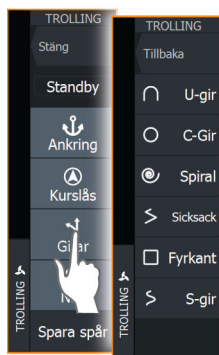
Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Styrning med girmönster

Systemet omfattar ett antal automatiska funktioner för girmönster.

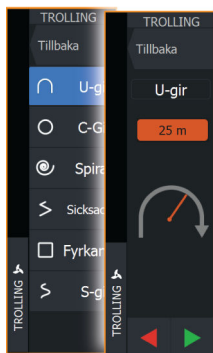
När du aktiverar ett girmönster skapar systemet tillfälliga waypoints på girningen.

Den sista waypointen på girningen är den sista waypointen. När fartyget når den sista waypointen försätts det i ankomstläget. Läs mer i *"Ankomstläge"* på sida 125.



Starta en gir

- Välj babords- eller styrbordsknappen



Girvariabler

Alla girmönster har inställningar som du kan justera innan du startar en gir, eller när som helst medan båten girar.

U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°.

Girvariabler:

- Girningsradie

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Grader för gir

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Radieändring per avslutat varv
- Antal varv

Sicksackgir

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring per etapp
- Delsträcka
- Antal etapper

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

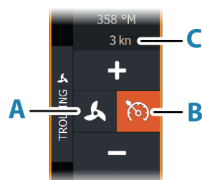
- Delsträcka
- Antal etapper

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Kursändring
- Antal etapper



Hastighetsreglage för trollingmotor

I läget Kurslås och Nav. samt vid girmönsterstyrning kan autopilotsystemet styra trollingmotorns varvtal.

Den inställda målhastigheten visas i autopilotens styrenhet.

Det finns två sätt att styra trollingmotorns målhastighet:

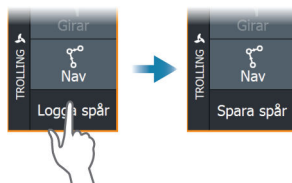
- Propellerfrekvens, inställd som en procentandel av effekt (A)
- Farthållarhastighet (**B**)

Växla mellan alternativen genom att klicka på hastighetsikonen.

Hastigheten minskas/ökas i förinställda steg genom att välja plus- och minusknapparna. Hastigheten kan även ställas in manuellt genom att välja hastighetsfältet (C).

Logga och spara ett spår

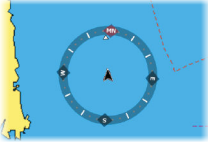
Ett spår kan sparas som en rutt från autopiloten. Om ruttloggning är avaktiverad kan funktionen aktiveras från autopiloten.



Mer information finns i "*Waypoints, rutter och spår*" på sida 47.

Autopilotinställningar

Alternativen i dialogrutan Autopilotinställningar kan variera.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

Göm autopilotpanelen automatiskt

Avgör om informationspanelen för autopiloten ska visas när autopiloten är i standby-läge.

Ankomstläge

Autopiloten växlar från navigeringsläge till det valda ankomstläget när fartyget når sin destinationspunkt.

Standby

Stänger av autopiloten. Trollingsmotorn styrs av den handhållna fjärrkontrollen eller fotpedalen.

Kurslås

Låser och bibehåller fartygets senaste kurs.

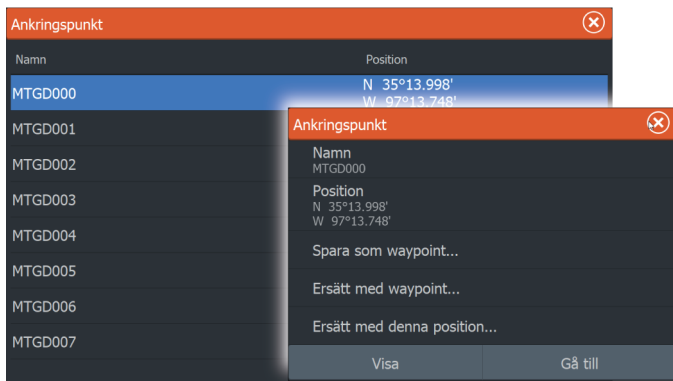
Ankare

Ankrar fartyget vid målpunkten.

Konfiguration av ankringspunkt

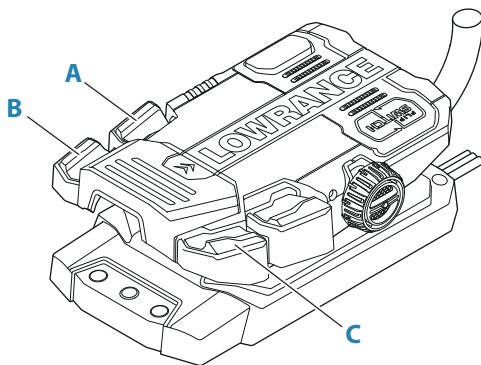
Trollingsmotorn kan lagra antalet ankringspunkter, märkta med MTG-prefix. Ankringspunkter i trollingsmotorn visas i dialogrutan Ankringspunkt.

De här MTG-ankringspunkterna kan sparas som en waypoint i MFD-systemet. MTG-ankringspunktens position kan omdefinieras så att den är identisk med en befintlig waypoint eller med fartygets aktuella position.

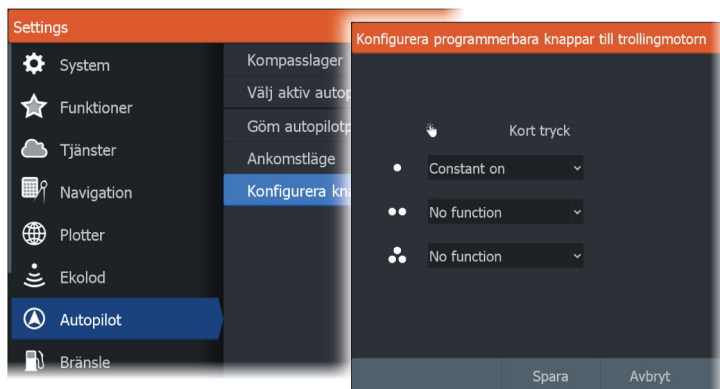


Konfigurera fotpedalsknapparna för Ghost-trollingmotorn

Du kan konfigurera tre av åtgärdsknapparna (**A**, **B** och **C**) på fotpedalen för Ghost-seriens trollingmotor.



Välj en åtgärd från rullgardinsmenyn för var och en av de knappar du vill konfigurera.



16

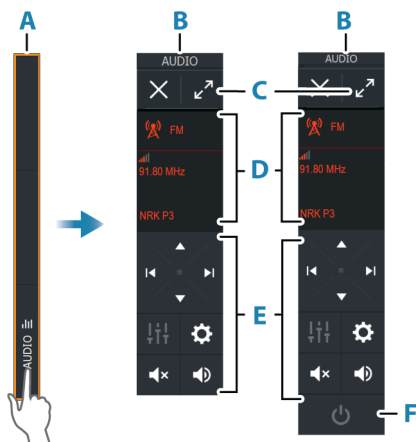
Ljud

Om ljudfunktionen

Om en kompatibel ljudserver är korrekt installerad/ansluten och konfigurerad med ditt system kan du använda enheten för att styra och anpassa ljudsystemet på ditt fartyg.

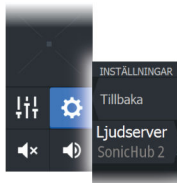
Ljudkontroller

Kontrollknapparna, verktyg och alternativ varierar från en ljudkälla till en annan.



- A** Kontrollpanel
- B** Ljudkontroller, små och stora displayer
- C** Källa och källinformation
- D** Kontrollknappar
- E** På/av-knapp
Av-knappen finns i listan över källor på små displayer.

Ställa in ljudsystemet



Ljudserver

Om flera ljudkällor är anslutna till samma nätverk måste en av enheterna väljas till ljudserver. Om bara en enhet är ansluten väljs den automatiskt till ljudserver.

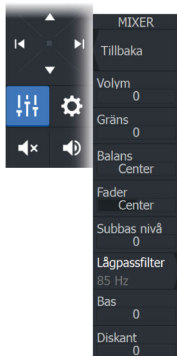
Konfigurera högtalarna

→ **Notera:** Antalet mixeralternativ beror på den aktiva ljudservern.

Högtalarzoner

Denna enhet kan konfigureras för olika ljudzoner. Antalet zoner beror på vilken ljudserver som är ansluten till systemet.

Du kan justera inställningarna för balans, volym och volymgränser för varje enskild zon. Justeringar av inställningarna för bas och diskant gäller för alla zoner.



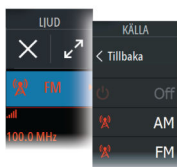
Huvudvolymkontroll

Som standard justeras volymen för alla högtalarzoner när du justerar volymen.

Du kan justera varje högtalarzon individuellt. Du kan också definiera vilka zoner som ska ändras när du justerar volymen.

Välja ljudkälla

Använd knappen Källa för att visa listan över ljudkällor. Antalet källor beror på den aktiva ljudservern.



Bluetooth-enheter

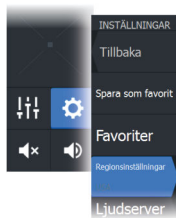
Om din ljudserver har stöd för Bluetooth listas Bluetooth som en källa.

Använd ikonen för Bluetooth i ljudkontrollerna för att para ihop ljudservern med Bluetooth-aktiverade enheter, t.ex. en smartphone eller surfplatta.

Använda en AM/FM-radio

Välja regioninställningen

Innan du kan använda en FM-, AM- eller VHF-radio måste du välja rätt region för din position.



Radiokanaler

Om du vill lyssna på en AM/FM-radiokanal:

- tryck och håll in vänster eller höger ljudkontrollknapp

Om du vill spara en kanal som favorit:

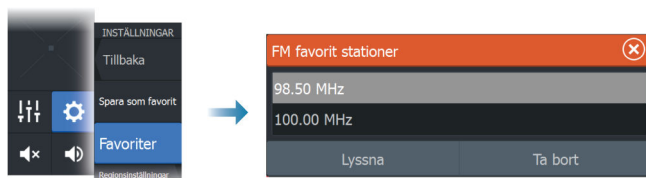
- välj menyalternativet Favorit

Om du vill bläddra igenom favoritkanaler:

- välj upp- eller ned-kontrollknappen för ljud

Lista över favoritkanaler

Favoritlistan kan användas för att välja en kanal och för att ta bort sparade kanaler från listan.

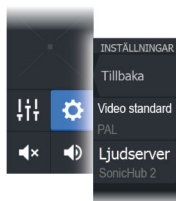


Visa DVD-video

Om ljudservern har funktioner för DVD-uppspelning kan du styra DVD-spelaren från ljudstyrenheten när ljudkällan är inställd på DVD.

Videostandard

Välj videofORMAT för ljudservern så att det överensstämmer med den bildskärm som är ansluten till ljudservern.



17

Radar

Om radar

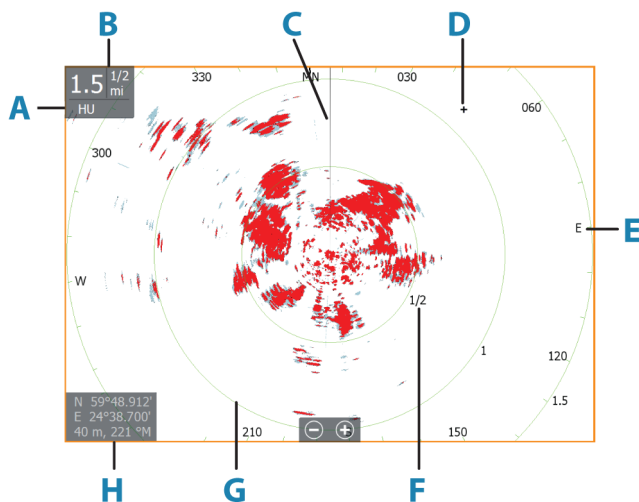
Flera radargivare stöds.

I det här kapitlet beskrivs funktioner och alternativ för olika radarenheter som stöds. Vilka funktioner och alternativ som är tillgängliga för dig beror på vilka radarantennar som är anslutna till ditt system.

Radar som stöds

Halo-kupolradar stöds.

Radarpanelen



- A Orientering
- B Djupområde
- C Kurslinje*
- D Markör
- E Kompass*
- F Avståndsmarkörer*

- G** Avståndsringar*
- H** Ruta för markörpositionen

* Valfria radarelement.

Du kan visa/dölja radarelement i grupp från radarmenyn, eller enskilt på det sätt som beskrivs i Inställningar för radarpanelen.

Dubbel radar

Du kan ansluta vilken kombination som helst av två kompatibla radarenheter och se båda radarbilderna samtidigt.

→ **Notera:** Störningar kan förekomma på Broadband-radar i de flesta intervall när en puls- eller Halo-radar och en Broadband-radar sänder samtidigt på samma båt. Vi rekommenderar att bara en radar sänder åt gången. Sänd t.ex. Broadband-radar för normal navigering, eller puls- eller Halo-radar för att hålla ett öga på vädret, definiera kustlinjer på avstånd och för Racon-aktivering.

Du kan välja en panel med dubbla radar genom att hålla in programknappen Radar på startsidan, eller genom att skapa en favoritsida med två radarpaneler.

Välja radarkälla

Du anger radarn på radarpanelen genom att välja en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Om du har flera radarpaneler anges radarn individuellt för varje radarpanel. Aktivera en av radarpanelerna och välj sedan en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Upprepa processen för den andra radarpanelen och välj en alternativ radar för den här panelen.

→ **Notera:** Det tresiffriga numret för radarkällan är de tre sista siffrorna i radarns serienummer.

Radarlager

Du kan överlagra radarbilden på sjökortet. Det kan vara till hjälp när du vill kunna tolka radarbilden och korrelera radarmålen med objekt på sjökortet.

→ **Notera:** Det måste finnas en kurssensor i systemet för radarlager.

När du väljer radarlagret är grundläggande funktioner för radarhantering tillgängliga från menyn på plotterpanelen.

Välja källa för radarlager på plotterpaneler

När du väljer radarkälla för radarlagret som visas på plotterpanelen använder du **alternativen för Radar** och sedan menyalternativen för **Källa** på plotterpanelen för att välja radarkälla.

För sjökortssidor med fler än ett sjökort med radarlager är det möjligt att ange olika radarkällor för varje plotterpanel. Aktivera en av plotterpanelerna och välj sedan en av de tillgängliga radarna under menyalternativet för radarkälla. Upprepa processen för den andra plotterpanelen med radarlager och välj en alternativ radar för den här panelen.

Driftlägen för radarn

Du styr radarns driftlägen från radarmenyn. Följande lägen är tillgängliga:

Stäng av

Strömmen till radargivaren stängs av. **Stäng av** är endast tillgängligt när radarn är i standbyläge.

Standby

Strömmen till radarskannern är på, men radarn sänder inte.

→ **Notera:** Du kan även försätta radarn i viloläge från dialogrutan **Systemkontroller**.

Sändning

Skannern är påslagen och sänder. Identifierade mål ritas ut på radarns PPI (Plan Position Indicator).

→ **Notera:** Du kan även försätta radarn i sändarläge från dialogrutan **Systemkontroller**.

Radarområde

Du justerar radarområdet genom att välja zoomikonerna på radarpanelen.

Dubbla mätområden

Vid anslutning till en radar med funktion för dubbla mätområden är det möjligt att köra radarn i läget Dubbla mätområden.

Radarn visas på menyn för radarkällor som två virtuella radarkällor A och B. Områdes- och radarkontrollerna för varje virtuell radarkälla är fullständigt oberoende och källan kan väljas för en viss plotter- eller radarpanel på samma sätt som dubbelradar enligt beskrivningen i "Välja radarkälla" på sida 132.

→ **Notera:** Vissa kontroller som är relaterade till fysiska egenskaper på själva radarn är inte oberoende av källan. Det gäller Snabbskanning, Antennhöjd och Bäringsinriktning.

MARPA är fullständigt oberoende och upp till tio mål kan spåras för varje virtuell radarkälla.

Upp till två oberoende larmzoner kan också definieras för varje virtuell radarkälla.

Justera radarbilden

Du kan förbättra radarbilden genom att justera radarns känslighet, och genom att filtrera bort slumpekon från sjögång och väderförhållanden.

Du kan justera bildinställningarna från radarmenyn.

Menyalternativen kan variera beroende på radarns kapacitet.

Radarlägen

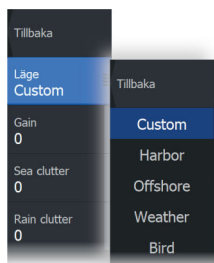
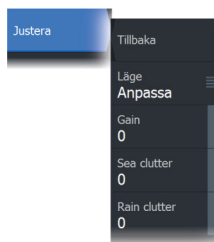
Användningslägen är tillgängliga med optimala standardstyrinställningar för olika miljöer. Alla lägen är inte tillgängliga på alla radarmottagare.

Lägen för dubbla mätområden

Vid anslutning till en radar med funktion för dubbla mätområden är det möjligt att köra radarn i läget Dubbla mätområden.

Lägena kan ställas in individuellt för varje område. Du kan till exempel ha offshoreläge för område A och väderläge för område B. Men interaktion mellan områdena sker i vissa fall:

- När du använder läget Fågel för båda områdena är det maximala området begränsat till 24 M och områdesupplösningen är reducerad.



- Snabbskanning – Antennens rotationshastighet har angetts till det långsammare av de två valda lägena. Snabbskanning inaktiveras till exempel vid användning av lägena Hamn och Väder eftersom Snabbskanning är Av i läget Väder.
- Avstörningsinställningen kan påverka störning som setts eller tagits bort för båda områdena.

Riktad klutterreducering

Det här läget fungerar automatiskt när FÖRSTÄRKNING = AUTO och SJÖ = HAMN eller TILL HAVS. Syftet är att låta mindre båtar synas i sjöklutret i riktning mot läsidan. Radarmottagningens FÖRSTÄRKNING ökas dynamiskt under svepet, i riktning mot läsidan, för att öka målkänsligheten i tyngre sjö.

När FÖRSTÄRKNING eller SJÖ = MANUELL är läget Riktad klutterreducering AV (ej riktad).

Dessutom är inställningarna LUGNT, MÅTTLIG eller HÅRD för STC-kurva tillgängliga på menyn för radaralternativ, för att du ska kunna optimera radarbilden efter behov.

Förstärkning

Förstärkningen styr radarmottagarens känslighet.

En högre förstärkning gör radarn mer känslig för radarekon, så att mindre mål visas. Om förstärkningen ställs in för högt kan dock bilden störas av bakgrundsgrus.

Förstärkningen har ett manuellt och ett automatiskt läge. Du växlar mellan automatiskt och manuellt läge med skjutreglaget.

Sjöklutter

Sjöklutter används till att filtrera bort effekten från slumpvisa ekosvar från vågor eller hård sjö nära fartyget.

När du ökar värdet för inställningen Sjöklutter minskar du det klutter på skärmen som orsakas av vågekon.

Systemet har fördefinierade inställningar för Sjöklutter vid hamn- och havsförhållanden, förutom det manuella läget där du kan justera inställningarna. Du väljer läge för Sjöklutter från menyn. Du kan bara justera värdet för Sjöklutter i manuellt läge.

Offset för automatisk sjöklutterreducering

För att tillåta finjustering av sjökontrollen i autoläget (Auto-läget använder riktbar, anpassningsbar klutterreducering) kan en offset användas för autoinställningen.

Regnklutter

Alternativet Regnklutter används till att minska den störande effekten från regn, snö eller andra väderförhållanden på radarbilden.

Du bör inte öka värdet för mycket eftersom du då kan filtrera bort riktiga mål.

Använda markören på radarpanelen

Som standard visas ingen markör på radarpaneler.

När du placerar markören på radarpanelen aktiveras markörpositionsfönstret.

Gå till markör

Du kan navigera till en vald position på bilden genom att placera ut markören på panelen och välja Gå till markör från menyn.

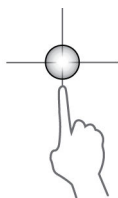
Markörhjälpsfunktionen

Med markörhjälpsfunktionen kan du finjustera markörens placering utan att hålla för detaljer med fingret.

Aktivera markören på panelen, håll sedan fingret mot skärmen så växlar markörsymbolen till en urvalscirkel som visas ovanför fingret.

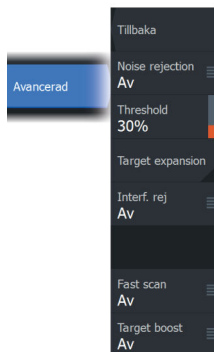
Dra urvalscirkeln, utan att ta bort fingret från skärmen, till önskad position.

När du tar bort fingret från skärmen återgår markören till normal funktion.



Avancerade radaralternativ

Menyalternativen kan variera beroende på radarns kapacitet.



Störningsdämpning

Anger hur stor störningsfiltrering som används av radarn. Målkänsligheten ökar vid långa avstånd när den här kontrollen är inställd på Låg eller Hög, men målavskiljningen blir något sämre.

→ **Notera:** För att få maximal avståndsprestanda för radarn ska sändning bara ske för ett område, störningsdämpningskontrollen vara inställd på Hög och gränsvärdet så lågt som möjligt. Standardinställningen är 30 % för mindre klutter på skärmen. I vissa områden där extremt stora störningar kan förekomma bör du prova med AV för bästa radarbild.

Gränsvärde för radar

Gränsvärdet anger den signalstyrka som krävs för de svagaste radarsignalerna. Radarekon under det här gränsvärdet filtreras bort och visas inte.

Standardvärde: 30 %.

Målförstärkning

Målförstärkning ökar längden på mål inom räckvidden, vilket gör dem lättare att se.

Störningsdämpning

Störning kan orsakas av radarsignaler från andra radarenheter inom samma frekvensband.

En hög inställning minskar störningen från andra radarenheter.

När det inte förekommer störning från andra enheter ska inställningen för Störningsdämpning vara låg så att du inte missar små mål.

Målseparering

Styr radarns målavskiljning (avståndet mellan objekten är mer framträdande).

Snabbskanning

Anger hastigheten för radarantennens rotation. Det här alternativet ger snabbare måluppdateringar.

- **Notera:** Maximal hastighet kanske inte uppnås beroende på vad du valt under inställningar, läge och område för radarn. Radarn roterar bara så snabbt som de aktuella styrinställningarna tillåter.

Sjöfilter

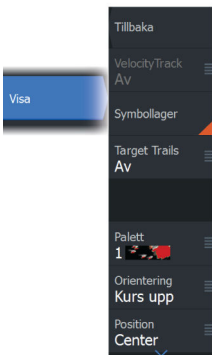
Ställ in kontrollen Sjöfilter enligt de aktuella havsförhållandena för bästa sjöklutterreducering.

Målförstoring

Målförstöringskontrollen ökar pulslängden eller minskar radarbandbredden så att mål visas större inom räckvidden och radarkänsligheten ökas.

Alternativ för radarvisning

Alternativen på menyn Visa varierar beroende på radarantenn.



VelocityTrack

- **Notera:** När VelocityTrack är aktiverat kan antennens rotationshastighet vara reducerad.
- **Notera:** När du använder radarn i läget dubbelt mätområde med ett av områdena inställt på 36 nm eller mer kanske du ser mer VelocityTrack-färgbrus över landområden.

Färgdoppler är en navigeringshjälp för att urskilja rörliga mål som närmar sig eller avviker från det egna fartyget. Radarn visar om ett mål närmar sig eller avviker från fartyget när båda dessa villkor uppfylls:

- Mållets relativa fart är högre än farttröskeln för VelocityTrack.
- Målet är inte stationärt (till exempel land eller en markeringsboj).

Följande alternativ är tillgängliga:

- Av – stänger av färgdoppler
- Normal – mål som närmar sig och avviker är färgmarkerade.
- Mål som närmar sig – bara mål som närmar sig är färgmarkerade

Färgen på mål som närmar sig och mål som avviker beror på vilken palett som används:

Radarbildspaletter

- Avvikande mål har blå färg på alla paletter för radarbilder.
- Färger för mål som närmar sig på paletter för radarbilder:
 - Svart/röd palett – gul
 - Vit/röd palett – gul
 - Svart/grön palett – röd
 - Svart/gul palett – röd

Paletter för radarlager på kartor

- Avvikande mål är mörkgråa.
- Mål som närmar sig är gula.

Inställningar för VelocityTrack

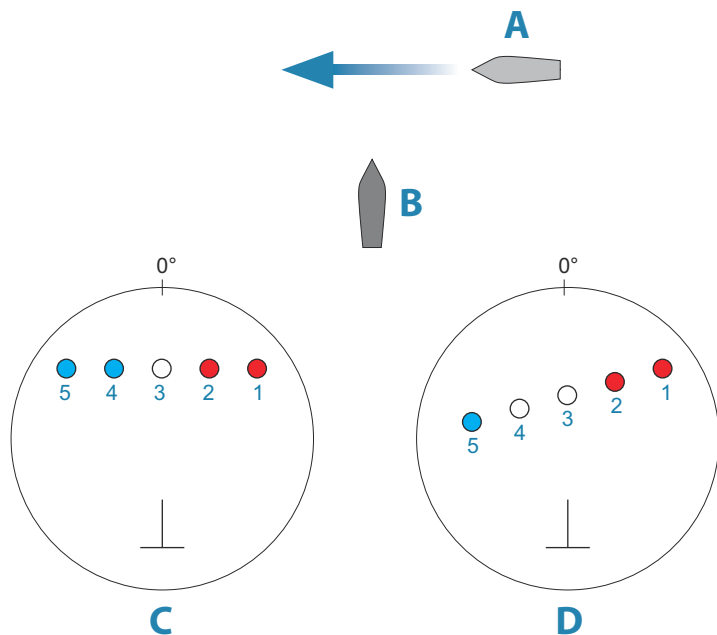
I den här dialogrutan kan du ställa in hastighetsgränsen för mål som ska färgläggas.

Du kan ange att hastighetsgränsen endast ska gälla för radarkällan för den valda radarpanelen eller för alla radarkällor som är anslutna till systemet. Inställningen tillämpas bara på de radarkällor som är i drift och är anslutna när inställningen görs. Om alternativet Alla radarkällor är valt används de angivna värdena automatiskt när nya radarkällor ansluts.

Exempel på VelocityTrack

Rörliga mål som närmar sig eller avviker kan under vissa omständigheter indikeras som neutrala (utan färg). Föraren bör vara medveten om dessa situationer för att kunna använda VelocityTrack-funktionerna som ett hjälpmedel för att undvika kollisioner.

Exempel på hur VelocityTrack beter sig i två navigeringsscenarier illustreras nedan. Illustrationerna visar ett mål (**A**) som korsar det egna fartygets (**B**) väg.



I exemplen visas målets rörelse (1–5) genom fem radaravläsningar med radarn i läge för relativ rörelse.

I exempel **C** är COG (KÖG) för det egna fartyget 0° och hastigheten är 0 knop.

I exempel **D** är COG (KÖG) för det egna fartyget 0° och hastigheten är 10 knop.

I båda exemplen är målets COG (KÖG) 270° och hastigheten 20 knop.

Färgerna i exemplen är enligt de färger som används för svart/grön och svart/gul radar:

- Röd (**C1/C2** och **D1/D2**) anger att målet närmar sig det egna fartyget. Dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.
- Utan färg (**C3** och **D3/D4**) anger att den är tillfälligt neutral eftersom dess relativa fart vid den punkten är lägre än VelocityTracks farttröskel.
- Blå (**C4/C5** och **D5**) anger att målet rör sig bort från det egna fartyget och att dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.

Radarsymboler

Du kan aktivera och avaktivera symboler på radarpanelen kollektivt. Se bilden med valfria radarelement.

Målspår

Du kan ställa in hur länge de spår som genereras från varje mål ska visas på radarpanelen. Du kan även avaktivera målspår.

→ **Notera:** Du bör använda alternativet Sann rörelse när du använder målspår

Rensa målspår från panelen

När målspår visas på panelen utökas radarmenyn med ett alternativ som gör att du kan rensa målspår från panelen tillfälligt. Målspår börjar visas igen efteråt såvida du inte avaktiverar dem på det sätt som beskrivs ovan.

Radarpaletten

Olika färger (paletter) kan användas till olika detaljer på radarpanelen.

Radarorientering

Radarorienteringen indikeras upp till vänster på radarpanelen som antingen KU (Kurs upp), NU (Nord upp) eller BU (Bäring upp).

Kurs upp

I läget Kurs upp ligger kurslinjen på PPI:n vid 0° på bäringsskalan och mot skärmens överkant. Radarbildens visas i relation till det egna fartyget, och när fartyget girar roterar radarbildens.

→ **Notera:** Kurs upp är bara tillgängligt i läget Relativ rörelse och det är det enda tillgängliga orienteringsläget när radarn inte är ansluten till en kurskälla.

Nord upp

I läget Nord upp står indikationen 0° på PPI:n för Norr. Kurslinjen på PPI:n är orienterad enligt det egna fartygets kurs enligt kompassen. När fartyget girar ändras kurslinjens riktning efter fartygets kurs, medan radarbildens förblir stabiliserad.

Nord upp-orienteringen är inte tillgänglig om ingen kurskälla är ansluten till radarn. Om kursdata förloras växlar systemet automatiskt till Kurs upp-orientering.

Bäring upp

I läget Bäring upp anger den övre delen på bäringsskalan fartygets sanna kurs mätt från norr vid den tidpunkt när Bäring upp aktiverades. När fartyget girar förblir bäringsskalan låst medan kurslinjen roterar med fartygets gir och kursförändring.

Orienteringen för Bäring upp återställs när läget Bäring upp väljs på nytt.

Radarrörelseläge

Radarrörelser indikeras i radarpanelens övre vänstra hörn, antingen som TM (sann rörelse) eller RM (relativ rörelse).

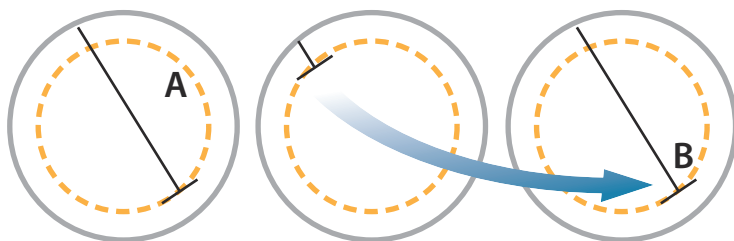
Relativ rörelse

I relativ rörelse förblir fartyget i en låst position på radarns PPI och alla andra objekt rör sig i relation till din position.

Du väljer den låsta positionen enligt beskrivningen i "*Förskjuta PPI-mitten*" på sida 143.

Sann rörelse

I läget True motion förflyttar sig ditt fartyg och alla mål i rörelse över radarns PPI medan du färdas. Alla stationära objekt behåller en fast position. När fartygssymbolen når 75 % av PPI-radien (**A**) ritas radarbilden om med fartygssymbolen flyttad (**B**) 180° mot den aktuella kursbäringen.

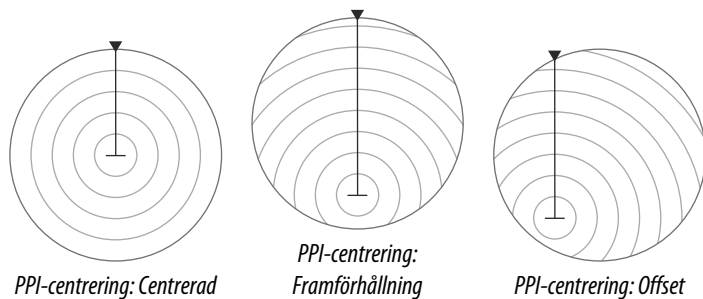
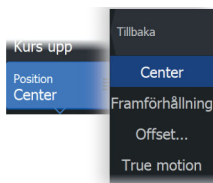


När True motion har valts finns alternativet för att återställa True motion på menyn. Det gör att du manuellt kan återställa radarbilden och fartygssymbolen till dess startposition.

Notera: True motion är bara tillgängligt när PPI:n är i orienteringsläget Nord upp eller Bärning upp. Om du vill ställa in True motion på MFD väljer du alternativet Position på menyn Mer och väljer sedan alternativet True motion.

Förskjuta PPI-mitten

Du kan ställa in den ursprungliga antennenpositionen till en annan plats på radar-PPI:n. De alternativ som beskrivs i kommande avsnitt är tillgängliga.



→ **Notera:** Bäringskalan är enligt punkten för samlad positionsreferens eller CCRP (Consistent Common Reference Point), medan offset anger radarantennens position på PPI:n. Den högsta tillåtna avvikelsen från mitten är 75 % av radien i aktuellt område. Det kan leda till att CCRP hamnar utanför bäringskalan. I sådana fall görs mätningar ändå av CCRP och bäringskalan komprimeras enligt dem.

Centrerad

Med alternativet Centrerad återställs antennenpositionen till PPI-mitten.

Framförhållning

Alternativet Framförhållning används till att maximera sikten framför fartyget. När det är valt placeras PPI-mitten vid 70 % av PPI:ns radie, 180° mot skärmens överkant.

→ **Notera:** Framförhållning är endast tillgängligt för radarorienteringen Kurs upp.

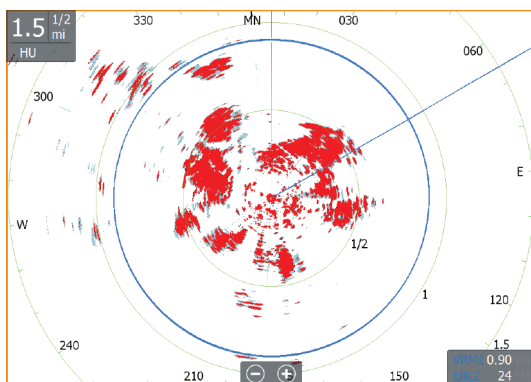
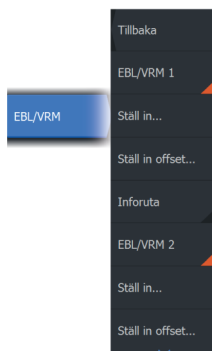
Offset

Med det här alternativet kan du använda markören till att välja PPI-centrering.

Flytta markören till önskad förskjutningsposition och bekräfta ditt val.

EBL/VRM-markörer

Med EBL (elektronisk bäringslinje) och VRM (variabel avståndsmarkör) kan du göra snabba mätningar av avstånd och bäring till fartyg och landmassor inom radarområdet. Du kan placera ut två olika EBL/VRM-markörer på radarbilden.



EBL/VRM-markörerna placeras som standard ut från fartygets mittpunkt. Men du kan anpassa referenspunkten till valfri vald position på radarbilden.

När du har placerat ut EBL/VRM-markörer kan du aktivera/avaktivera dem genom att välja motsvarande markör i datafältet, eller genom att välja bort markören från menyn.

Definiera en EBL/VRM-markör

1. Se till att ingen markör är aktiv
2. Aktivera menyn, välj **EBL/VRM** och välj sedan **EBL/VRM 1** eller **EBL/VRM 2**
 - EBL/VRM-markören placeras ut på radarbilden

3. Välj justeringsalternativ från menyn om du behöver placera om markören och justera sedan markören genom att dra den till rätt plats i radarbilden
4. Spara dina inställningar genom att välja Spara

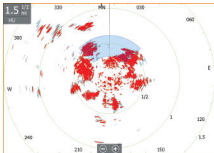
Placera ut EBL/VRM-markörer med markören

1. Placera ut markören på radarbilden
2. Aktivera menyn
3. Välj en av EBL/VRM-markörerna
 - EBL-linjen och VRM-cirkeln placeras ut enligt markörens position.

Offset för en EBLVRM-markör

1. Se till att ingen markör är aktiv.
2. Aktivera menyn, välj EBL/VRM och välj sedan den markör du vill justera.
3. Välj alternativet Ställ in offset.
4. Placera markören på radarpanelen och ställ in offsetpositionen.
5. Spara dina inställningar genom att välja Spara.

Du kan återställa EBL/VRM-mittpunkten till fartygets position från menyn.



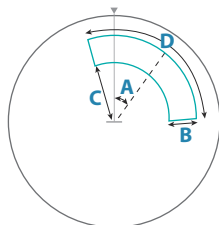
Ställa in en larmzon kring ditt fartyg

En larmzon är ett område (antingen cirkelformat eller en sektor) som du kan definiera på radarbilden. När den är aktiverad utlöses ett larm när ett radarmål åker in i eller ut från zonen.

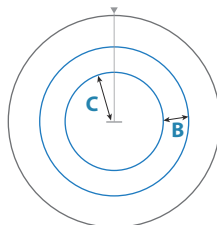
Definiera en larmzon

1. Se till att ingen markör är aktiv
2. Aktivera menyn, välj **Larmzoner** och välj en av larmzonerna
3. Välj form för zonen
 - Vilka justeringsalternativ som finns beror på formen på larmzonen
4. Välj **Justera** för att definiera inställningarna för larmzonen. Du kan ställa in värdena från menyn eller dra på radarpanelen.
 - **A:** Bäring, i förhållande till fartygets kurs
 - **B:** Djup
 - **C:** Avstånd, i förhållande till fartygets mitt
 - **D:** Bredd

5. Spara dina inställningar genom att välja Spara.



Form: Sektor



Form: Cirkel

Larminställningar

Ett larm aktiveras när ett radarmål hamnar innanför larmzonens gränser. Du kan välja om larmet ska aktiveras när målet träder in i eller ut ur zonen.

Känslighet

Du kan justera känsligheten i larmzonen så att du inte får larm om små mål.

MARPA-mål

Om systemet har en kurssensor kan du använda MARPA-funktionen (Mini Automatic Radar Plotting Aid) till att spåra upp till tio radarmål.



Du kan ställa in larm som meddelar dig om ett mål kommer för nära. Se "Radarinställningar" på sida 148.





MARPA-spårning är ett viktigt verktyg som du kan använda till att undvika kollisioner.

→ **Notera:** För MARPA krävs kursdata både för radarn och enheten.

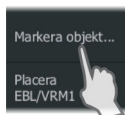
MARPA-målsymboler

Systemet använder de målsymboler som visas nedan.

	MARPA-mål som identifieras. Det tar normalt upp till 10 hela rotationer med skannern.
	MARPA-mål som spåras, ej i rörelse eller vid ankar.

	Säkert MARPA-mål som spåras, med förlängningslinjer.
	Farligt MARPA-mål. Ett mål definieras som farligt när det hamnar inom den larmzon som definieras på radarpanelen.
	När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
	Valt MARPA-mål, aktiveras genom att du placerar markören på målikonen. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören.

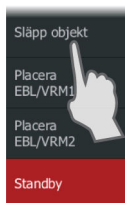
Spåra MARPA-mål



1. Placera ut markören på målet på radarbilden
2. Välj **Markera objekt** från meny
3. Upprepa processen om du vill spåra fler mål

När du har identifierat dina mål kan det ta upp till 10 radarsvängningar innan målen låses och sedan spåras.

Avbryta spårning av MARPA-mål



När du spårar mål utökas radarmeny med alternativ för att avbryta spårning av enskilda mål eller att stoppa spårningsfunktionen.

Du avbryter spårning av enskilda mål genom att välja målikonen och sedan välja Släpp mål från meny.

Visa information om MARPA-mål

Du kan visa detaljerad information om MARPA-mål. Välj önskat mål och sedan antingen popuprutan för målet eller välj Objektinfo från meny.

Uppgifter om MARPA-objekt	
ID:	2
Status:	hämtar
Distans (mi):	14.0
Bäring (°M):	288
FÖG (mph):	0.0
Relativ fart (mph):	0.0
KÖG (°M):	341
Relativ kurs (°M):	341
NDO (mi):	56932
TNDO (tim):	-174828:56:32

MARPA-larminställningar

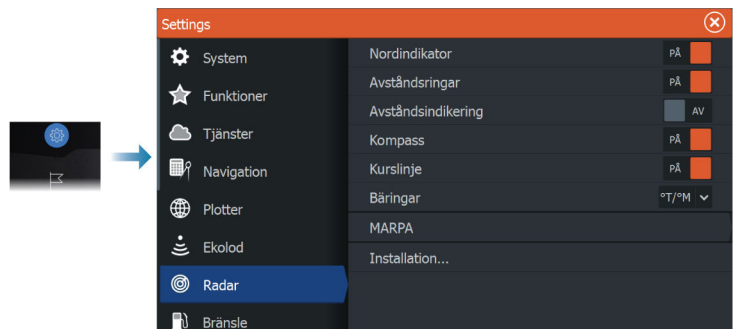
Du kan definiera följande MARPA-larm:

- **Förlorat MARPA-objekt**
Anger om ett larm ska aktiveras när du förlorar ett MARPA-mål.
- **MARPA ej tillgänglig**
Anger om ett larm ska aktiveras när du inte har tillräckliga indata för att MARPA ska fungera (giltig GPS-position och riktningssensor anslutna till radarservern).

Du kan även ställa in en larmzon kring fartyget och ställa in ett larm som aktiveras om ett mål hamnar innanför zonen. Mer information finns i Marpa-inställningar under *"Radarinställningar"* på sida 148.

Radarinställningar

I det här avsnittet finns endast en lista över användarinställningar. Installationsinställningar finns i *"Systeminställning"* på sida 197.



Symbollager

Du kan välja vilka valfria radarelement som ska aktiveras eller avaktiveras från menyn. Se bilden av radarpanelen.

Bäringar

Används för att välja när bäringen ska mätas i förhållande till sann/magnetisk nordlig riktning (°T/°M) eller relativt till ditt fartyg (°R).

→ **Notera:** Sann bäring kan endast väljas när det finns en kompass tillgänglig.

Infofält

Aktiverar/inaktiverar radardatafältet. Se bilden på radarpanelen.

Som standard visas mål ordnade med de farligaste målen överst. Du kan välja att visa radarmål överst, innan eventuella AIS-mål, även om AIS-målen anses vara farligare.

MARPA-inställningar

Historiklängd

Spår kan användas för att visualisera tidigare positioner för ett spåret mål.

Historiklängden definierar tidspresentationen av spåret.

Säker ring

En säkerhetsring kan läggas till runt ditt fartyg och visa larmzonen. Ringens radie är den närmaste passeringspunkten enligt inställningen i dialogrutan Farliga fartyg. Se "*Definiera farliga fartyg*" på sida 155.

18

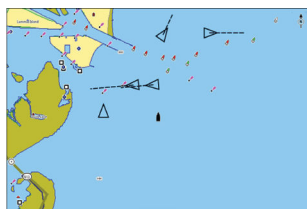
AIS

Om AIS

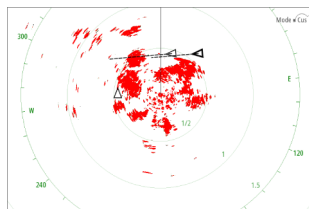
Om ett kompatibelt AIS (automatiskt identifieringssystem) ansluts till systemet kan AIS-mål visas och spåras. Du kan även se meddelanden och position för DSC-sändande enheter inom räckvidden.

AIS-mål kan visas som lager på sjökortsbilder och radarbilder.

AIS är ett viktigt verktyg för att kunna färdas säkert och undvika kollisioner. Du kan ange larm som meddelar dig om ett AIS-mål kommer för nära eller förloras.



AIS-fartyg på en plotterpanel

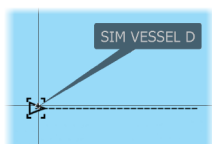


AIS-fartyg på en radarpanel

Välja ett AIS-mål

När du väljer en AIS-ikon ändras symbolen till symbolen för valt mål. Endast ett mål kan väljas åt gången.

→ **Notera:** Popup-information måste vara aktiverat för att se fartygets namn. Läs mer i "[Plotterinställningar](#)" på sida 43.



Söka efter AIS-fartyg

Du kan söka efter AIS-mål med alternativet Sök i menyn. Om markören är aktiv söker systemet efter fartyg runt markörens position. Utan en aktiv markör söker systemet efter fartyg runt ditt fartygs position.

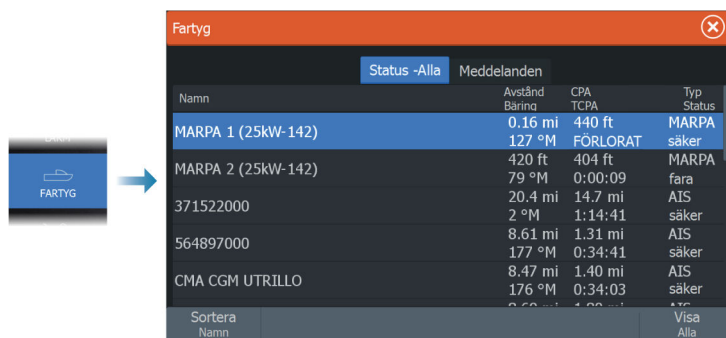
Visa målinformation

Dialogrutan Fartyg

Dialogrutan Fartyg visar en lista över alla mål.

Som standard visar dialogrutan mål ordnade efter avstånd till det egna fartyget. Du kan välja om du vill ändra sorteringsordningen och endast visa en vald måltyp.

Dialogrutan Fartyg visar även mottagna AIS-meddelanden.




Namn	Avstånd	CPA	Typ
	Bäring	TCPA	Status
MARPA 1 (25kW-142)	0.16 mi 127 °M	440 ft FÖRLORAT	MARPA säker
MARPA 2 (25kW-142)	420 ft 79 °M	404 ft 0:00:09	MARPA fara
371522000	20.4 mi 2 °M	14.7 mi 1:14:41	AIS säker
564897000	8.61 mi 177 °M	1.31 mi 0:34:41	AIS säker
CMA CGM UTRILLO	8.47 mi 176 °M	1.40 mi 0:34:03	AIS säker

AIS-fartygsdetaljer

Detaljerad information om ett AIS-mål är tillgänglig från dialogrutan AIS-fartygsdetaljer.

Så här tar du fram dialogrutan:

- välj AIS popup-fönstret
- välj alternativet Info i menyn.



AIS Fartygsdetaljer	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Anropssignal: ABC1234	Status: Säker
IMO: 123	NavStatus: Under mask
AIS Klass: A	Djupgående (m): 1.0
Typ: Okänd	Lattud: N 25°45.11'
Längd (m): 12.2	Longitud: W 80°07.00'
Bredd (m): 6.1	Noggrannhet: Hög (10m)
Bäring (°M): 184	FOG (kn): 0.0
Avstånd (nm): 8.70	KOG (°M): 272
NDO (nm): 6.75	Kurs (°M): 272
TND0 (tim): PAST	Destination: MIAMI
	BTD: 04/10/2008

Anropa ett AIS-fartyg

Om systemet har en VHF-radio med stöd för DSC-anrop (Digital Select Calling) via NMEA 2000 kan ett DSC-anrop initieras till andra fartyg från enheten.

Anropsalternativet är tillgängligt i dialogrutan AIS Fartygsdetaljer och i statusdialogrutan Fartygsstatus. Läs mer i "[Visa målinformation](#)" på sida 150.

AIS SART



När en AIS SART (Search and Rescue beacon, nödsignalsfyr) aktiveras börjar den sända ut information om position och identifiering. Dessa data tas emot av AIS-enheten.

Om AIS-mottagaren inte är kompatibel med AIS SART, tolkar den mottagna AIS SART-data som en signal från en vanlig AIS-sändare. En ikon placeras på sjökortet, men den ikonen är en AIS-fartygsikon.

Om din AIS-mottagare är kompatibel med AIS SART händer följande när AIS SART-data tas emot:

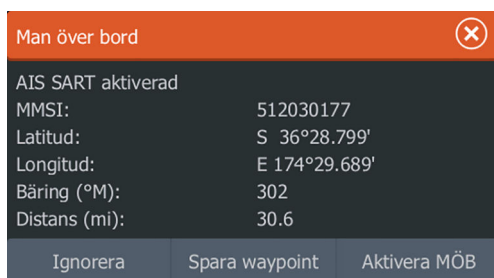
- En AIS SART-ikon placeras ut på sjökortet på den position som tagits emot från AIS SART-enheten
- Ett larmmeddelande visas

Om sirenen är aktiv ljuder en larmsignal tillsammans med larmmeddelandet.

→ **Notera:** Ikonen är grön om mottagna AIS SART-data är ett test och inte ett aktivt meddelande.

AIS SART-larmmeddelande

När data tas emot från en AIS SART visas ett larmmeddelande. Meddelandet innehåller AIS SART-enhetens unika MMSI-nummer samt position, avstånd och bäring från ditt fartyg.



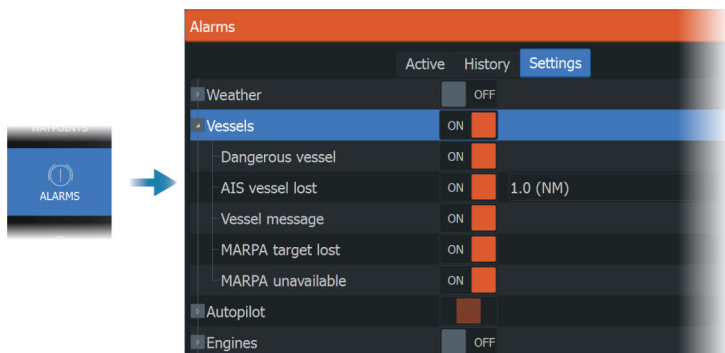
Du har följande alternativ:

- Ignorera larmet
 - Larmet stängs av och meddelandet stängs. Larmet visas inte igen

- **Notera:** Om du ignorerar larmet förblir AIS SART-ikonen synlig på sjökortet, och AIS SART står kvar i fartygslistan.
- Spara waypointen
 - Waypointen sparas i waypointlistan. Namnet på waypointen får prefixet MOB AIS SART följt av SART-enhetens unika MMSI-nummer. Till exempel MOB AIS SART - 12345678.
- Aktivera MÖB-funktionen
 - Visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring AIS SART-positionen
 - Systemet skapar en aktiv rutt till AIS SART-positionen
- **Notera:** Om MÖB-funktionen redan är aktiv stoppas den och ersätts av den nya ruten mot AIS SART-positionen.
- **Notera:** Om AIS slutar att ta emot AIS SART-meddelandet stannar AIS SART kvar i fartygslistan i 10 minuter efter att den senaste signalen togs emot.




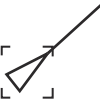


Fartygslarm

Du kan definiera flera olika larm som meddelar dig om ett mål hamnar innanför fördefinierade avståndsgränser, eller om ett tidigare identifierat mål förloras.

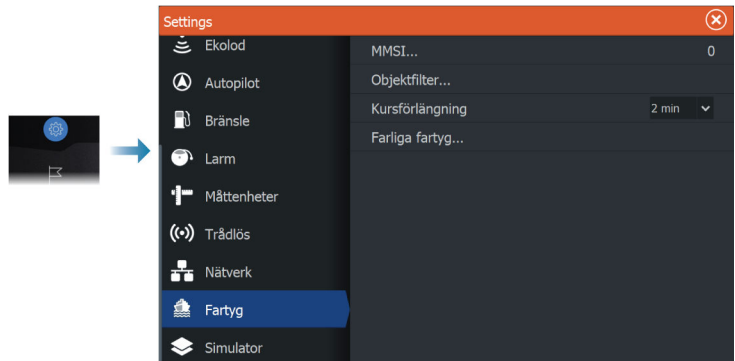


AIS-målsymboler

	<p>Säkert AIS-objekt med avstängd kursförlängningslinje. Tjocka linjer anger farligt AIS-objekt.</p>
--	--

	Ofarligt AIS-mål i rörelse med kursförlängningslinje.
	Farligt AIS-mål, visas med fylld linje. Ett mål bedöms vara farligt enligt CPA- och TCPA-inställningarna. Läs mer i Definiera farliga fartyg.
	Förlorat AIS-mål. När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
	Valt AIS-mål, aktiveras genom att du markerar en målsymbol. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören från symbolen.
	AIS SART (AIS Search And Rescue Transmitter [AIS-nödsignalsändare]).
	AtoN (navigeringshjälpmedel)

Fartygsinställningar



MMSI

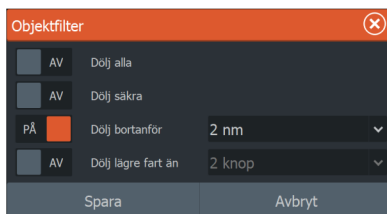
Används för att ange ditt eget MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) i systemet. Du måste ha det här numret angivet för

att ta emot meddelanden från AIS- och DSC-fartyg. Du måste även ha ditt MMSI-nummer angivet så att du inte ser ditt eget fartyg som ett AIS-mål på sjökortet.

Objektfilter

Som standard visas alla mål på panelen om en AIS-enhet är ansluten till systemet.

Du kan välja att inte visa några mål, eller att filtrera ikonerna utifrån säkerhetsinställningar, avstånd eller fartygets hastighet.



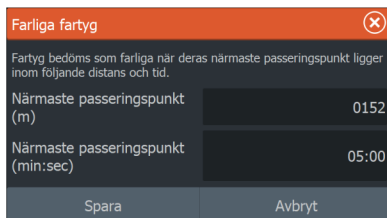
Kursförlängning

Du kan ange längden på KÖG-förlängningslinjer (Kurs över grund) för AIS-fartyg. Längden på förlängningslinjen anges antingen som ett fast avstånd eller för att visa den sträcka som fartyget kommer att färdas under en vald tidsperiod.

Mer information om förlängningslinjer för ditt fartyg finns i "*Förlängningslinjer*" på sida 44.

Definiera farliga fartyg

Du kan använda värdena för CPA (närmaste passeringspunkt) och TCPA (tid till närmaste passeringspunkt) för att definiera när ett mål ska anses vara farligt. När ett mål hamnar inom avståndet för CPA eller inom tidsgränsen för TCPA ändras symbolen till Farligt mål.



19

SiriusXM väder

Krav

- En WM-4 Navico satellitvädermodul ansluten till systemet.
- Ett SiriusXM-väderpaket/-abonnemang. Mer information finns på webbplatsen www.siriusxm.com/sxmmarine.

Om SiriusXM väder

→ **Notera:** SiriusXM väder är endast tillgängligt i Nordamerika.

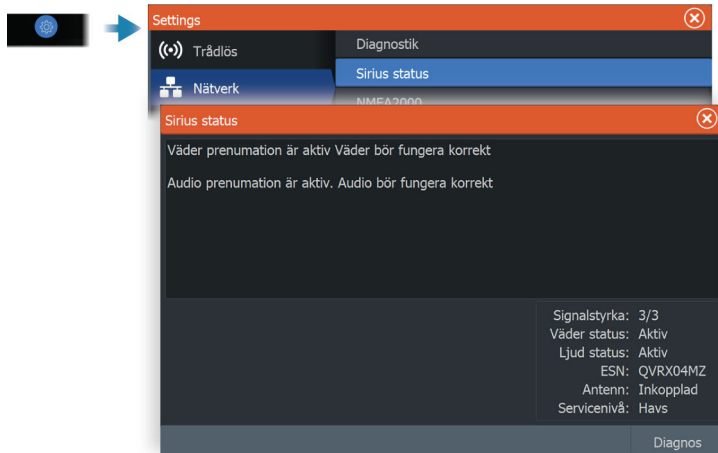
När en kompatibel satellitvädermodul från Navico är ansluten till ditt system, och med lämpligt abonnemang, finns information från SiriusXM marina vädertjänst tillgänglig.

Vilka alternativ som är tillgängliga beror på vilken satellitvädermodul som är ansluten till systemet och ditt abonnemang.

SiriusXM-vädertjänsten täcker en mängd olika nordamerikanska inlandsvatten och kustområden. Mer information finns på www.siriusxm.com/sxmmarine.

Statuspanel för Sirius

När vädermodulen är ansluten till systemet har du tillgång till statuspanelen för Sirius.

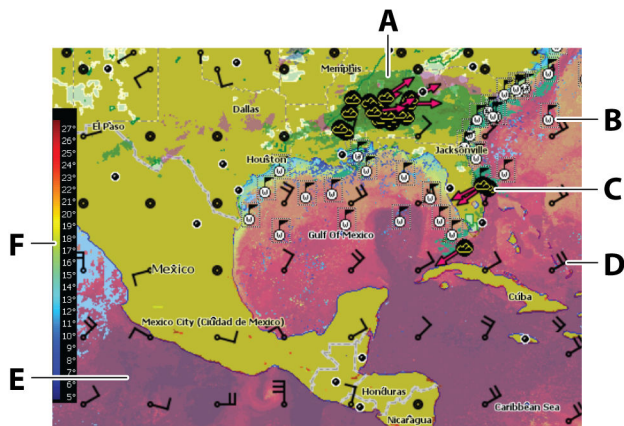


På statuspanelen visas signalstyrkan som 1/3 (svag), 2/3 (bra) eller 3/3 (utmärkt). Dessutom visas antennstatus, servicenivå, och vädermodulens elektroniska serienummer.

Väderpanel för Sirius

Du kan visa Sirius väder som ett lager på plotterpanelen.

När du väljer väderlagret utökas sjökortsmenyn med ytterligare väderalternativ.

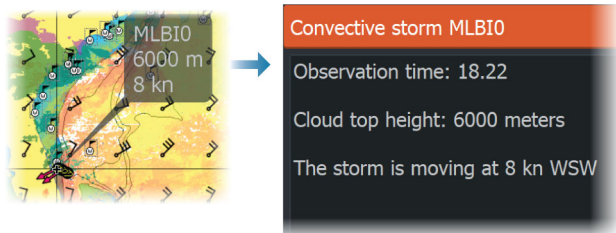


- A** Färgkodning för nederbörd
- B** Landobservationer
- C** Stormikon
- D** Vindkrok
- E** Färgskuggning för ytvattentemperatur (SST)
- F** Färgfält för ytvattentemperatur

Visa detaljerad väderinformation

Om popup är aktiverat kan du välja en väderikon för att visa information om observationen. Om du väljer popup-fönstret visas mer information om observationen.

N 24°03.491'
W 81°30.898'
115.5 NM, 224 °M
Moderate rain



Du kan också visa väderinformation från menyn om du väljer väderikonen och menyalternativet Info – Väderobjekt.



Lokalt väder

Dialogrutan Lokalt väder visar aktuellt väder och väderprognoser för din aktuella plats.



Fish Mapping-lager

När Navico WM-4-mottagaren är ansluten till systemet, och med lämpligt abonnemang på SiriusXM marina vädertjänst, är alternativet Fish Mapping-lager tillgängligt.

Fish Mapping-lager hjälper till att identifiera specifika områden med störst sannolikhet att hitta fisken du vill fånga. Mer information finns på www.siriusxm.com/sxmmarine.

När Fish Mapping är valt som sjökortslager expanderas sjökortsmenyn för att visa alternativen för Fish Mapping. Mer information finns på www.siriusxm.com/sxmmarine.

Väderinställningar

Visningsalternativ

Nederbörd

Olika färgtoner används till att visa intensitet för olika typer av nederbörd. Mörkare färg indikerar högre intensitet.

Regn	Från ljusgrönt (lätt regn) – gult – orange – till mörkrött (kraftigt regn)
Snö	Blå
Blandad	Rosa

Ytvattentemperatur (SST)

Du kan visa SST som en färgskuggning eller som text.

När du väljer färgkodning visas SST-färgfältet till vänster på displayen.

Du definierar hur färgkoderna ska användas till att identifiera SST. Läs mer i "[Justera färgkoder](#)" på sida 162.

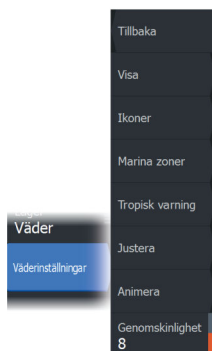
Prognos för våg

Färger kan användas för att indikera prognos för våghöjd. De högsta vågorna är mörkröda och de lägsta är blå.

Du kan definiera hur färgkoder används till att ange våghöjd. Läs mer i "[Justera färgkoder](#)" på sida 162.

Prognos vindbyar





Prognos vindbyar kan visas eller döljas på väderpanelen.



Vindpilar

Vindpilarnas riktning indikerar den relativa vindriktningen, där bakänden visar den riktning som vinden kommer från. I bilden nedan kommer vinden från nordväst.

Vindhastigheten indikeras med en kombination av små och stora krokar i änden av vindspåret.

	Noll knop/obestämbad vindriktning
	Liten krok = 5 knop
	Stor krok = 10 knop
	Pilkrok = 50 knop

Om en kombination av 5- och 10-knopspilar visas ska du addera dem för att få den faktiska vindhastigheten. I exemplet nedan visas 3 x stora krokar + 1 x liten krok = 35 knop, och 60 knop visas med 1 x pilkrok + 1 x stor krok.



Vindhastighet: 35 knop











Vindhastighet: 60 knop

Väderikoner

Det finns flera väderikoner som kan visa aktuella eller prognostiserade väderförhållanden.

Välj en ikon för att visa detaljerad väderinformation.

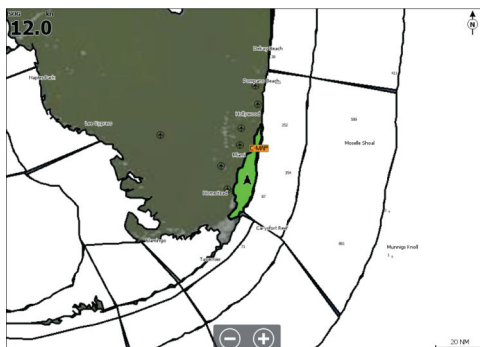
	Ytobservation
	Spårning av tropisk storm: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Spårning av orkan (kategori 1–5): tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)

	Spårning av tropiskt lågtryck: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Stormegenskaper
	Blixtar
	Väderstationens placering samt varning
	Den marina zonen placering

Marin zon

Beroende på ditt abonnemang erbjuder SiriusXM bland annat åtkomst till väderleksrapporter för USA och Kanadas marina zoner, förutom zoner på öppet hav.

Du kan välja en marin zon för att se prognosen. Du kan även välja en marin zon som din aktuella intressanta zon för att få ett larm om vädervarningar i den zonen.



Tropisk varning

Du kan läsa tropiska varningar inklusive information om tropiska väderförhållanden. Dessa varningar är tillgängliga för hela Atlanten och Östra Stilla havet.



Justera färgkoder

Du kan definiera färgkoder för ytvattentemperatur (SST) och färger för våghöjd.

Temperaturen ovanför varma och under kalla värden visas som allt mörkare rött och blått.

Vågor högre än maxvärdet indikeras med allt mörkare rött. Vågor under minimivärdet färgkodas inte.

Animering av vädergrafik

Den väderinformation du har aktiverat loggas. Denna information kan användas för att animera tidigare eller framtida väderförhållanden. Mängden information som är tillgänglig i systemet beror på väderaktiviteten. Ju mer komplicerad den är, desto mindre tid är tillgänglig för animering.

Du kan animera tidigare eller framtida förhållanden beroende på vilken vädervy du har aktiv:

- med ett nederbördslager kan du animera tidigare förhållanden och göra antaganden om förhållanden i nära framtid.
- med ett färgkodat våghöjds lager kan du animera framtiden (prognosen).

När alternativet är aktiverat visas tiden för den aktuella animationen på panelen.



Genomskinlighet

Justerar genomskinligheten för lagret.

Väderlarm

Du kan ställa in larm för blixnar eller stormar när väderförhållandena förekommer inom ett visst avstånd från ditt fartyg.

Du kan även ställa in larm för när prognoser om hårt väder utfärdas för din valda marina zon.

Väderstationer definieras av National Weather Service. När larmet för väderstationen aktiveras utfärdas ett larm när fartyget åker in i eller ut ur området för en väderstation.



20

Alarms (Larm)

Om larmsystemet

Systemet söker kontinuerligt efter farliga situationer och systemfel när systemet är igång.

Typ av meddelanden

Meddelandena är indelade enligt hur den rapporterade situationen påverkar fartyget. Följande färgkoder används:

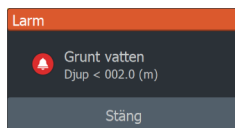
Färg	Allvarlighetsgrad
Röd	Kritiskt larm
Orange	Viktigt larm
Gul	Standardlarm
Blå	Varning
Grön	Lätt varning

Larmindikering

En larmsituation indikeras med:

- ett popup-meddelande om larm
- en blinkande larmikon

Om sirenen är aktiv ljuder en larmsignal tillsammans med larmmeddelandet.



Enskilda larm visas med larmnamnet som rubrik och detaljerad information om larmet.

Om fler än ett larm är aktivt samtidigt kan 3 larm visas i larmrutan. Larmen visas i den ordning de uppstår, med det sist aktiverade larmet högst upp. Övriga larm finns i dialogrutan Larm.

Bekräfta ett meddelande

Alternativen för att bekräfta ett meddelande i larmdialogrutan varierar beroende på larmet:

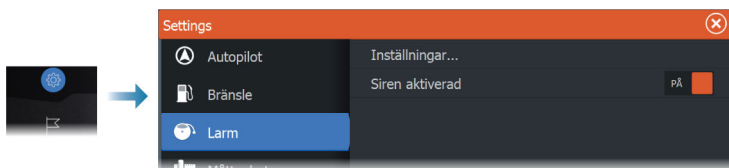
- Stäng
Ställer in larmstatusen som ska bekräftas. Sirenen/summern stängs av och larmdialogrutan stängs. Larmet förblir däremot aktivt i larmlistan tills larmets orsak har åtgärdats.
- Inaktiverad
Inaktiverar den aktuella larminställningen. Larmet visas inte igen förrän du aktiverar det igen i dialogrutan Larminställningar.

Det finns ingen tidsgräns för meddelanden eller sirenen. De förblir aktiva tills du bekräftar dem eller tills meddelandets orsak har åtgärdats.

Larminställningar

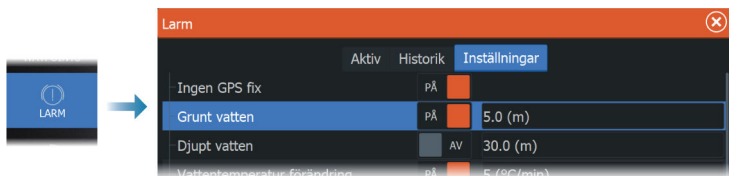
Du aktiverar eller avaktiverar larmsirenen från dialogrutan Larminställningar.

Den här dialogrutan ger även åtkomst till dialogrutan Inställningar där du aktiverar eller avaktiverar alla systemlarm.



Dialogrutan Larm

Du aktiverar larmdialogrutorna från dialogrutan Larminställningar eller genom att välja larmknappen i verktygsfältet.



21

Internetanslutning

Internetanvändning

Vissa funktioner i den här produkten använder en internetanslutning för att hämta och skicka data.

Internetanvändning via en ansluten mobiltelefon eller en internetanslutning med betalning per MB kan kräva en omfattande dataanvändning. Internetleverantören kan debitera dig baserat på mängden data du överför. Om du är osäker bör du kontakta tjänstleverantören om vilka avgifter och begränsningar som gäller.

Ethernet-anslutning

Enheten ansluts automatiskt till internet när den är ansluten till ett Ethernet-nätverk med internetanslutning.

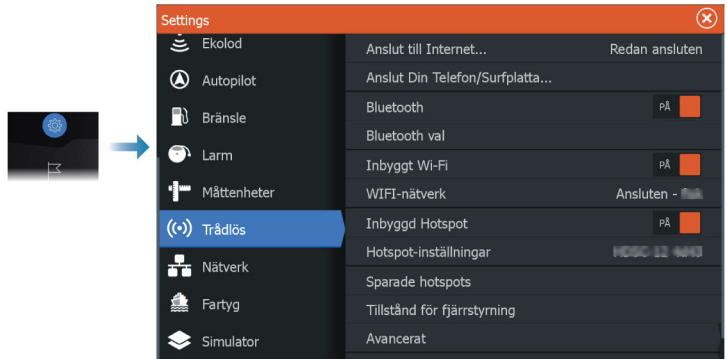
WiFi-anslutning

Använd WiFi-funktionen för att:

- Ansluta enheten till internet. Mer information finns i "*Trådlösa inställningar*" på sida 166.
- Anslut enheten till trådlösa enheter som smarttelefoner och surfplattor. Smarttelefoner och surfplattor kan sedan användas för att fjärrvisa och styra enheten. Mer information finns i "*Fjärrstyrning av MFD*" på sida 170.

Trådlösa inställningar

Innehåller alternativ för konfiguration och inställningar för trådlösa funktioner.



Ansluta till Internet

Används för att ansluta till en hotspot som har internetåtkomst. När enheten är ansluten ändras texten till Redan ansluten.

Anslut din telefon eller surfplatta

Används för att ansluta en telefon eller surfplatta till MFD. Läs mer i *"Fjärrstyrning av MFD"* på sida 170.

Bluetooth

Aktiverar den inbyggda Bluetooth-funktionen.

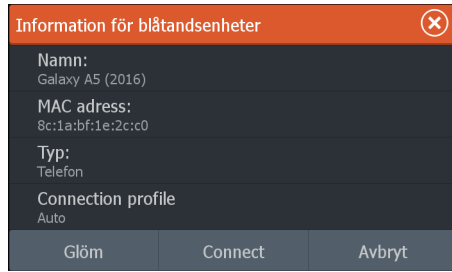
Bluetooth-val

Öppnar dialogrutan Bluetooth. I den här dialogrutan visas en lista över Bluetooth-enheter.

→ **Notera:** När du har parat ihop enheten måste du ansluta till den.

Välj ett objekt i listan Parade enheter för att öppna dialogrutan Information för Bluetooth-enheter. Använd den för att:

- visa information om enheten
- ansluta, koppla bort eller ta bort (glömma) enheten från enhetslistan



Inbyggt Wi-Fi

Välj det här alternativet för att aktivera eller avaktivera inbyggt Wi-Fi. Enheten drar mindre ström om du avaktiverar inbyggt Wi-Fi.

WiFi-nätverk

Visar WiFi-nätverksanslutningens status. Om MFD är ansluten till internet (WiFi-hotspot) visas hotspot-namnet (SSID).

Inbyggd hotspot

Systemet slår på den här när du ansluter med en annan enhet.

Hotspot-inställningar

Välj om du vill visa MFD-hotspotens nätverksnamn (SSID) och nätverksnyckel. Endast tillgängligt när inbyggd MFD-hotspot är påslagen.

Ihågkomna hotspots

Här visas de hotspots som enheten har anslutit till tidigare.

Fjärrstyrningstillstånd

Listar information om fjärrkontrollens anslutning. Välj för att ge (en gång eller alltid) eller ta bort behörighet för en fjärrkontroll att styra enheten.

Avancerat

Det finns verktyg i programvaran som hjälper till vid felsökning samt inställning av Wi-Fi-nätverket.

DHCP Probe

Den trådlösa modulen innehåller en DHCP-server som allokerar IP-adresser för alla MFD:er och enheter i ett nätverk. Vid integrering med andra enheter, t.ex. ett 3G-modem eller en satellittelefon, kan andra enheter i nätverket också fungera som DHCP-servrar. I syfte att göra det enkelt att hitta alla DHCP-servrar i ett nätverk kan `dhcp_probe` köras från enheten. Endast en DHCP-enhet får vara igång i ett och samma nätverk. Om en andra enhet upptäcks ska DHCP-funktionen stängas av om så är möjligt. I enhetens instruktioner finns mer hjälp.

→ **Notera:** `lperf` och DHCP Probe är verktyg för diagnostiska ändamål. De används av användare som har kunskap om nätverksterminologi och konfiguration. Navico är inte ursprunglig utvecklare av de här verktygen och kan inte tillhandahålla support som hänför sig till användningen.

lperf

`lperf` är ett vanligt verktyg för nätverksprestanda. Det är avsett för testning av prestanda i trådlösa nätverk runt farkosten så att svaga punkter eller problemområden kan identifieras. Programmet måste installeras på och köras från en surfplatta.

Enheten måste köra `lperf`-servern innan testet initieras från surfplattan. När sidan stängs slutar `lperf` automatiskt att köras.

22

Fjärrstyrning av MFD

Fjärrstyrningsalternativ

Följande alternativ är tillgängliga för fjärrstyrning av din MFD:

- en smartphone eller surfplatta som är ansluten till samma WiFi-hotspot som MFD
- en smartphone eller surfplatta ansluten till en MFD som fungerar som en WiFi-anslutningspunkt

→ **Notera:** Av säkerhetsskäl kan du inte styra vissa funktioner från en fjärrstyrningsenhet.

Smartphones och surfplattor

Link-appen



Link-appen måste användas för att ansluta en telefon eller surfplatta till MFD.

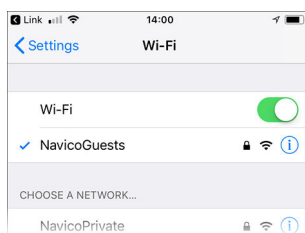
När enheten är ansluten kan du använda Link-appen på telefonen eller surfplattan till följande:

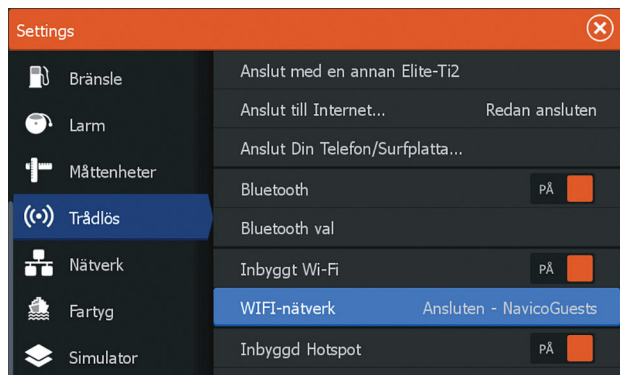
- visa och styra systemet via fjärranslutning
- säkerhetskopiera och återställa inställningar
- säkerhetskopiera och återställa waypoints, rutter och spår.

Du kan ladda ned Link-appen från appbutiken för telefonen/surfplattan.

Ansluta via en hotspot

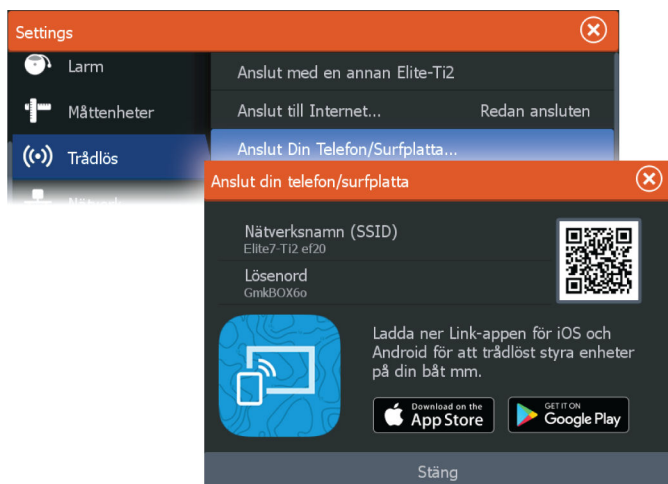
Om du ansluter en telefon/surfplatta och MFD till samma hotspot kan du använda din telefon/surfplatta för att styra alla MFD i samma nätverk.





Ansluta till en MFD som fungerar som en anslutningspunkt

Om du inte har tillgång till ett WiFi-nätverk kan du ansluta din telefon/surfplatta direkt till MFD.

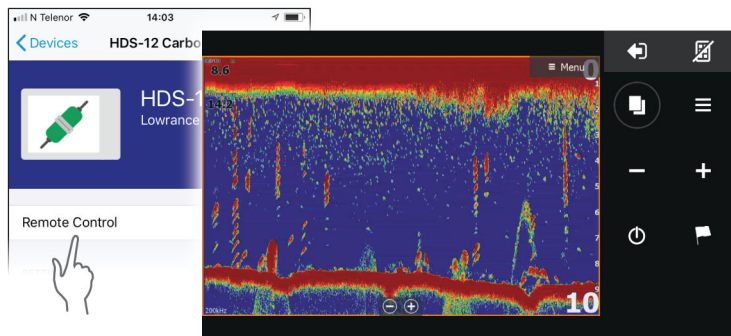


MFD-nätverksnamnet (SSID) visas som ett tillgängligt nätverk i telefonen/surfplattan.

Använda Link-appen

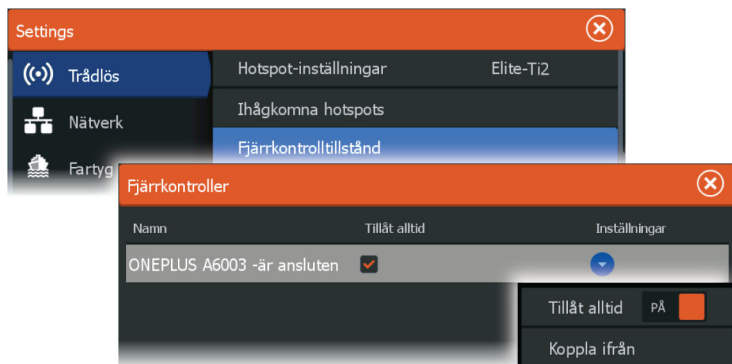
Starta Link-appen för att visa MFD:er som är tillgängliga för fjärrstyrning. Listan innehåller både anslutna och inte anslutna MFD:er.

Välj den MFD du vill styra. Om MFD inte är ansluten, följ instruktionerna på MFD och på surfplattan/telefonen för att ansluta.



Hantera WiFi-anslutna fjärrkontroller

Du kan ändra åtkomstnivå och ta bort WiFi-anslutna fjärrkontroller.



23

Använda telefonen med MFD

Om integrering av telefon

Följande funktioner är tillgängliga när du ansluter en telefon till enheten:

- läs och skicka textmeddelanden
 - visa nummerpresentation för inkommande samtal
- **Notera:** Det är möjligt att använda en smartphone för att fjärrstyra MFD. Se "*Fjärrstyrning av MFD*" på sida 170.

Begränsningar med iPhone:

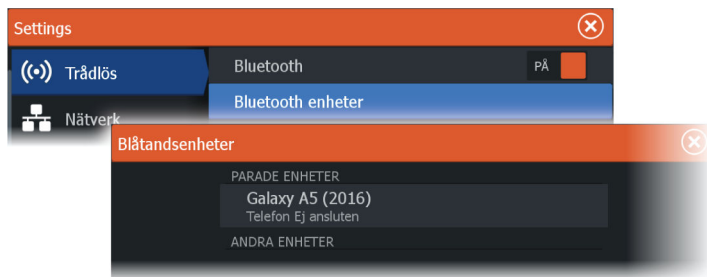
- endast inkommande samtal och meddelanden som tas emot när telefonen är ansluten till MFD är tillgängliga
- Meddelanden kan inte skickas från MFD. iPhone stöder inte sändning av meddelanden från anslutna Bluetooth-enheter.

Ansluta och para ihop en telefon

- **Notera:** Bluetooth måste vara aktiverat på telefonen innan du kan ansluta till MFD.
- **Notera:** Om du vill para ihop en telefon medan en annan telefon är ansluten till MFD, se "*Hantera Bluetooth-enheter*" på sida 177.
- **Notera:** Du måste alltid ansluta till en telefon från MFD, inte tvärtom.

Använd telefonikonen för att ansluta telefonen till MFD. När du väljer ikonen händer följande:

- Bluetooth aktiveras i MFD
- dialogrutan för Bluetoothenheter öppnas med en lista över alla Bluetooth-aktiverade enheter inom räckvidd



För att para ihop en telefon som listas som **andra enheter** i dialogrutan:

- välj den telefon du vill para och följ instruktionerna på telefonen och MFD

När telefonen har parats flyttas den till avsnittet **Parade enheter** i dialogrutan.

För att ansluta en parad telefon:

- välj den telefon du vill ansluta

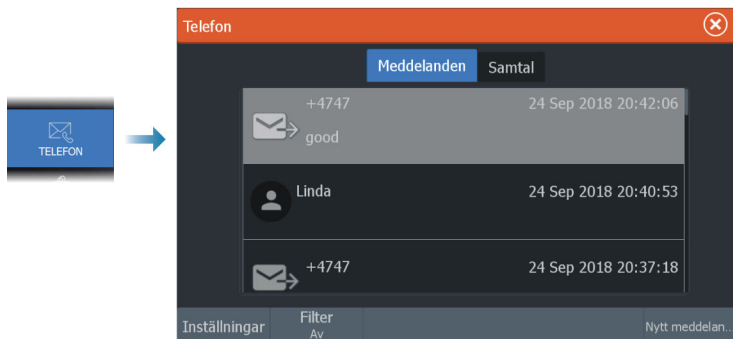
När telefonen är ansluten till enheten ser du en telefonikon på startsidan.



Inkommande meddelanden och telefonmeddelanden kommer nu upp på MFD.

Telefonaviseringar

När du har parkopplat och anslutit enheterna använder du telefonikonen för att visa listan med meddelanden och samtalshistoriken.



Som standard visar meddelandelistan alla meddelanden. Listan kan filtreras för att endast visa skickade eller mottagna meddelanden.

Skapa ett textmeddelande

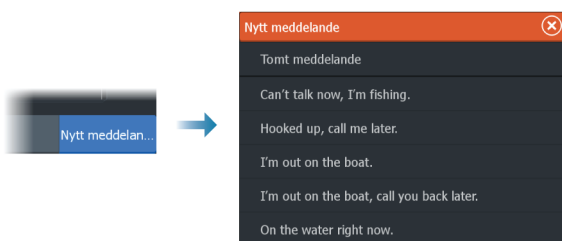
→ **Notera:** Det här alternativet är inte tillgängligt för iPhone.

För att skapa ett nytt textmeddelande:

- välj alternativet Nytt meddelande i meddelanderutan

För att svara på ett textmeddelande eller ett samtal:

- välj meddelandet eller samtalet som du vill svara på



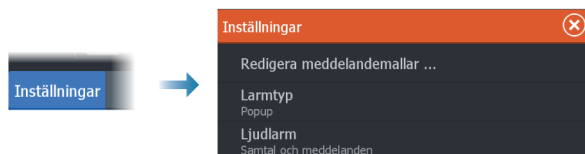
Svara på ett inkommande samtal

Ett samtal måste besvaras eller avvisas från telefonen.

Du kan svara på ett inkommande samtal genom ett textmeddelande (inte tillgängligt för iPhone).

Meddelandeinställningar

Du kan definiera meddelandemallar och ange hur du vill att varningen ska visas i dialogrutan Inställningar.



Felsökning av telefon

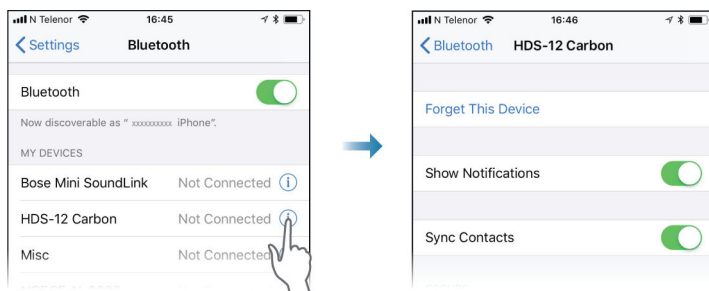
Det går inte att ansluta en iPhone

Första gången en MFD försöker ansluta till en iPhone kan följande fel uppstå:

- anslutningen misslyckas, vilket visar ett meddelande som säger att telefonen inte är tillgänglig för anslutning
- telefonen anger inte rätt namn för MFD

Om detta händer kan du prova följande:

- starta om MFD och telefonen
- kontrollera att telefonen inte är ansluten till någon annan Bluetooth-enhet
- ställ in iPhone manuellt på att tillåta meddelanden från MFD:

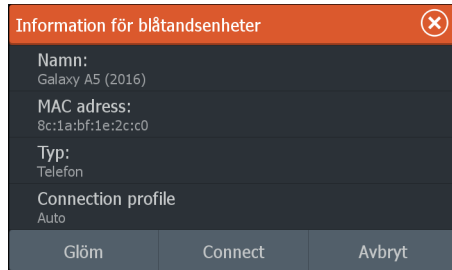


Saknade meddelanden

Som standard är anslutningsprofilen för telefonen inställd på **auto**.

Anslutningsprofilen bör ändras till **alternativ** om något av följande inträffar:

- telefonen är ansluten och larmtypen är inställd på popup eller meddelande, men antingen visas ingen varning eller så är den mycket försenad
- telefonen är ansluten och det hörs inget ljud i telefonen när du pratar



Mer information om hur du visar detaljer om enheten finns i *"Hantera Bluetooth-enheter"* på sida 177.

För att ändra inställningen för telefonmeddelanden, se *"Meddelandeinställningar"* på sida 175.

Textmeddelanden visas på iPhone, men inte på MFD

Kontrollera att textappen inte är öppen och aktiv på din iPhone.

Hantera Bluetooth-enheter

Bluetooth-aktiverade enheter inom räckvidd visas i dialogrutan Bluetooth-enheter. Läs mer i *"Bluetooth-val"* på sida 167.

24

Underhåll

Förebyggande underhåll

Enheten innehåller inte några komponenter som användaren kan underhålla. Därför ombeds operatören att endast utföra en mycket begränsad mängd förebyggande underhåll.

Kontrollera kontakterna

Sätt in hankontakterna i honorna. Om kontakterna har lås eller en positionsknapp ser du till att det är rätt inställt.

Rengöra displayenheten

För att rengöra skärmen:

- En mikrofibertrasa eller en mjuk bomullstrasa bör användas för att rengöra skärmen. Använd rikligt med vatten för att lösa upp och ta bort kvarvarande salt. Kristalliserat salt, sand, smuts osv. kan repa den skyddande ytbeläggningen om en fuktig trasa används. Spraya lätt med färskvatten och torka enheten torr med en mikrofibertrasa eller en mjuk bomullstrasa. Tryck inte hårt med trasan.

För att rengöra höljet:

- Använd varmt vatten med lite flytande diskmedel eller rengöringsmedel.

Undvik att använda slipande rengöringsmedel eller produkter som innehåller lösningsmedel (acetone, mineralterpentin osv.), syra, ammoniak eller alkohol eftersom de kan skada displayen och plasthöljet.

Gör inte så här:

- använd inte en högtryckstvätt

Pekskärmskalibrering

- **Notera:** Se till att skärmen är ren och torr innan du utför kalibreringen. Peka inte på skärmen om du inte uppmanas att göra det.

I vissa fall kan du behöva omkalibrera skärmen. Så här omkalibrerar du pekskärmen:

1. Stäng av enheten.
2. Håll in waypointknappen och starta enheten.
3. Fortsätt att hålla in waypointknappen medan enheten startas, tills kalibreringsskärmen stängs.

NMEA – loggning av data

Alla meningar för seriell utmatning som skickas över NMEA TCP-anslutningen loggas i en intern fil. Du kan exportera och granska den här filen vid service eller i felsökningssyfte.

Den maximala filstorleken är fördefinierad. Om du har lagt till andra filer i systemet (loggade filer, musik, bilder, pdf-filer) kan det begränsa den tillåtna filstorleken för loggfilen.

Systemet loggar så mycket data som möjligt inom filstorleksbegränsningen, och därefter skrivs äldsta befintliga data över.

Exportera NMEA-loggfiler

Du kan exportera NMEA-loggfilen från dialogrutan för lagring.

När du väljer loggdatabasen får du välja en målmapp och ett filnamn. När du har gjort det skrivs loggfilen till den valda platsen.

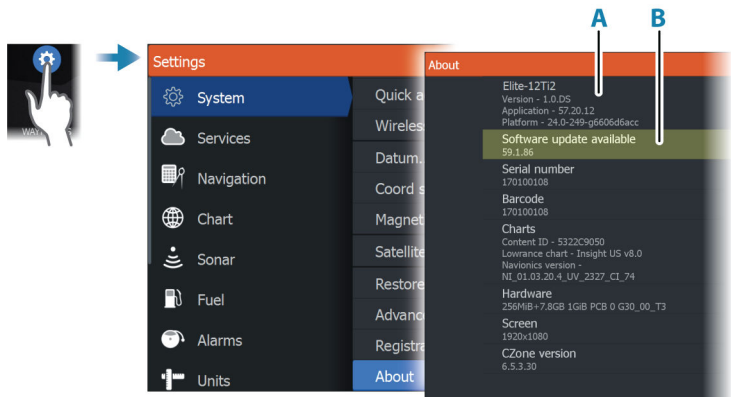
Programvaruuppdateringar

Innan en uppdatering av enheten initieras ska potentiellt värdefulla användardata säkerhetskopieras. Läs mer i *"Säkerhetskopiera systemdata"* på sida 182.

Installerad programvara och programuppdateringar

Dialogrutan Om visar vilken programversion som är installerad på den här enheten (**A**).

Om enheten är ansluten till internet visar dialogrutan även tillgängliga mjukvaruuppdateringar (**B**).

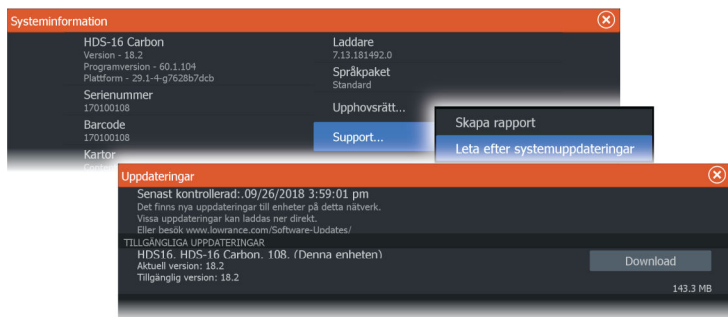


Uppdatera programvaran vid anslutning till internet

Om enheten är ansluten till internet söker systemet automatiskt efter programvaruuppdateringar för enheten och för anslutna enheter.

- **Notera:** Vissa uppdateringsfiler kan vara större än tillgängligt utrymme i enheten. I så fall kommer du att bli ombedd att sätta i en lagringsenhet.
- **Notera:** Lägg inte till uppdateringsfilerna på ett sjökort.
- **Notera:** Stäng inte av enheten eller fjärr enheten förrän uppdateringen är slutförd eller förrän du uppmanas att starta om enheten.

Du kommer att meddelas om nya uppdateringar finns tillgängliga. Du kan också starta uppdateringen manuellt från dialogrutan Uppdateringar.



Uppdatera programvaran från en lagringsenhet

Du kan ladda ner mjukvaruuppdateringen från www.lowrance.com.

Överför uppdateringsfilerna till en kompatibel lagringsenhet och sätt sedan in den i enheten.

→ **Notera:** Lägg inte till uppdateringsfilerna på ett sjökort.

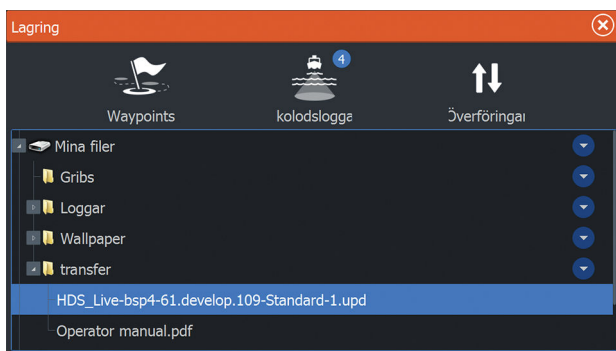
För att uppdatera endast denna enhet:

- starta om enheten för att starta uppdateringen från lagringsenheten

Så här uppdaterar du enheten eller en ansluten enhet:

- Välj uppdateringsfilen i dialogrutan

→ **Notera:** Stäng inte av enheten eller en ansluten enhet förrän uppdateringen är slutförd eller förrän du uppmanas att starta om enheten.



Service rapport

Systemet har en inbyggd serviceassistans som skapar en rapport om enheten. Service rapporten används för att underlätta vid teknisk support.

Den kan också innehålla information om enheter som är anslutna till nätverket.

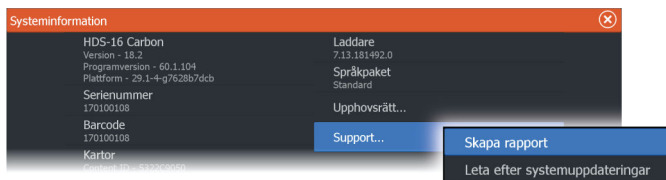
I rapporten ingår information som programversion, serienummer och information från inställningsfilen.

Om du ringer till den tekniska supporten innan rapporten skapas kan du ange ett incidentnummer som underlättar vid spårning. Du kan bifoga skärmbilder och loggfiler till rapporten.

→ **Notera:** Det finns en gräns på 20 MB för rapportbilagor.

Du kan spara rapporten på en lagringsenhet och skicka den till supporten via e-post.

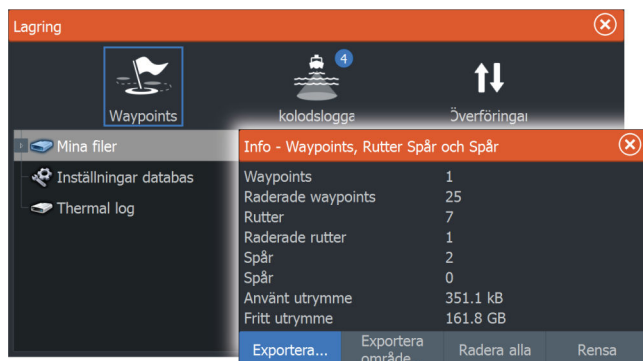
Du kan också överföra den direkt om du har en internetanslutning.



Säkerhetskopiera systemdata

Du bör regelbundet säkerhetskopiera användardata och systeminställningsdatabasen.

Waypoints



Med alternativet Waypoints i dialogrutan Lagring kan du hantera användardata.

Exportformat

Följande format är tillgängliga för export:

- **.usr - v6 (alla data)**
Används för att exportera waypoints, rutter och färgade spår.
- **.usr - v5 (alla data)**

Används för export av waypoints och rutter med ett standardiserat, universellt unikt id (UUID), som är tillförlitligt och enkelt att använda. Informationen innehåller tidpunkt och datum när ruten skapades osv.

- **.usr - v4 (alla data)**

Använd det här alternativet när du överför data från ett system till ett annat, eftersom det även innehåller all extrainformation som de här systemen lagrar om objekt.

- **.usr - v3 (kort filnamn)**

Ska användas när du överför användardata från ett system till en äldre produkt

- **.usr - v2 (ej djup wpt)**

Kan användas när du överför användardata från ett system till en äldre produkt

- **.gpx - (gps standard, inget djup)**

Det här är det format som normalt används på internet och av de flesta GPS-system. Använd det här formatet om du överför data till en enhet från en av våra konkurrenter.

Exportera alla waypoints

Alternativet Exportera används för att exportera alla waypoints, rutter, spår och resor.

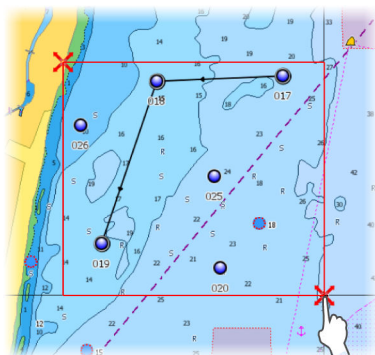
→ **Notera:** Du kan använda funktionen för lagringsexport för att exportera informationen till ett minneskort. Sätt sedan in kortet i en annan enhet och välj filen på minneskortet för att importera.

→ **Notera:** Använd inte sjökort för att exportera/importera data.

Exportera område

Med alternativet Exportera område kan du spara det område du vill exportera data från.

1. Välj alternativet Exportera område.
2. Definiera området genom att dra i gränsrutan.



3. Välj exportalternativet från menyn.
 4. Välj lämpligt filformat.
 5. Välj exportalternativet för att exportera till minneskortet.
- **Notera:** Du kan använda funktionen för lagringsexport för att exportera informationen till ett minneskort. Sätt sedan in kortet i en annan enhet och välj filen på minneskortet för att importera.
- **Notera:** Använd inte sjökort för att exportera/importera data.

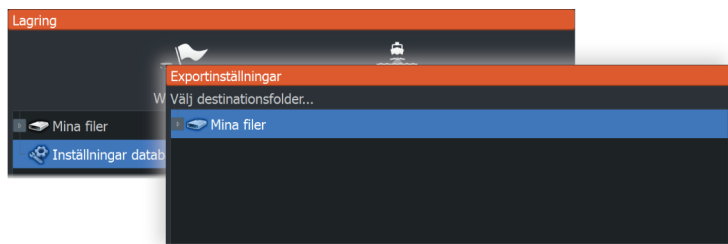
Rensa användardata

Raderade användardata lagras i enhetens minne tills data rensats. Om du har mycket raderade data som inte rensats kan du förbättra prestanda i systemet genom att rensa dem.

- **Notera:** När användardata raderas och/eller rensas från minnet kan du inte återställa dem.

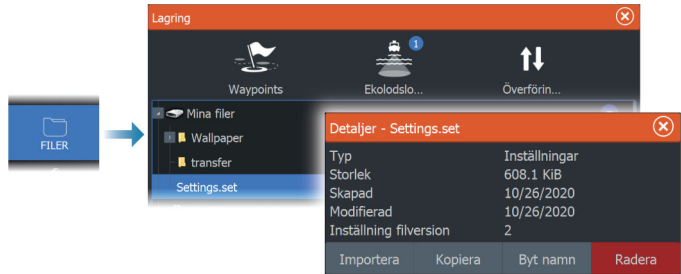
Exportera inställningsdatabasen

Använd inställningsalternativet i dialogrutan för lagring för att exportera dina användarinställningar.



Importera systeminställningar

⚠ Varning: Import av systeminställningar skriver över alla existerande systeminställningar.



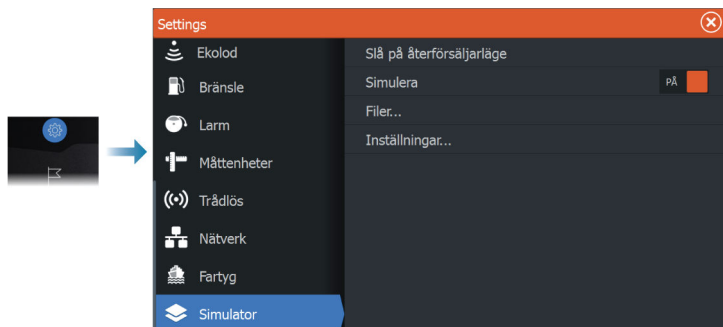
- 1 Anslut en lagringsenhet till enheten
- 2 Sök i minnet och välj önskad säkerhetskopieringsfil för att påbörja importen

25

Simulator

Om

Med simulatorfunktionen kan du se hur enheten fungerar utan att vara ansluten till givare eller andra enheter.



Retail-läge

I detta läge visas ett demoläge för den valda regionen.

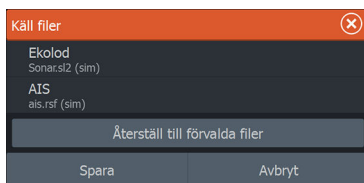
Om du hanterar enheten i retail-läget görs en paus i demonstrationen.

Efter en viss tid återupptas retail-läget.

→ **Notera:** Retail-läget är avsett för demonstrationer hos återförsäljare.

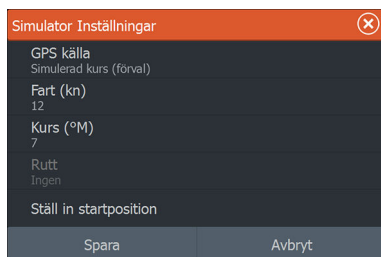
Källfiler till simulatorn

Du kan välja vilka datafiler som ska användas i simulatorn. Det kan antingen vara förregistrerade datafiler som ingår i enheten, dina egna registrerade loggfiler eller loggfiler på en lagringsenhet som är ansluten till enheten.



Avancerade simulatorinställningar

Med de avancerade simulatorinställningarna kan du styra simulatören manuellt.



GPS-källa

Väljer fil för simulerad GPS-data.

Fart och kurs

Används för att ange värden manuellt när GPS-källan är inställd till Simulerad kurs. Annars kommer GPS-data inklusive hastighet och kurs från vald källfil.

Ställ in startposition

Ställer in simulerad fartygsposition till den aktuella markörpositionen.

→ **Notera:** Det här alternativet är bara tillgängligt när GPS-källan är inställd på Simulerad kurs.

26

Integrering av tredjepartsenheter

Flera tredjepartsenheter kan anslutas till enheten. Programmen visas på separata paneler eller integrerade med andra paneler.

En enhet som ansluts till NMEA 2000-nätverket bör identifieras automatiskt av systemet. Om den inte gör det ska du aktivera funktionen från det avancerade alternativet i dialogrutan Systeminställningar.

Tredjepartsenheter hanteras via menyer och dialogrutor, precis som på andra paneler.

I den här handboken ingår inte specifika hanteringsinstruktioner för tredjepartsenheter. Läs om funktioner och handhavande i dokumentationen som medföljde tredjepartsenheter.

SmartCraft VesselView-integrering

När det finns en kompatibel Mercury Marine VesselView-produkt eller VesselView Link i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka och styra motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Mercury-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.
- En dialogruta med Mercury-inställningar läggs till. I den här dialogrutan kan du ändra inställningar för motorn.
- Knappar för Mercury och fartygskontroll läggs till på kontrollpanelen:
 - Om du väljer Mercury-knappen visas data om motorn och fartyget.
 - Om du väljer fartygsknappen öppnas motorkontrollerna.

När funktionerna aktiveras kan användaren få ett meddelande på bildskärmen om att lämna grundläggande information gällande konfiguration.

Mer information finns i handboken för VesselView, eller så kan du fråga leverantören.

Suzuki-motorintegrering

Om du har en Suzuki C-10-mätare i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Suzuki-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

Yamaha-motorintegrering

Om en kompatibel Yamaha-gateway är ansluten till NMEA 2000-nätverket kan du övervaka motorerna från enheten.

Det här händer när du aktiverar funktionen i dialogrutan Avancerade inställningar:

- En Yamaha-ikon läggs till på startsidan och om du väljer den visas motorns instrumentpanel.
- Om Yamaha-systemet stöder trolling läggs en trollingknapp till i kontrollfältet. Välj den här knappen för att aktivera/inaktivera trolling och reglera trollingshastigheten.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

Evinrude

Om du har en Evinrude-motorstyrenhet i NMEA 2000-nätverket kan du övervaka och styra Evinrude-motorerna från enheten. När funktionen är tillgänglig läggs en Evinrude-ikon till på hemsidan.

Du kan som mest använda två styrenheter och fyra motorer.

Mer information finns i motorhandboken, eller så kan du fråga leverantören.

Power-Pole-ankare

Power-Pole-ankare, som kan styras med C-Monster Control System som är installerat på båten, kan styras från enheten. Du styr Power-Poles genom att parkoppla Power-Poles med enheten via trådlös Bluetooth-teknik som finns tillgänglig i båda produkterna.



Power-Pole-kontroller

När Bluetooth är aktiverat blir knappen Power-Pole tillgänglig på kontrollpanelen. Klicka på den för att visa Power-Pole-kontrollern.

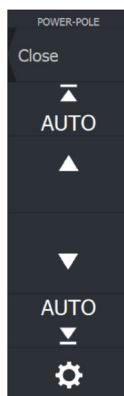
För att para ihop Bluetooth-enheter, se *"Bluetooth-val"* på sida 167.

Om du parar ihop dubbla Power-Poles kan du även läsa *"Parkoppling med dubbla Power-Poles"* på sida 191.

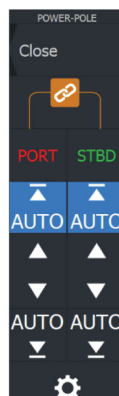
När Power-Pole-kontrollern är öppen ansluter systemet till parkopplade Power-Poles. När anslutningen är bekräftad aktiveras kontrollknapparna.

Power-Pole-kontrollern visar kontrollknappar för varje Power-Pole som är parkopplad till enheten.

Tryck en gång på AUTO-knapparna för att höja och sänka Power-Poles automatiskt hela vägen upp och ned. Med de manuella upp- och nedknapparna kan du höja och sänka dem så högt och lågt du vill.



En Power-Pole-kontroller



Dubbel Power-Poles-kontroller



På en dubbel kontroller kan du höja och sänka Power-Poles individuellt, eller trycka på synkroniseringsknappen (länkar) för att möjliggöra kontroll av båda genom att trycka på autoknapparna en gång eller de manuella upp- och nedknapparna.



Håll dig uppkopplad

Välj knappen Inställningar (kugghjulet) på Power-Pole-kontrollern för att öppna dialogrutan Power-Pole-inställningar där du kan välja att hålla dig uppkopplad till alla parkopplade Power-Pole-ankare.

→ **Notera:** Väljer du Håll dig uppkopplad påskyndar det åtkomsten till kontrollerna, men ankarna kan inte styras från en annan enhet när det alternativet väljs. Inaktivera det här alternativet om du vill tillåta uppkoppling från andra enheter.

Parkoppling med dubbla Power-Poles

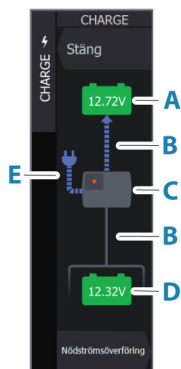
Om du har dubbla Power-Poles installerade i båten blir den som parkopplas först automatiskt Babord och den andra Styrbord i Power-Pole-kontrollerna.

Om du vill byta ordningen kopplar du från dina Power-Poles. Inaktivera och aktivera sedan Bluetooth i dialogrutan Trådlösa inställningar så att Bluetooth-minnet återställs. När Bluetooth är aktivt igen parkopplar du dina Power-Poles i rätt ordning.

Power-Pole laddningsmodul

Power-Pole-systemet för hantering av batteriladdning visar information om batteristatus.

Information om installation, kabeldragning och konfiguration finns i Power-Pole-dokumentationen som medföljer laddningsmodulen.



- A** Motorbatteri/batterier
- B** Batterianslutningar
- C** Power-Pole laddningsmodul
- D** Externt batteri/batterier
- E** Laddningsmodulens anslutning till strömkälla

Batteriikoner

Färg	Indikerar
Grön	Bra nivå
Gul	Marginell nivå
Röd	Kritisk nivå

Batteri- och växelströmsanslutningar

Färg	Indikerar
Blå	Strömflöde
Grå	Inget strömflöde

Nödströmsöverföring

Om motorns batterinivå är låg och du vill överföra strömförsörjning från det externa batteriet till motorbatteriet, välj det här alternativet.

⚠ Varning: Om du använder ett batteri med mycket låg batterinivå kan batteriet skadas.

BEP CZone-integrering

Enheten kan integreras med BEP CZone-systemet. Det används för att styra och övervaka ett distribuerat kraftsystem på fartyget.

CZone-ikonen visas i verktygspanelen på startsidan när ett CZone-system är tillgängligt i nätverket.

Mer information om hur du använder CZone-funktionen finns i den separata handboken som medföljer CZone-systemet.

Instrumentpanel för CZone

När CZone är installerat och konfigurerat läggs en CZone-instrumentpanel till bland instrumentpanelerna.

Du växlar mellan instrumentpanelerna för en panel genom att svepa åt vänster eller höger på panelen eller genom att välja instrumentpanelen från menyn.

Redigera en CZone-instrumentpanel

Du kan anpassa en CZone-instrumentpanel genom att ändra data för var och en av mätarna. Vilka redigeringsalternativ som är tillgängliga beror på typen av mätare och vilka datakällor som är anslutna till systemet.

Mer information finns i "*Instrument*" på sida 105.



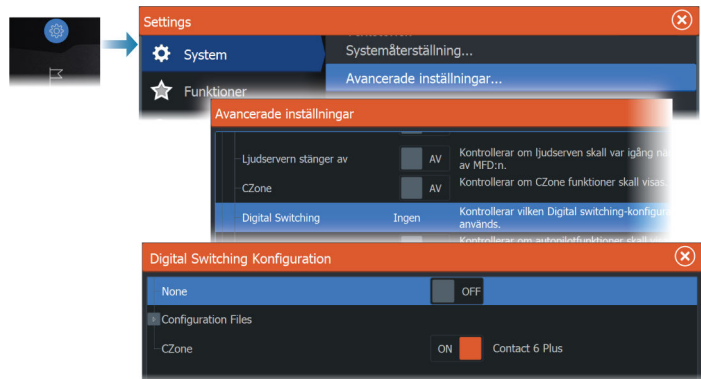
CZone digital växling

En CZone-enhet för digital växling kan anslutas till NMEA 2000-nätverket och konfigureras för att möjliggöra styrning från kontrollfältet på MFD.

Fältet för digital växling visas automatiskt i kontrollfältet när CZone-enheten är konfigurerad för att inkluderas i kontrollfältet. Information om hur du konfigurerar enheten som ska inkluderas i kontrollfältet finns i dokumentationen för CZone-enheten för digital växling.

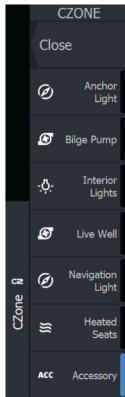
Dialogruta för konfiguration av digital växling

CZone-enheter för digital växling kan inaktiveras i dialogrutan för konfiguration av digital växling.



- Avmarkera de enheter som ska tas bort från kontrollfältet.
- Välj Ingen om du vill ta bort alla CZone-enheter från kontrollfältet.

Flera växlingsenheter kan anslutas till nätverket. Om du väljer att visa fler än maximalt antal enheter som tillåts åt gången visas ett meddelande som informerar dig om att det maximala antalet har uppnåtts.

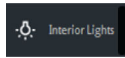


Kontrollfält för CZone digital växling

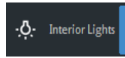
Om den är konfigurerad på rätt sätt kan CZone-enheten för digital växling styras från kontrollfältet.

Kontrollfältets knappar

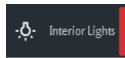
Knappen visar brytarens status.



Av (svart)
Brytaren är AV.



På (blå)
Brytaren är PÅ.



Fel (röd)
Det finns ett brytar- eller kommunikationsfel.

Kommunikationsfel

Om ett kommunikationsfel uppstår mellan MFD och CZone-enheten för digital växling visas ett felmeddelande i kontrollfältet.

27

Verktysfältet

Det här kapitlet innehåller beskrivningar av verktysfältets verktyg. Verktysfältet visas på startsidan. Tryck på knappen Sidor/Hem för att visa startsidan. Du kan skrolla i verktysfältet för att visa alternativen för det.



Waypoints

Inkluderar dialogrutor för waypoints, rutter och spår som används för att hantera dessa användardefinierade objekt.

Alarms (Larm)

Dialogrutor för aktiva och historiska larm. Inkluderar även dialogrutan Larminställningar, som listar alternativ för alla tillgängliga systemlarm.

Fartyg

Statuslistan visar status och tillgänglig information för följande fartygstyper:

- AIS
- DSC

På fliken Meddelanden visas meddelanden som tagits emot från andra fartyg. Välj ett meddelande i listan för att visa detaljer.

Läs mer i "AIS" på sida 150.

Info

Innehåller tidvatteninformation för tillgängliga tidvattenstationer, information om resa och motor i dialogrutor för resor, och en dialogruta som ger information om sol och måne för valt datum och position.

Förvaring

Åtkomst till filhanteringssystemet. Används för att bläddra igenom och hantera innehållet i enhetens interna minne och lagringsenheter som är anslutna till enheten.

Telefon

Används för att ansluta en telefon till MFD. Se "*Använda telefonen med MFD*" på sida 173.

Butik

Ansluter till Navicos internetbutik. I butiken kan du bläddra bland och köpa produkter, köpa nycklar som låser upp funktioner, ladda ned kompatibla kartor till ditt system och mycket mer.

→ **Notera:** Enheten måste vara ansluten till internet för att kunna använda den här funktionen. Läs mer i "*Internetanslutning*" på sida 166.

28

Systeminställning

Första gången du startar enheten

När enheten startas för första gången, eller efter en återställning, visar enheten en serie dialogrutor. Svara på dialogrutans uppmaningar för att göra grundläggande inställningar.

Du kan göra ytterligare inställningar och ändra inställningarna senare med hjälp av dialogrutorna för systeminställningar.

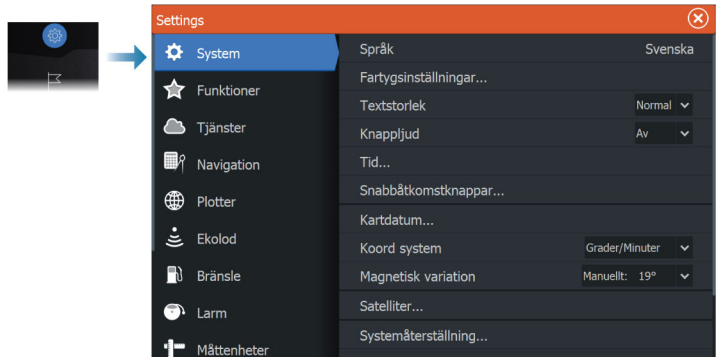
Sekvens för systeminställning

- 1 Allmänna inställningar** – se "*Systeminställningar*" på sida 197.
 - Gör allmänna inställningar enligt önskemål.
- 2 Avancerade inställningar** – se "*Avancerat*" på sida 200.
 - Aktivera eller avaktivera funktioner.
 - Granska avancerade inställningsalternativ och gör önskade ändringar.
- 3 Välj källa** – se "*Nätverksinställningar*" på sida 220.
 - Se till att rätt externa datakällor har valts.
- 4 Inställning av funktioner**
 - Konfigurera specifika funktioner som beskrivs senare i detta kapitel.

Systeminställningar

Grundläggande systeminställning görs från dialogrutan Inställningar.

Alternativen som är tillgängliga i dialogrutan beskrivs nedan. Vissa görs med guiden för första start och andra bör göras under den första configurationen baserat på var och hur båten i första hand ska användas. Alla inställningar kan ändras vid behov senare.



Språk

Anger vilket språk som används på enheten.

Fartygsinställningar

Används för att ange fysiska attribut för båten.

Textstorlek

Används till att ställa in textstorleken i menyer och dialogrutor.

Knappljud

Styr ljudstyrkan på det pipljud som hörs vid fysisk interaktion med enheten.

Tid

Konfigurera tidsinställningarna efter fartygets plats, samt tids- och datumformat.

Snabbvalsknappar

Välj ett alternativ i listrutan för att ange vad som ska hända när du trycker på knappen. Du kan ändra inställningen senare efter önskemål.

Nollpunkt

I det här systemet används kartreferenssystemet WGS som är standard inom kartografi och satellitnavigering (inklusive GPS). Du kan ändra kartreferenssystemet så att det matchar andra system.

Koordinatsystem

Används till att ställa in det geografiska koordinatsystem som används i systemet.

Magnetisk variation

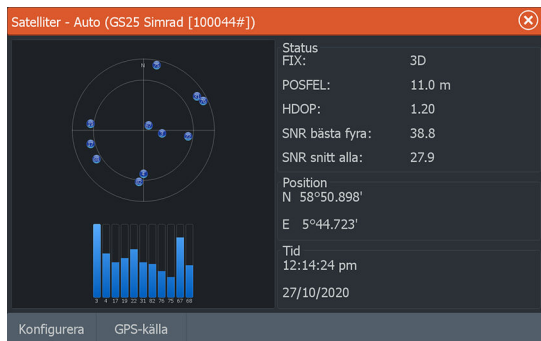
Definierar hur magnetisk variation hanteras av systemet.

- Auto: tar emot variationsdata från en nätverkskälla.
- Manuell: används för att ange ett värde för magnetisk variation manuellt.

Satelliter

Alternativet Satelliter visar en grafisk vy och numeriska värden för tillgängliga satelliter.

- **Notera:** Innehållet i satellitdialogen varierar beroende på vilken antenn som är ansluten.

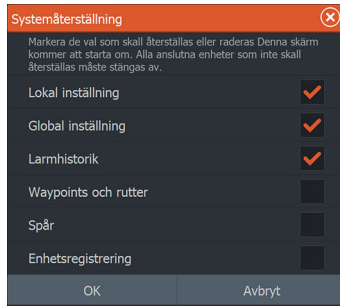


I den här dialogrutan kan du välja och konfigurera den aktiva GPS-sensorn.

Återställ standardinställningar

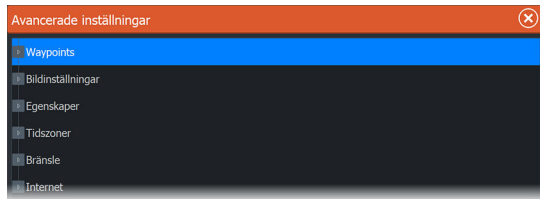
Återställer valda inställningar till fabriksvärden.

- **Notera:** Om du har valt waypoints och rutter eller spår tas de bort permanent.



Avancerat

Används för konfiguration av avancerade inställningar och hur ditt system visar information om användargränssnitt.



Aktivera eller inaktivera funktioner

Använd alternativet för att aktivera eller inaktivera funktioner som inte automatiskt aktiveras eller inaktiveras av systemet.

→ **Notera:** Vissa funktioner kan aktiveras/inaktiveras eller låsas upp från alternativet Funktion i dialogrutan för inställningar. Läs mer i "**Funktion**" på sida 201.



Registrering

Informerar om hur du registrerar din enhet.

Om

Här visas information om copyright, programvaruversion och teknisk information om enheten.

Support-alternativet ger tillgång till den inbyggda serviceassistenten, se "*Service rapport*" på sida 181.

Funktion

Använd funktionsalternativet i dialogrutan Inställningar för att aktivera/inaktivera och låsa upp funktioner.

Hantera funktioner och program

Du kan hantera och installera/avinstallera funktioner och program. När en funktion eller ett program avinstalleras tas ikonen bort från startsidan. Du kan installera funktionen/programmet igen.

Låsa upp funktion

Ytterligare några funktioner kan säljas separat. Dessa funktioner kan låsas upp med hjälp av en upplåsningskod.

Välj den funktion du vill låsa upp. Följ anvisningarna för hur du köper och anger koden för att låsa upp funktionen.

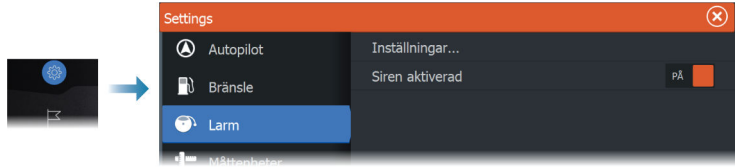
När du har angett koden för att låsa upp funktionen på enheten blir funktionen tillgänglig att användas.

→ **Notera:** Alternativet Egenskaper upplåsta är bara tillgängligt om din enhet har stöd för en låst funktion.

Tjänster

Används för att komma åt webbplatser som tillhandahåller tjänster.

Alarms (Larm)



Inställningar

Lista med alla tillgängliga larmalternativ i systemet, med aktuella inställningar.

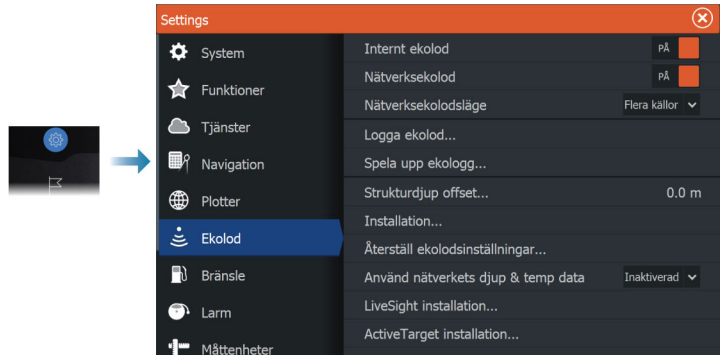
Från denna lista kan du aktivera, inaktivera och ändra larmgränser.

Aktivera siren

Alternativet Siren aktiverad måste ställas in för att enheten ska kunna aktivera summern när ett larmtillstånd uppstår.

Inställningarna avgör också hanteringen av den externa larmutgången.

Ekolodsinställningar



Internt ekolod

Används för att göra internt ekolod valbart i ekolodpanelmenyn.

När det är avaktiverat listas inte det interna ekolodet som ekolodskälla för någon enhet i nätverket.

Avmarkera det här alternativet på enheter som inte är anslutna till en givare.

Nätverksekolod

Välj för att visa eller dela ekolodsdata från den här enheten med andra enheter som är anslutna till Ethernet-nätverket.

Nätverksekolodsläge

Inställningen för nätverksekolodsläge anger om endast en eller flera ekolodskällor kan väljas samtidigt.

→ **Notera:** Om du ändrar läge måste alla anslutna källor startas om.

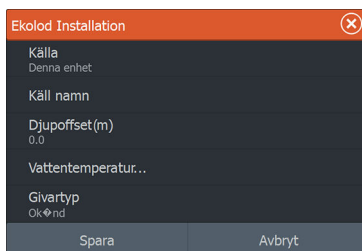
Strukturdjup offset

En förklaring av den här inställningen finns i *"Djupoffset"* på sida 204.

Använd djup- och tempdata från nätverk

Väljer från vilken nätverkskälla djup- och temperaturdata ska delas på NMEA 2000-nätverket.

Installation



Källa

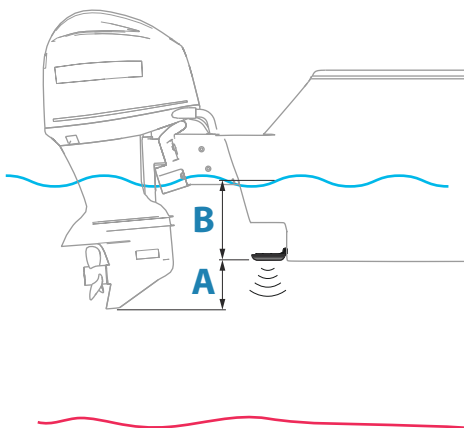
Om du väljer det här alternativet visas en lista över källor som är tillgängliga för inställningar. De inställningar du gör i resten av dialogrutan gäller för den valda källan.

Källnamn

Välj det här alternativet om du vill ange ett beskrivande namn för den valda givaren.

Djupoffset

Alla givare mäter vattendjupet från givaren till botten. Därmed tar mätningar av vattendjupet inte hänsyn till avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet eller från givaren till vattenytan.



- För att visa djupet från den lägsta punkten av fartyget till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och den nedersta delen av fartyget, **A** (negativt värde).
- För att visa djupet från vattenytan till botten ska du ange offset som lika med det vertikala avståndet mellan givaren och vattenytan, **B** (positivt värde)
- För djup under givare anges offset som 0.

Kalibrering av vattentemperatur

Temperaturkalibrering används för att justera vattentemperaturvärdet från ekolodsgivaren. Det kan krävas i syfte att korrigera för lokal påverkan på uppmätt temperatur.

Kalibreringsintervall: $-9,9^{\circ}$ – $+9,9^{\circ}$. Standard är 0° .

→ **Notera:** Kalibrering av vattentemperatur visas bara om givaren har en temperaturfunktion.

Givartyp

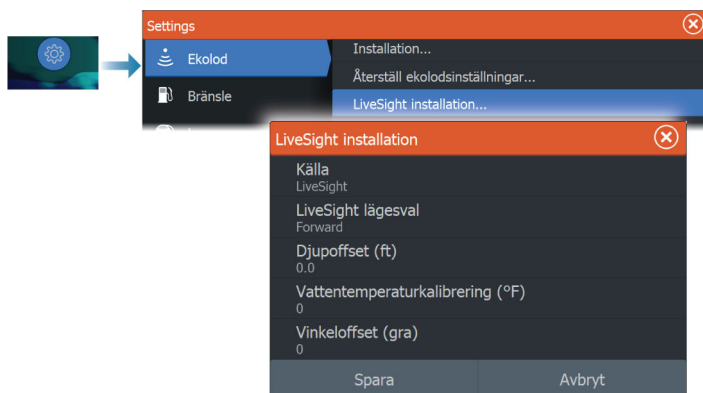
→ **Notera:** Givartyp ställs automatiskt in för givare som stöder givar-ID (XID) och kan inte väljas av användaren.

Givartyp används för val av den givarmodell som är ansluten till ekolodsmodulen. Den valda givaren avgör vilka frekvenser användaren kan välja under drift av ekolodet. För vissa givare med inbyggda temperatursensorer kan temperaturavläsningen vara felaktig eller inte tillgänglig alls om fel givare väljs. Givarens temperatursensorer har en av två impedanser: 5 k eller 10 k. Om båda alternativen anges för samma givarmodell läser du dokumentationen som medföljer givaren för att fastställa impedansen.

Återställ ekolodsinställningar

Återställ ekolodsinställningarna till fabriksinställda standardvärden.

Installationsinställningar för LiveSight



Källa

Om du väljer det här alternativet visas en lista över källor som är tillgängliga för inställningar. De inställningar du gör i resten av dialogrutan gäller för den valda källan.

LiveSight-val

Anger om LiveSight-givaren ska användas i neråt- eller framåtläge.

Djupoffset

En förklaring av den här inställningen finns i "*Djupoffset*" på sida 204.

Kalibrering av vattentemperatur

Temperaturkalibrering används för att justera vattentemperaturvärdet från ekolodsgivaren. Det kan krävas i syfte att korrigera för lokal påverkan på uppmätt temperatur.

Kalibreringsintervall: $-9,9^{\circ}$ – $+9,9^{\circ}$. Standard är 0° .

Vinkeloffset (gra)

→ **Notera:** Det här alternativet är endast tillgängligt för framåtläge.

Fästena tillåter endast att givaren monteras i en enda vinkel mot trollingmotorns arm. Du får bästa monteringsvinkel för givaren när trollingmotorns arm är vertikal mot vattenlinjen.

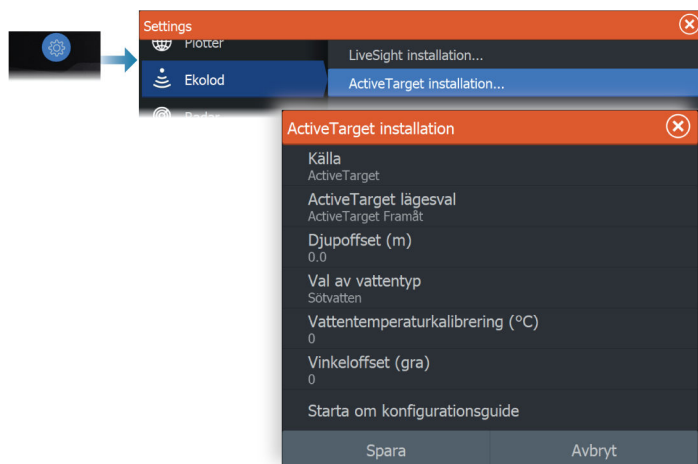
Om trollingmotorns arm inte är vertikal mot vattenlinjen används alternativet för förskjutningsvinkel för att finjustera givarens vinkel.

Om givarens monteringsvinkel är skev kan bilden visas felaktigt.

Starta om konfigurationsguide

Använd det här alternativet för att starta konfigurationsguiden manuellt.

Installationsinställningar för ActiveTarget



Källa

Om du väljer det här alternativet visas en lista över källor som är tillgängliga för inställningar. De inställningar du gör i resten av dialogrutan gäller för den valda källan.

→ **Notera:** ActiveTarget-plattformen tillåter maximalt två ActiveTarget-omvandlare i ett nätverk och de måste ha olika konfigurationer. Möjliga konfigurationer är neråtvvy, framåtvvy och scout-vy. Till exempel kan en källa vara inställd på neråtvvy och den andra på framåtvvy.

ActiveTarget-val

Anger om ActiveTarget-givaren ska användas i nedåtriktat läge, framåtriktat läge eller Scout-läge.

Djupoffset

En förklaring av den här inställningen finns i "*Djupoffset*" på sida 204.

Kalibrering av vattentemperatur

Temperaturkalibrering används för att justera vattentemperaturvärdet från ekolodsgivaren. Det kan krävas i syfte att korrigera för lokal påverkan på uppmätt temperatur.

Kalibreringsintervall: $-9,9^{\circ}$ – $+9,9^{\circ}$. Standard är 0° .

Vinkeloffset (gra)

→ **Notera:** Det här alternativet är endast tillgängligt för framåtläge.

Fästena tillåter endast att givaren monteras i en enda vinkel mot trollingmotorns arm. Du får bästa monteringsvinkel för givaren när trollingmotorns arm är vertikal mot vattenlinjen.

Om trollingmotorns arm inte är vertikal mot vattenlinjen används alternativet för förskjutningsvinkel för att finjustera givarens vinkel.

Om givarens monteringsvinkel är skev kan bilden visas felaktigt.

Starta om konfigurationsguide

Använd det här alternativet för att starta konfigurationsguiden manuellt.

Autopilotinställningar

Det krävs ingen särskild konfiguration för trolldingmotorns autopilot. Information om inställningar för trolldingmotor och hur du konfigurerar Ghost-trolldingmotorns fotpedaler finns i "*Autopilotinställningar*" på sida 124.

NAC-1-autopilotdatorn (utombordsmotorns autopilot) måste konfigureras enligt instruktionerna i följande avsnitt.

→ **Notera:** Ordet roder används ibland i menyer och dialogrutor. I sådana sammanhang agerar utombordsmotorn som roder.

Autopilotens datakällor

Tillhandahåller automatiskt och manuellt val av datakälla för autopiloten för utombordare.

Idrifttagning

Används för att kalibrera båtens styrning (kabelstyrning eller hydraulisk styrning) med NAC-1.

→ **Notera:** Autopiloten måste tas i drift innan första användning och när autopilotens standardinställningar har återställts.

Kalibrering av kabelstyrt roder

1. Välj **Idrifttagning**.
2. Välj **Kalibrering av roderlägesgivare**
3. Följ instruktionerna på skärmen.

→ **Notera:** När du centrerar motorn under kalibreringen ser du till att motorn är visuellt centrerad. Dialogrutan för kalibrering av roderlägesgivare kan visa att motorn är centrerad (värde 00) när den inte är det. När du har centrerat motorn visuellt ska du trycka på **OK**. Rodrets kalibreringsinställning ställs då in på centrerad (värde 00).

4. Välj **Rodertest**.
5. Om kalibreringen inte klarar rodertestet:
 - Bekräfta att motorn rör sig.
 - Bekräfta att roderlägesgivarens värden ändras därefter.
 - Kontrollera NAC-1-drivenhetskabeln.
 - Bekräfta att motorn kan flyttas manuellt i varje riktning.
 - Kontrollera om det finns andra mekaniska fel.

- Kontrollera kabelanslutningarna.
- Upprepa stegen i roderkalibreringen.

Kalibrering av det hydrauliska systemet

Virtuell roderkalibrering (VRF-kalibrering) används för fartyg med hydraulisk styrning.

1. Välj **Idrifttagning**.
2. Välj **VRF-kalibrering**.
3. Följ instruktionerna på skärmen.

→ **Notera:** När autopiloten försöker vrida motorn under kalibreringen ska du kontrollera att motorns rörelse är märkbar och att den sker i rätt riktning innan du väljer **Ja** i dialogrutan Virtuell roderkalibrering. Om du väljer **Nej** i dialogrutan byter NAC-1 riktning och ökar effekten nästa gång den vrider motorn under kalibrering.

→ **Notera:** Du kan behöva välja **Nej** mer än en gång för att se till att pumpen ger tillräckligt med effekt för att vrida motorn vid höga båthastigheter.

Styrrespons

Används för att öka eller minska styrkänsligheten. En låg reaktionsnivå minskar roderaktiviteten och gör styrningen mindre exakt. En hög reaktionsnivå ökar roderaktiviteten och gör styrningen mer exakt. En alltför hög reaktionsnivå gör att båten rör sig i S-rörelser.

Felsökning

Följande är möjliga symtom eller *-meddelanden som visas på MFD:n. Om problemet kvarstår efter att du har provat den rekommenderade åtgärden ska du kontakta supporten.

Ingen aktiv autopilot-kontrollenhet

Möjlig orsak: NAC-1-datorn har förlorat kontakt med den aktiva kontrollenheten.

Rekommenderad åtgärd: Kontrollera kabelanslutningarna från NAC-1 och MFD till CAN-bussnätet.

Ingen autopilot-dator

Möjlig orsak: MFD:n har förlorat kontakten med NAC-1-datorn.

Rekommenderad åtgärd:

- Se till att NAC-1-datorn har strömförsörjning.
- Kontrollera anslutningarna från NAC-1 till CAN-bussnätet.

AP-positionsdata saknas*

Möjlig orsak: Saknade eller ogiltiga positionsdata.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera GPS-kabelanslutningarna till CAN-nätverket.
- Kontrollera GPS-antennens plats.
- Kontrollera att rätt positionskälla är vald. (Kör ett nytt källval.)

AP-fartdata saknas (FÖG)*

Möjlig orsak: Saknade eller ogiltiga fartdata.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera GPS-kabelanslutningarna till CAN-nätverket.
- Kontrollera GPS-antennens plats.
- Kontrollera att rätt positionskälla är vald. (Kör ett nytt källval.)

AP-djupdata saknas*

Möjlig orsak: Saknade eller ogiltiga djupdata.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera djupgivaren.
- Kontrollera ekolodsgivarens anslutningar till MFD:n eller till CAN-nätverket.
- Kontrollera att rätt djupkälla är vald. (Kör ett nytt källval.)

AP-kursdata saknas*

Möjlig orsak: Saknade eller ogiltiga kursdata.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera kompassens kabelanslutningar till CAN-nätverket.
- Kontrollera att rätt kurskälla är vald. (Kör ett nytt källval.)

AP-navdata saknas*

Möjlig orsak: Saknade eller ogiltiga navdata.

Rekommenderad åtgärd:

- Leta efter giltiga data på pekskärmen.
- Kontrollera källvalsinställningen.

Roderdata saknas i AP (Endast för Helm-1/kabelstyrning)*

Möjlig orsak:

- Roderlägesgivarens signal saknas på grund av en trasig kabel eller anslutning.
- Felinriktad potentiometer i Helm-1.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera kabeln och kontakten.
- Kontrollera inriktningen enligt installationsanvisningarna.

AP ur kurs*

Möjlig orsak:

- Båtens kurs är utanför den fasta begränsningen på 20 grader. (Automatisk återställning när kursen är innanför begränsningen).
- Båtfarten är för låg.
- Responsinställningen är för låg.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera styrresponsinställningen och öka styrresponsen.
- Öka båtfarten om det är möjligt, eller styr själv.

AP-koppling överbelastad (Endast för Helm-1/kabelstyrning)*

Möjlig orsak: Kopplingen i Helm-1 använder för mycket ström.

Rekommenderad åtgärd:

- Koppla ifrån Helm-1 och bekräfta att larmet försvinner.
- Kontrollera att kopplingsspolens resistans är 16 ohm (stift 1 och 2 i kontakten).

Ingen roderrespons (Endast för Helm-1/kabelstyrning)*

Möjlig orsak: Ingen respons på roderkommandon.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera kabelanslutningarna mellan NAC-1 och Helm-1.
- Kontrollera rodrets FB-potentiometer på Helm-1.
- Kontrollera Helm-1-drivmotorn.

Roderdrivning överbelastad*

Möjlig orsak: Drivenheten stängs av på grund av en överbelastning eller kortslutning.

Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera drivenheten och drivenhetens installation.
- Kontrollera om det finns mekaniska hinder.
- Kontrollera den manuella styrningen.

Hög drivenhets temp.*

Möjlig orsak: NAC-1-drivenhetens utgångskrets överhettas på grund av överbelastning.

Rekommenderad åtgärd:

- Växla autopiloten till standby.
- Kontrollera drivenheten (se "Roderdrivning överbelastad").

Drivenheshinder*

Möjlig orsak: Det finns ett internt NAC-1-fel som gör att drivenhetens utgångskrets stängs av.

Rekommenderad åtgärd: Kontakta support.

Låg CAN-busspänning

Möjlig orsak: CAN-busspänningen är lägre än 9 V.

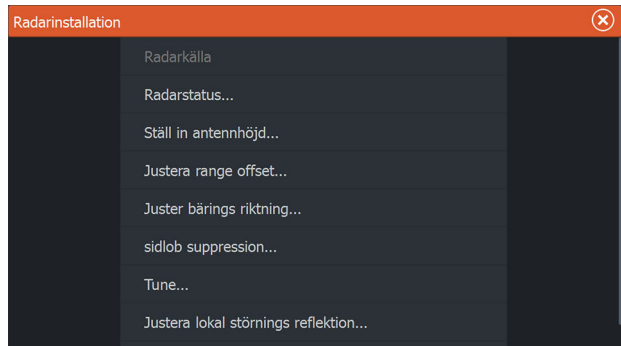
Rekommenderad åtgärd:

- Kontrollera kablarna.
- Kontrollera batteriets skick.
- Kontrollera laddningsspänningen.

Radarinstallation

Radarsystemet kräver radargivarspecifik inställning för att justera för ett antal variabler som finns i olika installationer.

→ **Notera:** Tillgängliga installationsinställningar beror på radartyp och -modell.



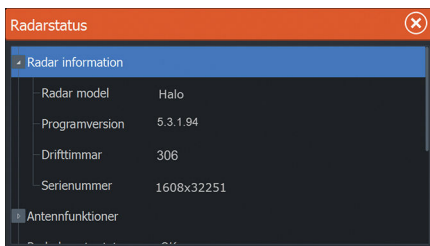
Radarkälla

I ett system med fler än en radar väljer du enheten att konfigurera från den här meny.

→ **Notera:** Radartyper som stödjer dubbla radarenheter visas två gånger i källistan, med A- och B-suffix.

Radarstatus

Visar skannerinformation och skannerfunktioner, används främst för information och för att underlätta felsökning.



Justera antennhöjd

Ställ in radarskannerns höjd i relation till vattenytan. Radarn använder det här värdet till att beräkna de korrekta STC-inställningarna.

Ställ in antennlängd

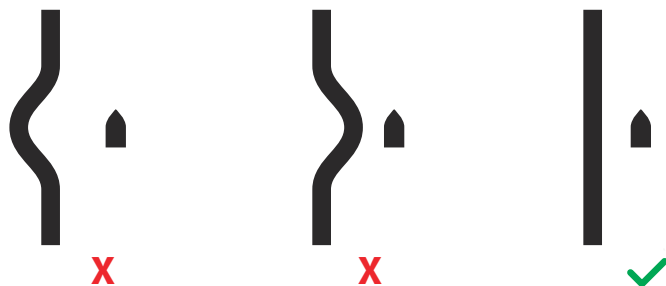
Ställ in rätt antennlängd.

Justera räckviddsförskjutning

Radarsvepet ska börja vid fartyget (en radarräckvidd på noll). Du kan behöva justera radarns avståndsoffset för att uppnå det. Om detta anges felaktigt kan en stor mörk cirkel uppträda i mitten av svepet. Du kanske märker att raka objekt som exempelvis raka skyddsmurar eller pirar är böjda eller har fördjupningar. Objekt nära fartyget kan verka indragna eller utdragna.

Justera räckviddsförskjutningen enligt nedan när fartyget är ungefär 45 till 90 m (50 till 100 yard) från en kaj med en rak mur eller liknande som ger eko från en rak linje på skärmen.

- 1 Placera fartyget i förhållande till bryggan.
- 2 Justera avståndsoffset för att bryggans eko ska visas som en rak linje på displayen.



Justera bäringssinriktning

Det här alternativet används för att rikta in kursmarkören på skärmen mot fartygets mittlinje. Det kompenserar för en eventuell, lätt felriktning av radarn under installationen.

Felaktig inriktning som inte har korrigerats äventyrar målsparning och kan ge upphov till farliga feltolkningar av potentiella navigeringsrisker.

Eventuella felaktigheter framgår tydligt när MARPA eller sjökortsöverlagring används.

- 1 Rikta fartyget mot ett stillastående isolerat föremål eller mot ett AIS-mål långt bort där AIS-ikonen överensstämmer med radareköt.
- 2 Ställ in grov- och finjustering av bäringssinriktning så att kurslinjen rör vid slutet av det valda föremålet eller radarmålet överensstämmer med AIS-målet.

Sidolobsundertryckning

Falska målekon kan då och då inträffa i närheten av starka målekon som stora fartyg eller containerhamnar. Det inträffar eftersom inte all radarenergi som skickas går att fokusera i en enda stråle av radarantennen. En liten energimängd skickas i andra riktningar. Den här energin kallas sidolobsenergi och den förekommer i alla radarsystem. Returerna som orsakas av sidolober har en benägenhet att likna bågar.

- **Notera:** Den här kontrollen ska bara justeras av erfarna radaranvändare. Mål kan gå förlorade i hamnmiljöer om den här kontrollen inte är rätt justerad.

Om radarn monteras i närheten av metallföremål ökar sidolobsenergin eftersom strålens fokus försämras. De ökade sidolobsreturerna kan elimineras med hjälp av kontrollen för sidlobdämpning.

Den här kontrollen är inställd på Auto som standard och behöver normalt inte justeras. Om det förekommer betydande metallbrus runt radarn kan dock sidolobsundertryckningen behöva ökas.

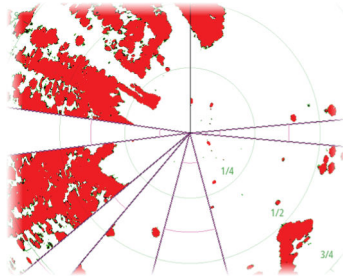
För att justera värdet för sidlobdämpning:

1. Ställ in radarräckvidden på 1/2 nm till 1 nm och sidlobdämpning på Auto.
2. Ta farkosten till en plats där sidolobsreturer troligen förekommer. I normalfallet händer detta i närheten av ett stort fartyg, en containerhamn eller en metallbro.
3. Färdas över området tills de starkaste sidolobsreturerna visas.
4. Ändra den automatiska sidlobdämpningen till AV och justera sedan sidlobdämpningen tillräckligt mycket för att eliminera sidolobsreturerna. Du kan behöva övervaka 5–10 radarsvep för att vara säker på att de har eliminerats.
5. Färdas över området igen och justera om i de fall då sidolobsreturer fortfarande förekommer.

Sector blanking

Radarn installerad nära en mast eller en struktur kan leda till att oönskade reflektioner eller störningar visas på radarbilden. Använd funktionen Sector blanking för att stoppa radarn från att sända i riktningen i upp till fyra sektorer i bilden.

- **Notera:** Sektorer ställs in i relation till radarns kurslinje. Sektorns bäring mäts från sektorns mittlinje.
- **Notera:** Sector blanking ska användas med försiktighet för att undvika att minska radarns användbarhet vid identifiering av giltiga och potentiellt farliga mål.



Huvudradarns PPI



Radarlager på ett sjökort

Ställ in antennens parkeringsriktning

Parkeringsriktningen är antennens slutliga viloposition i relation till radarns kurslinje när radarn är inställd på standby. Antennen slutar rotera vid önskad offset.

Ställa in

Den automatiska inställningen fungerar bra i de flesta installationer. Manuell inställning används om det är nödvändigt att justera resultatet från en automatisk inställning.

Justera lokal avstörning

Störningar från källor ombord kan störa Broadband Radar. Ett symptom på detta kan vara ett stort mål på skärmen som stannar kvar i samma relativa bäring även om farkosten ändrar riktning.

Halobelysning

Styr nivån på den blå accentbelysningen på Halo-radarn. Accentbelysningen kan endast ställas in när radarn är i standbyläge.

- **Notera:** Piedestalens blå accentbelysning kanske inte är godkänd för användning på den plats där du använder din båt. Kontrollera dina lokala regler för båtliv innan du använder den blå accentbelysningen.

Återställ radarn till fabriksinställning

Rensar alla användar- och installationsinställningar som tillämpats på den valda radarkällan och återställer fabriksinställningarna.

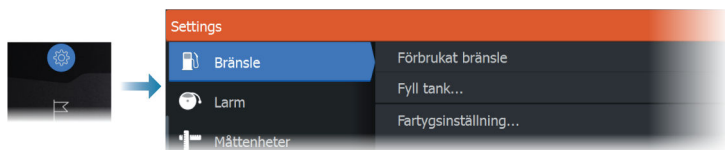
→ **Notera:** Använd det här alternativet med försiktighet. Notera först de aktuella inställningarna, särskilt de som ställts in av operatören om radarn redan har varit i aktiv tjänst.

Bränsleinställningar

Bränslefunktionen övervakar fartygets bränsleförbrukning. Informationen slås ihop för att indikera använt bränsle för tripp och säsong, och används för att beräkna bränsleekonomin för visning på instrumentsidorna och i datafältet.

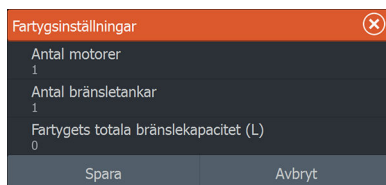
Om den här funktionen ska användas måste en bränsleflödesgivare från Navico eller en NMEA 2000-motoradapterkabel/gateway med en lagringsenhet för bränsledata från Navico monteras på farkosten. Navicos bränsleflödesgivare kräver inte användning av en separat bränslelagringsenhet. Kontakta motortillverkaren eller återförsäljaren för information om huruvida motorn har en datautgång och vilken adapter som är tillgänglig för att ansluta till NMEA 2000.

När den fysiska anslutningen har gjorts ser du till att källvalet genomförs. Flera motorinstallationer där bränsleflödesgivare eller lagringsenheter för bränsledata används, kräver konfiguration av motorplatsen på enhetslistan. Allmän information om källval finns i "**Nätverksinställningar**" på sida 220.



Fartygsinställningar

Dialogrutan för fartygsinställningar måste användas för att välja antal motorer, antal tankar och fartygets sammanlagda bränslekapacitet med alla tankar.



Mätning av bränslenivå

Mätningen av bränslenivån kan fastställas med hjälp av bränslet som motorn/motorerna har använt eller tanksensorernas bränslenivå. Nominell bränsleförbrukning krävs för att ställa in skalan på bränsleekonomimätaren. Det här värdet ska fastställas med hjälp av erfarenhet, över tid. Alternativt kan båtillverkaren eller -formgivaren kanske ge ett ungefärligt värde som kan användas.

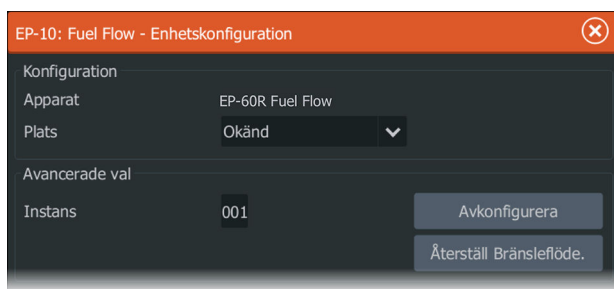
- **Notera:** Mätning av bränslenivå som tas från nivåsensorer under färd kan ge felaktiga mätningar på grund av fartygets rörelser.
- **Notera:** Inställningar för nominell bränsleförbrukning ska fastställas med normal fartygslast i åtanke. Det vill säga fulla bränsle- och vattentankar, stuvad tender, material osv.

Konfiguration av bränsleflöde

När antalet motorer har angetts måste du ange vilken bränsleflödesgivare som är ansluten till respektive motor. Under Enhetslista på nätverkssidan öppnar du dialogrutan Enhetskonfiguration för varje givare och anger den Plats som matchar den motor som enheten är ansluten till.

Avkonfigurera – återställer enhetens standardinställningar, vilket raderar alla användarinställningar.

Återställ bränsleflöde – återställer endast inställningen för Bränslets K-värde, om den angetts under Kalibrera. Endast Navico-enheter kan återställas.



Kalibrera

Kalibrering kan krävas för att noggrant matcha det uppmätta flödet med det faktiska bränsleflödet. Åtkomst till kalibreringen sker från

dialogrutan Fyll tank. Kalibrering är bara möjlig för Navicos bränsleflödesgivare.

1. Starta med full tank och kör motorn på normalt sätt.
 2. Efter att minst flera liter (några gallons) har använts ska tanken fyllas på helt och hållet och alternativet Ställ på fullt väljas.
 3. Välj alternativet Kalibrera.
 4. Ange Faktiska åtgången baserat på den bränslevolymsom fylldes på i tanken.
 5. Välj OK för att spara inställningarna. I Bränslets K-värde visas nu ett nytt värde.
- **Notera:** Kalibrera flera motorer genom att upprepa stegen ovan för en motor i taget. Alternativt kör man alla motorer samtidigt och dividerar Faktiska åtgången med antalet motorer. Det förutsätter rimligt jämn bränsleförbrukning för alla motorer.
- **Notera:** Alternativet Kalibrera är bara tillgängligt om Ställ på fullt har valts och ett bränsleflöde är anslutet samt inställt som en källa.
- **Notera:** Högst 8 motorer stöds vid användning av bränsleflödesgivare.

Bränslenivå

Med en vätskenivåenhet från Navico som ansluts till en lämplig tanknivågivare är det möjligt att mäta den bränslemängd som återstår i en utrustad tank. Antalet tankar måste anges i dialogrutan Fartygsinställningar, som öppnas från sidan med bränsleinställningsalternativ, för att medge separat tanktilldelning av vätskenivåenheterna.

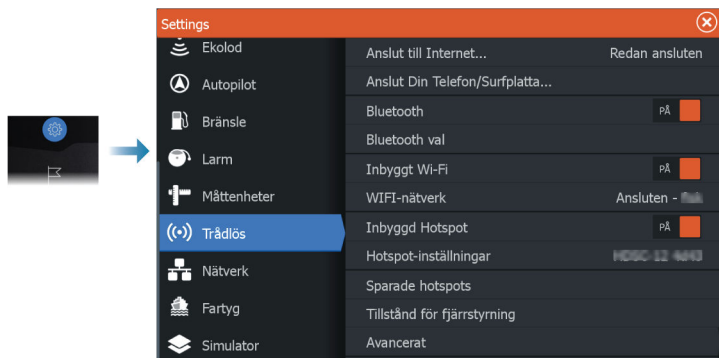
Välj Enhetslista på nätverkssidan och öppna dialogrutan Enhetskonfiguration för varje givare och ange tankplats, vätsketyp och tankstorlek.

Mer information om hur du gör inställningar för instrumentfältet eller en mätare på instrumentsidan med hjälp av data från vätskenivåenheten finns i användarhandboken.

- **Notera:** Högst 5 tankar stöds när vätskenivåenheter används.
- **Notera:** Tankdata som matas ut av en kompatibel motorgateway kan också visas men tankkonfiguration för en sådan datakälla är inte möjlig från den här enheten.

Trådlösa inställningar

Innehåller alternativ för konfiguration och inställningar för trådlösa funktioner.



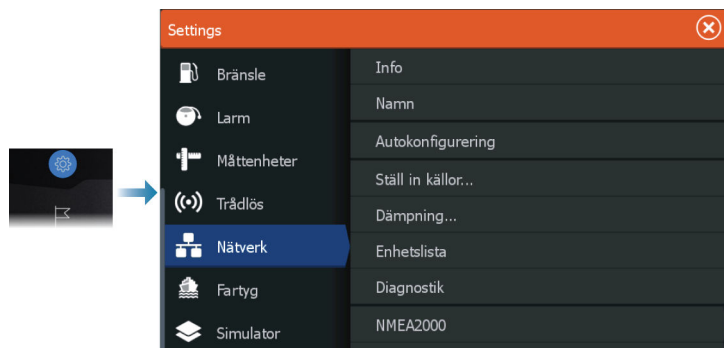
WiFi-anslutning

Enheten kan fungera både som WiFi-anslutningspunkt och som WiFi-klient samtidigt. Enheten kan endast fungera som en anslutningspunkt och en klient samtidigt.

Enheten fungerar som en anslutningspunkt när en telefon eller surfplatta är ansluten för fjärrstyrning av enheten.

Enheten fungerar som en klient när den är ansluten till ett WiFi-nätverk.

Nätverksinställningar



Nätverksinfo

Visar grundläggande nätverksinformation.

Enhetsnamn

Tilldelning av ett namn är praktiskt i system där fler än en enhet av samma typ och storlek används.

Automatisk konfiguration

Alternativet för automatisk konfiguration söker efter alla källor som är anslutna till enheten. Om fler än en källa är tillgängliga för varje datatyp sker valet utifrån en intern prioriteringslista.

→ **Notera:** Det här alternativet ger den bästa konfigurationen av tillgängliga datakällor för de flesta installationer.

Datakällor

Datakällor förser systemet med data i realtid. Om en enhet är ansluten till fler än en källa som tillhandahåller samma data kan användaren välja önskad källa.

Se till att alla externa enheter är anslutna och igång innan du börjar välja källa. Manuellt val krävs i allmänhet bara om det finns fler än en källa för samma data och den källa som valts automatiskt inte är den som önskas.

Dämpning

Om data är oregelbundna eller för känsliga kan dämpning användas för att göra informationsvisningen mer stabil. Om dämpning är inaktiverat presenteras data i råformat utan att dämpning används.



Enhetslista

Vid val av en enhet i den här listan visas mer information och alternativ för enheten.

Alla enheter kan tilldelas ett instansnummer via konfigurationsalternativet. Ange unika instansnummer för identiska enheter i nätverket så att enheten kan särskilja dem. Dataalternativet visar alla data som har matas ut av enheten.

→ **Notera:** Det är normalt inte möjligt att ange ett instansnummer för en produkt från tredje part.

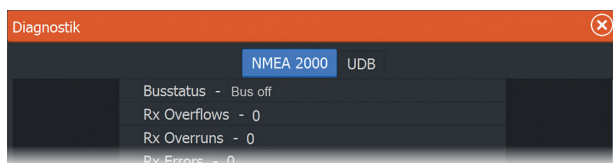
Diagnostik

Ger information som hjälper till att identifiera ett problem med nätverket.

NMEA 2000

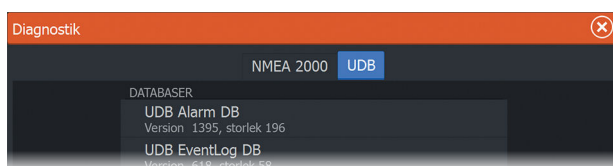
Ger information om NMEA 2000-bussaktivitet.

→ **Notera:** Följande information kanske inte alltid tyder på ett problem som är lätt att lösa med mindre justeringar av nätverkets layout eller anslutna enheter och deras aktivitet i nätverket. Rx- och Tx-fel indikerar dock oftast problem med det fysiska nätverket som kan lösas genom att korrigera terminering, minska längden på stamnät eller anslutningskablar eller minska antalet nätverksnoder (enheter).

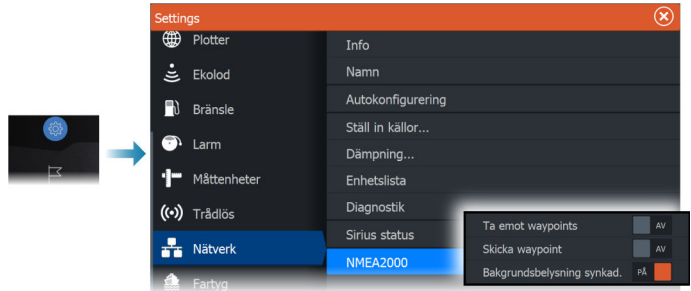


UDB

Ger information om Ethernet-aktivitet.



Konfiguration av NMEA 2000



Ta emot waypoints

Gör att waypoints kan tas emot från enheter som sänder en waypoint över NMEA 2000.

En waypoint tas emot när waypointen skapas på den andra enheten, om följande inställningar är aktiva:

- Mottagarenheten – alternativet för att ta emot waypoints måste vara inställt på PÅ innan waypointen skapas i den sändande enheten.
- Den sändande enheten – alternativet för att skicka waypoint måste vara inställt på PÅ innan waypointen skapas.

Skicka waypoint

Gör att enheten kan skicka en waypoint till andra enheter via NMEA 2000-nätverket.

En waypoint sänds när waypointen skapas, om följande inställningar är aktiva:

- Den sändande enheten – alternativet för att skicka waypoint måste vara inställt på PÅ innan waypointen skapas.
- Mottagarenheten – alternativet för att ta emot waypoints måste vara inställt på PÅ innan waypointen skapas i den sändande enheten.

→ **Notera:** Systemet kan endast sända eller ta emot en waypoint i taget via NMEA 2000-nätverket. För massexport eller -import av waypoints, se "*Säkerhetskopiera systemdata*" på sida 182. I det avsnittet beskrivs hur du exporterar och importerar användarinställningar, t.ex. waypoints.

Synkronisering av bakgrundsbelysning

Välj det här alternativet om du vill tillåta synkronisering av displayens ljusstyrka över displayenheter som är anslutna till samma nätverk.

29

Data som stöds

Lista över NMEA 2000-kompatibla PGN (parametergruppnummer)

NMEA 2000 PGN (mottagning)

59392	ISO-bekräftelse
59904	ISO-begäran
60160	ISO-transportprotokoll, dataöverföring
60416	ISO-transportprotokoll, anslutning M.
60928	ISO-adressanspråk
65240	ISO-angiven adress
126208	NMEA Cmd/Req/Ack gruppfunktion
126992	Systemtid
126996	Produktinformation
126998	Konfigurationsinformation
127237	Kurs-/spårkontroll
127245	Roder
127250	Fartygets kurs
127251	Girhastighet
127257	Position
127258	Magnetisk variation
127488	Motorparametrar, snabb uppdatering
127489	Motorparametrar, dynamiska
127493	Överföringsparametrar, dynamiska
127503	AC-ingångsstatus
127505	Vätskenivå
127506	DC, detaljerad status
127508	Batteristatus
127509	Växelriktarstatus
128259	Hastighet, i förhållande till vattnet

- 128267 Vattendjup
- 128275 Logga avstånd
- 129025 Position, snabb uppdatering
- 129026 Kurs över grund och hastighet över grund, snabb uppdatering
- 129029 GNSS-positionsdata
- 129033 Tid och datum
- 129038 AIS klass A, positionsrapport
- 129039 AIS klass B, positionsrapport
- 129040 AIS klass B, utökad positionsrapport
- 129041 Rapport för AIS-navigeringshjälpmedel
- 129283 Tvärspårsfel
- 129284 Navigationsdata
- 129539 GNSS DOP
- 129540 GNSS-satelliter i sikte
- 129545 GNSS RAIM-utgång
- 129794 AIS klass A, statisk och färdrelaterad information
- 129801 AIS-adress för säkerhetsmeddelande
- 129802 AIS, öppet utsänt säkerhetsmeddelande
- 129808 DSC-anropsinformation
- 129809 AIS klass B, statisk datarapport, del A
- 129810 AIS klass B, statisk datarapport, del B
- 130074 Rutt- och WP-tjänst – WP-lista – N&P
- 130306 Vinddata
- 130310 Miljöparametrar
- 130311 Miljöparametrar
- 130312 Temperatur
- 130313 Luftfuktighet
- 130314 Faktiskt tryck
- 130569 Nöje – aktuell fil och status
- 130570 Nöje – biblioteksdatafil
- 130571 Nöje – biblioteksdatagrupp

- 130572 Nöje – biblioteksdatasökning
- 130573 Nöje – kompatibla källdata
- 130574 Nöje – kompatibla zondata
- 130576 Status för mindre fartyg
- 130577 Riktningdata
- 130580 Nöje – status för systemkonfiguration
- 130581 Nöje – status för zonkonfiguration
- 130582 Nöje – status för zonvolym
- 130583 Nöje – tillgängliga förinställningar för ljud
- 130584 Nöje – Bluetooth-enheter
- 130585 Nöje – status för Bluetooth-källa

NMEA 2000 PGN (sändning)

- 59392 ISO-bekräftelse
- 59904 ISO-begäran
- 60160 ISO-transportprotokoll, dataöverföring
- 60416 ISO-transportprotokoll, anslutning M.
- 60928 ISO-adressanspråk
- 126208 NMEA Cmd/Req/Ack gruppfunktion
- 126992 Systemtid
- 126996 Produktinformation
- 130074 Rutt- och WP-tjänst – WP-lista – N&P
- 130306 Vinddata
- 127237 Kurs-/spårkontroll
- 127250 Fartygets kurs
- 127258 Magnetisk variation
- 128259 Hastighet i förhållande till vattnet
- 128267 Vattendjup
- 128275 Logga avstånd
- 129025 Position, snabb uppdatering

- 129026 Kurs över grund och hastighet över grund, snabb uppdatering
- 129029 GNSS-positionsdata
- 129283 Tvärsårfel
- 129284 Navigationsdata
- 129285 Navigation – rutt-/WP-information
- 129539 GNSS DOP
- 129540 GNSS-satelliter i sikte
- 130074 Rutt- och WP-tjänst – WP-lista – N&P
- 130306 Vinddata
- 130310 Miljöparametrar
- 130311 Miljöparametrar
- 130312 Temperatur
- 130577 Riktningsdata

