GARMIN_°



ECHOMAP[™] UHD2 6/7/9 SV คู่มือการใช้งาน

© 2022 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

สงวนลิขสิทธิ์ ตามกฎหมายลิขสิทธิ์ ห้ามทำสำเนาคู่มือนี้ไม่ว่าจะบางส่วนหรือทั้งหมดโดยไม่ได้รับความยินยอมเป็นฉายลักษณ์อักษรจาก Garmin Garmin ขอสงวนสิทธิ์ในการ เปลี่ยนแปลงหรือปรับปรุงผลิตภัณฑ์ต่างๆ รวมทั้งแก้ไขเนื้อหาของคู่มือนี้โดยไม่จำเป็นต้องแจ้งให้บุคคลหรือหน่วยงานใดทราบเกี่ยวกับการเปลี่ยนแปลงหรือการปรับปรุงดังกล่าว ไปที่ www.garmin.com สำหรับการปรับปรุงปัจจุบันและข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์นี้

Garmin", โลโก้ Garmin, ActiveCaptain", และ BlueChart" เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ECHOMAP", Garmin ClearVü[™], Garmin Connect[™], Garmin Express[™], Garmin LakeVü[™], Garmin Quickdraw[™], Garmin Navionics Vision+[™], Panoptix[™] และ OneChart[™] เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

Mac° เป็นเครื่องหมายการค้าของ Apple Inc. ที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ microSD° และโลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC. Standard Mapping° เป็นเครื่องหมายการค้าของ Standard Mapping Service, LLC Wi-Fi° เป็นเครื่องหมายจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation Windows° เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

| บทนำ | 1 |
|---|------|
| มุมมองด้านหน้า | 1 |
| ์ ปุ่มอุปกรณ์ | 1 |
| มุ่มมองขั้วต่อ | 2 |
| คำแนะนำและปุ่มลัด | 3 |
| การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล่ | ล็อต |
| เตอร์้ | 3 |
| การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์ | 3 |
| ศูนย์สนับสนุน Garmin | 3 |
| การใส่การ์ดหน่วยความจำ | 4 |
| กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS | 4 |
| การเลือกที่มาของ GPS | 4 |

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์.....

| | แถบเมน | 5 |
|---|------------------------------------|-----|
| | การซ่อนและการแสดงแถบเมน | 5 |
| , | หน้าจอหลัก | 6 |
| | จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่ | 6 |
| | การกำหนดปุ่มทางลัด้ | 7 |
| | การตั้งค่าประเภทของเรือ | 7 |
| | การปรับไฟหน้าจอ | 7 |
| | การปรับโหมดสี | 7 |
| | การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ | 7 |
| | การปิดระบบโดยอัตโนมัติ | 7 |
| | การปรับแต่งหน้า | 7 |
| | การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น | 7 |
| | การปรับแต่งแผนผังของหน้ารวม | . 8 |
| | การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่ | 8 |
| | การลบหน้าการรวม | ç |
| | การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล | ç |
| | | |

5

แอป ActiveCaptain......9

| บทบาท ActiveCaptain | 9 |
|------------------------------------|----|
| เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน | |
| ActiveCaptain | 10 |
| การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน | |
| ActiveCaptain | 10 |
| การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain | 11 |
| การสมัครใช้งานแผนที่ | 11 |
| การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย | |
| ActiveCaptain | 11 |
| การเปิดใช้งานการ์ดการสมัครสมาชิก | |
| แผนที่ | 11 |
| การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ | 12 |
| | |

| การแบ่งปันแบบไร้สาย1 | 12 |
|--|---------|
| การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi | 12 |
| การเชื่อมต่ออปกรณ์ ECHOMAP UHD2 | |
| สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซน่ | า |
| | 12 |
| การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อเ | ต |
| เตอร์ | 13 |
| การจัดการเครือข่าย Wi-Fi | 13 |
| เซนเซอร์ลมไร้สาย์ | 13 |
| การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็ผ | อต |
| เตอร์์ | 13 |
| การปรับแนวของเซนเซอร์ลม | 14 |
| การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin | 14 |
| แผนที่และบบบองแผนที่ 3 มิติ | 14 |
| แยนที่เอินเรือน่าทองแอะแยนที่ตองไวว | 15 |
| แผนทเตนเวยน ทางและแผนทติกบล เ สัญวัญษณ์หมายหนึ่ | 15 |
| ถเบลเกษเผมผแพนทอาร์ซุมม์อาว | 13 |
| การบูมเบาและบูมออกเตอการเบทนางอ สับผัส | 15 |
| ถมพุธ | 16 |
| การสร้างเวย์พอยท์บบแผบที่ | 16 |
| การดข้อบลตำแหบ่งและวัตถุงบนแผบที่ | 16 |
| การดรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids | 16 |
| การนำทางไปยังจุดบนแผนที่ | 17 |
| แผบเที่แบบเพรีเบียบ | 18 |
| บบบองแผบที่ บบบองใต้น้ำ 3D | 18 |
| ลุลฉองแหล่ที่ ลุลฉอง เกิด 100 | 19 |
| การแสดงภาพจากดาวเทียบบบแผบที่เดิบ | |
| เรือนำทาง | , 20 |
| การดภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่ | |
| สำคัญ | 20 |
| ระบบการระบุอัตโนมัติ | 20 |
| สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS | 21 |
| ทิศ [ั] มุ่งหฺน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้า | |
| หมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS | 21 |
| การติูดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS | 22 |
| การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการ | |
| ชน | 22 |
| การดูรายการภัยคุกคาม AIS | 22 |
| AIS Aids to Navigation | 23 |
| สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS | 24 |
| การปิด _ก ่ารรับสัญญาณ AIS | 24 |
| เมนูแผนที | 25 |
| ชันแผนที | 25 |
| การตั้งค่าแผนที | 29 |

| แผนที่ | Garmin | Quicko | lraw | Contours30 | |
|--------|--------|--------|------|------------|--|
| | | | v | | |

| การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช่ | <u> </u> |
|------------------------------|-----------------|
| Garmin Quickdraw Contours | s 30 |
| การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmi | n Quickdraw |
| Contours | 30 |
| ชุมชน Garmin Quickdraw | |
| ์ การเชื่อมต่อกับชุมชน Garm | nin Quickdraw |
| ด้วย ActiveCaptain | |
| การเชื่อมต่อกับชุมชน Garm | nin Quickdraw |
| ด้วย Garmin Connect | |
| การตั้งค่า Garmin | |
| Quickdraw Contours | 33 |
| การบำทางด้ายชาร์ตพล็ฉตเตอ | .ર્સ ર ર |
| | |
| คาถามทว เบเกยวกบการนาทา | ٥ |
| รหลลของเสนทาง | |
| จุดหมาย | |
| ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ | |
| เลือกจุดหมายโดยใช้แผนทีเ | ดินเรือ |
| นาทาง | |
| การคนหาจุดบรการทางทะเล | ۹ 35 |
| การตงคำและการเดินทางตา | มเส้นทางตรง |
| เดยไชตวเลอก เบท | |
| การหยุดการนาทาง | |
| เวยพอยท | |
| บนทกตาแหนงบจจุบนของคุ | ณาหเบนเวย |
| พอยทร.ศ | |
| การสรางเวยพอยททตาแหน | งอน |
| การทาเครองหมายตาแหนง | MOB |
| การฉายเวยพอยท | |
| การดูรายการเวยพอยททงห | มด |
| การแก่ เขเวยพอยทที่บนที่ก | ໄວ້ |
| การเลือนตำแหน่งเวยพอยท่ | ที่บันทึกไว้ 37 |
| การเรียกดูและการนำทางไป | ย้งเวยพอยท์ที |
| บันทึกไว้ | |
| การลบเวยพอยทหรือ MOB. | |
| การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด | 37 |
| เส้นทาง | |
| การสร้างเส้นทางและการนำ | ทางจาก |
| ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ | |
| การสร้างและการบันทึกเส้นเ | าาง 38 |
| การดูรายการของเส้นทางแล | าะเส้นทางการ |
| แนะนำอัตโนมัติ | |
| การแก้ ไขเส้นทางที่บันทึก | |
| การค้นหาและการนำทางไป | ยังเส้นทางที |
| บันทึกไว้ | |
| การเรียกดูและการนำทางคู่ข | มนานกับเส้น |
| ทางทีบันทึกไว้ | |

| | 40 |
|---|-----|
| เรมรูบแบบการคนหา | 40 |
| การลบเลนทางทบนทก | 40 |
| การลบเสนทางทบนทกทงหมด | 40 |
| การแนะนาอต เนมต | 40 |
| การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง | |
| น้ำทางอัตโนมัติ | 40 |
| การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทาง | |
| อัตโนมัติ | 41 |
| การปรับเส้นทาง น้ำทางอัตโนมัติ ที่บันที่ก | n i |
| | 41 |
| ยกเลิการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลัง | J |
| ท้างานอยู่ | 41 |
| การตั้งค่าถึงตามเวลา | 41 |
| การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำ | |
| อัตโนมัติ | 42 |
| แทร็ค | 43 |
| การแสดงแทร็ค | 43 |
| การตังค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน | 43 |
| การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน | 44 |
| การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้ | 44 |
| การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้ | 44 |
| การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง | 44 |
| การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่ | |
| บันทึกไว้ | 44 |
| การลบแทร็คที่บันทึกไว้ | 44 |
| ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด | 44 |
| การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน | 45 |
| การลบแทร็คที่ใช้งาน | 45 |
| การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คใน | |
| ขณะที่กำลังทำการบันทึก | 45 |
| การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึก | |
| แทร็ค | 45 |
| ขอบเขต | 45 |
| การสร้างขอบเขต | 45 |
| การแเปลงเส้นทางเป็นขอบเขต | 46 |
| การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต | 46 |
| การแก้ไขขอบเขต | 46 |
| การตั้งค่าการเตือนขอบแขต | 46 |
| โโดการแจ้งเตือนขอบแขตทั้งหมด | 46 |
| | 46 |
| การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเจ | เต |
| ที่บันทึกไว้ทั้งหมด | 46 |
| คุณลักษณะการแล่นเรือ | 46 |
| ้การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคณสมบัติการ | |
| แล่นเรือ | 46 |
| การแข่งขันเรือใบ | 47 |
| การแนะนำเส้นเริ่มต้น | 47 |

| | การ | |
|----------|-----|--|
| | | |
| do 5. 10 | | |
| ลารบญ | ļ | |

| การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน |
|---|
| การหยุดตวนบเวลาการแขงขน |
| การตงระยะหางระหวางหวเรอและเสา |
| อากาศ GPS 48 |
| การตั้งค่า Layline 48 |
| Polar Table 48 |
| กำลังอิมปอร์ต Polar Table ด้วย |
| ตนเอง |
| การแสดงข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล 49 |
| การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ 50 |
| การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือ |
| ใบ |
| รักษาทิศทางลม50 |
| Tack และ Gvbe51 |
| เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม 52 |
| การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัด |
| มุม |
| hfinder โซน่าร์ 52 |

| การหยุดการส่งสัญญาณโซบ่าร์ | 50 |
|--|----------|
| าการหนึ่ง แก่ การการการการการการการการการการการการการก | 52 |
| มุมมอง เซนาร ดงเดม | 53 |
| มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถิ | 53 |
| มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูม | 53 |
| มุมมองโซน่าร์ | 54 |
| มุมมองโซน่าร์ | 55 |
| เทคโนโลยีการสแกน SideVü | 56 |
| การวัดระยะทางบนจอโซน่าร์ | 56 |
| มุมมองโซน่าร์ Panoptix | . 56 |
| ้มุมมองโซน่าร์ด้านล่าง LiveVü | 57 |
| ม ^{ุ่} มมองโซน่าร์ด้านหน้า LiveVü | 58 |
| RealVü มุมมองโซน่าร์ด้านหน้าแบบ | |
| 3D | 59 |
| มุมมองโซน่าร์ RealVü ล่าง 3D | 60 |
| RealVü มุมมองโซน่าร์แบบประวัติ 3D | 61 |
| มุมมองขอ [ุ] ่งโซน่าร์ FrontVü | 62 |
| มมม ^{ู่} องโซน่าร์ | 62 |
| มุ่มมอง Perspective | 63 |
| มมมอง Flasher | 63 |
| ้ การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์ | 64 |
| การเลือกที่มาของโซน่าร์ | 64 |
| การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์ | 64 |
| การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซน่าร์ | 65 |
| การหยุดจุลแสดงผลโซบ่าร์ชั่วขุกเะ | 65 |
| การดประวัติของโซบ่าร์ | 65 |
| ซบเข้าบบบองโซบ่าร์ Danontiv Live\/เวละ | ร้อ |
| LiveScope | រប 65 |
| มาราไร้มระดับตามรายวะเวียด | 66 |
| 11 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | 00 |

| Perspective | 75 |
|---|----------|
| การตั้งค่าโซน่าร์ LiveScope และ | |
| Perspective | 76 |
| การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ | |
| Perspective | 76 |
| การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ | |
| Perspective | 76 |
| การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ LiveScop | е |
| และ Perspective่. | 77 |
| · | |
| ์ตไพลอต่ | 77 |
| การกำหนดค่าออโตไพลอต | 77 |
| การเลือกที่มาทิศม่งหน้าที่ต้องการ | 78 |
| การเปิดหบ้าจอออโตไพลอต | 78 |
| หน้าจอออโตไพลอต | 78 |
| กรุปรับการเพิ่มการควบคุมพางบาลัยที่ล | າບ |
| า เ า า า า า า า า เ เ เ เ เ เ เ เ า า า า า า า เ | ات 70 |
| บน | 70 |
| การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow | 19 |
| การเมติเขางานคุณสมบติ Siladow Drivo™ | 70 |
| ບກາຍ | 00 |
| แถบ เอเ วอ วเลอออ เต เพลอต | 00 |
| กาว เขยย เพ เพลยต | 00 |
| การบรบทคมุงหนาดวยพวงมาลยเรอ | 80 |
| การบรบทคมุงหนาดวยออ เต เพลอต เน | 01 |
| เหมดควบคุมพวงมาลยเบนขน | 81 |
| | |
| | |
| | iii |
| | |

ออโตไ

การตั้งค่าโซน่าร์......66 การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซน่า การปรับช่วง......67 การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซน่าร์...... 68 ้ความถี่โซน่าร์.....70 การเปิดใช้ A-Scope......71 การตั้งค่าโซน่าร์ Panoptix......71 การปรับมุมการดู RealVü และระดับการ ซุม.....71 การปรับความเร็วในการกวาด RealVü.. 71 การตั้งค่าโซน่าร์ LiveVü Forward และ

การตั้งค่าลักษณะ RealVü......73

Panoptix.....74

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์

การตั้งค่าโซน่าร์ LiveScope และ

| 9/ | |
|---|----------|
| รูปแบบการบังคับเลี้ยว 8 | 31 |
| ้การขับตามรูปแบบยเทิร์น | 31 |
| อารตั้งค่าและอารดับตาบรูปแบบ | - |
| | 1 |
| ้างเเย่า | |
| การตงค่าและการขบตามรูปแบบซิก | |
| แซก8 | ;1 |
| การขับตามรปแบบการเลี้ยวของวิลเลียม | |
| สัน ้ | 1 |
| ວລະຄັບແລະປະບານລະໂລລະ 0 | 01 |
| เป็นการการการการการการการการการการการการการก | |
| การตุงคาและการขบตามรูปแบบใบ เคล | |
| เวอร์8 | 2 |
| การตั้งค่าและการขับตามรปแบบการ | |
| ค้นหา | 2 |
| อาร์ยอเอิอร์ปแบบอาร์งับอันเอี้ยว 0 | 2 |
| การอาเรารูบและ เป็นเบินการบราย เอาร์ และ เป็น | |
| การบรบการตอบลนองของออ เต เพลอต8 | jΖ |
| การเปิดใช้งานการควบคุมออโตไพลอตบน | |
| นาฬิกา Garmin 8 | 32 |
| การปรับแต่งการดำเนินการของป่มออโต | |
| ไพลอด 8 | 22 |
| ี่ อีโนหงออนโนรอออโตไนเออต Deceter™ 0 | 2 |
| ว เมทคอน เทวลออ เท เพลอท Keacioi o | 5 |
| การจับคู่ริไมทคอนไทรลออไตไพลอต | |
| Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์ | 3 |
| การเปลี่ยนคณสมบัติของป่มดำเนินการขอ | J |
| รีโมทคอนโทรลออโตไพล [่] อต Reactor 8 | 3 |
| การกับเคตซาฟต์แกร์รีโบทควบโทรวาวโต | າບ ກ |
| มพวอต Deseter | יי רי |
| เพลยต Reactor | 13 |
| ออโตไพลอต Yamaha8 | 4 |
| หน้าจอออโตไพลอต Yamaha 8 | 4 |
| แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต Yamaha 8 | 35 |
| | |
| แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®8 | 5 |
| กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์ | 6 |
| การเพิ่มการดาบคบทรถลิ่งบอเตอร์ใบหน้า | |
| 0 | 6 |
| າຍ | |
| แถบควบคุมทรอลงมอเตอร | |
| การตั้งค่าทรอลิงมอเตอร์8 | 8 |
| การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของ | |
| รีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์ | 88 |
| การปรับเทียบเข็บทิศทรอลิ่งบอเตอร์ 8 | 28 |
| | |
| זו וסטטר וי <i>מטונים</i> נוא זנסט 8 | 19 |
| | |
| ารากาแบบรุณแกกแถนแผนแกก | ~ |
| ดจตอล8 | 9 |
| ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และ | |
| วิทย VHF ในเครือข่าย 8 | 9 |
| เปิดใช้งาน DSC | 0 |
| | ッツ |
| | |
| รายการ DSC 8 | 9 |

| | การเพิ่มที่ติดต่อ DSC | 90 |
|-----|---|-----|
| สัถ | บญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า | 90 |
| | การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย | 90 |
| | สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที | i |
| | เริ่มต้นจากวิทยุ VHF | 90 |
| กา | เรติดตามตำแหน่ง | 90 |
| | การดูรายงานตำแหน่ง | 90 |
| | การน้ำทางไปยังเรือที่ติดตาม | 90 |
| | การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ | |
| | ติดตาม | 91 |
| | การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง | 91 |
| | การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง | 91 |
| | การดูรอยทางของเรือบนแผนที่ | 91 |
| กา | ารเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง | 91 |
| | การเลือกช่อง DSC | 91 |
| | การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต | ່າວ |
| | หนึ่ง | 92 |
| | การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต | ่อ |
| | หนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS | 92 |
| | | |

| gkipppini g iki | - |
|--|-----------|
| การดูตัววัด | 92 |
| ไอ [้] คอนการเตือนเครื่องยนต์ | 93 |
| การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด | 93 |
| การปรับแต่งตัววัด | 93 |
| การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์แล | 15 |
| ตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง | 93 |
| การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว | |
| ວັດ | 94 |
| การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัว | |
| ວັດ | 94 |
| เปิดุใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด | |
| เครึ่งยนต์ | 94 |
| เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัด | |
| เคริ่งยนต์บางรายการ | 94 |
| ตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha | 95 |
| ไอคอนสภาพเครื่องยนต์ | 96 |
| ไอคอุนการเตือนเครื่องยนต์ | 96 |
| การตังค่าตัววัด | 97 |
| ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury® | 98 |
| การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื่อเพลิง | 99 |
| การซิงโครไนซ์ข้อมูลนำมันเชือเพลิงกับ | |
| นำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง | 99 |
| การดูตัววัดลม | 99 |
| การกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือ | 99 |
| การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว | 99 |
| การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของต่ | ู้ วัว |
| วัดลม1 | 00 |
| | |

| การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต้ ที่ การดูตัววัดการเดินทาง การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง การดูกราฟ การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา การปิดการใช้งานตัวกรองกราฟ | ໍ່ານ 100 100 100 100 101 101 |
|---|--|
| การสลับสายแบบดิจิตอล | 101 |
| าาาเพลแถ∞าาานกายาคน เสาตาตาตาตอส | ខ |
| การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติด บบบรือของคอเ | เต้ง 101 |
| | 101 |
| ระบบสมอ Power-Pole® | 101 |
| การเบดโชงาน เอเวอรเลยสมอ Power- | 100 |
| | 102 |
| การตดตั้งอยู่ Power-Pole | 102 |
| เอเวอรเลย Power-Pole | 102 |
| คุณสมบติการควบคุม Mercury Troll | 103 |
| ป้าวเพิ่ม เอเวอรเลยการควบคุม Mercul Troll | y 102 |
| าาบาโอเออร์เอย์ Moroury Troll | 103 |
| เยเ เย เถย inercury from | 103 |
| เปิดใช้งานโฉเวอร์เอย์การควาคมเรือ | 105 |
| เปิดเราง เหรือกายอาเยอน เวิ่มเป็นเวิ่มเรื่อง เปิดเราง เหรือกายอาเยอน เวิ่มเป็นเวิ่ม | 10/ |
| โลเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ | 104 |
| Mercury | 104 |
| รายละเอียดเครื่องยนต์ Mercurv | 104 |
| การเพิ่ม Mercury โอเวอร์เลย์ | 101 |
| เครื่องยนต์ | 104 |
| โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์ Mercurv | 105 |
| การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อ | ไอ |
| เสียแบบสปอร์ต ของเครื่องยนต์ | 105 |
| คุณสมบัติ Dometic® Optimus® | 105 |
| ้กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ | |
| Optimus | 105 |
| ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus | 106 |
| สัญลักษณ์โอเวอร์เลย์ | 106 |
| โหมด Optimus Limp Home | 106 |
| ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับ | |
| ท้องฟ้า | 107 |
| ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ | 107 |
| งู ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ | 107 |
| ข้อมลเกี่ยวกับท้องฟ้า | 107 |
| การดสถานีระดับน้ำ. สถานีกระแสน้ำ หรือ | |
| ข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน | 107 |

| การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือ สถานีกระแสน้ำ การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือนำทาง | 107 107 | 7 |
|--|-----------------|----------|
| ตัวจัดการคำเตือน | 108 | } |
| การดูข้อความ การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ | 108 108 | } |
| การบนทกขอความ เบทการดหนวยความ จำ การล้างข้อความทั้งหมด | 108 | 3 |
| Media Plaver | 108 | |
| การเปิด Media Player | 109 | 2 |
| ไวคอบตัวเล่นสื่อ | 100 | ,) |
| เอกอนที่วเถินถอ การเลือกอปกรก์สื่อและที่บา | 105 | ì |
| การปรับโวล่มและระดับเสียง | 100 | j |
| การปรับระดับเสียง | 109 |) |
| การปรับระดับเสียง | .109 |) |
| การปิดเสียงสื่อ | 110 |) |
| โซนสเตอริโอและกล่ม | 110 |) |
| การเลือกโซนพื้นจ่าน | .110 |) |
| การปรับระดับเสีย [ุ] งโซน | . 110 |) |
| การปิดใช้งานโซนลำโพง | 111 | |
| การสร้างกลุ่ม | 111 | |
| การเล่นเพลง | . 111 | |
| เรียกดูเพลง | 111 | |
| การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ | 112 |) |
| การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง | 112 | , |
| การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง | . 112 | / |
| วิทยุ | . 112 | / |
| การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ | 112 |) |
| การเปลี่ยนสถานีวิทยุ | . 112 |) |
| การเปลี่ยนใหมดการปรับ | . 112 |) |
| คาทิตงล่วงหน้า | 112 | - |
| การเลน DAB | 113 | ; |
| การตงคาพนทเครองรบ DAB | 113 | ; |
| การลแกนลถาน DAB | 113 | <i>j</i> |
| การเบลยนลถาน DAB | 113 |) |
| ค่า DAB ทติงสาวงหน้า อิหยอออเซียม Sirius VM | 114 | ł |
| าทยุ่งการเทยม SinusAivi | . 4 11/ | E. |
| การเปิดใช้งานการสนัดรสนาซิก | 114 | ł |
| การเบตเบบานการสมครสม เบก SiriusXM | 11/ | L |
| การปรับแต่งแนะนำช่อง | 11/ | r. |
| การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่า | ງ | |
| หน้า | . 115 | 5 |
| การควบคุมโดยผู้ปกครอง | 115 | 5 |

| การตั้งชื่ออุปกรณ์115 |
|------------------------------------|
| การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player116 |

การกำหนดค่าอุปกรณ์..... 116

| <i>ν</i> | | |
|---|----|----|
| การตังคู่าระบบ | 1 | 16 |
| การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล | 1 | 16 |
| การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม | | |
| (GPS) | 1 | 17 |
| การตั้งค่าสถานี | 1 | 17 |
| การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ | 1 | 17 |
| การดูข้อก้ำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิก | ส์ | |
| และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด | 1 | 17 |
| การตั้งค่าก [้] ารกำหนดค่า | 1 | 18 |
| การตั้งค่าหน่วยวัด | 1 | 18 |
| การตั้งค่าการนำทาง | 1 | 18 |
| การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร | 1 | 20 |
| การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ | 1 | 20 |
| การตั้งค่า NMEA 2000 | 1 | 21 |
| การตั้งค่าการเตือน | 1 | 21 |
| การเตือนการนำทาง | 1 | 21 |
| การเตือนระบบ | 1 | 22 |
| เสียงเตือนโซน่าร์ | 1 | 22 |
| การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง | 1 | 22 |
| การตั้งค่าเรือของฉัน | 1 | 23 |
| การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ | 1 | 24 |
| การตั้งค่าชดเชยอณหภมิน้ำ | 1 | 24 |
| การตั้งค่าน้ำมัน่ำง | 1 | 25 |
| การปรับตั้งค่าอปกรณ์วัดความเร็วน้ำ | 1 | 25 |
| การตั้งค่าเรือลำอื่น | 1 | 25 |
| การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิ | N | |
| จากโรงงาน | 1 | 26 |
| | | |

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้.. 126

| การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์แล เส้นทางของบุคคลที่สาม การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยควา จำ การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยคว จำ การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยคว จำและ Garmin Express การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์ การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อต เตอร์ | ะ 126 มม 126 มาม 127 127 127 127 127 127 |
|--|--|
| การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยคว จำ | าม 128 |
| | |

| ภาคผนวก | •••••• | 128 |
|---------|--------|-----|
|---------|--------|-----|

| ActiveCaptain ແລະ Garmin Express 128 |
|--|
| แอปพลิเคชัน Garmin Express 128 |
| การติดตั้งแอป Garmin Express บน |
| คอมพิวเตอร์128 |
| การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป |
| Garmin Express 129 |
| การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป |
| Garmin Express 130 |
| การอัปเดตซอฟต์แวร์130 |
| การทำความสะอาดหน้าจอ 131 |
| การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ132 |
| ภาพหน้าจอ132 |
| การจับภาพหน้าจอ 132 |
| |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์132 |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์132 การแก้ไขปัญหา132 |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์132 การแก้ไขปัญหา132 อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS132 |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์132 การแก้ไขปัญหา132 อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS132 อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ |
| การคัดลอกภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์ |

บทนำ

🛆 คำเตือน

์โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ใน*คู่มือ ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์* ใน กล่องผลิตภัณฑ์

เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางอย่างอาจไม่มีในบางรุ่น

เว็บไซต์ Garmin[®] ที่ support.garmin.com จะแสดงข้อมูลล่าสุดเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ของคุณ หน้าช่วยเหลือสนับสนุนจะมีคำ ตอบสำหรับคำถามที่พบบ่อยให้ และคุณยังสามารถดาวน์โหลดอัปเดตซอฟต์แวร์และแผนที่เดินเรือได้อีกด้วย อีกทั้งยังมีข้อมูล การติดต่อกับฝ่ายสนับสนุน Garmin ในกรณีที่คุณมีคำถามอื่นๆ อีกด้วย

มุมมองด้านหน้า



| 1 | ปุ่ม Power |
|---|---|
| 2 | เซนเซอร์ไฟหน้าจออัตโนมัติ |
| 3 | หน้าจอสัมผัส |
| 4 | ปุ่มทางลัด |
| 5 | ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD [®] |

ปุ่มอุปกรณ์

| | เปิดและปิดอุปกรณ์เมื่อถือด้วยมือ |
|------------|--|
| \bigcirc | เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซน่าร์เมื่อกดและปล่อยอย่างรวดเร็ว |
| | เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ |
| 1234 | กำหนดปุ่มทางลัดไปยังหน้าจอที่ใช้งานอยู่เมื่อกดค้าง เปิดหน้าจอที่กำหนดเมื่อกด |

การกำหนดปุ่มทางลัด

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซน่าร์และแผนที่

- **1** เปิดหน้าจอ
- 2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก **ตกลง**

มุมมองขั้วต่อ



| POWER | พอร์ตสายไฟ |
|-----------|---|
| NMEA 2000 | พอร์ตสายไฟ NMEA 2000 [®] |
| SONAR | พอร์ตสายไฟหัวโซน่าร์ |
| NETWORK | Garmin พอร์ตสายไฟ Marine Network สำหรับการเชื่อมต่ออุปกรณ์ Panoptix", GCV" และ ECHOMAP ที่- ใช้ร่วมกันได้ หมายเหตุ: อุปกรณ์นี้ไม่สามารถใช้ร่วมกันได้กับ Garmin อุปกรณ์ Marine Network เช่น GPSMAP®, GSD" และอุปกรณ์เรดาร์ |

ประกาศ

ในการป้องกันการกัดกร่อนของหน้าสัมผัสโลหะ ให้ปิดขั้วต่อที่ไม่ได้ใช้ด้วยฝาครอบ

คำแนะนำและปุ่มลัด

- กดปุ่ม 🖰 เพื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ
- จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด () ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่างหากมี ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความสว่างต่ำ มากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้
- เลือก หน้าหลัก จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเปิดหน้าหลัก
- เลือก ••• เพื่อเปิดการตั้งค่าเพิ่มเติมเกี่ยวกับหน้าจอนี้
- 🔹 เลือก 🗙 เพื่อปิดเมนูเมื่อเสร็จสิ้น
- 🔹 กด 🕁 เพื่อเปิดตัวเลือกเพิ่มเติม เช่นการปรับไฟหน้าจอ
- กด 🖞 และเลือก เปิด ปิด > ปิดระบบ หรือกด 🖞 ค้างไว้จนแถบ ปิดระบบ เต็มเพื่อปิดชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อสามารถใช้ได้
- กด () และเลือก เปิด ปิด > สถานีเข้าสู่โหมดสลีป เพื่อตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าสู่โหมดสแตนด์บายเมื่อสามารถใช้ได้ ในการออกจากโหมดสแตนด์บาย ให้เลือก ()
- ขึ้นอยู่กับคุณสมบัติของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ปุ่มคุณสมบัติบางปุ่มอาจไม่ปรากฏบนหน้าจอหลัก ปัดไปทางขวาหรือซ้าย เพื่อดูปุ่มคุณสมบัติเพิ่มเติม
- ในบางปุ่มเมนู ให้เลือกปุ่ม (1) เพื่อเปิดใช้งานตัวเลือก



ไฟสีเขียวที่ตัวเลือกระบุว่าตัวเลือกเปิดใช้งาน 2

เมื่อใช้ได้ ให้เลือก ••• (3) เพื่อเปิดเมนู

การเข้าถึงคู่มือสำหรับเจ้าของบนชาร์ตพล็อตเตอร์

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

การเข้าถึงคู่มือจากเว็บไซต์

คุณสามารถหาคู่มือสำหรับเจ้าของฉบับล่าสุด พร้อมคำแปลได้จากเว็บไซต์ Garmin คู่มือสำหรับเจ้าของมีคำแนะนำสำหรับการ ใช้คุณสมบัติของคุณอุปกรณ์และการเข้าถึงข้อมูลกฎระเบียบ

- 1 ไปที่ garmin.com/manuals/ECHOMAP_UHD2_579Xsv/
- 2 เลือก *คู่มือสำหรับเจ้าของ* คู่มือเว็บเปิดขึ้น คุณสามารถดาวน์โหลดคู่มือทั้งหมดได้โดยเลือก ดาวน์โหลด PDF

ศูนย์สนับสนุน Garmin

้ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดต ซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเสริมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความ ละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การ์ดหน่วย ความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw[®] Contours, บันทึกโซน่าร์ (ด้วยหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้), ถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ และใช้แอป ActiveCaptain[®] ได้

้อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอร์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

1 เปิดฝาช่องเสียบการ์ด 🛈 ที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตพล็อตเตอร์



- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ (2)
- 3 ทำความสะอาดและเช็ดปะเก็นและฝาให้แห้ง

ประกาศ

ในการป้องกันการกัดกร่อน ต้องตรวจสอบให้แน่ใจว่าการ์ดความจำ ปะเก็น และฝาแห้งสนิทแล้ว ก่อนปิดฝา

4 ปิดฝา

กำลังรับสัญญาณดาวเทียม GPS

้อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดย อ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

- 1 เปิดอุปกรณ์
- 2 โปรดรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม

อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

ู้ในการดูความแรงของสัญญาณดาวเทียม GPS ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

้หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียมไป จะมีเครื่องหมายคำถามกระพริบอยู่เหนือ 🖗 บนแผนที่

้สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู *อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ* GPS, หน้า 132

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม > แหล่ง
- 2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

แถบเมนู

แถบเมนูทางด้านล่างของหน้าจอช่วยให้สามารถเข้าถึงฟังก์ชันต่างๆ ของชาร์ตพล็อตเตอร์ เมนูตัวเลือก และหน้าจอหลัก

| | Mark Home Info ••• |
|-------------|---|
| - | |
| | ใช้และเลิกใช้ออโตไพลอต (เมื่อเชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอตที่ใช้ร่วมกันได้) |
| เครื่องหมาย | สร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของคุณ |
| หน้าหลัก | เปิดหน้าจอหลัก คำแนะนำ: แตะและลากเพื่อเลื่อนผ่านรายการของหน้าจอหลัก |
| ข้อมูล | เปิดเมนู ข้อมูล |
| ••• | เปิดเมนูตัวเลือก |

การซ่อนและการแสดงแถบเมนู

คุณสามารถซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเพื่อเพิ่มพื้นที่หน้าจอได้

- 1 เลือก **การตั้งค่า** > **การกำหนดค่า** > **การแสดงแถบเมนู** > **อัตโนมัติ** หลังจากช่วงเวลาสั้นๆ บนหน้าหลัก เช่น แผนที่ แถบเมนูจะยุบลง
- 2 ปัดหน้าจอจากด้านล่างขึ้นเพื่อแสดงแถบเมนูอีกครั้ง

หน้าจอหลัก

หน้าจอหลักเป็นโอเวอร์เลย์ที่สามารถเข้าถึงคุณสมบัติทั้งหมดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณสมบัติจะขึ้นอยู่กับอุปกรณ์เสริมที่คุณ ได้เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้ด้วย คุณอาจจะไม่มีตัวเลือกและคุณสมบัติบางอย่างที่ได้กล่าวไว้ในคู่มือฉบับนี้ ในขณะที่กำลังดูหน้าอื่นอยู่ คุณสามารถกลับไปที่หน้าจอหลักได้โดยการเลือก หน้าหลัก



| 1 | ปุ่มเมนูการตั้งค่า |
|---|--|
| 2 | ปุ่มคุณสมบัติ |
| 3 | เวลาปัจจุบัน ความลึกปัจจุบัน หรือปุ่มควบคุมออโตไพลอต |
| 4 | แท็บหมวดหมู่ |
| 5 | ปิดหน้าจอหลักและกลับไปยังหน้าที่เปิดไว้ก่อนหน้านี้ |

แท็บหมวดหมู่จะช่วยให้สามารถเข้าถึงคุณสมบัติหลักของชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้อย่างรวดเร็ว ตัวอย่างเช่น แท็บ โซน่าร์ จะแสดงมุมมองและหน้าจอที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานโซน่าร์

คำแนะนำ: ในการดูแท็บหมวดหมู่ที่มี คุณอาจต้องคลิกและลากแท็บเพื่อเลื่อนไปทางซ้ายหรือขวา

เมื่อมีการติดตั้งจอแสดงผลหลายตัวลงบน Garmin Marine Network คุณสามารถรวมกลุ่มเข้าไว้ในสถานีเดียวกันได้ สถานีจะ ทำให้จอแสดงผลต่างๆ ทำงานร่วมกัน แทนที่จะแสดงผลแยกกัน คุณสามารถปรับแต่งแผนผังของหน้าบนจอแสดงผลแต่ละตัว ได้ ซึ่งจะทำให้แต่ละหน้าจอแตกต่างกันบนจอแสดงผลแต่ละตัว เมื่อคุณเปลี่ยนแผนผังของหน้าจอในหน้าจอแสดงผลตัวหนึ่ง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะปรากฏที่จอแสดงผลตัวนั้นเท่านั้น เมื่อคุณเปลี่ยนซื่อและสัญลักษณ์ของแผนผัง การเปลี่ยนแปลงนั้นจะ ปรากฏในจอแสดงผลทั้งหมดในสถานี เพื่อให้ได้การแสดงลักษณะที่เหมือนกัน

จัดเรียงรายการหมวดหมู่ใหม่

คุณสามารถปรับแต่งหน้าจอด้วยการจัดเรียงรายการในหมวดหมู่ใหม่

- 1 เลือกหมวดหมู่ที่จะปรับแต่ง เช่น **แผนที่เดินเรือ**
- 2 กดปุ่มที่คุณต้องการย้ายค้างไว้ เช่น **แผนที่เดินเรือ** จนกว่าเมนูจะปรากฏ
- 3 เลือก เรียงลำดับใหม่
 - ลูกศรจะปรากฏบนปุ่มคุณสมบัติ
- 4 เลือกปุ่มอีกครั้งเพื่อย้าย
- 5 เลือกตำแหน่งใหม่ให้ปุ่ม
- 6 ทำซ้ำจนกว่าจะเสร็จสิ้นขั้นตอนการกำหนดค่า
- 7 เลือก ย้อนกลับ หรือ ปิด เมื่อเสร็จ

การกำหนดปุ่มทางลัด

้คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซน่าร์และแผนที่

- **1** เปิดหน้าจอ
- 2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก ตกลง

การตั้งค่าประเภทของเรือ

้คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของ คุณโดยเฉพาะได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ประเภทเรือ
- 2 เลือกตัวเลือก

การปรับไฟหน้าจอ

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > Backlight
- 2 การปรับไฟหน้าจอ

คำแนะนำ: จากหน้าจอใดก็ได้ ให้กด 🕁 ซ้ำๆ เพื่อเลื่อนผ่านระดับต่างๆ ของความสว่าง ฟังก์ชันนี้จะมีประโยชน์เมื่อความ สว่างต่ำมากจนคุณไม่สามารถมองเห็นหน้าจอได้

การปรับโหมดสี

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > โหมดสี คำแนะนำ: เลือก (¹) > โหมดสี จากหน้าจอใดก็ได้เพื่อเข้าใช้การตั้งค่าสี
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

้คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด 🕁

```
เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เปิดเครื่องอัตโนมัติ
```

หมายเหตุ: เมื่อ เปิดเครื่องอัตโนมัติ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้ 🕁 และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออก และมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที คุณอาจต้องกด 🕁 เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีก ครั้ง

การปิดระบบโดยอัตโนมัติ

้คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และทั้งระบบให้ปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก หรือคุณต้อง กด 🖰 ค้างไว้เพื่อปิดระบบด้วยตัวเอง

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

การปรับแต่งหน้า

การปรับแต่งหน้าจอเริ่มต้น

คุณสามารถปรับแต่งภาพที่แสดงเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์ เพื่อให้ได้ขนาดที่พอดีที่สุด ภาพควรมีขนาดไม่เกิน 50 MB และเป็น ไปตามขนาดที่แนะนำ (*ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ*, หน้า 8)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีภาพที่คุณต้องการใช้
- 2 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > ภาพเปิดเครื่อง > เลือกภาพ
- 3 เลือกช่องการ์ดหน่วยความจำ
- **4** เลือกภาพ
- 5 เลือก **ตั้งค่าเป็นภาพเปิดเครื่อง**

ภาพใหม่จะปรากฏขึ้นแล้วเมื่อเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์

ขนาดของภาพเปิดเครื่องที่แนะนำ

เพื่อให้ได้ขนาดภาพเปิดเครื่องที่พอดี โปรดใช้ภาพที่มีขนาดต่อไปนี้ในหน่วยพิกเซล

| ความละเอียดหน้าจอ | ความกว้างของภาพ | ความสูงของภาพ |
|-------------------|-----------------|---------------|
| WVGA | 680 | 200 |
| WSVGA | 880 | 270 |

การปรับแต่งแผนผังของหน้ารวม

คุณสามารถปรับแต่งแผนผังและข้อมูลที่แสดงในหน้าผสม

- **1** เปิดหน้ารวมขึ้นมาเพื่อปรับแต่ง
- **2** เลือก ••• > **แก้ไขคอมโบ**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก ชื่อ และป้อนชื่อใหม่ จากนั้นเลือก เสร็จสิ้น
 - ในการเปลี่ยนจำนวนฟังก์ชันที่แสดงและแผนผังหน้าจอ ให้เลือก **แผนผัง** และเลือกตัวเลือก
 - ในการเปลี่ยนฟังก์ชันบนหน้าจอเป็นบางส่วน ให้เลือกหน้าต่างที่ต้องการเปลี่ยน และเลือกฟังก์ชันจากรายการทางด้าน ขวา
 - ในการเปลี่ยนลักษณะการแยกหน้าจอ ให้ลากลูกศรไปยังตำแหน่งใหม่
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหน้าและแถบข้อมูลเพิ่มเติม ให้เลือก โอเวอร์เลย์ และเลือกตัวเลือก
 คำแนะนำ: ขณะที่ดูหน้าจอด้วยข้อมูลโอเวอร์เลย์ กดที่กล่องโอเวอร์เลย์ค้างไว้เพื่อเปลี่ยนข้อมูลในกล่องอย่างรวดเร็ว

การสร้างหน้าจอแบบผสมใหม่

้คุณสามารถสร้างหน้าแบบผสมที่กำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

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



- 8 เลือก **ชื่อ** ป้อนชื่อสำหรับหน้า และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 9 เลือก **โอเวอร์เลย์** และเลือกข้อมูลที่จะแสดง
- 10 เลือก **เสร็จสิ้น** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า

การลบหน้าการรวม

- 1 เลือก **คอมโบ**
- 2 กดหน้าการรวมค้างไว้เพื่อลบ
- 3 เลือก **ลบคอมโบ > ใช่**

การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล

้คุณสามารถปรับแต่งข้อมูลในโอเวอร์เลย์ข้อมูลที่ถูกแสดงบนหน้าจอได้

- 1 เลือกตัวเลือกตามประเภทหน้าจอที่คุณกำลังดูอยู่:
 - จากมุมมองเต็มหน้าจอ ให้เลือก ••• > แก้ไขโอเวอร์เลย์
 - จากหน้าจอรวม ให้เลือก ••• > แก้ไขคอมโบ > โอเวอร์เลย์

คำแนะนำ: ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว ให้กดกล่องโอเวอร์เลย์ค้าง ไว้

- 2 เลือกรายการเพื่อปรับแต่งข้อมูลและแถบข้อมูล:
 - ในการแสดงโอเวอร์เลย์ข้อมูล ให้เลือก ข้อมูล เลือกตำแหน่ง และเลือก ย้อนกลับ
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในกล่องโอเวอร์เลย์ ให้เลือกกล่องโอเวอร์เลย์ เลือกข้อมูลใหม่ที่ ต้องการแสดง แล้วเลือก ย้อนกลับ
 - ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงในระหว่างการนำทาง ให้เลือก **การนำทาง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - ในการเปิดแถบข้อมูล ให้เลือก แถบบนสุด หรือแถบล่างสุด แล้วเลือกตัวเลือกที่จำเป็น

3 เลือก เสร็จสิ้น



แอป ActiveCaptain

\land คำเตือน

์คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

แอป ActiveCaptain มอบการเชื่อมต่อไปยังอุปกรณ์ ชาร์ต แผนที่ และชุมชนของ ECHOMAP UHD2 เพื่อประสบการณ์การ แล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

ับนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ซื้อ และอัปเดตแผนที่ได้ คุณสามารถใช้ แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw Contours, อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และวางแผนการเดินทางของคุณ

้คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอป ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

| คุณสมบัติ | เจ้าของ | ผู้มาเยือน |
|---|-------------|------------|
| ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการ์ดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์ | ใช่ | ไม่ |
| อัปเดตซอฟต์แวร์ | ใช่ | ใช่ |
| ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ | ใช่ | ไม่ |
| ถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้โดยอัตโนมัติ เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง | ใช่ | ไม่ |
| เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ และส่งเวย์พอยท์หรือเส้นทางดังกล่าว- ไปยังอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 | ใช ่ | ใช่ |

เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปพลิเคชันดัง กล่าวจะให้วิธีที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับ ECHOMAP UHD2 ของคุณ และทำงานต่างๆ เช่น การแบ่งปันข้อมูล, การลง ทะเบียน, การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

- 1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 เลือก **เรือ > ActiveCaptain**
- 2 จากหน้า ActiveCaptain ให้เลือก เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด
- 3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
- 4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ที่ช่องใส่การ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 5 เลือก **ตั้งค่าการ์ด ActiveCaptain**

ประกาศ

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เวย์พอยท์ เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนที่จะฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึก ข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงในหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 126) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัด ลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 127)

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

- 6 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain
- 7 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2
- 8 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi® และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและ รหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ Garmin

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดต ซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

้การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่า ใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)
- 2 เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก อัปเดตซอฟท์แวร์ > ดาวน์โหลด

แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น คุณจะได้รับแจ้งให้ติดตั้งการ อัปเดต

- **3** เมื่อคุณได้รับแจ้งโดยอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือกตัวเลือกสำหรับติดตั้งอัปเดต
 - ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยทันที ให้เลือก ตกลง
 - ในการเลื่อนการอัปเดตออกไป ให้เลือก ยกเลิก เมื่อคุณพร้อมติดตั้งการอัปเดต ให้เลือก ActiveCaptain > อัปเดต ซอฟท์แวร์ > ติดตั้งตอนนี้

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณจำเป็นต้องลงทะเบียนก่อนที่จะอัปเดตแผนที่ของคุณ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)

คุณสามารถใช้แอป ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ เพื่อลดระยะ เวลาการดาวน์โหลดและประหยัดพื้นที่จัดเก็บ คุณสามารถดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หลังจากที่คุณดาวน์โหลดแผนที่หรือพื้นที่เป็นครั้งแรก ทุกครั้งที่คุณเปิดจะมีการอัปเดตอัตโนมัติ ActiveCaptain

ประกาศ

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล ทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่า ใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

- 2 เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
- **3** เลือก **ดาวน์โหลด**
- 4 หากจำเป็น ให้เลือกแผนที่ที่จะอัปเดต

แอป ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 อีก ครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์นั้น หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

การสมัครใช้งานแผนที่

การสมัครใช้งานแผนที่ทำให้คุณสามารถเข้าถึงการอัปเดตแผนที่ล่าสุดและเนื้อหาเพิ่มเติมได้โดยใช้แอป ActiveCaptain สำหรับอุปกรณ์เคลื่อนที่หรือแอป Garmin Express สำหรับเดสก์ท็อป คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่อัปเดตและเนื้อหาใน แต่ละวันได้

คุณสามารถซื้อการสมัครสมาชิกแผนที่ได้หลายวิธี

- การซื้อแบบดิจิตอลในแอปมือถือ ActiveCaptain
- การซื้อแบบดิจิตอลที่ garmin.com
- การซื้อการ์ดการสมัครสมาชิกแผนที่แบบจริงที่ร้านค้าปลีกหรือผ่าน garmin.com หรือ navionics.com
- การซื้อการ์ดอัปเกรดแผนที่ที่ในร้านค้าปลีก (สำหรับการอัปเกรดแผนที่ในตัว)

การซื้อการสมัครสมาชิกงานแผนที่ด้วย ActiveCaptain

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก แผนภูมิ > 🔜 > My Charts > เพิ่มการสมัครสมาชิกแผนที่
- **3** เลือกแผนที่
- 4 เลือก สมัครสมาชิกทันที

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่

การเปิดใช้งานการ์ดการสมัครสมาชิกแผนที่

ในการใช้แอป ActiveCaptain เพื่อที่จะเปิดใช้งานการสมัครสมาชิกของคุณ คุณต้องมีการเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต

- 1 ใส่การ์ดการสมัครสมาชิกที่ซื้อลงในช่องใส่การ์ดความจำบนชาร์ตพล็อตเตอร์
- **2** เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ของคุณไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)
- **3** ตัดการเชื่อมต่อของอุปกรณ์มือถือของคุณจากชาร์ตพล็อตเตอร์และเชื่อมต่ออุปกรณ์กับอินเทอร์เน็ต ActiveCaptain เปิดใช้งานการสมัครสมาชิก
- 4 หลังจากที่คุณพบการสมัครสมาชิกใหม่ในรายการ ActiveCaptain ตัดการเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณจากอินเทอร์เน็ต และเชื่อมต่ออุปกรณ์กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อเสร็จสิ้นการดำเนินการการเปิดใช้งาน

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกใหม่ ระยะเวลาในการรออาจแตกต่างออกไปตาม สถานที่และความเร็วอินเทอร์เน็ต

การต่ออายุการสมัครสมาชิกของคุณ

การสมัครสมาชิกแผนที่ของคุณจะหมดอายุหลังจากหนึ่งปี หลังจากการสมัครสมาชิกหมดอายุ คุณสามารถใช้แผนที่ที่ ดาวน์โหลดมาต่อไปได้ แต่คุณจะไม่สามารถดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่ล่าสุดหรือเนื้อหาเพิ่มเติมได้

- 1 เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือของคุณกับอินเทอร์เน็ตและเปิดแอป ActiveCaptain
- 2 เลือก **แผนภูมิ > == > My Charts**
- 3 เลือกแผนที่เพื่อต่อระยะเวลาการใช้งาน
- 4 เลือก ต่ออายุทันที

หมายเหตุ: อาจใช้เวลาสองสามชั่วโมงในการแสดงการสมัครสมาชิกที่ต่อระยะเวลาการใช้งาน

การแบ่งปันแบบไร้สาย

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv สองเครื่องแบบไร้สายเพื่อแบ่งปันข้อมูลและโซน่าร์ (*การเชื่อมต่อ อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซน่าร์*, หน้า 12) ในครั้งแรกที่คุณเปิดการตั้งค่าเครือข่ายไร้ สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่ายไร้สายบนอุปกรณ์โฮสต์ หลังจากที่คุณตั้งค่าเครือข่ายแล้ว คุณยังสามารถเชื่อมต่อ อุปกรณ์กับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์ของคุณ เพื่อใช้แอป ActiveCaptain (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)

การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi

อุปกรณ์นี้สามารถโฮสต์เครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สาย อย่างเช่น ชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นหรือโทรศัพท์ของ คุณ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่าย

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ตกลง
- 2 ป้อนชื่อเครือข่ายไร้สายนี้ หากจำเป็น
- 3 ป้อนรหัสผ่าน

้คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย เช่น โทรศัพท์ของคุณ รหัสผ่านต้องตรงตามตัว พิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซน่าร์

้คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซน่าร์แบบไร้สาย

ข้อมูลผู้ใช้จะแบ่งปันโดยอัตโนมัติระหว่างอุปกรณ์ทั้งสองขณะที่เชื่อมต่อกันอยู่ คุณอาจต้องเลือกที่มาโซน่าร์เพื่อแบ่งปันโซน่าร์ (*การแบ่งปันโซน่าร์*, หน้า 13)

ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสอง คุณต้องกำหนดให้อุปกรณ์เครื่องหนึ่งเป็นโฮสต์ และอีกเครื่องเป็นไคลเอนต์ คุณสามารถเชื่อม ต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ได้ครั้งละสองเครื่องเท่านั้น อุปกรณ์โฮสต์สามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไร้สายอื่นๆ เช่น โทรศัพท์ หรือแท็บเล็ตของคุณได้ในขณะที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2

หมายเหตุ: อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv ไม่สามารถเชื่อมต่อกับ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่กำหนดเป็นอุปกรณ์ที่ โฮสต์ คุณต้องตั้งค่าอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv เป็นโฮสต์ในกรณีนี้

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 ทั้งสองชิ้นอยู่ในระยะ 32 ม. (105 ฟุต) และเปิดอุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง
- 2 บน ECHOMAP UHD2 ที่จะโฮสต์เครือข่ายให้ตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi (*การตั้งค่าเครือข่าย* Wi-Fi, หน้า 12)
- 3 บนอุปกรณ์โฮสต์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > โฮสต์ > จับคู่ ชาร์ตพล็อตเตอร์ > เริ่ม
- 4 บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ECHOMAP UHD2 ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > Wi-Fi > เปิด > ไคลเอ็นต์ > จับคู่โฮสต์ > เริ่ม
- 5 เลือก **ตกลง** หลังจากเชื่อมต่ออุปกรณ์สำเร็จแล้ว

ในการยกเลิกการจับคู่อุปกรณ์และลบข้อมูลประจำตัวไร้สาย เพื่อให้ไม่ทำการเชื่อมต่อในอนาคต บนอุปกรณ์ไคลเอนต์ ให้เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > เลิกจับคู่**

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ทั้งสองได้ ให้แก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อและลองอีกครั้ง (*การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้ สาย*, หน้า 13)

การแบ่งปันโซน่าร์

อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv สองเครื่องที่เชื่อมต่อผ่านเครือข่าย Wi-Fi สามารถแบ่งปันโซน่าร์ได้ (*การเชื่อมต่อ อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 สองเครื่องเพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้และโซน่าร์*, หน้า 12)

หากอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv ทั้งสองเครื่องมีหัวโซน่าร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์แต่ละเครื่องจะใช้ที่มาโซน่าร์ของตัว เองโดยอัตโนมัติ คุณสามารถสลับที่มาโซน่าร์ไปยังอุปกรณ์อื่นได้ด้วยตนเอง (*การเลือกที่มาของโซน่าร์*, หน้า 64) หากมีอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv เพียงเครื่องเดียวที่มีหัวโซน่าร์เชื่อมต่ออยู่ อุปกรณ์นั้นจะเป็นที่มาโซน่าร์สำหรับ อุปกรณ์ทั้งสองเครื่อง

การแก้ไขปัญหาการเชื่อมต่อไร้สาย

หากคุณไม่สามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 สองเครื่องได้ โปรดตรวจสอบรายการต่อไปนี้และลองอีกครั้ง

- หากคุณกำลังเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv และอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv คุณจำเป็นต้องตั้งค่า ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv เป็นโฮสต์ของเครือข่าย อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 6/7/9 sv ไม่สามารถเชื่อมต่อกับ อุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 5/7 cv ที่ตั้งเป็นโฮสต์
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ทั้งสองอยู่ภายในระยะ (32 ม. (105 ฟุต))
- ตรวจสอบว่ามีสิ่งกีดขวางสัญญาณระหว่างอุปกรณ์ โดยเฉพาะโลหะ
- ปิดและเปิดอุปกรณ์อีกครั้ง และลองเชื่อมต่ออีกครั้ง

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

้คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของ ชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi*, หน้า 12)

้คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

- 1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
- 2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย* Wi-Fi, หน้า 12)
- 3 ป้อนรหัสผ่านชาร์ตพล็อตเตอร์

การจัดการเครือข่าย Wi-Fi

การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์

หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi บน Garmin Marine Network คุณจะสามารถเปลี่ยนชาร์ตพล็อตเตอร์ตัว ใดตัวหนึ่งให้เป็นโฮสต์ Wi-Fi ได้ ซึ่งเป็นประโยชน์หากคุณกำลังมีปัญหากับการติดต่อสื่อสารผ่าน Wi-Fi การเปลี่ยนโฮสต์ Wi-Fi ช่วยให้คุณสามารถเลือกชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อยู่ใกล้กับอุปกรณ์เคลื่อนที่ของคุณมากกว่าในทางกายภาพได้

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > โฮสต์ Wi-Fi

2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

้คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีการ รบกวน

1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > เครือข่าย Wi-Fi > ขั้นสูง > ช่องแคบ

2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

้คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

เซนเซอร์ลมไร้สาย

การเชื่อมต่อเซนเซอร์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณสามารถดูข้อมูลได้จากเซนเซอร์ไร้สายที่ใช้ร่วมกันได้ในชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย
- 2 เลือกเซนเซอร์ลม
- 3 เลือก **เปิดใช้งาน**

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มการค้นหาและการเชื่อมต่อกับเซนเซอร์ไร้สาย ในการดูข้อมูลจากเซนเซอร์ ให้เพิ่มข้อมูลลงในฟิลด์และตัววัดข้อมูล

การปรับแนวของเซนเซอร์ลม

้คุณควรปรับการตั้งค่านี้ หากเซนเซอร์ไม่ได้หันไปทางด้านหน้าเรือและขนานกับแนวกึ่งกลางพอดี **หมายเหตุ:** ช่องที่สายเคเบิลเชื่อมต่อกับเสาจะแสดงตำแหน่งด้านหน้าของเซนเซอร์

- 1 ประมาณขนาดของมุมในหน่วยองศาตามเข็มนาฬิการอบๆ เสา โดยเซนเซอร์หันออกจากกึ่งกลางของหน้าเรือ
 - หากเซนเซอร์หันไปทางกราบขวา ควรทำมุมระหว่าง 1 และ 180 องศา
 - หากเซนเซอร์หันไปทางพอร์ต ควรทำมุมระหว่าง -1 และ -180 องศา
- 2 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย
- **3** เลือกเซนเซอร์ลม
- 4 เลือก ค่าชดเชยมุมลม
- 5 ป้อนมุมที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1
- 6 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูข้อมูลเรือบนนาฬิกา Garmin

้คุณสามารถเชื่อมต่อนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เพื่อดูข้อมูลจากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 ให้นาฬิกา Garmin อยู่ในระยะ (3 ม.) ของชาร์ตพล็อตเตอร์
- 2 จากหน้าจอนาฬิกาของนาฬิกา ให้เลือก START > Boat Data > START หมายเหตุ: หากคุณเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ไว้อยู่แล้ว และต้องการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่น ให้เปิดหน้า จอ Boat Data กดปุ่ม UP ค้างไว้ และเลือก Pair new
- 3 ในชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอพ Connect IQ[™] > ข้อมูลเรือ > เปิดใช้งาน > การเชื่อมต่อใหม่

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเริ่มต้นค้นหาและเชื่อมต่อกับอุปกรณ์แบบสวมใส่

- 4 เปรียบเทียบรหัสที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์กับรหัสที่แสดงบนนาฬิกา
- 5 หากรหัสตรงกัน ให้เลือก **ใช่** เพื่อเสร็จสิ้นขั้นตอนการจับคู่

หลังจากอุปกรณ์จับคู่แล้ว จะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติเมื่อเปิดเครื่องและอยู่ในระยะ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

- **แผนที่เดินเรือ**: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบ ไปด้วยทุ่น ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ท่าจอดเรือ และสถานีพยากรณ์ระดับน้ำในแบบภาพมุมสูง
- **แผนที่ตกปลา**: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำ ทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

- **มุมมอง 3 มิต**ิ: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมอง แบบนี้จะช่วยได้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้อง พยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย
- **แผนที่ 3 มิต**ิ: ให้มุมมองแบบสามมิติอย่างละเอียดจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วย ให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยได้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และในตอนที่ ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย
- **มุมมองใต้น้ำ 3D**: ให้มุมมองใต้น้ำที่ที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่ เมื่อมีการเชื่อมต่อหัวโซน่าร์ เป้าหมาย ที่ถูกพัก (เช่น ปลา) จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียว หมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด
- **การแสดงความสูงด้วยเฉดสี**: ให้การไล่ระดับสีระดับความสูงแม่น้ำและแหล่งน้ำริมชายฝั่งที่มีความละเอียดมากขึ้น แผนที่นี้มี ประโยชน์สำหรับการตกปลาและดำน้ำ

หมายเหตุ: แผนที่การแสดงความสูงด้วยเฉดสีมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

์ แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยใน การนำทาง ในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่เดินเรือ**



ีแผนที่ตกปลา มอบมุมมองโดยละเอียด พร้อมด้วยรายละเอียดท้องน้ำและเนื้อหาการตกปลาเพิ่มเติม แผนที่นี้ได้รับการปรับให้ เหมาะสมสำหรับใช้งานเมื่อตกปลา ในการเปิด แผนที่ตกปลา ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ > แผนที่ตกปลา**

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่ละเอียด

| ไอคอน | คำอธิบาย |
|---------------------|----------------------|
| đ | ทุ่น |
| \$ | ข้อมูล |
| Ś | จุดบริการทางทะเล |
| $\langle T \rangle$ | สถานีพยากรณ์ระดับน้ำ |
| \diamond | สถานีวัดกระแสน้ำ |
| 0 | เลือกภาพมุมสูงได้ |
| | เลือกภาพแนวระนาบได้ |

คุณสมบัติอื่นๆ ที่พบได้ในแผนที่ส่วนใหญ่ประกอบไปด้วยเส้นชั้นความลึก, โซนน้ำขึ้นน้ำลง, การหยั่งความลึก (ตามที่ปรากฏ ในแผนที่กระดาษแบบดั้งเดิม), เครื่องช่วยนำทางและสัญลักษณ์; สิ่งกีดขวาง และพื้นที่สายเคเบิลใต้น้ำ

การซูมเข้าและซูมออกโดยการใช้หน้าจอสัมผัส

คุณสามารถซูมเข้าและซูมออกในหน้าจอต่างๆ ได้อย่างรวดเร็ว เช่น แผนที่และมุมมองโซน่าร์

- เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซูมออก
- แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้า

การวัดระยะทางบนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่ง
- **2** เลือก **วัด**...

หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก กำหนดจุดอ้างอิง

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

- 1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ
- 2 เลือก 🖓⁺

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูล เช่น ระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ บริการในพื้นที่เกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่ เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

- จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้น ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก 🕽
- **3** เลือก **ข้อมูล**

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids

จากแผนที่เดินเรือนำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D คุณสามารถดู รายละเอียดเกี่ยวกับเครื่องช่วยนำทางประเภทต่างๆ ได้ ซึ่งรวมถึงแนวเตือน แสงไฟ และสิ่งกีดขวาง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid
- 2 เลือกชื่อของ Navaid

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

\land คำเตือน

้เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

์คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่น ดิน น้ำตื่น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **นำทางไปยัง**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรง ให้เลือก นำทาง หรือ
 - 🔹 ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่ง ซึ่งรวมถึงการเลี้ยว ให้เลือก **เส้นทางไปยัง** หรือ 💉
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก นำทางอัตโนมัติ หรือ
- **4** ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 34)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่ สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและ ความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

แผนที่แบบพรีเมียม

🛆 คำเตือน

เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

์คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม เช่น Garmin Navionics Vision+" จะช่วยให้คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิด ประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบพรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่ง สามารถใช้งานได้ในบางพื้นที่

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

- **แผนที่ตกปลา**: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำ ลึกนอกชายฝั่ง
- **ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง**: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่ เดินเรือนำทาง (*การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง*, หน้า 20)
- **ภาพถ่ายทางอากาศ**: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องการการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็น ภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 20)
- **ถนนและข้อมูล POI แบบละเอียด**: แสดงถนนและข้อมูลจุดสนใจ (POI) แบบละเอียด ซึ่งรวมถึงถนนเลียบชายฝั่งแบบละเอียด และ POI เช่น ร้านอาหาร ที่พัก และสถานที่น่าสนใจในพื้นที่

นำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

ภาพโซน่าร์: แสดงภาพโซน่าร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ

การแสดงความสูงด้วยเฉดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเฉดสี

มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D

การใช้เส้นชั้นความลึกของแผนที่ระดับพรีเมียม เช่น Garmin Navionics Vision+ มุมมองแผนที่ มุมมองใต้น้ำ 3D ให้มุมมอง ใต้น้ำของพื้นทะเลและก้นทะเลสาบ

เป้าหมายที่ลอยอยู่ เช่น ปลา จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสี เขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด



การดูข้อมูลสถานีวัดระดับน้ำ

🛆 คำเตือน

้ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ ประกาศไว้ทั้งหมด ระมัดระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้ออาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

ไอคอน 💎 บนแผนที่แสดงถึงสถานีวัดระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีวัดระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาด การณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

- จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีวัดระดับน้ำ ข้อมลทิศทางของน้ำขึ้น-ลงและระดับน้ำจะแสดงอย่ใกล้กับ
- 2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

🛆 คำเตือน

้ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ ประกาศไว้ทั้งหมด ระมัดระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้ออาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

้คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือนำทาง หรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งานไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 19)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับ น้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานี พยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่ง นั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บน เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนเครื่องหมายทิศทาง

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

การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

้คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือ แผนที่ตกปลาได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > กระแสน้ำขึ้น/ลง**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบน แผนที่ ให้เลือก ที่เคลื่อนไหว
 - ในการเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบน แผนที่ในช่วงเวลาใด ให้เลือก แถบเลื่อน

การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: เมื่อเปิดใช้งาน ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงจะปรากฏที่การซุมระดับต่ำเท่านั้น ในกรณีที่คุณไม่สามารถมอง เห็นภาพความละเอียดสูงในภูมิภาคแผนที่เสริมของคุณ คุณสามารถเลือก ╋ เพื่อทำการซูมเข้าได้ คุณยังสามารถตั้งค่าระดับ รายละเอียดให้สูงขึ้นได้โดยการเปลี่ยนรายละเอียดการซูมแผนที่

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก••• > ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ภาพถ่ายดาวเทียม
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก พื้นดินเท่านั้น เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำ พร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับส่วนพื้นดิน หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping[®]
 - เลือก แผนที่ภาพ เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความทึบที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความทึบของ ภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไหร่ ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือนำทางได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า จุดถ่ายภาพในการตั้งค่าแผนที ก่อน (*ชั้นแผนที่* หน้า 25)

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

้คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ท่าจอดเรือ และท่าเรือเพื่อช่วยให้คุณคุ้นเคยกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือ เพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือ ให้เลือกไอคอนกล้อง
 - 🔹 ในการดูภาพมุมสูง ให้เลือก 🔂
 - ในการดูภาพถ่ายเปอร์สเปคทีฟ ให้เลือก 🗁 🗗 ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ในทิศทางของรูปกรวย
- **2** เลือก **ภาพถ่าย**

ระบบการระบุอัตโนมัติ

ระบบการระบุอัตโนมัติ (Automatic Identification System - AIS) จะช่วยให้คุณสามารถระบุ และติดตามเรือลำอื่นได้ และยัง ช่วยเตือนคุณให้ทราบถึงการจราจรในบริเวณนั้นด้วย เมื่อมีการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS ภายนอก ชาร์ตพล็อตเตอร์จะสามารถ แสดงข้อมูล AIS บางชนิดเกี่ยวกับเรือลำอื่นที่อยู่ในระยะได้ ซึ่งต้องเป็นเรือที่มีการติดตั้งเครื่องรับส่งสัญญาณ และมีการส่ง ข้อมูล AIS อยู่เป็นระยะด้วย

ข้อมูลที่จะถูกรายงานออกมาสำหรับเรือแต่ละลำจะประกอบไปด้วยข้อมูลประจำตัวทางทะเล (Maritime Mobile Service Identity - MMSI), ตำแหน่ง, ความเร็ว GPS, ทิศทาง GPS, เวลานับจากการส่งสัญญาณตำแหน่งของเรือครั้งสุดท้าย, จุดเฉียด ใกล้ที่สุด และเวลาที่ต้องใช้ในการไปจุดเฉียดใกล้ที่สุด

ิชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะ แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

| สัญลักษณ์ | คำอธิบาย |
|-----------|---|
| Δ | เรือ AIS เรือกำลังรายงานข้อมูล AIS ทิศทางที่สามเหลี่ยมชี้ไปแสดงถึงทิศทางที่เรือ AIS กำลังมุ่งไป |
| | เป้าหมายถูกเลือก |
| ҝ | เป้าหมายถูกเปิดใช้งาน เป้าหมายจะดูใหญ่กว่าบนแผนที่ เส้นสีเขียวที่ติดอยู่กับเป้าหมายแสดงถึงทิศทางที่เป้า- หมายกำลังมุ่งไป ค่า MMSI ความเร็ว และทิศทางของเรือจะปรากฏอยู่ด้านล่างเป้าหมาย ในกรณีที่รายละเอียด- ถูกตั้งค่าเป็นแสดง ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา |
| ҝ | เป้าหมายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีเขียวหมายความว่าการส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และ- ชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการ- ติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ |
| | เป้าหมายอันตรายอยู่ในระยะ เป้าหมายจะกะพริบพร้อมกับมีการส่งเสียงสัญญาณเตือน และมีป้ายข้อความแสดง- ขึ้นมา หลังจากที่รับทราบถึงสัญญาณเตือนแล้ว สามเหลี่ยมทึบสีแดง พร้อมด้วยเส้นสีแดงที่ติดกันจะแสดงให้- ทราบถึงตำแหน่ง และทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป หากมีการตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชนให้เป็นปิด เป้าหมายจะยังคงกะพริบอยู่ แต่จะไม่มีเสียงเตือนดังขึ้นมา และก็จะไม่มีการแสดงป้ายเตือนด้วย ในกรณีที่การส่ง- สัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา |
| ⊭ | เป้าหมายอันตรายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีแดงหมายความว่าการส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุด- การติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายอันตรายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ |
| | ตำแหน่งของสัญลักษณ์นี้แสดงถึงจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมายอันตราย และตัวเลขที่อยู่ใกล้กับสัญลักษณ์- แสดงถึงเวลาที่ต้องใช้จากจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมาย |

หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใด ก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบน แผนที่เป็นเส้นทึบติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย AIS เส้นทิศมุ่งหน้าจะไม่ปรากฏบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ เส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS จะแสดงเป็นเส้นประบนแผนที่ หรือบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ ความยาว ของเส้นแสดงเส้นทางคาดเดาขึ้นอยู่กับการตั้งค่าการคาดเดาทิศมุ่งหน้า ในกรณีที่เป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ไม่ได้ส่ง ข้อมูลความเร็วมา หรือเรือเป้าหมายไม่มีการเคลื่อนไหว เส้นแสดงเส้นทางคาดเดาจะไม่ปรากฏขึ้น การเปิดใช้งาน AIS ไม่ได้ส่ง ความเร็ว เส้นทางบนพื้น หรือข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรืออาจจะกระทบกับการคำนวณเส้นแสดงเส้นทางคาดเดา ในกรณีที่เส้นทางบนพื้น ทิศมุ่งหน้า และข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือถูกส่งมาโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS เส้นทางคาด เดาจะถูกคำนวณจากเส้นทางบนพื้น และอัตราการเลี้ยวของเรือ ทิศทางที่เป้าหมายเลี้ยวไป ซึ่งขึ้นอยู่กับข้ออัตราการเลี้ยวของ เรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขอที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขอจะไม่เปลี่ยนแปลง



เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS > รายการ AIS
- 2 เลือกเรือจากรายการ
- **3** เลือก **ตรวจสอบ** และตรวจดูข้อมูลเป้าหมาย
- 4 เลือก เปิดใช้งานเป้าหมาย

การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย

คุณสามารถดูสถานะสัญญาณ AIS, MMSI, ความเร็ว GPS, ทิศมุ่งหน้า GPS และข้อมูลอื่นๆ ที่ถูกรายงานเกี่ยวกับเรือ AIS เป้า หมายได้

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

การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

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

การแสดงเรือ AIS บนแผนที่หรือมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถใช้ AIS คุณต้องเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ AIS และรับสัญญาณจากเครื่องรับส่งที่ทำงานอยู่ จากเรือลำอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่าได้ว่าจะให้แสดงเรือลำอื่นบนแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติในรูปแบบไหน ระยะการแสดงเฉพาะสำหรับ แผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันใดอันหนึ่งจะใช้ได้เฉพาะกับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันนั้นเท่านั้น การตั้งค่าราย ละเอียด ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ และรอยทางที่กำหนดค่าสำหรับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันใดอันหนึ่งจะใช้ได้กับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติทุกอัน

- 1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > AIS
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงเส้นทางของเรือ AIS ให้เลือก **รอยทาง AIS** และปรับความยาวของเส้นทางหากจำเป็น.
 - ในการแสดงระยะทางจากตำแหน่งของคุณไปยังสถานที่ที่เรือ AIS ปรากฏขึ้น ให้เลือก ช่วงแสดงผล แล้วเลือกระยะทาง
 - ในการแสดงรายการเรือที่เปิดใช้งาน AIS ให้เลือก รายการ AIS

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

\land ข้อควรระวัง

์ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการเตือนการชน คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ AIS กับเครือข่ายเดียวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้ การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะใช้สำหรับเรือ AIS ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการ ได้

1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > การเตือนการชน > เปิด

ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นและการเตือนจะส่งเสียงเมื่อเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ เรือ นั้นจะยังถูกติดเลเบลอันตรายบนหน้าจอด้วย เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป แต่เรือ นั้นจะยังคงถูกติดเลเบลสถานะอันตรายบนหน้าจออยู่

- 2 เลือก ช่วงระยะ และเลือกระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ
- 3 เลือก เวลาถึง และเลือกเวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่อาจจะเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้วสัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่เรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

การดูรายการภัยคุกคาม AIS

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > รายการ AIS**.
- 2 หากจำเป็นให้เลือก ตัวเลือกการแสดงผล เพื่อจัดเรียงหรือกรองรายการ

AIS Aids to Navigation

AIS Aid to Navigation (ATON) เป็นตัวช่วยการนำทางใดๆ ก็ได้ที่ส่งผ่านวิทยุ AIS ATON จะแสดงบนแผนที่และมีข้อมูลการ ระบุเช่นตำแหน่งและประเภท

มี AIS ATON หลักๆ อยู่ 3 ประเภท ATON แท้จะมีอยู่แบบจับต้องได้และจะส่งข้อมูลการระบุและตำแหน่งจากตำแหน่งตามจริง ATON สังเคราะห์จะมีอยู่แบบจับต้องได้ และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น ATON เสมือนไม่มีอยู่จริง และข้อมูลการระบุและตำแหน่งจะถูกส่งมาจากตำแหน่งอื่น

คุณสามารถดู AIS ATON บนแผนที่เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับวิทยุ AIS ที่เข้ากันได้ ในการแสดง AIS ATON จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่ > แผนที่เดินเรือ > ตัวช่วยนำทาง > ATON** คุณสามารถดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ ATON หากคุณเลือก ATON บนแผนที่

| สัญลักษณ์ | ความหมาย |
|--|---|
| \Leftrightarrow | ATON แท้หรือสังเคราะห์ |
| ♣ ↔ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศเหนือ |
| ▼ <-> | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศใต้ |
| ♦ ↔ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศตะวันออก |
| ★ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดทิศตะวันตก |
| $\stackrel{\mathbf{x}}{\longleftrightarrow}$ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดพิเศษ |
| $\stackrel{\circ}{\longleftrightarrow}$ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดปลอดภัย |
| ↓ | ATON แท้หรือสังเคราะห์: เครื่องหมายยอดอันตราย |
| \Leftrightarrow | ATON เสมือน |
| ا | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศเหนือ |
| * | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศใต้ |
| | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศตะวันออก |
| * | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดทิศตะวันตก |
| × | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดพิเศษ |
| $\stackrel{\circ}{\leftrightarrow}$ | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดปลอดภัย |
| ÷ | ATON เสมือน: เครื่องหมายยอดอันตราย |

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS ที่ทำงานด้วยตัวเองจะส่งรายงานแจ้งตำแหน่งฉุกเฉินเมื่อถูกเปิดใช้งาน ชาร์ตพล็อต เตอร์สามารถรับสัญาณจากตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART), วิทยุแจ้งตำแหน่ง ฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) และสัญญาณขอความช่วยเหลือรูปแบบอื่นๆ ได้ การส่ง สัญญาณขอความช่วยเหลือมีความแตกต่างจากการส่งสัญญาณแบบมาตรฐานของ AIS ดังนั้นสัญญาณนี้จึงแสดงออกมาแตก ต่างกันในชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณจะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหาตำแหน่ง และให้ความช่วยเหลือเรือหรือคน แทนที่จะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหลีกเลี่ยงการชน

การนำทางไปยังสัญญาณขอขอความช่วยเหลือ

เมื่อคุณได้รับสัญญาณขอความช่วยเหลือ สัญญาณเตือนการขอความช่วยเหลือจะปรากฏขึ้น

เลือก **ตรวจสอบ > นำทาง** เพื่อเริ่มการนำทางไปยังต้นสัญญาณ

้สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

| สัญลักษณ์ | คำอธิบาย |
|-------------|---|
| \otimes | การส่งสัญญาณของอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS เลือกเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสัญญาณ และเริ่ม- ต้นการนำทาง |
| \boxtimes | สัญญาณขาดหาย |
| \otimes | การทดสอบสัญญาณ ปรากฏขึ้นตอนที่เรือเริ่มการทดสอบอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ และไม่ได้แสดงถึง- เหตุฉุกเฉินจริง |
| \boxtimes | การทดสอบสัญญาณขาดหาย |

การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS

เพื่อเป็นการหลีกเลี่ยงการทดสอบ และสัญลักษณ์การเตือนจำนวนมากในบริเวณที่มีเรือหนาแน่นเช่นท่าจอดเรือ คุณสามารถ เลือกที่จะรับหรือไม่รับข้อความทดสอบ AIS ได้ ในการทดสอบอุปกรณ์ฉุกเฉิน AIS คุณต้องเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ พร้อมรับการทดสอบสัญญาณเตือน

1 เลือก **การตั้งค่า** > **เตือน** > AIS

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

การปิดการรับสัญญาณ AIS

การรับสัญญาณ AIS จะถูกตั้งค่าให้เป็นเปิดตามมาตรฐาน

```
เลือก การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > AIS > ปิด
```

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

เมนูแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรือ อุปกรณ์เสริม เช่น เรดาร์

้**หมายเหตุ:** เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้ง ค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก •••

ชั้นแผนที่: ปรับลักษณะของรายการที่แตกต่างกันบนแผนที่ (*ชั้นแผนที่*, หน้า 25)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ (*แผนที่* Garmin Quickdraw Contours, หน้า 30)

การตั้งค่า: ปรับการตั้งค่าแผนที่ (*การตั้งค่าแผนที่*, หน้า 29)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 9)

ชั้นแผนที่

้คุณสามารถเปิดหรือปิดชั้นแผนที่และคุณสมบัติที่ปรับแต่งได้ของแผนที่ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมอง แผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่และรุ่นชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่ พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้ง ค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่**

แผนที่เดินเรือ: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับแผนที่ (*การตั้งค่าชั้นแผนที่*, หน้า 25)

เรือของฉัน: แสดงและซ่อนรายการที่เกี่ยวข้องกับเรือ (*การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน*, หน้า 26)

จัดการข้อมูลผู้ใช้: แสดงและซ่อนข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวยพอยท์ ขอบเขต และแทร็ค และเปิดรายการข้อมูลผู้ใช้ (*การตั้งค่าชั้น ข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 27)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือลำอื่น (*การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น*, หน้า 27)

น้ำ: แสดงและซ่อนรายการความลึก (*การตั้งค่าชั้นน้ำ*, หน้า 27)

Quickdraw Contours: แสดงและซ่อนข้อมูล Garmin Quickdraw Contours (*การตั้งค่า* Garmin Quickdraw Contours, หน้า 33)

การตั้งค่าชั้นแผนที่

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่** > **แผนที่เดินเรือ**

- **ภาพถ่ายดาวเทียม**: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรือนำทางเมื่อ ใช้แผนที่แบบพรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง*, หน้า 20)
 - หมายเหตุ: ต้องเปิดใช้การตั้งค่านี้เพื่อดูแผนที่ Standard Mapping
- **กระแสน้ำขึ้น/ลง**: แสดงตัวบ่งชี้สถานีกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานี่พยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและ กระแสน้ำ*, หน้า 19) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และ กระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

POI พื้นดิน: แสดงจุดสนใจบนแผ่นดิน

ตัวช่วยนำทาง: แสดงเครื่องช่วยนำทางเช่น ATON หรือไฟกะพริบบนแผนที่ ให้คุณเลือกประเภท navaid NOAA หรือ IALA

จุดให้บริการ: แสดงตำแหน่งสำหรับบริการทางทะเล

ความลึก: ปรับรายการบนชั้นความลึก (*การตั้งค่าชั้นความลึก*, หน้า 26)

เขตที่จำกัด: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับเขตที่จำกัดบนแผนที่

จุดถ่ายภาพ: แสดงไอคอนกล้องสำหรับภาพถ่ายทางอากาศ (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 20)

การตั้งค่าชั้นความลึก

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่** > **แผนที่เดินเรือ** > **ความลึก**

ระยะเฉดความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเฉดสี

ระยะเฉดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

- **บอกจุดที่ลึก**: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึก ที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง
- **ชั้นความสูงตกปลา**: ตั้งค่าระดับการซูมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การ แสดงแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การตั้งค่าชั้นของเรือของฉัน

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่** > **เรือของฉัน**

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดงและปรับเส้นทิศมุ่งหน้า ซึ่งเป็นเส้นที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป (*การตั้งค่า เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม*, หน้า 52)

แทร็กที่ใช้งานอยู่: แสดงแทร็คที่ใช้งานบนแผนที่ และเปิดเมนู ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่

ผังลม: แสดงภาพของของมุมหรือทิศทางลมที่ได้จากเซนเซอร์ลมที่เชื่อมต่อและตั้งค่าที่มาลม

วงกลมแสดงทิศ: แสดงวงกลมแสดงทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก การ เปิดใช้งานตัวเลือกนี้จะปิดใช้งานตัวเลือก ผังลม

ไอคอนรูปเรือ: ตั้งค่าไอคอนที่แสดงตำแหน่งปัจจุบันของคุณบนแผนที่

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการแล่นเรือ*, หน้า 46) คุณสามารถแสดง Layline บน แผนที่เดินเรือนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > Layline > ตั้งค่า

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดย ใช้มุมการพัดของลมที่ได้มากจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุม ใต้ลมด้วยตัวเอง ตัวเลือก Polar Table จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่อิมปอร์ต (*กำลังอิมปอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง*, หน้า 49)

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมใต้ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ป้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้า ของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือ หรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชั้นข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแสดงข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวย์พอยท์ ขอบเขต และแทร็คบนแผนที่ได้

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้

Waypoints: แสดงเวย์พอยท์บนแผนที่ และเปิดรายการเวย์พอยท์

ขอบเขต: แสดงขอบเขตบนแผนที่ และเปิดรายการขอบเขต

แทร็ค (ขี้น้ำ): แสดงแทร็คบนแผนที่

การตั้งค่าแผนผังเรือลำอื่น

้**หมายเหตุ:** ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่** > **เรือลำอื่นๆ**

DSC: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ DSC และรายทางบนแผนที่ และแสดงรายการ DSC

AIS: ตั้งค่าวิธีการแสดงเรือ AIS และรายทางบนแผนที่ และแสดงรายการ AIS

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเรือลำอื่นบนแผนที่

ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้: ตั้งค่าเวลาทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่ เปิดใช้งาน AIS

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 22) การตั้งค่าชั้นน้ำ

าาาวตุงตาาบนนา จากแผนที่ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > น้ำ

หมายเหตุ: เมนูอาจมีบางการตั้งค่าที่ไม่รองรับโดยแผนที่ที่คุณติดตั้งหรือตำแหน่งปัจจุบันของคุณ หากคุณเปลี่ยนไปใช้การตั้ง ค่าเหล่านั้น การเปลี่ยนแปลงการมีผลต่อมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางอย่างไม่สามารถใช้กับแผนที่ มุมมอง และรุ่นชาร์ตพล็อตเตอร์ทั้งหมดได้ ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้อง มีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์อื่นที่จำเป็น

การแสดงความลึกด้วยเฉดสี: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเฉดสี (*สีของระยะความลึก*, หน้า 28) **ระยะเฉดความตื้น**: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึก ที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ชั้นความสูงตกปลา: ตั้งค่าระดับการซูมสำหรับมุมมองรายละเอียดของชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึก และทำให้การ แสดงแผนที่ง่ายขึ้นสำหรับการใช้งานที่เหมาะสมขณะตกปลา

การแสดงความสูงด้วยเฉดสี: แสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเฉดสี การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น ภาพโซนาร์: แสดงภาพโซน่าร์เพื่อช่วยแสดงความหนาแน่นของพื้นใต้น้ำ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อใน ขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจดูว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึก เฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาบนฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณ สะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้ ช่วงความลึกใช้ได้กับทุกแผนที่และพื้นน้ำทุกแบบ

บาง Garmin LakeVü[™] และแผนที่พรีเมียมเสริมมีช่วงความลึกด้วยเฉดตามปกติ



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

หากต้องการเปิดและปรับจากแผนภูมิ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > น้ำ > ระยะเฉดความลึก
การตั้งค่าแผนที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้ อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่พรีเมียมที่รองรับ

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **การตั้งค่าแผนที่**

- **ทิศทางแผนที่**: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่
- **มองไปข้างหน้า**: เปลี่ยนตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปที่ด้านล่างของหน้าจอโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเพิ่มความเร็ว ป้อนความเร็ว สูงสุดเพื่อให้ได้ผลดีที่สุด

ทิศทางของเรือ: ตั้งค่าการจัดตำแหน่งของไอคอนเรือบนแผนที่ ตัวเลือก อัตโนมัติ จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG ที่ความเร็วสูงและทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กที่ความเร็วต่ำเพื่อปรับตำแหน่งไอคอนเรือให้ตรงกับเส้นแทร็คที่ใช้งาน ตัวเลือก ทิศมุ่ง หน้า จะจัดตำแหน่งไอคอนของเรือให้ตรงกับทิศมุ่งหน้าแม่เหล็ก ตัวเลือก ทิศหัวเรือจีพีเอส จะจัดตำแหน่งไอคอนเรือโดยใช้ GPS COG หากแหล่งข้อมูลที่เลือกไม่พร้อมใช้งาน แหล่งข้อมูลที่พร้อมใช้งานจะถูกใช้แทน

\land คำเตือน

การตั้งค่าทิศทางของเรือมีวัตถุประสงค์เพื่อเป็นข้อมูลและไม่ได้มีวัตถุประสงค์เพื่อการปฏิบัติตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรืออันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: คุณสามารถตั้งการตั้ง ทิศทางแผนที่ และ ทิศทางของเรือ แยกกันสำหรับแผนที่เดินเรือสองแบบที่ใช้ในหน้ารวม กัน

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการซูม

ขนาดตาราง: ตั้งค่าขนาดของตารางที่จะแสดง

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเฉดสีบนแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่าง เหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อซูมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

เส้นเริ่มต้น: ตั้งค่าเส้นเริ่มต้นสำหรับการแข่งขันเรือ (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 47)

แผนที่แทรก: แสดงแผนที่ขนาดเล็กโดยจับจุดศูนย์กลางที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่ จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก ••• ดู: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ แทร็ค (ขึ้น้ำ): แสดงแทร็ค กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซน่าร์ สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพัก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผืนน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

้คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณได้ซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

\land คำเตือน

์คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ให้ผู้ใช้สามารถสร้างแผนที่ได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณ์ของแผนที่ที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือแผนที่ที่สร้าง โดยบุคคลที่สามถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

้คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของ แหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของ แผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ



้วงกลมสีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) วงกลมสีเหลืองหมายถึง ความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) วงกลมสีแดงหมายถึงความ ลึกหรือตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

้คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับขนาดของการ์ดหน่วยความจำของคุณ ที่มาโซน่าร์ของคุณ และความเร็วของเรือของ คุณในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซน่าร์แบบลำคลื่นเดี่ยว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถ บันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมงได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูล เดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซน่าร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

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

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

้คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **เลเบล Quickdraw**
- 3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก เสร็จสิ้น

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้ใช้คนอื่น ได้สร้างไว้ คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours กับผู้อื่นได้

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน* Garmin Quickdraw *ด้วย* ActiveCaptain, หน้า 31)

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้เว็บไซต์ Garmin Connect ็เพื่อเข้าถึง Garmin Quickdraw (*การ เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 31)

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

- 1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 (เริ่มต้นใช้ งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain, หน้า 10)
- 2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก ชุมชน Quickdraw

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน (*การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน* Garmin Quickdraw *โดยใช้* ActiveCaptain, หน้า 31) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ (*การแบ่งปันแผนที่* Garmin Quickdraw Contours *ของ คุณกับชุมชน* Garmin Quickdraw *โดยใช้* ActiveCaptain, หน้า 31)

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

้คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้ใช้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

- 1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ชุมชน Quickdraw > ค้นหาชั้นความสูง**
- 2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- **3** เลือก **เลือกพื้นที่ดาวน์โหลด**
- 4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด
- 6 เลือก พื้นที่ดาวน์โหลด

้ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับ การถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หาก ไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **ซิงค์กับพล็อตเตอร์ > มีส่วนร่วมกับชุมชน**

้ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP UHD2 แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการ ถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect

- 1 ไปที่ connect.garmin.com
- 2 เลือก เริ่มต้นใช้งาน > ชุมชน Quickdraw > เริ่มต้นใช้งาน
- 3 หากคุณไม่มีแอคเคาท์ Garmin Connect ให้สร้างใหม่
- 4 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin Connect ของคุณ
- 5 เลือก **Dashboard > ทะเล** เพื่อเปิดวิดเจ็ต Garmin Quickdraw

คำแนะนำ: ตรวจสอบว่าคุณมีการ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์เพื่อแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้ เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

- **1** ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- **3** เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน* Garmin Quickdraw *ด้วย* Garmin Connect, หน้า 31)
- 4 เลือก **แบ่งปันชั้นความสูงของคุณ**
- 5 เรียกดูการ์ดหน่วยความจำของคุณและเลือกโฟลเดอร์ /Garmin
- 6 เปิดโฟลเดอร์ Quickdraw และเลือกไฟล์ชื่อ ContoursLog.svy

หลังจากอัปโหลดไฟล์ ให้ลบไฟล์ ContoursLog.svy ออกจากการ์ดหน่วยความจำของคุณเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหากับการอัปโหลด ในอนาคต ข้อมูลของคุณจะไม่สูญหาย

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

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

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain (*การ เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย* ActiveCaptain, หน้า 31)

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 2 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน* Garmin Quickdraw *ด้วย* Garmin Connect, หน้า 31)
- 3 เลือก ค้นหาชั้นความสูง
- 4 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
- 5 เลือก **เลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด**
- 6 ลากขอบของกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
- 7 เลือก **เริ่มดาวน์โหลด**
- 8 บันทึกไฟล์ในการ์ดหน่วยความจำของคุณ คำแนะนำ: หากคุณไม่พบไฟล์ ให้มองหาในโฟลเดอร์ "Downloads" เบราว์เซอร์อาจบันทึกไฟล์ไว้ที่นั่น
- 9 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- **10** ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4) ชาร์ตพล็อตเตอร์จะร้จักแผนที่ชั้นความสงโดยอัตโนมัติ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจใช้เวลาสองสามนาทีเพื่อโหลดแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก ••• > Quickdraw Contours > การตั้งค่า

- **ค่าชดเชยการบันทึก**: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซน่าร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำ เปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก ตัวอย่างเช่น หากเวลาล่าสุดที่คุณบันทึกมีความลึกโซน่าร์เท่ากับ 3.1 ม. (10.5 ฟุต) และความลึกโซน่าร์ของวันนี้เท่ากับ 3.6 ม. (12 ฟุต) ให้ป้อน -0.5 ม. (-1.5 ฟุต) สำหรับค่า บันทึกซ้อน
- **ค่าชดเชยการแสดงผลของผู้ใช้**: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูง ของคุณเองเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ ถูกบันทึก
- **การสื่อสารค่าชดเชยการแสดงผลจากชุมชนค่าชดเชยการแสดงผล**: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และ เลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่า ความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก
- **สีของการสำรวจ**: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการ บันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

สีเขียวหมายถึงความลึกและตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วต่ำกว่า 16 กม./ชม. (10 ไมล์/ชม.) สีเหลืองหมายถึงความลึก และตำแหน่ง GPS ที่ดี และความเร็วอยู่ระหว่าง 16 ถึง 32 กม./ชม. (10 ถึง 20 ไมล์/ชม.) สีแดงหมายถึงความลึกหรือ ตำแหน่ง GPS ที่ไม่ดี และความเร็วสูงกว่า 32 กม./ชม. (20 ไมล์/ชม.)

การแสดงความลึกด้วยเฉดสี: ระบุความลึกต่ำสุดและสูงสุดของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

🛆 คำเตือน

้เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

้คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่น ดิน น้ำตื่น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

<u> 1 ข้อควรระวัง</u>

้หากเรือของคุณมีระบบออโตไพลอต หน้าจอการควบคุมระบบออโตไพลอตโดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือ เพื่อปิดใช้งานระบบออโตไพลอต

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

ในการให้นำทาง คุณจะต้องเลือกจุดหมาย กำหนดเส้นทาง หรือสร้างเส้นทางขึ้นมา แล้วเดินทางตามเส้นทางนั้น คุณสามารถ เดินทางตามเส้นทางบนแผนที่เดินเรือนำทาง แผนที่ตกปลา มุมมองแผนที่ Perspective 3D หรือมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D ได้

้คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: นำทาง, เส้นทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ

นำทาง: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้าง เส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

- **เส้นทางไปยัง**: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบ เส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีด ขวางอื่นๆ ได้
- **นำทางอัตโนมัติ**: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของ คุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะ นำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 40) ในกรณีที่คุณใช้ออโตไพลอต ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000 ออโตไพลอตจะเดินทางตามเส้นทาง ของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

| คำถาม | คำตอบ |
|--|--|
| ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปใน- ทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)? | นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรง- โดยใช้ตัวเลือกไปที่</i> , หน้า 35) |
| ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้น- ตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุด- หมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่ง- ปัจจุบันได้อย่างไร? | สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การ-</i> <i>สร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 38) |
| ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุด- หมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่- ได้อย่างไร? | สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 38) |
| ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบออโตไพลอต- ของฉันได้อย่างไร? | นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (<i>การสร้างเส้นทางและการนำทาง- จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ</i> , หน้า 38) |
| อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่? | ในกรณีที่คุณมีแผนที่พรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ใน- บริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้- ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (<i>การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ</i> , หน้า 40) |
| ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติ- สำหรับเรือของฉันได้อย่างไร? | โปรดดู <i>การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ</i> , หน้า 42 |

รหัสสีของเส้นทาง

\land คำเตือน

้เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

้คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่น ดิน น้ำตื่น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

เมื่อคุณนำทาง สีของเส้นทางอาจเปลี่ยนไปเพื่อระบุว่าเมื่อใดที่คุณควรระมัดระวัง

สีม่วงแดง: เส้นแสดงเส้นทางเริ่มต้น

ม่วงอ่อน: แก้ไขเส้นทางแบบไดนามิก ซึ่งแสดงว่าคุณออกนอกเส้นทาง

- **ส้ม**: ข้อควรระวัง! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจอยู่ใกล้กับเกณฑ์ขั้นต่ำของการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่างเช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นสีส้มเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานหรืออาจมีน้ำตื้น แผนที่ Garmin Navionics+" และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น
- **แถบสีแดง**: คำเตือน! ส่วนนี้ของเส้นทางอาจไม่ปลอดภัย ตามการตั้งค่าความลึกและความสูงของการแนะนำอัตโนมัติ ตัวอย่าง เช่น ส่วนเส้นทางจะเป็นแถบสีแดงเมื่อเส้นทางผ่านใต้สะพานที่ต่ำมากหรืออยู่ในน้ำตื้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ เท่านั้น เส้นนี้เป็นแถบสีแดงและสีเทาในแผนที่รุ่นก่อนหน้า
- **เทา**: ไม่สามารถคำนวณส่วนนี้ของเส้นทางได้เนื่องจากพื้นดินหรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ หรือไม่มีการครอบคลุมของแผนที่ใน ตำแหน่งนั้น

จุดหมาย

้คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

้คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทร็คที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการ > ค้นหาตามรายชื่อ**
- 2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก เสร็จสิ้น จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคณจะปรากฏขึ้นมา
- 4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > บริการ**
- 2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง** หรือ**บริการภายในประเทศ**
- 3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางสำหรับแต่ละที่
- 4 เลือกปลายทางเพื่อดูข้อมูลเกี่ยวกับปลายทาง หากมี คุณสามารถแตะและลากขึ้นลงเพื่อเลื่อนผ่านรายการจุดหมายปลายทางใกล้เคียง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

\land คำเตือน

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่น ดิน น้ำตื่น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

้คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย*, หน้า 34)
- 2 เลือก **นำทางไปยัง** > **นำทาง**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตาม เรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

- 3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 4 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสี ม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

้คุณยังสามารถใช้ลูกศร course-to-steer สีส้ม ซึ่งแสดงรัศมีการเลี้ยวที่เสนอเพื่อนำเรือของคุณกลับไปยังเส้นทาง

\land คำเตือน

์ ตรวจดูเส้นทางสำหรับสิ่งกีดขวางก่อนเลี้ยว หากเส้นทางไม่ปลอดภัย ให้ลดความเร็วของเรือของคุณและกำหนดเส้นทางที่ ปลอดภัยกลับไปหาเส้นทาง

การหยุดการนำทาง

ในขณะที่กำลังทำการนำทาง จากแผนที่เดินเรือนำทางที่มี เลือกตัวเลือก

- เลือก ••• > หยุดการนำทาง
- ในขณะที่กำลังทำการนำทางด้วยการแนะนำอัตโนมัติ เลือก ••• > **ตัวเลือกการนำทาง** > หยุดการนำทาง
- 🔹 เลือก 🔼

เวย์พอยท์

เวย์พอยท์คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไป ที่ใด และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **เครื่องหมาย**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

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

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB

เลือก **เครื่องหมาย > คนตกน้ำ**

เครื่องหมาย Man Overboard (MOB) สากลจะทำเครื่องหมายจุด MOB ที่ดำเนินอยู่ และชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทาง ตรงกลับไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมาย

การฉายเวย์พอยท์

คุณสามารถสร้างเวย์พอยท์ใหม่โดยการฉายระยะทางและทิศทางจากตำแหน่งอื่นได้ ซึ่งเป็นประโยชน์เมื่อสร้างเส้นเริ่มต้นและ สิ้นสุดการแข่งขันแล่นเรือ

- 1 เลือก **ข้อมูล > Waypoints > จุดเดินทางใหม่ > ป้อนระยะ/ทิศทาง**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุดอ้างอิงบนแผนที่
- 3 เลือก ป้อนระยะ/ทิศทาง
- 4 ป้อนระยะ และเลือก เสร็จสิ้น
- 5 ป้อนทิศทง และเลือก **เสร็จสิ้น**
- 6 เลือก สร้างจุดหักเลี้ยว

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือกตัวเลือก:

- เลือก ข้อมูล > Waypoints
- จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก ••• > Waypoints

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล** > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก ชื่อ แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก สัญลักษณ์
 - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก ตำแหน่ง
 - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก ความลึก
 - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก อุณหภูมิน้ำ
 - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก ความคิดเห็น

การเลื่อนตำแหน่งเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก **ข้อมูล** > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ตำแหน่ง**
- 4 กำหนดตำแหน่งใหม่ให้เวย์พอยท์
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดใหม่ลงไป จากนั้นเลือก **เสร็จสิ้น** หรือ **ยกเลิก**
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก เลือกจากแผนที่ แล้วเลือกตำแหน่งใหม่บนแผนที่ และเลือก เลื่อนจุดเดิน ทาง
 - ในการย้ายเวย์พอยท์โดยใช้ตำแหน่งปัจจุบันของเรือ ให้เลือก ใช้ตำแหน่งปัจจุบัน
 - ในการเลื่อนเวย์พอยท์โดยใช้ระยะ (ระยะทาง) และทิศทาง ให้เลือก ป้อนระยะ/ทิศทาง และป้อนข้อมูล จากนั้นเลือก เสร็จสิ้น

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

\land คำเตือน

เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่น ดิน น้ำตื่น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

- 1 เลือก **ข้อมูล** > Waypoints
- 2 เลือกเวย์พอยท์
- 3 เลือก นำทางไปยัง
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **นำทาง**
 - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
 - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **นำทางอัตโนมัติ**
- 5 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่ สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและ ความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

6 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

- 1 เลือก **ข้อมูล > Waypoints**
- 2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > Waypoints > ทั้งหมด**

เส้นทาง

เส้นทางคือเส้นทางจากตำแหน่งหนึ่งไปยังจุดหมายอย่างน้อยหนึ่งจุด

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา วิธีการนี้จะไม่บันทึกเส้นทาง

- 1 จากแผนที่เดินเรือหรือแผนที่ตกปลา เลือกจุดหมาย
- 2 เลือก เส้นทางไปยัง
- 3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
- 4 เลือก เพิ่มทางโค้ง
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ จุดเลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้ กับเรือของคุณที่สุด
- 6 เลือก เสร็จสิ้น
- 7 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 8 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

คุณสามารถเพิ่มจุดเลี้ยว 250 จุด ต่อเส้นทาง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้บนแผนที่**
- 2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
 - จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันหรือตำแหน่งอื่นก็ได้
- 3 เลือก เพิ่มทางโด้ง
- 4 เลือกตำแหน่งจุดเลี้ยวถัดไปบนแผนที่
- 5 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
- 6 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 4 และ 5 ซ้ำเพื่อเพิ่มจุดเลี้ยว
- 7 เลือก **เสร็จสิ้น**

การดูรายการของเส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

- 1 เลือก ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวกรอง** เพื่อดูเส้นทางอย่างเดียว หรือแส้นทางการแนะนำอัตโนมัติอย่างเดียว
- 3 เลือก **เรียงลำดับ** เพื่อเรียงลำดับรายการเส้นทางที่มีอยู่ตาม ช่วง ความยาว หรือชื่อ

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

- 1 เลือก ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- **2** เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > **แก้ไขเส้นทาง**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก ชื่อ แล้วป้อนชื่อลงไป
 - ในการแก้ไขการเลี้ยวจากรายการ ให้เลือก แก้ไขเส้นทางโค้ง > ใช้บัญชีรายการทางโค้ง แล้วเลือกการเลี้ยวจาก รายการนั้น
 - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก แก้ไขเส้นทางโค้ง > เลือกจากแผนที่ แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่

การแก้ไขการเลี้ยวที่ใช้เวย์พอยท์ที่บันทึกไว้จะไม่ย้ายเวย์พอยท์ดังกล่าว แต่จะเป็นการเปลี่ยนตำแหน่งเลี้ยวในเส้นทางใหม่ การย้ายตำแหน่งของเวย์พอยท์ที่ใช้ในเส้นทางจะไม่ย้ายการเลี้ยวในเส้นทาง

การค้นหาและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่าง น้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 38)

- 1 เลือก ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก นำทางไปยัง
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ด้านหน้าของเรือ**
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก ย้อนกลับ
 - ในการนำทางขนานไปกับเส้นทาง ให้เลือก ออฟเซ็ต (การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้, หน้า 39)
 - ในการนำทางเส้นทางจากเวย์พอยท์แรกของเส้นทาง ให้เลือก **จากจุดเริ่มต้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตาม เรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

- 5 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 6 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 7 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสี ม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่าง น้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 38)

- เลือก ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
 หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก นำทางไปยัง
- **4** เลือก **ออฟเซ็ต** เพื่อนำทางคู่ขนานไปกับเส้นทาง
- 5 เลือก ออฟเซ็ต เพื่อป้อนระยะทางที่จะชดเชยจากเส้นทาง
- 6 แสดงวิธีการนำทางในเส้นทาง:
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก ด้าน หน้ากราบซ้าย
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก ด้าน หน้ากราบขวา
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านซ้ายมือของเส้นทางเดิม ให้เลือก ย้อน กลับ - ท่าเรือ
 - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา โดยให้อยู่ทางด้านขวามือของเส้นทางเดิม ให้เลือก ย้อน กลับ - กราบเรือ
- 7 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จสิ้น**

เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไข จากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตาม เรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง

- 8 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีชมพู
- 9 เดินทางไปตามเส้นสีม่วงแดงในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
- 10 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสี ม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

เริ่มรูปแบบการค้นหา

้คุณสามารถเริ่มรูปแบบการค้นหาในบริเวณค้นหาได้ รูปแบบที่ต่างกันเหมาะกว่ากับสถานการณ์การค้นหาที่ต่างกัน

- 1 เลือก **ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > เส้นทางที่ใช้รูปแบบ SAR**
- **2** เลือกรูปแบบ:
 - เลือก การค้นหาแบบกรวย เมื่อค่อนข้างทราบตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหา อย่างละเอียด
 - เลือก สี่เหลี่ยมขยาย เมื่อไม่แน่ใจถึงตำแหน่งของวัตถุ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องมีการค้นหาอย่าง ละเอียด
 - เลือก เส้นคดเคี้ยว/ขนาน เมื่อทราบตำแหน่งของวัตถุคร่าวๆ บริเวณการค้นหามีขนาดเล็ก และจำเป็นต้องค้นหาอย่างต่อ เนื่อง
- 3 ป้อนพารามิเตอร์การค้นหา
- 4 เลือก เสร็จสิ้น
- 5 หากจำเป็น ให้เลือก **เปิดใช้งาน**

การลบเส้นทางที่บันทึก

- 1 เลือก ข้อมูล > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ**

การแนะนำอัตโนมัติ

\land คำเตือน

้คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้น ทางของคุณ

้เส้นทางและเส้นนำทางทั้งหมดที่ปรากฏบนชาร์ตพล็อตเตอร์มีไว้เพื่อให้การแนะนำเส้นทางทั่วไปหรือเพื่อระบุร่องน้ำที่เหมาะสม เท่านั้น และไม่ใช่เพื่อไปตามอย่างแม่นยำ ปฏิบัติตาม Navaids และสภาพน้ำเสมอเมื่อนำทางเพื่อหลีกเลี่ยงการเกยตื้นหรือ อันตรายต่างๆ ที่อาจทำให้เกิดความเสียหายของเรือ การบาดเจ็บ หรือเสียชีวิต

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อต เตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้ เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย*, หน้า 34)
- 2 เลือก นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ
- 3 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
- 4 เลือก เริ่มต้นการนำทาง
- 5 เดินทางตามเส้นสีชมพู บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 34)

หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบฺว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่ สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและ ความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ > ใหม่ > นำทางอัตโนมัติ
- 2 เลือกจุดเริ่มต้น แล้วเลือก **ถัดไป**
- 3 เลือกจุดหมาย แล้วเลือก **ถัดไป**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางที่อยู่ใกล้ภัยอันตราย ให้เลือก **การตรวจดูอันตราย**
 - ในการปรับเปลี่ยนเส้นทาง ให้เลือก **ปรับเส้นทาง** แล้วทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
 - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก ยกเลิกการแนะนำอัตโนมัติ
 - ในการบันทึกเส้นทาง ให้เลือก เสร็จสิ้น

การปรับเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง แล้วเลือก ตรวจสอบ > แก้ไข > ปรับเส้นทาง คำแนะนำ: ในขณะที่กำลังนำทางโดยใช้ นำทางอัตโนมัติ ให้เลือกเส้นทางบนแผนที่เดินเรือนำทาง แล้วเลือก ปรับเส้นทาง
- 3 เลือกตำแหน่งบนเส้นทาง
- 4 ลากจุดไปยังตำแหน่งใหม่
- 5 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกจุด และเลือก **ลบ**
- 6 เลือก เสร็จสิ้น

ยกเลิการคำนวณ นำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก ••• > **ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก ย้อนกลับ เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

้คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ เพื่อดูผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัว เลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่คุณจะไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

- 1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก •••
- 2 เลือก **ตัวเลือกการนำทาง > เวลาที่มาถึง**

้ คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

🛆 ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้น ทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเลือดหมูและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความ เตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 34)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

้คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ**

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่าง ปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะ ใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- **ระยะห่างแนวตั้ง**: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอด ผ่านได้อย่างปลอดภัย
- ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้ หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การ แนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 43)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะ เป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถ ประเมินการวางตำแหน่งของเส้น นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว
- 4 เลือก นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ
- 5 ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยว ทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ••• > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้น ตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การ กำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ไกล
 - หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนว ชายฝั่ง > ใกล้
- 7 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ หรือ ไกล ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทาง นี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้

นาทางอิต เนมต์ จะคงระยะหางจำกลงกิตขวาง เน่นานนา เหกวาง เว่ ถึงแมวาคุณจะดังค่า ระยะหางแนวขายผง ผงเบน เกล หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้น ว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ••• > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้น ตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำ ทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ไกลที่สุด
 - หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนว ชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
- 9 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ที่สุด หรือ ไกลที่สุด ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่า เส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่ง เป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทาง อัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้น เคยกับการทำงานของการตั้งค่า **ระยะห่างแนวชายฝั่ง**

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทร็ค

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ)
- เลือกแทร็คที่จะแสดง
 เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่ > สีแทร็ค
- **2** เลือกสีแทร็ค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขี้น้ำ) > บันทึกการติดตามปัจจุบัน
- **2** เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- **3** เลือก **บันทึก**

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > บันทึกการติดตาม**

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขี้น้ำ) > บันทึกการติดตาม
- **2** เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก ชื่อ แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
 - เลือก สีแทร็ค แล้วเลือกสี
 - เลือก บันทึกเป็นเส้นทาง เพื่อบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง
 - เลือก บันทึกเป็นขอบเขต เพื่อบันทึกแทร็คเป็นขอบเขต

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขี้น้ำ) > บันทึกการติดตาม
- **2** เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นเส้นทาง

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อย หนึ่งแทร็ค (*แทร็ค*, หน้า 43)

1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > บันทึกการติดตาม

- **2** เลือกแทร็ค
- **3** เลือก **ติดตามแทร็ค**
- **4** เลือกตัวเลือก:
 - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ด้านหน้าของเรือ
 - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก ย้อนกลับ
- 5 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > บันทึกการติดตาม
- **2** เลือกแทร็ค
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > ลบ**

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > บันทึกการติดตาม**

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > ติดตามแทร็กที่ใช้งานอยู่

- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
 - เลือก บันทึกเหตุการณ์
- 3 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
- 4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

```
เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > ลบแทร็กที่ใช้งานอยู่
หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป
```

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่
- 2 เลือก โหมดบันทึก
- **3** เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก บันทึกจนเต็ม
 - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก ทับของเดิม

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

้คุณสามารถระบุความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็ค เต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขึ้น้ำ) > ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่ > Interval
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก Interval > ระยะทาง > เปลี่ยน แล้วป้อนระยะทางลง ไป
 - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก Interval > เวลา > เปลี่ยน แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
 - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก Interval > ความละเอียด > เปลี่ยน แล้วป้อนจำนวน ครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค นี่คือตัวเลือกการ บันทึกที่แนะนำ

ขอบเขต

🛆 ข้อควรระวัง

้ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการ เตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และ เส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้าง เส้นทางจากเวย์พอยท์ แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

้คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ ได้

การสร้างขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > ใหม่
- 2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การแเปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > เส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ
- 2 เลือกเส้นทาง
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขเส้นทาง > บันทึกเป็นขอบเขต

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > แทร็ค (ขี้น้ำ) > บันทึกการติดตาม
- **2** เลือกแทร็ค
- 3 เลือก ตรวจสอบ > แก้ไขการติดตามเป้า > บันทึกเป็นขอบเขต

การแก้ไขขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
 - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก แก้ไขเขตแดน
 - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้ลือก เตือน

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้ ซึ่งเป็นประโยชน์ในการหลีกเลี่ยงบริเวณ เฉพาะหรือเมื่อคุณควรได้นับการแจ้งเตือนอย่างมากในบางบริเวณ เช่นเส้นทางเดินเรือ

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก**ตรวจสอบ > เตือน**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งการแจ้งเตือนเมื่อเรืออยู่ห่างจากขอบเขตที่กำหนดไว้ ให้เลือก ระยะห่างคำเตือน ป้อนระยะทาง และเลือก เสร็จ สิ้น
 - ในการตั้งค่าการแจ้งเตือนเมื่อคุณเข้าหรือออกจากขอบเขตพื้นที่หรือวงกลม ให้เลือก พื้นที่ เพื่อแสดง การเข้าสู่ หรือ การ ออก

ปิดการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต > เตือน**

การลบขอบเขต

- 1 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ขอบเขต
- 2 เลือกขอบเขต
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไขเขตแดน > ลบ**

การลบเวย์พอยท์ แทร็ค เส้นทาง และขอบเขตที่บันทึกไว้ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ > ลบข้อมูลผู้ใช้ทั้งหมด > ตกลง**

คุณลักษณะการแล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการแล่นเรือ

คุณต้องเลือกประเภทเรือสำหรับแล่นเพื่อใช้คุณสมบัติการแล่นเรือ

- 1 เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > ประเภทเรือ**
- 2 เลือก เรือใบ หรือ แล่นเรือคาตามาราน

การแข่งขันเรือใบ

้คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณชิงโครไนซ์ตัวนับ เวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการ แข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับ เวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่ถูกต้อง

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการแล่นเรือเป็นรูปแทนของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่ เหมาะสม

หลังจากที่คุณตั้งหมุดเส้นเริ่มต้นด้านขวาและซ้าย และความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการ แข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ ขยายออกจากแต่ละหมุด

จุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบัน ของคุณ

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้น เริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อ ตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

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

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

้คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ที่ความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขัน แล่นเรือ

- 1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 47)
- 2 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก ••• > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > ความเร็วเป้าหมาย และเลือกความเร็วเป้าหมาย เมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
- **3** เลือก **เวลาเป้าหมาย** และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
- 4 เลือก ย้อนกลับ
- 5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน*, หน้า 47)

การเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน

ตัวนับเวลาการแข่งขันจะถูกเพิ่มไปที่หน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือโดยปริยาย

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **เริ่ม**
 - หมายเหตุ: คุณยังสามารถเข้าถึงได้จากหน้า การแล่นใบ SmartMode" และแผนที่เดินเรือนำทาง
- 2 เมื่อจำเป็น ให้เลือก **ซิงค์** เพื่อซิงโครไนซ์กับตัวนับเวลาการแข่งขันของกรรมการ

การหยุดตัวนับเวลาการแข่งขัน

จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก **หยุด**

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

้คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี่จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้น เริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

- 1 จากหน้าจอรวมการแข่งขันแล่นเรือ ให้เลือก ••• > การแนะนำเส้นเริ่มต้น > เส้นเริ่มต้น > ค่าชดเชยหัวเรือ GPS
- 2 ป้อนระยะทาง
- **3** เลือก **เสร็จสิ้น**

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทเรือสำหรับคุณสมบัติการแล่นเรือ*, หน้า 46) คุณสามารถแสดง Layline บน แผนที่เดินเรือนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน



้จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > Layline > ตั้งค่า

- มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดย ใช้มุมการพัดของลมที่ได้มากจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก ทำเอง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมรับลม และมุม ใต้ลมด้วยตัวเอง ตัวเลือก Polar Table จะคำนวณ Layline ตามข้อมูล Polar Table ที่อิมปอร์ต (*กำลังอิมปอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง*, หน้า 49)
- มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline จากมุมรับลมที่เรือกำลังแล่น
- **มุม Leeward**: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมใต้ลมที่เรือกำลังแล่น

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ตัวกรอง Layline: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ป้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้า ของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือ หรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

Polar Table

🛆 คำเตือน

์คุณสมบัตินี้ทำให้คุณสามารถโหลดและใช้ข้อมูลจากบุคคลที่สามได้ Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูกต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณ์ของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

้คุณสามารถใช้ข้อมูล Polar Table กับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้ คุณสามารถกำหนดชนิดข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล และ คุณสามารถใช้ข้อมูล Polar ในการคำนวณการแนะนำ Layline และเส้นเริ่มต้นที่เหมาะสมได้

กำลังอิมปอร์ต Polar Table ด้วยตนเอง

หากคุณบันทึกไฟล์ Polar Table เป็น polar.plr และวางลงในโฟลเดอร์ Garmin/polars/ ในการ์ดหน่วยความจำ ชาร์ตพล็อต เตอร์จะอิมปอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติหลังจากคุณเสียบการ์ดหน่วยความจำ หากชาร์ตพล็อตเตอร์ไม่อิมปอร์ตข้อมูลโดยอัตโนมัติ หรือหากคุณต้องการโหลดชุดข้อมูลชุดอื่น คุณสามารถเริ่มต้นการอิมปอร์ตด้วยตนเองได้

- 1 บันทึกไฟล์ Polar Table (polar.plr) ไปยังโฟลเดอร์ Garmin/polars/ ในการ์ดหน่วยความจำ
- 2 ใส่การ์ดหน่วยความจำที่มีไฟล์ข้อมูล Polar เข้าไปในชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 3 เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > Polar Table > อิมปอร์ตจากการ์ด
- 4 หากจำเป็น ให้เลือกช่องเสียบการ์ดและไฟล์ Polar Table

การแสดงข้อมูล Polar ในฟิลด์ข้อมูล

ก่อนที่คุณจะดูข้อมูล Polar คุณต้องอิมปอร์ต Polar Table จากการ์ดหน่วยความจำ (*กำลังอิมปอร์ต* Polar Table *ด้วยตนเอง*, หน้า 49)

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการเพิ่มข้อมูล Polar
- 2 เลือก ••• > แก้ไขโอเวอร์เลย์
- 3 เลือกฟิลด์ข้อมูลที่จะเปลี่ยน
- **4** เลือก **การแล่นใบ**
- 5 เลือกข้อมูล Polar ที่จะแสดงในฟิลด์ข้อมูล
 - ในการแสดงความเร็วเรือจาก Polar Table ที่ความเร็วและมุมของลมปัจจุบัน ให้เลือก ความเร็ว Polar
 - ในการแสดงความเร็วเรือที่เหมาะสมที่มุมลมเป้าหมาย ให้เลือก **ความเร็วเป้าหมาย**
 - ในการแสดงมุมลมที่เหมาะสมที่ความเร็วลมจริงปัจจุบัน ให้เลือก เป้าหมายมุมลมจริง
 - ในการแสดง TWA เป้าหมายที่แปลงให้เป็นค่าสัมพัทธ์โดยใช้ความเร็วเป้าหมาย ให้เลือก **เป้าหมายมุมลมสัมพัทธ์**
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือที่เหมาะสมที่แสดงเป็นความเร็ว ให้เลือก Δ ความเร็ว Polar
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือที่เหมาะสมเป็นเปอร์เซ็นต์ ให้เลือก Δ เปอร์เซ็นต์ ความเร็ว Polar
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือเป้าหมายที่แสดงเป็นความเร็ว ให้เลือก Δ
 ความเร็วเป้าหมาย
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างความเร็วเรือปัจจุบันและความเร็วเรือเป้าหมายที่แสดงเป็นเปอร์เซ็นต์ ให้เลือก Δ เปอร์เซ็นต์ความเร็วเป้าหมาย
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมจริงและมุมลมจริงเป้าหมาย ให้เลือก ∆ เป้าหมายมุมลมจริง
 - ในการแสดงความแตกต่างระหว่างมุมลมสัมพัทธ์กับมุมลมสัมพัทธ์เป้าหมายและมุมลมที่แท้จริงให้เลือก Δ เป้าหมายมุม ลมสัมพัทธ์

คำแนะนำ: นอกจากนี้คุณยังสามารถใช้ข้อมูล Polar Table เมื่อคำนวณการแนะนำ Layline และเส้นเริ่มต้น

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

้คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ ซึ่งให้ คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซน่าร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือ จุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซน่าร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซน่าร์ขึ้นไปยังเส้น น้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

- 1 วัดระยะทาง:
 - หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ (1) หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ถึงท้องเรือ ของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
 - หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคีล (2) และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซน่าร์ ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



- 2 การดำเนินการให้เสร็จ:
 - หากหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซน่าร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
 - หากหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีราย ชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซน่าร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- 3 เลือก 🕂 หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ
- 4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือใบ

🛆 ข้อควรระวัง

์เมื่อใช้ ระบบออโตไพลอตจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้ออโตไพลอต

้นอกเหนือจากการรักษาทิศมุ่งหน้าแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบออ โตไพลอตเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบออโตไพลอตรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมในปัจจุบัน ต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ของคุณกับ เซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA® 0183 ที่ทำงานร่วมกันได้เพื่อรักษาทิศทางลมหรือปรับใบเรือหรือปรับทิศทางเรือตาม ลม

การเปลี่ยนชนิดของการรักษาทิศทางลม

ขณะที่ใช้การรักษาทิศทางลม ให้เลือก ••• > **ชนิดลมปะทะ** ชนิดการรักษาทิศทางลมจะเปลี่ยนจาก สัมพัทธ์ เป็น จริง, หรือกลับกัน

การใช้การรักษาทิศทางลม

ี่ ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบออโตไพลอต

- เมื่อระบบออโตไพลอตอยู่ในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก •••
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ
 - หากต้องการใช้การรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง

คำแนะนำ: คุณสามารถใช้การรักษาทิศทางลมประเภทล่าสุดที่ใช้ได้อย่างรวดเร็วโดยเลือก รักษาทิศทางลม จากโหมด สแตนด์บาย

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า

ี่ ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 เข้ากับระบบออโตไพลอต

- 1 เมื่อใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ให้เลือก •••
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษาทิศมุ่งหน้าไปเป็นการรักษาทิศทางลมสัมพัทธ์ ให้เลือก**ใช้การรักษาทิศทางลมที่ปรากฏ**
 - หากต้องการเปลี่ยนจากการรักษามุ่งหน้าเป็นการรักษาทิศทางลมจริง ให้เลือก เข้าสู่รักษาทิศทางลมจริง

การปรับมุมการรักษาทิศทางลม

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบออโตไพลอตเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

• ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก <1° หรือ 1°>

หมายเหตุ: การรักษาทิศทางลม <1° หรือ 1°> เป็นเวลาสองสามวินาทีจะเปลี่ยนออโตไพลอตจาก รักษาทิศทางลม เป็น รักษา ทิศมุ่งหน้า และเริ่มการบังคับเลี้ยวหางเสือโดยอัตโนมัติ

 ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้เลือก <<10° หรือ 10°>>
 หมายเหตุ: คุณสามารถปรับการตั้งค่าเพื่อให้ขนาดระดับการเลี้ยวเล็กลงหรือใหญ่กว่า 10° การปรับการเพิ่มการควบคุมพวง มาลัยทีละขั้น, หน้า 79 ได้

Tack และ Gybe

้คุณสามารถตั้งออโตไพลอตให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้าหรือทิศทางลม

การ Tack และ Gybe จากการคงทิศหัวเรือ

- **1** ใช้การรักษาทิศหัวเรือ (*การใช้ออโตไพลอต*, หน้า 80)
- **2** เลือก •••
- **3** เลือกตัวเลือก

ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

้ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

- 1 ใช้การรักษาทิศทางลม (*การใช้การรักษาทิศทางลม*, หน้า 51)
- **2** เลือก •••
- 3 เลือกตัวเลือก

้ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการ เปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งค่าหน่วงการปรับใบเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือจะให้คุณหน่วงเวลาการบังคับปรับใบเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

- 1 จากหน้าออโตไพลอต ให้เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ความล่าช้า Tack
- 2 เลือกระยะเวลาการหน่วง
- 3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก เสร็จสิ้น

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยพังงาหรือการบังคับด้วยเท้า ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้ออโตไพลอตทำการ Gybe

- 1 จากหน้าออโตไพลอต ให้เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าใบ > ตัวยับยั้ง Gybe
- **2** เลือก Enabled

เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

้เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัด จากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

้เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นที่วาดบ[ุ]้นแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัด จากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

คุณสามารถแสดงเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซ็นเซอร์เข็มทิศอิเล็กทรอนิกส์

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **ชั้นแผนที่ > เรือของฉัน > เส้นทิศมุ่งหน้า > เครื่องหมายมุม**
- 2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **แหล่ง** แล้วเลือกตัวเลือก
 - ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก อัตโนมัติ
 - ในการใช้เส้นทิศมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก ทิศหัวเรือจีพีเอส
 - ในการใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก ทิศมุ่งหน้า
 - ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก COG และ มุ่งหน้า ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทิศมุ่งหน้า และเส้น COG บนแผนที่
- 3 เลือก การแสดงผล แล้วเลือกตัวเลือก
 - เลือก ระยะทาง > ระยะทาง แล้วป้อนความยาวของเส้นที่แสดงบนแผนที่
 - เลือก เวลา > เวลา แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในช่วงเวลาที่กำหนดที่ ความเร็วปัจจุบันของคุณ

Fishfinder โซน่าร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้เครื่องเป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซน่าร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซน่าร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซน่าร์และโมดูลวัด ความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซน่าร์ Panoptix บางอย่างได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซ น่าร์ Panoptix ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซน่าร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกซูม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับเกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมุมมองโซน่าร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*การ สร้างหน้าจอแบบผสมใหม่*, หน้า 8)

การหยุดการส่งสัญญาณโซน่าร์

- ในการปิดใช้งานโซน่าร์ที่ทำงานอยู่ จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก ••• > ส่งสัญญาณ
- ในการปิดใช้งานการส่งสัญญาณโซน่าร์ทั้งหมด ให้กด 🖰 และเลือก ปิดใช้งานหัวโซน่าร์ทั้งหมด

มุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมใช้อยู่หลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ที่เชื่อมต่อ

้มุมมองโซน่าร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิ[้]ม แสดง[์]ภาพขนาดใหญ่ของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้จากหัวโซน่าร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวา ของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



| 1 | ข้อมูลความลึก |
|---|----------------------------|
| 2 | เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง |
| 3 | พื้นใต้น้ำ |

มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถึ่

ี่ในมุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่ สองด้านของหน้าจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซน่าร์แบบเต็มของความถี่ที่แตกต่างกัน **หมายเหตุ:** มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่ต้องใช้หัวโซน่าร์ชนิดความถี่คู่

มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูม

้มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูมจะแสดงกราฟเต็มของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้ และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนหน้าจอเดียวกัน

มุมมองโซน่าร์

้**หมายเหตุ:** ในการรับโซน่าร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัว โซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

์ โซน่าร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่ เรือแล่นผ่านโดยละเอียด



้หัวโซน่าร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยี Garmin ClearVü โซน่าร์แบบสแกนจะปล่อยลำแสงออกมา ซึ่งคล้าย กับรูปร่างของลำแสงในเครื่องถ่ายเอกสาร ลำคลื่นจะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า



มุมมองโซน่าร์

หากรุ่นของคุณมีโซน่าร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

เทคโนโลยีโซน่าร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือ ค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



| 1 | ด้านซ้ายของเรือ |
|---|----------------------------|
| 2 | ด้านขวาของเรือ |
| 3 | หัวโซน่าร์บนเรือของคุณ |
| 4 | ท่อนไม้ |
| 5 | ยางเก่า |
| 6 | ด้นไม้ |
| 0 | น้ำระหว่างเรือและพื้น |
| 8 | ระยะห่างจากด้านข้างของเรือ |

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลำคลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซน่าร์ SideVü จะใช้ลำคลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านใต้จนถึงด้านข้างของเรือ ของคุณ



การวัดระยะทางบนจอโซน่าร์

คุณสามารถวัดวัดระยะทางระหว่างจุดสองจุดบนมุมมองโซน่าร์ SideVü ได้

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ SideVü ให้เลือก
- 2 เลือกตำแหน่งบนหน้าจอ
- **3** เลือก **วัด**...

หมุดจะปรากฏบนจอ ณ ตำแหน่งที่เลือก

4 เลือกตำแหน่งอื่น

ระยะทางและทิศทางจากหมุดจะแสดงที่มุมบนซ้าย

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของหมุด ให้เลือก กำหนดจุดอ้างอิง

มุมมองโซน่าร์ Panoptix

ในการรับโซน่าร์ Panoptix คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้

มุมมองโซน่าร์ Panoptix จะให้คุณดูรอบๆ เรือได้แบบเรียลไทม์ คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้าน หน้าหรือด้านใต้เรือของคุณ

มุมมองโซน่าร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดต เร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซน่าร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

้มุมมองโซน่าร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะ อัปเดตในแต่ละการค้นหาของหัวโซน่าร์

ในการดูมุมมองโซน่าร์ Panoptix ทั้งห้ามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซน่าร์ตัวที่ สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซน่าร์ Panoptix ให้เลือก โซน่าร์ และเลือกมุมมอง

มุมมองโซน่าร์ด้านล่าง LiveVü

้, มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช้เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



| 1 | ประวัติมุมมองด้านล่าง Panoptix ในมุมมองโซน่าร์แบบเลื่อน |
|---|---|
| 2 | เรือ |
| 3 | ช่วงระยะ |
| 4 | รอยทาง |
| 5 | ดรอปชอตริก |
| 6 | พื้น |

มุมมองโซน่าร์ด้านหน้า LiveVü

้มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช้เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



| 1 | เรือ |
|---|----------|
| 2 | ช่วงระยะ |
| 3 | ปลา |
| 4 | รอยทาง |
| 5 | พื้น |

RealVü มุมมองโซน่าร์ด้านหน้าแบบ 3D

มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซน่าร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้อง เห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



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

มุมมองโซน่าร์ RealVü ล่าง 3D

้มุ่มมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซน่าร์ และสามารถใช้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ



| 1 | คำอธิบายสี |
|---|--------------|
| 2 | เรือ |
| 3 | ลำแสงโซน่าร์ |
| 4 | ช่วงระยะ |
| 5 | ปลา |
| 6 | พื้น |

RealVü มุมมองโซน่าร์แบบประวัติ 3D

มมมองโซน่าร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงห้วงน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



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

มุมมองของโซน่าร์ FrontVü

มุมมองของโซน่าร์ Panoptix FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะ สูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

์ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซน่าร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซน่าร์ FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซน่าร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจ ต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซน่าร์



มุมมองโซน่าร์

้มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านล่างเรือ และสามารถใช้เพื่อดูปลาและปลาและสิ่งก่อสร้างได้



| 1 | ข้อมูลความลึก |
|---|----------------------------|
| 2 | เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง |
| 3 | พื้นใต้น้ำ |

มุมมอง Perspective

้มุ[้]มมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสดของสิ่งที่อยู่รอบๆ หรือข้างหน้าเรือ และสามารถใช้เพื่อดูแนวชายฝั่ง ปลา และสิ่งก่อสร้างได้ มุม มองนี้ใช้ดีที่สุดในน้ำตื้น 50 ฟุต (15 เมตร) หรือน้อยกว่า

หากต้องการดูมุมมองโซน่าร์นี้ คุณต้องติดตั้งตัวหัวโซน่าร์ LiveScope ืที่ใช้ร่วมกันได้บนจุดยึดโหมด Perspective



มุมมอง Flasher

Flasher แสดงข้อมูลโซน่าร์บนสเกลความลึกวงกลม เพื่อระบุสิ่งที่อยู่ใต้เรือของคุณ สเกลความความลึกวงกลมถูกจัดเป็น วงแหวนที่ส่วนบนสุดและมีทิศทางตามเข็มนาฬิกา ความลึกระบุโดยสเกลภายในวงแหวน ข้อมูลโซน่าร์กระพริบบนวงแหวน เมื่อได้ระดับความลึกที่ระบุไว้

สี Flasher จะบ่งบอกถึงความแรงที่แตกต่างกันของสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์ รูปแบบสีเริ่มต้นจะเป็นไปตามตัวเลือกสีโซ น่าร์ทั่วไป โดยสีเหลืองจะหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรงที่สุด สีส้มหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่แรง สีแดงหมายถึง สัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อน และสีน้ำเงินหมายถึงสัญญาณสะท้อนกลับที่อ่อนที่สุด

เลือก **โซน่าร์ > Flasher**



| 1 | A-scope, มุมมองซูมเข้าของมุมมองด้านขวา |
|---|---|
| 2 | A-scope พร้อมกับพื้นที่การซูมที่ระบุไว้ |
| 3 | สเกลความลึก |
| 4 | ความลึกที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ |
| 5 | มุมและระยะของกรวยหัวโซน่าร์ที่ความถี่ปัจจุบัน |

การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซน่าร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü" ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

้ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซน่าร์ที่ไม่มีในชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจต้องตั้งชนิดของหัวโซน่าร์เพื่อทำให้โซน่าร์ทำงานได้อย่าง ถูกต้อง

หมายเหตุ: โมดูลโซน่าร์และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นไม่รองรับคุณสมบัตินี้

- การดำเนินการให้เสร็จ:
 - จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > หัวโซน่าร์
 - เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > หัวโซน่าร์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้ตรวจจับหัวโซน่าร์โดยอัตโนมัติ ให้เลือกหัวโซน่าร์ที่จะเปลี่ยน และเลือก ตรวจจับ อัตโนมัติ
 - เพื่อเลือกหัวโซน่าร์ด้วยตัวเอง ให้เรียนรู้ช่วงของหัวโซน่าร์ที่ติดตั้ง เลือกหัวโซน่าร์เพื่อเปลี่ยนแปลง เลือกตัวเลือกที่ตรง กับหัวโซน่าร์ที่ติดตั้ง เช่นลำแสงคู่ (200/77 kHz) หรือ ความถี่คู่ (200/50 kHz) แล้วเลือก เปลี่ยนรุ่น

ประกาศ

้การเลือกหัวโซน่าร์ด้วยตนเองอาจทำให้หัวโซน่าร์ชำรุดเสียหายหรือประสิทธิภาพของหัวโซน่าร์ลดลง

หมายเหตุ: หากคุณเลือกหัวโซน่าร์ด้วยตนเอง ให้ตัดการเชื่อมต่อหัวโซน่าร์นั้น แล้วเชื่อมต่อหัวโซน่าร์อื่น คุณควรรีเซ็ต ตัวเลือกนี้เป็น **ตรวจจับอัตโนมัติ**

การเลือกที่มาของโซน่าร์

คุณลักษณะบางตัวอาจใช้ไม่ได้ในทุกรุ่น

เมื่อคุณกำลังใช้ที่มาของโซน่าร์สำหรับมุมมองโซน่าร์นั้นมากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซน่าร์ นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีที่มาสองที่สำหรับ Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้จากมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü ได้

- 1 เปิดมุมมองโซน่าร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา
- 2 เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง
- 3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซน่าร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์

้คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์เพื่อให้ระบุที่มานั้นได้ง่าย ตัวอย่างเช่น คุณใช้ "Bow" เป็นชื่อของหัวโซน่าร์บนหัวเรือ ของคุณ

ในการเปลี่ยนชื่อที่มา คุณต้องอยู่ในมุมมองโซน่าร์ที่เกี่ยวข้องสำหรับที่มา ตัวอย่างเช่น ในการเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์ Garmin ClearVü คุณต้องเปิดมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > แหล่ง > เปลี่ยนชื่อที่มา

2 ป้อนชื่อ
การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซน่าร์

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้ลากหน้าจอหรือเลือก
- 2 เลือกตำแหน่ง
- 3 เลือก **♀⁺**
- 4 หากจำเป็นให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์

การหยุดจอแสดงผลโซน่าร์ชั่วขณะ

จากมุมมองของโซน่าร์ ให้เลือก

การดูประวัติของโซน่าร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซน่าร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซน่าร์ได้ หมายเหตุ: หัวโซน่าร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซน่าร์

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้ลากหน้าจอไปทางขวา
- 2 เลือก ย้อนกลับ เพื่อออกจากประวัติ

ซมเข้ามุมมองโซน่าร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope

คุณสามารถซูมเข้ามุมมองโซน่าร์ Panoptix LiveVü และ LiveScope 2D **หมายเหตุ:** ประวัติการเลื่อนจะถูกช่อนในขณะที่หน้าจออยู่ในโหมดซูม

1 จากมุมมองโซน่าร์ Panoptix LiveVü หรือ LiveScope 2D ให้แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้าไปยังพื้นที่ หน้าต่างแทรก (1) ปรากฏและแสดงภาพจากหน้าจอเต็มในขนาดเล็ก บริเวณล้อมกรอบ (2) ในหน้าต่างแทรกจะแสดง ตำแหน่งของบริเวณที่ซูม



- 2 หากจำเป็น ให้แตะหรือลากบนหน้าต่างแทรกเพื่อดูบริเวณต่างๆ ในมุมมองเต็มจอ
- 3 หากจำเป็น แยกสองนิ้วออกจากกันเพื่อซูมเข้า
- 4 หากจำเป็น เลื่อนสองนิ้วเข้าหากันเพื่อซูมออก

ในการออกจากโหมดซูม ให้เลือกย้อนกลับหรือจีบนิ้วทั้งสองเข้าหากันเพื่อซูมออกจนกว่าหน้าจอจะกลับเป็นมุมมองเต็มจอ

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซน่าร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซน่าร์ ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียง รบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดู ข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

- จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก •••
- 2 เลือก เพิ่ม หรือ ความสว่าง
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดเกนหรือความสว่างเอง ให้เลือก ขึ้น หรือ ล่าง
 - ในการอนุญาตให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ปรับเกนหรือความสว่างอัตโนมัติ ให้เลือกตัวเลือกอัตโนมัติ

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซน่าร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซน่าร์ดั้งเดิมหรือ ความเปรียบต่างสำหรับหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü/SideVü การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของ รายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือ การตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนสภาพของการกลับคืนความเข้มข้นสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณ ต้องการลดความเข้มข้นของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก •••
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü/SideVü ให้เลือก **คอนทราสต์**
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ Panoptix ให้เลือก **ลักษณะแผนที่**
 - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > เกนสี
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก ขึ้น หรือ ล่าง
 - ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก ค่าเริ่มต้น

การตั้งค่าโซน่าร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซน่าร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทหัวโซน่าร์ต่อไปนี้

- ทั่วไป
- Garmin ClearVü
- SideVü

การตั้งค่านี้ไม่ใช้กับหัวโซน่าร์ Panoptix

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก ••• > **การตั้งค่าโซนาร์**

ความเร็วการเลื่อน: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซน่าร์จากขวาไปซ้าย (*การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน*, หน้า 67)

ในน้ำตื้น คุณสามารถเลือกความเร็วการเลื่อนให้ช้าลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถ เลือกความเร็วการเลื่อนให้เร็วขึ้นได้ ความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติจะปรับความเร็วการเลื่อนไปที่ความเร็วของเรือที่แล่น

ตัดการรบกวน: ลดการรบกวนและสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์ (*การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซน่าร์*, หน้า 68)

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซน่าร์ (*การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์*, หน้า 68)

เดือน: ตั้งค่าเสียงเตือนโซน่าร์ (*เสียงเดือนโซน่าร์*, หน้า 69)

้**ขั้นสูง**: กำหนดค่าหน้าจอโซน่าร์และการตั้งค่าแหล่งข้อมูล (*การตั้งค่าหัวโซน่าร์ขั้นสูง*, หน้า 69)

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซน่าร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์*, หน้า 69)

การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซน่าร์

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > **ซูม** > ••• > **โหมด**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งความลึกและการซูมอัตโนมัติ ให้เลือก อัตโนมัติ หากจำเป็นให้เลือก กำหนดการซูม เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซูม เลือก มุมมองบน หรือ มุมมองล่าง เพื่อตั้งช่วงความลึกของ พื้นที่ที่ขยาย และเลือก ซูมเข้า หรือ ซูมออก เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
 - ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายด้วยตนเอง ให้เลือก ทำเอง
 หากจำเป็นให้เลือก กำหนดการซูม เพื่อแก้ไขการตั้งค่าซูม เลือก มุมมองบน หรือ มุมมองล่าง เพื่อตั้งช่วงความลึกของ พื้นที่ที่ขยาย และเลือก ซูมเข้า หรือ ซูมออก เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
 - เพื่อขยายพื้นที่ใดพื้นที่หนึ่งบนหน้าจอ ให้เลือก ขยาย
 หากจำเป็น ให้เลือกขยาย เพื่อเพิ่มหรือลดระดับการขยาย
 คำแนะนำ: คุณสามารถลากกล่องการขยายไปยังตำแหน่งใหม่บนหน้าจอได้
 - ในการซูมเข้าข้อมูลโซน่าร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก ปุ่มล็อกด้านล่าง

หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงของข้อมูล** เพื่อปรับความลึกและตำแหน่งของพื้นที่ล็อคด้านล่าง

ในการยกเลิกการซูม ให้ยกเลิกการเลือกตัวเลือกซูม

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซน่าร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ ความเร็วการเลื่อนที่มากขึ้นจะแสดงรายละเอียดจนกว่าจะ ไม่มีรายละเอียดเพิ่มเติมให้แสดง ซึ่งเป็นจุดที่มีการเริ่มขยายรายละเอียดที่มีอยู่ออก ซึ่งเป็นประโยชน์ใจขณะเคลื่อนที่หรือทรอ ลิ่ง หรือเมื่อคุณอยู่ในน้ำลึกที่โซน่าร์ส่งเสียงช้ามาก การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซน่าร์บนหน้าจอได้นานขึ้น ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ การตั้งค่า ค่าเริ่มต้น ให้สมดุลที่ดีระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ความเร็วการเลื่อน
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเรือหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก อัตโนมัติ การตั้งค่าอัตโนมัติจะเลือกความเร็วการเลื่อนที่ตรงกับความเร็วเรือ เป้าหมายในน้ำจึงถูกดึงเข้ามาด้วยอัตราส่วนลักษณะ ที่ถูกต้องและมีความบิดเบือนน้อยลง เมื่อดูมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü/SideVü หรือค้นหาโครงสร้าง ขอแนะนำให้ ใช้การตั้งค่าอัตโนมัติ
 - ในการเลื่อนให้เร็วขึ้น ให้เลือกขึ้น
 - ในการเลื่อนภาพให้ช้าลง ให้เลือก ล่าง

การปรับช่วง

้คุณสามารถปรับช่วงของมาตราส่วนความลึกสำหรับมุมมองโซน่าร์ทั่วไปและ Garmin ClearVü ได้ คุณสามารถปรับช่วงของ มาตราส่วนความกว้างสำหรับมุมมองของโซน่าร์ SideVü ได้

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านนอกหน้าจอโซน่าร์และใช้ เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาด ใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > ช่วงระยะ
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการอนุญาตให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก อัตโนมัติ
 - ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก ขึ้น หรือ ล่าง

คำแนะนำ: จากหน้าจอโซน่าร์ คุณสามารถเลือก 🕂 หรือ — เพื่อปรับช่วงด้วยตนเอง

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซน่าร์หลายจอ คุณสามารถเลือก เลือก เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

การตั้งค่าการตัดค่ารบกวนโซน่าร์

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ตัดการรบกวน

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาค่ารบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากค่า รบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ขีดจำกัดสี: ซ่อนส่วนตัวเลือกสีเพื่อช่วยกำจัดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการที่เกิดขึ้น

เมื่อตั้งค่าขีดจำกัดสีไปที่สีของการตอบกลับที่ไม่ต้องการ คุณจะสามารถกำจัดการแสดงการตอบกลับที่ไม่ต้องการบนหน้าจอ ได้

- การทำให้เรียบ: กำจัดค่ารบกวนที่ไม่ได้เกิดจากการสะท้อนกลับโซน่าร์ตามปกติ และปรับลักษณะการสะท้อนกลับ เช่น พื้น เมื่อตั้งค่าการทำให้เรียบไปที่สูง ค่ารบกวนระดับต่ำจำนวนมากจะยังคงอยู่เมื่อใช้การควบคุมการรบกวน แต่ค่ารบกวนจะลด ลงเนื่องจากถูกเฉลี่ยออกไป การทำให้เรียบจะช่วยลดจุดจากท้องน้ำ การทำให้เรียบและการรบกวนทำงานร่วมกันได้เพื่อ กำจัดค่ารบกวนระดับต่ำ คุณสามารถปรับเพิ่มการตั้งค่าการทำให้เรียบและการรบกวนทีละน้อยได้เพื่อกำจัดค่ารบกวนที่ไม่ ต้องการออกจากหน้าจอ
- **ค่ารบกวนบนผิวน้ำ**: ซ่อนค่ารบกวนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้า หมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างค่ารบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

TVG: ปรับเกนที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดค่ารบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือค่ารบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยค่ารบกวนบนผิวน้ำ

การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก ••• > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ลักษณะแผนที่**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสี (*การปรับความเข้มของสี*, หน้า 66)

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

เส้นความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

การเลือกมุมมอง: ตั้งค่าทิศทางของมุมมองโซน่าร์ Garmin SideVü

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก



ภาพขั้นสูง: แสดงภาพโซน่าร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลส่ง เสียงที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์ส่งเสียงในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซน่าร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำ และกลับมายังหัวโซน่าร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสอง คอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

เสียงเตือนโซน่าร์

🛆 คำเตือน

์ คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซน่าร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

🛆 ข้อควรระวัง

์ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซน่าร์บางรุ่น

จากมุมมองโซน่าร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > เตือน

้คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซน่าร์ได้โดยเลือก **การตั้งค่า > เตือน > โซน่าร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยคุณหลีกเลี่ยงการเกย ตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก* FrontVü, หน้า 72) การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซน่าร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและ จากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

- 🗨 🖛 ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
- 👞 ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
- 🔹 🗨 ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซน่าร์ขั้นสูง

จากมุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ขั้นสูง

ขีดจำกัดค้นหาพื้นน้ำ: จำกัดการค้นหาพื้นใต้น้ำตามความลึกที่เลือกเมื่อการตั้งค่า ช่วงระยะ ถูกตั้งค่าเป็น อัตโนมัติ ในการลด ระยะเวลาที่ใช้ค้นหาพื้นใต้น้ำ คุณสามารถเลือกความลึกเพื่อจำกัดการค้นหาพื้นใต้น้ำได้ อุปกรณ์จะไม่ค้นหาพื้นใต้น้ำที่ลึก กว่าความลึกที่เลือก

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้กับประเภทโซน่าร์ต่อไปนี้

- ดั้งเดิม
- Garmin ClearVü
- Garmin SideVü

จากมุมมองของโซน่าร์ที่ใช้ เลือกตัวเลือก

- จากมุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์
- จากมุมมองของโซน่าร์ Garmin ClearVü เลือก ••• > การตั้งค่า ClearVü > การติดตั้งโซนาร์
- จากมุมมองของโซน่าร์ Garmin SideVü เลือก ••• > การตั้งค่า SideVü > การติดตั้งโซนาร์

พลิกซ้าย/ขวา: สลับทิศทางมุมมอง SideVü จากซ้ายไปขวา ตัวเลือกนี้ใช้ได้ในมุมมองโซน่าร์ SideVü เท่านั้น

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซน่าร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

หัวโซน่าร์: ให้คุณเปลี่ยนหัวโซน่าร์ ดูรายละเอียดเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ และบันทึกรายละเอียดลงในการ์ดหน่วยความจำ

ความถี่โซน่าร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซน่าร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

้ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีทะเลแปรปรวน คำอธิบายส่วนลึก และชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้คนตกปลามองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและ ลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่ทะเลแปรปรวน ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืน ปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุ ทะลวงน้ำที่ดีกว่า

ความถี่ CHIRP จะอนุญาตให้คุณกวาดพัลส์แต่ละพัลส์ผ่านทางช่วงความถี่ ทำให้แบ่งแยกเป้าหมายในน้ำลึกได้ดีกว่า สามรรถ ใช้ CHIRP เพื่อระบุเป้าหมายอย่างชัดเจนอย่างเช่นปลาในฝูงปลา และการใช้งานในน้ำลึก โดยปกติแล้ว CHIRP ทำงานได้ดี กว่าการใช้งานความถี่เดียว เนื่องจากปลาเป้าหมายบางตัวอาจจะเห็นได้ชัดกว่าด้วยความถี่ตายตัว คุณจึงควรพิจารณาถึงเป้า หมายและสภาพน้ำเมื่อใช้ความถี่ CHIRP

้หัวโซน่าร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซน่าร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่ง ทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นราย ละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

ประกาศ

์ โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซน่าร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูก ห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ ¹/₂ ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้ อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

การเลือกความถี่ของหัวโซน่าร์

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซน่าร์และหัวโซน่าร์ทุกตัวได้ คุณสามารถเลือกว่าจะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซน่าร์ได้

ประกาศ

์โปรดทราบเกี่ยวกับข้อบังคับท้องถิ่นที่เกี่ยวกับความถี่โซน่าร์อยู่เสมอ ตัวอย่างเช่น เพื่อปกป้องฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณอาจถูก ห้ามไม่ให้ใช้ความถี่ระหว่าง 50 ถึง 80 khz ภายในระยะ ½ ไมล์ จากฝูงวาฬเพชฌฆาต คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการใช้ อุปกรณ์ให้เป็นไปตามกฎหมายและกฎระเบียบที่มีผลบังคับใช้ทั้งหมด

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > ความถึ่
- เลือกความถี่ที่เหมาะกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู ความถี่โซน่าร์, หน้า 70

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซน่าร์บางตัวไม่ได้

้คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซน่าร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก ••• > **ความถ**ึ่
- 2 เลือก จัดการความถี่ > ค่าที่ตั้งล่วงหน้าใหม่
- 3 ป้อนความถื่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้ในมุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมอง โดยแสดงสิ่งที่อยู่ใต้หัวโซน่าร์ในขณะนี้ คุณสามารถใช้ A-Scope เพื่อระบุการตอบกลับของเป้าหมายที่อาจพลาดไปเมื่อข้อมูลโซน่าร์เลื่อนอย่างรวดเร็วบนหน้าจอ เช่น เมื่อเรือของคุณเคลื่อนที่ ด้วยความเร็วสูง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา 🛈 และการตอบกลับของพื้นนุ่ม 2

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่ > ขอบเขต A
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก ••• > ระยะเวลาแสดงค้างไว้ เพื่อปรับระยะเวลาที่โซน่าร์สะท้อนกลับจะปรากฏขึ้น

การตั้งค่าโซน่าร์ Panoptix

การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม

้คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมการดูของมุมมองของโซน่าร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- 🔹 เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวทแยง เลือก 🕟
- 🔹 เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวนอน เลือก 🤎
- เมื่อต้องการปรับมุมการดูในแนวตั้ง เลือก 📐
- เมื่อต้องการปรับมุมการดู ปัดหน้าจอไปในทิศทางหนึ่ง
- เมื่อต้องการซูมระยะใกล้ แยกนิ้วออกจากกัน
- เมื่อต้องการซูมระยะไกล จีบนิ้วเข้าหากัน

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

้คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซน่าร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะ กะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซน่าร์ ประวัติ RealVü 3D

- 1 จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือก ••• > ความเร็วในการกวาด
- 2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าโซน่าร์ LiveVü Forward และ FrontVü

จากมุมมองโซน่าร์ LiveVü Forward หรือ FrontVü ให้เลือก •••

เพิ่ม: ควบคุมระดับของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณ สะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซน่าร์และใช้เพื่อติดตามส่วน ลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาด ใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถ ดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี่ด้วยตัวเองจะ สามารถลดประสิทธิภาพของ การเตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมส่งสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซน่าร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ที่มีความ สามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น หัวโซน่าร์ PS31

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซน่าร์ที่ทำงานอยู่

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก* FrontVü, หน้า 72) สามารถใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซน่าร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 9)

การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซน่าร์ LiveVü และ FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60 คุณสามารถเปลี่ยนมุมส่งสัญญาณหัวโซน่าร์เพื่อเล็งหัวโซน่าร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซน่าร์ให้ ติดตามลูกบอลที่ผูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

1 จากมุมมองโซน่าร์ LiveVü หรือ FrontVü เลือก ••• > **มุมส่งสัญญาณ**

2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü

\land คำเตือน

์ โซน่าร์ FrontVü และการเตือนความลึก FrontVü คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกัน การเกยตื้นทุกกรณี เมื่อเรือมีความเร็วเข้าใกล้และเกิน 8 น็อต ความสามารถของคุณในการตอบสนองข้อมูลที่ได้จากโซน่าร์ และ/หรือสัญญาณเตือนจะลดลง คุณมีหน้าที่รับผิดชอบในการตระหนักถึงสิ่งรอบตัวคุณในขณะอยู่ระหว่างใช้งานและควบคุม เรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ หากไม่ปฏิบัติตามอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือ เสียชีวิตได้

🛆 ข้อควรระวัง

์ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

้คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือเมื่อใช้การเตือน การชนด้านหน้า (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 74)

- 1 จากมุมมองของโซน่าร์ FrontVü เลือก ••• > การเตือน FrontVü
- **2** เลือก **เปิด**
- 3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก เสร็จสิ้น

บนหน้าจอ FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะ เปลี่ยนเป็นสีเหลืองเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วกว่าระยะด้านหน้าที่เผื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยน เป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü

้จากมุมมองของโซน่าร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายในคอลัมน์น้ำได้สูงขึ้น ค่าเกนของสีที่สูงขึ้นยังช่วยให้คุณสามารถแยกการ สะท้อนความเข้มต่ำที่บริเวณสูงกว่าในคอลัมน์น้ำได้ แต่จะทำให้เสียการจำแนกความแตกต่างของการสะท้อนในก้นทะเล คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณจำแนกระหว่างเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับ ความเข้มสูง เช่น ทราย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ

การตั้งค่าแผนผัง LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซน่าร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > แผนผัง

ซ้อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซน่าร์ทางด้านข้างของหน้าจอ

ไอคอนลำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซน่าร์

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

บีบอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุ ที่อยู่ใกล้ได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะเดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดสะท้อนกลับโซน่าร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งค่าระยะน้ำตื้นกว่าด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงหรือซ่อนปุ่มบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix

จากมุมมองของโซน่าร์ Panoptix เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์

- **ติดตั้งความลึก**: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์จะ ส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น
- **ค่าชดเชยหัวเรือ**: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี่จะทำให้คุณสามารถ ดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซน่าร์

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำคลื่น: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซน่าร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็น ได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

- **ใช้งาน AHRS**: เปิดใช้เซนเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System AHRS) ภายในเพื่อตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซน่าร์ ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซน่าร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซน่าร์มุมมอง ด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา
- **กลับ180องศา**: กำหนดทิศทางมุมมองของโซน่าร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซน่าร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทาง ด้านท่าเรือ

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ LiveVü ด้านล่าง, RealVü ด้านล่างแบบ 3D และ RealVü แบบประวัติ 3D **ปรับเทียบเข็มทิศ**: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซน่าร์ Panoptix (*การปรับเข็มทิศ*: หน้า 75)

นี่ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซน่าร์ PS21-TR

มุมมองแผนที่: ควบคุมว่าหัวโซน่าร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้เซนเซอร์ AHRS เพื่อ ระบุแนว

นี่ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ PS22

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซน่าร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหา ตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ นี่จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ คณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมมมองโซน่าร์ FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซน่าร์ไปจนถึงหัวเรือ



- 2 จากมุมมองโซน่าร์ที่ใช้ได้ ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์ > ค่าชดเชยหัวเรือ
- 3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก เสร็จสิ้น

ที่มุมมองโซน่าร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

การปรับเข็มทิศ

ี่ก่อนที่คุณจะปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซน่าร์ให้ห่างจากทรอลลิ่งมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อน ลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: เข็มทิศอาจไม่ทำงานหากคุณติดตั้งหัวโซน่าร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรใช้เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า เช่น เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า SteadyCast[®] เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า แสดงทิศทางที่หัวโซน่าร์ชี้โดยสัมพันธ์กับเรือ

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซน่าร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซน่าร์ PS21-TR

้คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

- 1 จากมุมมองโซน่าร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก ใช้งาน AHRS เพื่อเปิดเซนเซอร์ AHRS
- 3 เลือก ปรับเทียบเข็มทิศ
- 4 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าโซน่าร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซน่าร์ LiveScope หรือ Perspective ให้เลือก •••

เพิ่ม: ควบคุมระดับของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณ สะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ การเพิ่มเกนยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซน่าร์และใช้เพื่อติดตามส่วน ลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาด ใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซน่าร์ LiveScope

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถ ดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซน่าร์ LiveScope

ช่วงระยะ: ปรับระยะ

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านนอกหน้าจอโซน่าร์และ ใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาด ใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ใช้งานได้ในมุมมองโซน่าร์ Perspective

ส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซน่าร์ที่ทำงานอยู่

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซน่าร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์ (*การตั้งค่าโซน่าร์* LiveScope และ Perspective, หน้า 76)

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การปรับแต่งโอเวอร์เลย์ข้อมูล*, หน้า 9)

การตั้งค่าโซน่าร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองโซน่าร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์

ลักษณะแผนที่: กำหนดค่าลักษณะหน้าจอโซน่าร์ (*การตั้งค่าลักษณะ* LiveScope และ Perspective, หน้า 76)

แผนผัง: กำหนดค่าแผนผังหน้าจอโซน่าร์ (*การตั้งค่าแผนผัง* LiveScope *และ* Perspective, หน้า 76)

ตัดการรบกวน: ลดเสียงรบกวนและการรบกวน และพยายามลบการสะท้อนกลับที่ไม่ใช่เป้าหมายจริงในน้ำ

ปฏิเสธโกสต์: ลดการเกิดภาพ "โกสต์" ซึ่งเป็นภาพช้ำหรือสะท้อนที่ไม่ใช่เป้าหมายจริงในน้ำ การตั้งค่า ปฏิเสธโกสต์ จะส่งกำลัง การส่งผ่านในน้ำเพิ่มเติมเพื่อมองเห็นได้ไกลยิ่งขึ้นโดยมีสัญญาณรบกวนน้อยลงในกันทะเล การปรับการตั้งค่า ปฏิเสธโกสต์ และ ตัดการรบกวน พร้อมกันจะช่วยลดการเกิด "โกสต์" ได้อย่างมีประสิทธิภาพสูงสุด คุณสมบัตินี้มีในทิศทาง LiveScope ด้านหน้าของเรือ เท่านั้น

TVG: ปรับเกนที่แตกต่างกันตามเวลาซึ่งสามารถช่วยลดค่ารบกวนได้

การควบคุมนี้ใช้ได้ดีที่สุดในสถานการณ์ที่คุณต้องการควบคุมและลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการหรือค่ารบกวนใกล้ผิวน้ำ นอกจากนี้ ยังช่วยให้สามารถแสดงเป้าหมายที่อยู่ใกล้ผิวน้ำซึ่งถูกซ่อนหรือปิดบังโดยค่ารบกวนบนผิวน้ำ

ข้อมูลซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

การติดตั้งโซนาร์: กำหนดค่าหัวโซน่าร์ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์* LiveScope และ Perspective, หน้า 77)

การตั้งค่าลักษณะ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซน่าร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > ลักษณะแผนที่

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับคอนทราสต์ที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีที่สูงขึ้นเพื่อดูตัวแปรรองต่างๆ ในเป้าหมายที่มีการเปลี่ยนของสีเป็นอย่างมากได้ คุณสามารถเลือก ค่าเกนสีที่ต่ำลงเพื่อดูสีที่คล้ายกันในสถานการณ์เดียวกัน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

การตั้งค่าแผนผัง LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซน่าร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > แผนผัง

้**ซ้อนทับตาราง**: แสดงกริดเส้นช่วง ตัวเลือกGridจะแสดงกริดแบบสี่เหลี่ยม ตัวเลือกวงกลมจะแสดงกริดแบบวงกลมเส้นมุมวงกลม

เ**ลื่อนภาพเก่า**: แสดงประวัติโซน่าร์ทางด้านข้างของหน้าจอ ใช้ไม่ได้ในโหมด Perspective

ไอคอนลำแสง: เลือกไอคอนที่ใช้แสดงทิศทางของลำคลื่นหัวโซน่าร์

โอเวอร์เลย์ลำคลื่น: เปิดใช้โครงร่างเพื่อแสดงทิศทางของหัวโซน่าร์เทียบกับตัวอื่นๆ เมื่อเชื่อมต่อหัวโซน่าร์ Panoptix ที่ปรับ เทียบกันตั้งแต่สองตัวขึ้นไป

การควบคุมบนหน้าจอ: แสดงปุ่มบนหน้าจอ

ระยะย้อนกลับ: ปรับระยะที่แสดงด้านหลังหัวโซน่าร์

ป็บอัดระยะ: ในมุมมองด้านหน้า จะบีบอัดระยะด้านที่อยู่ไกลจากตัวเรือและขยายระยะที่ใกล้กับตัวเรือ ซึ่งจะช่วยให้คุณเห็นวัตถุ ที่อยู่ใกล้ได้ชัดเจนยิ่งขึ้น ในขณะเดียวกันก็ช่วยให้เห็นวัตถุที่อยู่ไกลออกไปบนหน้าจอ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ LiveScope และ Perspective

จากมุมมองของโซน่าร์ LiveScope หรือ Perspective เลือก ••• > การตั้งค่าโซนาร์ > การติดตั้งโซนาร์

- **ติดตั้งความลึก**: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์จะ ส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น
- **ใช้งาน AHRS**: เปิดใช้เซนเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System AHRS) ภายในเพื่อตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซน่าร์ ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซน่าร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซน่าร์มุมมอง ด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซน่าร์ Panoptix (*การปรับเข็มทิศ*, หน้า 75)

ใช้กับหัวโซน่าร์ LiveScope ที่มีเข็มทิศภายใน

- **มุมมองแผนที่**: ควบคุมว่าหัวโซน่าร์อยู่ในโหมดการติดตั้งด้านล่างหรือด้านหน้า การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้เซนเซอร์ AHRS เพื่อ ระบุแนว
- **โฟกัส**: ปรับมุมมองโซน่าร์เพื่อชดเชยสำหรับความเร็วของเสียงในน้ำ การตั้งค่า อัตโนมัติ ใช้อุณหภูมิของน้ำเพื่อคำนวณ ความเร็วของเสียง
- **เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์**: เรียกคืนการตั้งค่าโซน่าร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

ออโตไพลอต

🛆 คำเตือน

์ คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานีที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ เท่านั้น

้คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถ ในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยง อันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

้เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผืนน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า) นอกจากนี้ ระบบอนุญาตให้ควบคุมเรือเองหากจำเป็นและมีโหมดและรูปลักษณะการควบคุมทิศทางอัตโนมัติในรูปแบบอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถสั่งการและควบคุมออโต ไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Yamaha® ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถควบคุมออโตไพลอตจากชาร์ต พล็อตเตอร์โดยใช้หน้าจอออโตไพลอตและแถบโอเวอร์เลย์ของ Yamaha (*ออโตไพลอต Yamaha,* หน้า 84) สำหรับข้อมูล เกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

การกำหนดค่าออโตไพลอต

ประกาศ

์ เพื่อหลีกเลี่ยงความเสียหายต่อเรือของคุณ ระบบออโตไพลอตควรได้รับการติดตั้งและกำหนดค่าโดยช่างติดตั้งที่มีความรู้โดย เฉพาะเท่านั้น จำเป็นต้องมีความรู้เฉพาะทางเกี่ยวกับการบังคับเลี้ยวทางเรือและระบบไฟฟ้าเพื่อการติดตั้งและกำหนดค่าที เหมาะสม

ระบบออโตไพลอตต้องได้รับการกำหนดค่าเพื่อให้ทำงานกับเรือของคุณได้อย่างถูกต้อง คุณสามารถกำหนดค่าออโตไพลอตได้ โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์บนเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับออโตไพลอต สำหรับคำแนะนำในการกำหนดค่า ให้ไปที่ support.garmin.com และดาวน์โหลดคู่มือการกำหนดค่าสำหรับรุ่นออโตไพลอตของคุณ

การเลือกที่มาทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ

ประกาศ

ี้เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด ให้ใช้เข็มทิศภายในของ CCU ออโตไพลอตสำหรับทิศมุ่งหน้า ใช้เข็มทิศ GPS ของบุคคลที่สาม สามารถทำให้ข้อมูลที่ส่งมาไม่สม่ำเสมอและอาจทำให้เกิดความล่าช้าอย่างมาก ออโตไพลอตต้องการข้อมูลตามช่วงเวลา และ ไม่สามารถใช้ข้อมูลเข็มทิศ GPS บุคคลที่สามสำหรับตำแหน่ง GPS หรือความเร็ว หากใช้งานเข็มทิศ GPS บุคคลที่สาม ออโต ไพลอตจะรายงานสูญเสียข้อมูลการนำทางและที่มาความเร็วเป็นระยะ

หากคุณมีที่มาทิศมุ่งหน้ามากกว่าหนึ่งที่ในเครือข่าย คุณสามารถเลือกที่มาที่คุณต้องการได้ ที่มาสามารถทำงานร่วมกับเข็มทิศ GPS หรือเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าแม่เหล็กได้

- 1 จากหน้าออโตไพลอต ให้เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > แหล่งที่ต้องการ
- 2 เลือกที่มา

หากที่มาทิศมุ่งหน้าที่เลือกใช้งานไม่ได้ หน้าออโตไพลอตจะไม่แสดงข้อมูลใดๆ

การเปิดหน้าจอออโตไพลอต

ี่ก่อนที่คุณจะเปิดหน้าจอออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

เลือก **เรือ > ออโตไพลอต**

หน้าจอออโตไพลอต



| 1 | ทิศมุ่งหน้าจริง |
|---|--|
| 2 | ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง) |
| 3 | ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้) |
| 4 | ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น) |
| 5 | เลี้ยวไปทางกราบเรือซ้าย (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง) |
| 6 | เลี้ยวไปทางกราบเรือขวา (เพื่อ ปรับ ทิศหัวเรือที่ต้องการตามจำนวนที่แสดง) |

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > ขนาดระดับการเลี้ยว
- **2** เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้หางเสือ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่าดหมดพาวเวอร์ > ประหยัดพลังงาน
- 2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้หางเสือและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะจะเบี่ยงเบนมากก่อนที่ออโต ไพลอตจะทำการแก้ไข

คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้หางเสือ

การเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive[™]

🛆 คำเตือน

หากปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive การบังคับเรือด้วยตนเองจะไม่เป็นการหยุดใช้งานระบบออโตไพลอต คุณต้องใช้การ ควบคุมพวงมาลัยเรือหรือชาร์ตพล็อตเตอร์ที่เชื่อมต่อเพื่อหยุดการทำงานของระบบออโตไพลอต

หมายเหตุ: คุณสมบัติ Shadow Drive อาจไม่มีในรุ่นออโตไพลอตบางรุ่น

ถ้าคุณสมบัติ Shadow Drive ถูกปิดใช้งาน คุณต้องเปิดใช้งานอีกครั้ง ก่อนที่คุณจะสามารถบังคับเรือด้วยตนเองเพื่อปิดใช้งาน ระบบออโตไพลอต

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ••• > การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ > การตั้งค่า Shadow Drive
- 2 ถ้า **ถูกปิด** ปรากฏ ให้เลือก Shadow Drive เพื่อเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive

เปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive คุณสามารถทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อปิดใช้งานคุณสมบัติอีกครั้ง

แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในออโตไพลอตบางรุ่น

| Q | 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 Heading Hold 2 10° <1° 30° 10° 1° 1° 1° C < = |
|----|--|
| 1 | สถานะออโตไพลอต |
| 2 | ใช้และเลิกใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้า |
| 3 | เลี้ยวซ้าย |
| 4 | ทิศมุ่งหน้าจริง |
| 5 | ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น) |
| 6 | ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง) |
| 7 | เลี้ยวขวา |
| 8 | ใช้รูปแบบการบังคับเลี้ยวที่ใช้ล่าสุด |
| 9 | ใช้โหมดตามเส้นทาง (สามารถใช้ได้เมื่อออโตไพลอตกำลังอยู่ในสถานะสแตนด์บาย และนำทางโดยใช้ นำทาง เส้น- ทางไปยัง หรือ นำทางอัตโนมัติ) |
| 10 | เปิดหน้าจอและเมนูออโตไพลอตทั้งหมด |

การใช้ออโตไพลอต

เมื่อคุณใช้ออโตไพลอต ออโตไพลอตจะควบคุมพวงมาลัยเรือและบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอ เลือก **เปิดใช้งาน**

ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจอออโตไพลอต

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยพวงมาลัยเรือ

หมายเหตุ: คุณต้องเปิดใช้งานคุณสมบัติ Shadow Drive ก่อนที่คุณจะสามารถปรับทิศมุ่งหน้าโดยใช้พวงมาลัยเรือในขณะที่ออ โตไพลอตถูกใช้อยู่

เมื่อใช้ออโตไพลอต ให้ควบคุมเรือด้วยตนเองโดยใช้พวงมาลัยเรือ

Shadow Drive และ 🕭 ที่ด้านบนของหน้าจอทิศมุ่งหน้าจะเป็นสีเหลือง และคุณจะควบคุมการบังคับเลี้ยวทั้งหมดโดยใช้ พวงมาลัยเรือ

เมื่อคุณปล่อยพวงมาลัยเรือและรักษาทิศมุ่งหน้าสองสามวินาที ระบบออโตไพลอตจะเริ่มการรักษาทิศมุ่งหน้าต่อที่ทิศมุ่งหน้า ใหม่

การปรับทิศมุ่งหน้าด้วยออโตไพลอตในโหมดควบคุมพวงมาลัยเป็นขั้น

- 1 ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า (*การใช้ออโตไพลอต*, หน้า 80)
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือก <1° หรือ 1°> เพื่อเริ่มเลี้ยว 1° หนึ่งครั้ง
 - เลือก <<10° หรือ 10°>> เพื่อเริ่มเลี้ยว 10° หนึ่งครั้ง
 - กดค้าง <1° หรือ 1°> เพื่อเริ่มเลี้ยวแบบควบคุมอัตรา เรือจะยังเลี้ยวจนกว่าคุณจะปล่อยปุ่ม
 - กดค้าง <<10° หรือ 10°>> เพื่อเริ่มการเลี้ยวจนถึง 10°

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

🛆 คำเตือน

์ คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมั่นใจว่าไม่มี สิ่งกีดขวางในน้ำ

้ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับ และการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

้คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศมุ่งหน้าใหม่

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > กลับรถ
- 2 เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

้คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่ระบุ

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

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

้คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่ง หน้าปัจจุบันของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > ซิกแซ็ก
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก **แอมปลิจูด** และเลือกองศา
- **3** หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงเวลา** และเลือกระยะเวลา
- 4 เลือก ใช้ชิกแซ็ก

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

้คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้น รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณ์ Man Overboard

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > การเลี้ยวกลับเข้าเข็มเดิม
- 2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การขับตามรูปแบบวงโคจร

้คุณสามารถใช้รูปแบบวงโคจรเพื่อบังคับเรือในทิศทางวงกลมต่อเนื่องรอบๆ เวย์พอยท์ที่ใช้งาน ขนาดของรอบถูกกำหนดโดย ระยะทางของคุณจากเวย์พอยท์ที่ใช้งานเมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบวงโคจร

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือกไอคอน ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > วงโคจร
- 2 เลือก เข้าสู่ทางซ้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถใช้รูปแบบใบโคลเวอร์เพื่อบังคับเรือผ่านเวย์พอยท์ที่ใช้งานซ้ำๆ เมื่อคุณเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์ ระบบออโต ไพลอตจะขับเรือไปทางเวย์พอยท์ที่ใช้งานและเริ่มต้นรูปแบบใบโคลเวอร์

คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างเวย์พอยท์และตำแหน่งที่ระบบออโตไพลอตจะเลี้ยวเรือเพื่อขับผ่าน เวย์พอยท์ อีกครั้ง การตั้ง ค่าเริ่มต้นจะเลี้ยวเรือที่ระยะทาง 1000 ฟุต (300 ม.) จากเวย์พอยท์ที่ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือกไอคอน ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > Cloverleaf
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก ยาวและเลือกระยะทาง
- 3 เลือก เข้าสู่ทางช้ายเรือ หรือ เข้าสู่ทางขวาเรือ

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบการค้นหา

คุณสามารถใช้รูปแบบการค้นหาเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมที่ขยายออกมากขึ้นเรื่อยๆ จากเวย์พอยท์ที่ใช้งาน ซึ่งทำให้เกิดรูป แบบเกลียว เมื่อคุณเริ่มรูปแบบการค้นหา ออโตไพลอตจะขับเรือเป็นวงกลมวนรอบเวย์พอยท์ที่ใช้งานในทันที แล้วขยายออก เรื่อยๆ เมื่อวนครบแต่ละรอบ

้คุณสามารถปรับระยะทางระหว่างวงกลมแต่ละวงในเกลียวได้ ระยะทางเริ่มต้นระหว่างวงกลมคือ 50 ฟุต (20 ม.)

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือกไอคอน ••• > รูปแบบการหมุนพังงา > ค้นหา
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก พื้นที่ค้นหา และเลือกระยะทาง
- 3 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยว

- การบังคับเรือด้วยตนเอง
 หมายเหตุ: คุณสมบัติ Shadow Drive ต้องเปิดใช้งานเพื่อยกเลิกรูปแบบการบังคับเลี้ยวโดยการบังคับเรือด้วยตนเอง
- 🔹 เลือก 🗲 หรือ 🕻 เพื่อยกเลิกรูปแบบโดยใช้โหมดควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น
- เลือก Standby

การปรับการตอบสนองของออโตไพลอต

การตั้งค่า การตอบสนอง ทำให้คุณสามารถปรับการตอบสนองของออโตไพลอตให้เหมาะกับสภาพทะเลและลมที่แตกต่างกัน สำหรับการกำหนดค่าออโตไพลอตขั้นสูง โปรดดูคู่มือการกำหนดค่าที่มาพร้อมกับระบบออโตไพลอตของคุณ

- 1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก ••• > การตอบสนอง
- 2 ปรับการตอบสนองของหางเสือ

หากคุณต้องการให้หางเสือตอบสนองได้ดีขึ้นและเคลื่อนที่เร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากหางเสือตอบสนองมากเกินไปและเคลื่อนที เร็วเกินไป ให้ลดค่าลง

การเปิดใช้งานการควบคุมออโตไพลอตบนนาฬิกา Garmin

้คุณสามารถควบคุมออโตไพลอต Garmin ด้วยนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้ ไปที่ garmin.com สำหรับรายการนาฬิกา Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้

หมายเหตุ: การแจ้งเตือนอัจฉริยะจะใช้บนนาฬิกาไม่ได้เมื่อเปิดใช้งานรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต

- 1 เลือก <mark>การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอพ Connect IQ™ > การควบคุมออโตไพลอต > เปิดใช้งาน > การเชื่อมต่อใหม่</mark>
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การปรับแต่งการดำเนินการของปุ่มออโตไพลอต

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการดำเนินการของปุ่มออโตไพลอต คุณต้องติดตั้งและกำหนดค่าออโตไพลอต Garmin ที่ใช้ร่วมกัน ได้

คุณสามารถเลือกการดำเนินการออโตไพลอตที่นาฬิกา Garmin จะดำเนินการได้สูงสุดสามรายการ

หมายเหตุ: การดำเนินการออโตไพลอตที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับออโตไพลอตที่ติดตั้ง

- 1 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > แอพ Connect IQ™ > การควบคุมออโตไพลอต > การดำเนิน การของปุ่ม
- **2** เลือกปุ่ม
- **3** เลือกการดำเนินการ

รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor™

\land คำเตือน

้คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถ ในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยง อันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

้คุณสามารถเชื่อมต่อรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเพื่อควบคุมระบบออโตไพลอต Reactor ที่สามารถทำงานร่วมกันได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้งานรีโมท โปรดดูคำแนะนำรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor ที่ garmin.com

การจับคู่รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor กับชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เลือก ••• > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทออโตไพลอต
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก เปิดใช้งาน
- 3 เลือก การเชื่อมต่อใหม่
- 4 บนรีโมทคอนโทรล ให้เลือก โ≡ > Pair with MFD ชาร์ตพล็อตเตอร์จะส่งเสียงและแสดงข้อความยืนยัน
- 5 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **ใช่** เพื่อทำกระบวนการจับคู่ให้เสร็จสิ้น

การเปลี่ยนคุณสมบัติของปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor

้คุณสามารถเปลี่ยนรูปแบบหรือการดำเนินการที่ถูกกำหนดไว้ในปุ่มดำเนินการของรีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor ได้

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทไร้สาย > รีโมทออโตไพลอต > การดำเนินการของปุ่ม
- 2 เลือกปุ่มดำเนินการที่ต้องการเปลี่ยน
- 3 เลือกรูปแบบหรือการดำเนินการเพื่อกำหนดลงในปุ่มดำเนินการ

การอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor

้คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์รีโมทคอนโทรลออโตไพลอต Reactor โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ไปที่ garmin.com/software/autopilot_remote_control และเลือก ซอฟต์แวร์
- 3 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 4 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 5 เลือก **ดาวน์โหลด**
- 6 เลือกตำแหน่ง และเลือก บันทึก
- 7 ดับเบิลคลิกไฟล์ที่ดาวน์โหลด
- 8 เลือก **ถัดไป**
- 9 เลือกไดรฟ์ที่เป็นของการ์ดหน่วยความจำ แล้วเลือก ถัดไป > เสร็จสิ้น
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงไปในช่องเสียบการ์ด

11 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > รีโมทออโตไพลอต > อัปเดตซอฟต์แวร์

ออโตไพลอต Yamaha

🛆 คำเตือน

์คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานีที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ คันเร่งและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือ เท่านั้น

้คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถ ในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยง อันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผืนน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

้ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า)

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถดูข้อมูลออโตไพลอตโดยใช้หน้า จอออโตไพลอตและแถบโอเวอร์เลย์ของ Yamaha สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Yamaha ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ติดต่อ ตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณ

หน้าจอออโตไพลอต Yamaha



| (1) | ทิศมุ่งหน้าจริง |
|-----|---|
| 2 | ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง) |

ตั้งค่าออโตไพลอต Yamaha

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก ••• > การตั้งค่าออโตไพลอต

ชุดรูปแบบ: ช่วยให้คุณเลือกรูปแบบออโตไพลอตได้

ทิศทาง: ตั้งทิศทางกราบซ้ายหรือกราบขวาสำหรับรูปแบบ

พื้นที่: ตั้งค่าการเว้นระยะสำหรับรูปแบบ

ยาว: ตั้งค่าความยาวของรูปแบบ

แอมปลิจูด: ตั้งค่ามุมสำหรับรูปแบบซิกแซก

รัศมีเริ่มต้น: ตั้งค่ารัศมีสำหรับรูปแบบเกลียว

โหมดจุดเส้นทางสุดท้าย: ตั้งค่าโหมดสำหรับออโตไพลอตเมื่อถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ตัวเลือก FishPoint® จะรักษาตำแหน่ง แต่ไม่รักษาทิศมุ่งหน้า ตัวเลือก DriftPoint® จะทำให้เรือสามารถลอยไปตามลมหรือกระแสน้ำในขณะที่ยังคงรักษาทิศมุ่ง หน้าตามที่เลือกไว้ได้ แต่จะไม่รักษาตำแหน่งไว้ ตัวเลือก StayPoint® จะรักษาตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า ตัวเลือก การลด ความเร็ว จะหยุดเครื่องยนต์ แต่ไม่รักษาตำแหน่งหรือทิศมุ่งหน้าไว้ ตัวเลือก ไม่ลดความเร็ว จะไม่หยุดเครื่องยนต์

ค่าชดเชยการคงเส้นทาง: ตั้งค่าระยะทางเพื่อนำทางคู่ขนานกับเส้นทาง

หมายเหตุ: คุณสามารถ ดูข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับการทำงานของจอยสติ๊กและระบบออโตไพลอต Yamaha ได้ใน *คู่มือฉบับ ย่อ* ที่ให้มาพร้อมกับชุดจอยสติ๊ก/ออโตไพลอตล่าสุด

แถบโอเวอร์เลย์ออโตไพลอต Yamaha



แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force®

\land คำเตือน

้อย่าเดินเครื่องมอเตอร์ในขณะที่ใบพัดไม่ได้อยู่ใต้น้ำ การสัมผัสกับใบพัดที่กำลังหมุนอยู่อาจก่อให้เกิดการบาดเจ็บร้ายแรงได้ อย่าใช้มอเตอร์ในบริเวณที่คุณหรือบุคคลอื่นในน้ำอาจสัมผัสโดนใบพัดที่กำลังหมุนอยู่

ถอดมอเตอร์ออกจากแบตเตอรี่ทุกครั้งก่อนทำความสะอาดหรือทำการบำรุงรักษาใบพัดเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บ

์คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติออโตไพลอตของทรอลิ่งมอเตอร์คือ เครื่องมือที่ช่วยเพิ่มขีดความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่าง ปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผืนน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

<u> 1 ข้อควรระวัง</u>

ขณะที่ใช้คุณสมบัติออโตไพลอต ให้เตรียมพร้อมที่จะหยุด เร่งขึ้น หรือเลี้ยวอย่างกะทันหัน เมื่อจะเก็บหรือจะใช้งานมอเตอร์ ให้ตระหนักถึงพื้นผิวที่ลื่นรอบมอเตอร์ การลื่นไถลขณะกำลังเก็บหรือใช้งานมอเตอร์อาจส่งผล ให้เกิดการบาดเจ็บได้

้คุณสามารถเชื่อมต่อทรอลิ่งมอเตอร์ Force เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อดูและควบคุมมอเตอร์โดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

กำลังเชื่อมต่อกับทรอลิ่งมอเตอร์

้คุณสามารถเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์แบบไร้สายเข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Garmin Force ที่ใช้ร่วมกันได้บนเรือของคุณเพื่อ ควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เปิดใช้งานเครือข่าย Wi-Fi บนชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่าย* Wi-Fi, หน้า 12)
- 3 หากมีชาร์ตพล็อตเตอร์หลายตัวเชื่อมต่อกับ Garmin Marine Network โปรดตรวจสอบว่าชาร์ตพล็อตเตอร์นี้เป็นโฮสต์ของ เครือข่าย Wi-Fi (*การเปลี่ยน Wi-Fi โฮสต์*, หน้า 13)
- 4 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > อุปกรณ์ไร้สาย > ทรอลิ่งมอเตอร์ของ Garmin
- 5 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์ ให้กด 🕁 สามครั้งเพื่อเข้าสู่โหมดจับคู่

🛱 บนแผงจอแสดงผลทรอลิ่งมอเตอร์จะเป็นสีน้ำเงินทึบในขณะค้นหาการเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ และจะเปลี่ยนเป็นสี เขียวเมื่อการเชื่อมต่อสำเร็จ

้หลังจากที่ชาร์ตพล็อตเตอร์และทรอลิ่งมอเตอร์เชื่อมต่อสำเร็จแล้ว ให้เปิดใช้แถบโอเวอร์เลย์ของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อควบคุม มอเตอร์ (*การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ*, หน้า 86)

การเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอ

หลังจากที่คุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์เข้ากับทรอลิ่งมอเตอร์ Force แล้ว คุณต้องเพิ่มแถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์เข้ากับหน้า จอเพื่อควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

- 1 เปิดหน้าจอที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - จากหน้ารวมหรือแผนผัง SmartMode ให้เลือก ••• > แก้ไข > โอเวอร์เลย์
 - จากเต็มหน้าจอ ให้เลือก ••• > แก้ไขโอเวอร์เลย์
- **3** เลือก**แถบบนสุด**หรือ**แถบล่างสุด**
- **4** เลือก**แถบทรอลิ่งมอเตอร์**

ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อเพิ่มการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ในหน้าจอทั้งหมดที่คุณต้องการควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์

แถบควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ช่วยให้คุณสามารถควบคุมทรอลิ่งมอเตอร์ Force และดูสถานะของมอเตอร์ เลือกรายการเพื่อใช้ ปุ่มจะสว่างขึ้นเมื่อถูกเลือก เลือกรายการอีกครั้งเพื่อเลิกใช้



| - + | สถานะแบตเตอรี่ของทรอลิ่งมอเตอร์ |
|-----------|---|
| _ | เปิดและปิดใบพัด |
| — | ลดความเร็ว |
| 1 | มาตรวัดความเร็ว |
| + | เพิ่มความเร็ว |
| <u>َ</u> | เปิดใช้งานการควบคุมการล่องเรือที่ความเร็วเหนือพื้น (SOG) ปัจจุบัน |
| ΞŒ | ใช้ใบพัดด้วยความเร็วสูงสุด |
| 2 | สถานะทรอลิ่งมอเตอร์ |
| \$ | เปิดใช้งานล็อคสมอ ซึ่งใช้ทรอลิ่งมอเตอร์ในการรักษาตำแหน่งของคุณ |
| | บังคับเลี้ยวทรอลิ่งมอเตอร์ เมื่อล็อคสมออยู่ ให้เลื่อนตำแหน่งตัวล็อคไปข้างหน้าถอยหลังซ้ายหรือขวา |
| * | เปิดใช้งานการรักษาทิศมุ่งหน้า (ตั้งค่าและรักษาทิศมุ่งหน้าปัจจุบัน) เมื่อทรอลิ่งมอเตอร์อยู่ในการรักษาทิศมุ่งหน้า แถบออโตไพลอตจะปรากฏขึ้นในแถบทรอลิ่งมอเตอร์ |
| | เปิดการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์ |

การตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์

จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ เลือก 💻

- **ปรับเทียบ**: ปรับเข็มทิศของทรอลิ่งมอเตอร์ (*การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์*, หน้า 88) และตั้งค่าชดเชยหัวเรือของทรอลิ่ งมอเตอร์ (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 89)
- **เกนสมอ**: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่ออยู่ในโหมดล็อคสมอ หากคุณต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และเคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า
- **การนำทางที่ได้**: ตั้งค่าการตอบสนองของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อนำทาง หากคุณต้องการให้ทรอลิ่งมอเตอร์ตอบสนองมากขึ้น และ เคลื่อนไหวเร็วขึ้น ให้เพิ่มค่า หากมอเตอร์เคลื่อนไหวมากเกินไป ให้ลดค่า
- **โหมดรักษาทิศมุ่งหน้า**: ตั้งค่าโหมดรักษาทิศมุ่งหน้า ตัวเลือกจัดแนวเรือจะพยายามรักษาให้เรือมุ่งหน้าไปในทิศทางเดียวกัน โดยไม่สนกระแสน้ำ ตัวเลือกนำทางจะพยายามนำทางเป็นเส้นตรงในทิศทางที่ร้องขอ
- **โหมดถึงที่หมาย**: ตั้งค่าลักษณะการทำงานของทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าล็อคสมอ ทรอลิ่งม อเตอร์จะอยู่ในตำแหน่งที่ใช้คุณสมบัติล็อคสมอเมื่อเรือถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง ด้วยการตั้งค่าทำเอง ใบพัดจะดับลงเมื่อเรือ ถึงจุดสิ้นสุดของเส้นทาง

🛆 ข้อควรระวัง

์คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ เมื่อใช้การตั้งค่าทำเองสำหรับตัวเลือกโหมดถึงที่หมาย คุณต้อง พร้อมที่จะควบคุมเรือ

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: เปิดทรอลิ่งมอเตอร์เมื่อคุณจ่ายไฟไปยังระบบ

- **ด้านที่เก็บใบพัด**: ตั้งค่าด้านของทรอลิ่งมอเตอร์ที่ใบพัดหมุนในขณะเก็บทรอลิ่งมอเตอร์ ซึ่งจะเป็นประโยชน์เมื่อคุณจัดเก็บราย การอื่นๆ ใกล้กับใบพัดที่เก็บไว้
- **ปุ่มลัด**: เปิดใช้งานปุ่มลัดบนรีโมทคอนโทรลของทรอลิ่งมอเตอร์เพื่อทำงานร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์นี้โดยเฉพาะ ปุ่มจะทำงาน ร่วมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ครั้งละหนึ่งตัวเท่านั้น

ใช้ค่าเริ่มต้น: รีเซ็ตการตั้งค่าทรอลิ่งมอเตอร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การกำหนดทางลัดให้กับปุ่มลัดของรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์

้คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัดบนรีโมทคอนโทรลทรอลิ่งมอเตอร์ คุณสามารถสร้าง ทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซน่าร์และแผนที่

หมายเหตุ: หากคุณมีชาร์ตพล็อตเตอร์มากกว่าหนึ่งตัวในเครือข่าย คุณสามารถตั้งปุ่มลัดได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์เพียงหนึ่งตัว เท่านั้น

- 1 เปิดหน้าจอ
- 2 กดปุ่มลัดค้างไว้

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหมวดหมู่ ปักหมุดแล้ว พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

การปรับเทียบเข็มทิศทรอลิ่งมอเตอร์

คุณต้องปรับตั้งเข็มทิศในทรอลิ่งมอเตอร์ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติของออโตไพลอตได้

- 1 เดินเรือไปยังพื้นที่เปิดของน้ำนิ่ง
- 2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก => ปรับเทียบ > การปรับตั้งค่าเข็มทิศ
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

ทรอลิ่งมอเตอร์อาจไม่อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือของคุณ ขึ้นอยู่กับมุมในการติดตั้ง เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณ ควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

1 ปรับมุมของทรอลิ่งมอเตอร์ (1) เพื่อให้อยู่ในแนวเดียวกับแนวกึ่งกลางของเรือ (2) ของคุณโดยชี้ไปข้างหน้า



2 จากแถบทรอลิ่งมอเตอร์ ให้เลือก 💳 > ปรับเทียบ > ค่าชดเชยหัวเรือ

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ VHF ในเครือข่าย

เมื่อคุณเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้จะเปิดใช้งาน

- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถถ่ายโอนตำแหน่ง GPS ไปยังวิทยุของคุณได้ หากวิทยุของคุณสามารถใช้งานดังกล่าวได้ ข้อมูล ตำแหน่ง GPS จะถูกส่งด้วยการเรียกระบบ DSC
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับข้อมูลเหตุร้ายและตำแหน่งของระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล (DSC) จากวิทยุ
- ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถติดตามตำแหน่งของเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งได้

หากคุณมีวิทยุ Garmin NMEA 2000 VHF ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสมบัติเหล่านี้ได้รับการเปิดใช้งานเช่น กัน

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

้สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับการติดตั้งและการเชื่อมต่อวิทยุ VHF โปรดดูคำแนะนำในการติดตั้งวิทยุ VHF

เปิดใช้งาน DSC

เลือก **การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > DSC**

รายการ DSC

รายการ DSC คือบันทึกการเรียก DSCล่าสุด และที่ติดต่อ DSC อื่นๆ ที่คุณป้อน รายการ DSC สามารถมีรายการย่อยได้ถึง 100 รายการ รายการ DSC แสดงการเรียกล่าสุดจากเรือ หากการเรียกครั้งที่สองได้รับจากเรือลำเดียวกัน การเรียกนี้จะแทนที่การ เรียกครั้งแรกในรายการเรียก

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

้คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

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

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้และวิทยุ VHF ได้รับการเชื่อมต่อโดยใช้ NMEA 0183 หรือ NMEA 2000 ชาร์ตพล็อต เตอร์จะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณ แจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกร่วมกับการเรียกด้วย

📉 จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของ สัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

📉 จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของ สัญญาณแจ้งเหตุร้าย

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก ตรวจสอบ > นำทางไปยัง
- 4 เลือก นำทาง หรือ **เส้นทางไปยัง**

้สัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard ที่เริ่มต้นจากวิทยุ VHF

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

หากคุณยกเลิกสัญญาณแจ้งเหตุร้าย Man-Overboard บนวิทยุ หน้าจอชาร์ตพล็อตเตอร์ที่แจ้งเตือนให้คุณเปิดใช้งานการ นำทางไปยังตำแหน่ง Man-Overboard จะหายไป

การติดตามตำแหน่ง

คุณสามารถเชื่อมต่อวิทยุ VHF กับเครือข่าย NMEA 2000 เดียวกันกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อส่งรายงานตำแหน่งและติดตามเรือ ที่ส่งรายงานตำแหน่ง เรือต้องส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการโทร DSC) เพื่อใช้คุณสมบัตินี้ การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกในรายการ DSC (*รายการ DSC*, หน้า 89)

การดูรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ**
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - 🔹 ในการดูรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก 🕽
 - 🔹 ในดูแผนที่เดินเรือที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก 🗲

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ** > นำทางไปยัง
- 4 เลือก นำทาง หรือ เส้นทางไปยัง

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก ตรวจสอบ > สร้างจุดหักเลี้ยว

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

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

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > แก้ไข > ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทาง ของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่ รายงาน

- 1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ••• > ชั้นแผนที่ > เรือลำอื่นๆ > DSC > ติดตาม DSC
- 2 เลือกจำนวนชั่วโมงที่จะแสดงเรือที่ติดตามบนแผนที่เดินเรือ

้ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือก 4 ชั่วโมง จุดรอยทางทั้งหมดที่เกิดขึ้นมาน้อยกว่าสี่ชั่วโมงจะปรากฏขึ้นสำหรับเรือที่ติดตาม ทั้งหมด

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียก ที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการ ติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งคำขอนี้พร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือก ช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อๆ มาจนกว่าคุณจะเรียกโดยใช้อีกช่องหนึ่ง

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานีที่จะเรียก
- 3 เลือก ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ > ช่องแคบ
- 4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่ได้รับข้อมูลการ เรียก

- 1 เลือก **ข้อมูล > เรือลำอื่นๆ > บัญชีรายการ DSC**
- 2 เลือกเรือหรือสถานีที่จะเรียก
- 3 เลือก **ตรวจสอบ > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- **4** หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องแคบ** และเลือกช่องใหม่
- **5** เลือก **ส่ง**

ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ

6 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS

- 1 จากมุมมองแผนที่เดินเรือหรือแผนที่เดินเรือ 3 มิติ ให้เลือกเป้าหมาย AIS
- 2 เลือก **เรือ AIS > โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
- 3 หากจำเป็น ให้เลือก ช่องแคบ และเลือกช่องใหม่
- **4** เลือก **ส่ง**

ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ

5 บนวิทยุ Garmin VHF ให้ทำการเรียกให้เสร็จสมบูรณ์

ตัววัดและกราฟ

้ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซน่าร์หรือ เซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซน่าร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูตัววัด

- 1 เลือก **เรือ**
- 2 เลือกตัววัด เช่น **เรือ**



3 เลือก < หรือ 🕻 เพื่อดูหน้าตัววัดอื่น หากมี

ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

หากไอคอนสว่างขึ้นบนหน้าตัววัด แสดงว่ามอเตอร์มีปัญหา

| การแจ้งเตือนระดับน้ำมันหรือแรงดันน้ำมันต่ำ |
|--|
| การแจ้งเดือนอุณหภูมิ |
| การแจ้งเดือนแรงดันไฟแบตเตอรี่ |
| การแจ้งเตือนการเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์ |

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด

- **1** เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก ••• > แก้ไขหน้าตัววัด
- 3 เลือกตัววัดที่จะแก้ไข

คำแนะนำ: คุณสามารถแตะค้างตัววัดใดก็ได้ เพื่อเปลี่ยนข้อมูลอย่างรวดเร็ว

- **4** เลือก **แทนที่ข้อมูล**
- 5 เลือกประเภทข้อมูล
- 6 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การปรับแต่งตัววัด

คุณสามารถเพิ่มหน้าตัววัด เปลี่ยนแผนผังของหน้าตัววัด เปลี่ยนวิธีการแสดงผลของตัววัด และเปลี่ยนข้อมูลในตัววัดแต่ละตัว ได้

- **1** เปิดหน้าตัววัด
- 2 เลือก ••• > แก้ไขหน้าตัววัด
- 3 หากจำเป็น ให้เลือกมุมมองตัววัดหรือตัววัดเพื่อแก้ไข
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในตัววัด ให้เลือกตัววัดและเลือก **แทนที่ข้อมูล**
 - ในการเปลี่ยนแผนผังตัววัดในหน้า ให้เลือก **เปลี่ยนเค้าโครง**
 - ในการเพิ่มหน้าลงในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก เพิ่มหน้า
 - ในการลบหน้าออกจากหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก ลบหน้า
 - ในการเปลี่ยนลำดับของหน้าในหน้าตัววัดชุดนี้ ให้เลือก **ย้ายหน้าไปทางซ้าย** หรือ **ย้ายหน้าไปทางขวา**
 - ในการเรียกคืนหน้านี้กลับเป็นมุมมองแบบเดิม ให้เลือก **เรียกคืนมุมมองเริ่มต้น**

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

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

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก เมนูการติดตั้งโซนาร์การเลือกเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์จำนวนเครื่องยนต์ เครื่องยนต์
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เลือกจำนวนเครื่องยนต์
 - เลือก กำหนดค่าอัตโนมัติ เพื่อตรวจหาจำนวนเครื่องยนต์โดยอัตโนมัติ

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

้คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในตัววัดได้ (*การเลือก จำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด*, หน้า 94)

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > การเลือกเครื่องยนต์ > จำนวนเครื่องยนต์
- 2 เลือก เครื่องยนต์แรก
- 3 เลือกเครื่องยนต์ที่จะแสดงในตัววัดแรก
- 4 ทำซ้ำสำหรับแถบเครื่องยนต์ที่เหลือ

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่งยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > เปิด

เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของตัววัดจะปรากฏขึ้น และตัววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับ ประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่งยนต์บางรายการ

- 1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > การเตือนสถานะ > กำหนดเอง
- 2 เลือกการเตือนตัววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

ตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha

เลือก **เรือ** > **YAMAHA** เพื่อดูตัววัดเครื่องยนต์ Yamaha หน้าจอนี้จะแตกต่างกันไปตามเครือข่ายเครื่องยนต์และตัวควบคุมลิ้น ปีกผีเสื้อ

| (| 1) TRIP 0.3 mile TRIP 0.0 h 11:30 Å |
|----|--|
| (| |
| 12 | BOAT STATUS USED 5.4 gal |
| | FLOW 3.0 gph |
| | ECON D.D mpg |
| | |
| 1 | ช่องข้อมูล |
| U | แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล |
| 2 | เวลาบจจุบน แตะค้างไว้เพื่อดูข้อมูลการเดินทาง |
| 3 | เลือกเพื่อเปิดและปิดแถบออโตไพลอต (Helm Master [®] EX) เลือกเพื่อตั้งค่าฟังก์ชันตั้งค่าจุดของปุ่มคันบังคับ (Helm Master) |
| 4 | ข้อมูลระดับถัง แตะที่ถังค้างไว้เพื่อดูข้อมูลเซนเซอร์ระดับถังอย่างละเอียด |
| 5 | ไอคอนสถานะ ความแรงของสัญญาณ GPS (Helm Master) |
| 6 | เลือกเพื่อตั้งค่าจุดตกปลา (Helm Master/Helm Master EX) เลือกเพื่อตั้งค่าความเร็วทรอลิ่ง (Helm Master/Helm Master EX/Mechanical RC/Digital Electronic RC (6X6/6X7)) |
| 7 | ช่องข้อมูล แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูล |
| 8 | ตำแหน่งเกียร์ |
| 9 | เครื่องวัดความเร็วและมุมทริม แตะค้างไว้เพื่อเปลี่ยนพื้นหลัง |
| 10 | ข้อมูลเครื่องยนต์ แตะค้างไว้เพื่อแทนที่ข้อมูลและเปลี่ยนลักษณะของตัววัด |

ไอคอนสภาพเครื่องยนต์

ไอคอนสีส้มระบุสภาพเครื่องยนต์

| | ระบบความปลอดภัย Yamaha เปิดอยู่ |
|---------|---|
| 9 | เครื่องยนต์อยู่ภายใต้การควบคุมการซิงโครไนซ์ |
| SE € | เครื่องยนต์กำลังอุ่นเครื่อง |

ไอคอนการเตือนเครื่องยนต์

ไอคอนสีแดงระบุความผิดปกติของเครื่องยนต์

| | ประกาศ |
|-------------|---|
| ปรึกษาต่ | กัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณหากไม่สามารถระบุและแก้ปัญหาได้ |
| • | แรงดันน้ำหล่อเย็นต่ำ |
| л | แรงดันน้ำมันต่ำ ดับเครื่องยนต์ ตรวจสอบระดับน้ำมันเครื่อง และเพิ่มน้ำมันหากจำเป็น |
| *(•)* | ประกาศ |
| | ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง |
| L | เครื่องยนต์ความร้อนสูงเกินไป ดับเครื่องยนต์ทันที ตรวจสอบทางเข้าน้ำหล่อเย็น และแก้ไขหากอุดตัน |
| ≈E≈ | ประกาศ |
| | ห้ามใช้เครื่องยนต์ต่อหากไฟนี้ติดอยู่ เพราะอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายร้ายแรง |
| | แรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ต่ำ ตรวจสอบแบตเตอรี่และการเชื่อมต่อเชื่อมต่อ และขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ที่หลวมทั้งหมดให้แน่น |
| - + | กลับไปยังท่าเรือโดยเร็วหากการขันการเชื่อมต่อแบตเตอรี่ให้แน่นไม่เพิ่มแรงดันไฟฟ้าแบตเตอรี่ ปรึกษาตัวแทน- จำหน่าย Yamaha ของคุณทันที |
| | หมายเหตุ: ห้ามดับเครื่องยนต์เมื่อการเตือนนี้เปิดอยู่ หากคุณทำเช่นนั้น คุณอาจไม่สามารถสตาร์ทเครื่องยนต์อีกครั้ง- ได้ |
| Ŧ | น้ำในเชื้อเพลิง น้ำถูกเก็บรวบรวมไว้ในกรองเชื้อเพลิง (อุปกรณ์แยกเชื้อเพลิง) ดับเครื่องยนต์ทันทีและปรึกษาคู่มือเครื่องยนต์ในการระบายน้ำออกจากกรองเชื้อเพลิง หมายเหตุ: น้ำมันเบนซินที่ผสมกับน้ำอาจทำให้เครื่องยนต์เกิดความเสียหายได้ |
| ٣ | การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์/การซ่อมบำรุง ปรึกษาตัวแทนจำหน่าย Yamaha ของคุณทันที การเตือนตรวจสอบเครื่องยนต์ยังปรากฏขึ้นเมื่อผ่านไปมากกว่า 100 ชั่วโมงทำงานนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้า |
| \triangle | การแจ้งการเตือนของเครื่องยนต์ (Helm Master) |
| = -2, | ปัญหาไอเสียของเครื่องยนต์ |

การตั้งค่าตัววัด

การกำหนดค่าจำนวนเครื่องยนต์

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก ••• > จำนวนเครื่องยนต์
- 2 เลือกจำนวนเครื่องยนต์

การกำหนดค่าเซนเซอร์ระดับถัง

- 1 จากหน้าจอตัววัด ให้เลือก ••• > ค่าที่ตั้งส่วงหน้าของถัง
- 2 เลือกเซนเซอร์ระดับถังที่จะกำหนดค่า
- 3 เลือก ชื่อ ป้อนชื่อ และเลือก เสร็จสิ้น.
- 4 เลือก **ประเภท** และเลือกประเภทของเซนเซอร์
- 5 เลือก **รูปแบบ** และเลือกสไตล์ของเซนเซอร์
- 6 เลือก ความจุถัง ป้อนความจุของถัง และเลือก เสร็จสิ้น
- 7 เลือก การปรับตั้งค่าและทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อปรับระดับถัง หากคุณไม่ปรับระดับถัง ระบบจะใช้การตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับระดับถัง

การเปลี่ยนข้อมูลที่แสดง

- 1 จากหน้าจอข้อมูล ให้แตะรายการที่ปรับแต่งได้ค้างไว้
- 2 เลือกประเภทข้อมูล
- 3 เลือกข้อมูลที่ต้องการแสดง

การตั้งค่าข้อมูลเครื่องยนต์ Yamaha

ประกาศ

์ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ตั้งค่าอย่างถูกต้อง หากไม่ หน้าจอเครื่องยนต์จะไม่แสดงข้อมูลที่ถูกต้อง

จากหน้าจอเครื่องยนต์ Yamaha ให้เลือก •••

การเดินทาง: แสดงข้อมูลเกี่ยวกับการเดินทางของคุณ เช่น ระยะทางและชั่วโมง และให้คุณสามารถรีเซ็ตค่าเหล่านี้ได้

- **คำเตือนการบำรุงรักษา**: แสดงข้อมูลการซ่อมบำรุง ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าช่วงเวลาการซ่อมบำรุง และทำให้คุณสามารถ รีเซ็ตเวลาที่ผ่านไปนับตั้งแต่การซ่อมบำรุงก่อนหน้า
- **ค่าที่ตั้งล่วงหน้าของถัง**: ตั้งค่าชื่อถัง ประเภทของเหลว สไตล์เซนเซอร์ และความจุถัง และปรับเซนเซอร์
- **ระบบช่วยทริม**: เปิดหรือปิดคุณสมบัติสนับสนุนการทริม ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิตอล (DEC)
- **แรงเสียดทานบังคับเลี้ยว**: ตั้งค่าแรงเสียดทานบนพวงมาลัย แรงเสียดทานจะปรับโดยอัตโนมัติตามความเร็วเครื่องยนต์ ใช้ได้ ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุมเครื่องยนต์ดิจิตอล (DEC)
- **ล็อค-ทู-ล็อค**: ตั้งค่าจำนวนครั้งที่สามารถหมุนพวงมาลัยระหว่างล็อค กราบซ้ายสุด และกราบขวาสุดได้
- **การคว[ั]บคุมความเร็ว**: ตั้งค่าที่มาความเร็วเป็น GPS หรือ RPM การใช้ GPS เป็น ที่มาความเร็ว จะใช้ได้เฉพาะกับระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งออโตไพลอตหรือคันบังคับเท่านั้น GPS ไม่พร้อมใช้งานในระบบ Helm Master
- **การตั้งค่าออโตไพลอต**: กำหนดค่าการตั้งค่าออโตไพลอตYamaha มีในระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งออโตไพลอต สำหรับ ข้อมูลออโตไพลอต Garmin ให้ดูที่ (*ออโตไพลอต*, หน้า 77)
- **คันบังคับและตั้งค่าจุด**: ตั้งแรงผลักของคันบังคับ มุมทริมและค่าที่ตั้งล่วงหน้า การปรับระยะทาง และการตั้งค่าจุดปลา ใช้ได้ใน ระบบ Helm Master และระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งคันบังคับ
- **ค่าระบบช่วยทริมที่ตั้งไว้ล่วงหน้า**: ตั้งค่าค่าระบบช่วยทริมที่ตั้งล่วงหน้า ใช้ได้ในระบบ Helm Master ที่ติดตั้งระบบควบคุม เครื่องยนต์ดิจิตอล (DEC)
- **ค่าชดเชยการไหลของเชื้อเพลิง**: ตั้งค่าชดเชยสำหรับข้อมูลการไหลของเชื้อเพลิง
- ้ตัวตั้งเวลาปิด: ปิดระบบหนึ่งชั่วโมงหลังจากดับเครื่องยนต์
- **การจัดการแบตเตอรี่**: กำหนดค่าระบบจัดการแบตเตอรี่ เช่น การตั้งค่าชนิดและความจุของแบตเตอรี่ และแสดงสถานะแบตเตอรี่ ด้วย ใช้ได้ในระบบ Helm Master EX ที่ติดตั้งระบบจัดการแบตเตอรี่ (BMS)
- การปรับตั้งค่า: ปรับเทียบคุณสมบัติต่างๆ เช่น การตั้งค่าศูนย์ทริม และเข็มทิศ
- **รีเซ็ต**: รีเซ็ตข้อมูลเครื่องยนต์และเกตเวย์

ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้จะพร้อมใช้งาน^{ี้}เมื่อเชื่อมต่อเกตเวย์ Mercury SmartCraft Connect เท่านั้น ข้อมูลที่มีแตกต่างกันไป ตามเครือข่ายเครื่องยนต์และอาจรวมถึง RPM จำนวนชั่วโมงของเครื่องยนต์ แรงดันน้ำหล่อเย็น แรงดันน้ำมัน และข้อมูลอื่นๆ เลือก **เรือ > Mercury** เพื่อดู Mercury ตัววัดเครื่องยนต์



| 1 | แรงดันไฟฟ้าเครื่องยนต์หรือมุมการบังคับเลี้ยว Mercury ¹ |
|---|---|
| 2 | สถานะเรือ |
| 3 | ความเร็วเรือ |
| 4 | เชื้อเพลิง |
| 5 | เกียร์ |
| 6 | ความเร็วเครื่องยนต์ |
| 7 | ทริมแท็บ |
| 8 | ทริมเครื่องยนต์ |

คำแนะนำ: ในการดูรายละเอียดเครื่องยนต์ ให้เลือก **เรือ > Mercury > ••• > จำนวนเครื่องยนต์**.

^{้&}lt;sup>1</sup>อาจจะแสดงมุมการบังคับเลี้ยว Mercury บนหน้าจอขึ้นอยู่กับรุ่นเครื่องยนต์และการกำหนดค่า และตำแหน่งบนหน้าจออาจต่างกันไป

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

\land ข้อควรระวัง

์ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

้ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือน ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

้คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > เชื้อเพลิงบนเรือทั้งหมด > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก เสร็จสิ้น

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์การไหลของน้ำมัน คุณต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิง ตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ หากคุณกำลังใช้เซนเซอร์ถังน้ำมัน ระดับน้ำมันจะถูกปรับโดย อัตโนมัติตามข้อมูลเซนเซอร์ระดับถัง และไม่จำเป็นต้องซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงด้วยตนเอง (*การตั้งค่าน้ำมัน*, หน้า 125)

- 1 เลือก **เรือ**
- 2 เลือก เครื่องยนต์ หรือ น้ำมันเชื้อเพลิง
- **3** เลือก ••∙
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมทุกถังให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็น ความจุสูงสุด
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันใส่□เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อ เพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก **เรือ > ลม**

การกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือ

้คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

- 1 การตัววัดลม ให้เลือก ••• > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 ในหน้าต่างด้านซ้าย ให้เลือก **ตัววัดลมแล่นเรือ**
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการแสดงมุมการพัดของลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก เข็ม และเลือกตัวเลือก
 - ในการแสดงความเร็วลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ความเร็วลม** และเลือกตัวเลือก

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุว่าข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือ ความเร็ว GPS

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก ••• > แก้ไขหน้าตัววัด
- 2 จากหน้าต่างซ้าย ให้เลือก มาตรวัดจากเข็มทิศ
- **3** เลือก **การแสดงความเร็ว** แล้วเลือกตัวเลือก:
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก น้ำ
 - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจาก เซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

- 1 จากตัววัดลม ให้เลือก ••• > **แก้ไขหน้าตัววัด**
- 2 จากหน้าต่างซ้าย ให้เลือก มาตรวัดจากเข็มทิศ
- **3** เลือก **ที่มาทิศมุ่งหน้า** แล้วเลือกตัวเลือก:
 - ในการใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า ให้เลือก **แม่เหล็ก**
 - ในการใช้ข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่คำนวณโดยใช้ GPS ให้เลือก **GPS**

้**หมายเหตุ:** เมื่อแล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่สำหรับทั้งสเกลต้านลมและสเกลตามทิศทางลม

- 1 การตัววัดลม ให้เลือก ••• > แก้ไขหน้าตัววัด
- 2 ในหน้าต่างด้านซ้าย ให้เลือก **มาตรวัดจากเข็มทิศ** หรือ **ตัววัดลมแล่นเรือ**
- 3 เลือก แทนที่ข้อมูล > การแล่นใบ > ตัววัดทวนลม

มาตรวัดจากเข็มทิศ หรือ ตัววัดลมแล่นเรือ ถูกแทนที่ด้วย ตัววัดทวนลม

- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ในทิศต้านลม ให้เลือก เปลี่ยนเสกลสูงขึ้น และตั้ง ค่ามุมองศาลม
 - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ตามทิศทางลม ให้เลือก เปลี่ยนสเกลต่ำลง และตั้ง ค่ามุมองศาลม
 - ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

การดูตัววัดการเดินทาง

้ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางใน ปัจจุบันของคุณ

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

- 1 เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > การเดินทาง**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตการเดินทาง**
 - ในการตั้งค่าค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุด**
 - ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซทมาตรวัดระยะ**
 - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก รีเซตทั้งหมด

การดูกราฟ

ี่ก่อนที่คุณจะสามารถดูกราฟการเปลี่ยนแปลงสภาพแวดล้อมต่างๆ เช่น อุณหภูมิ ความลึก และลม คุณต้องมีหัวโซน่าร์หรือ เซนเซอร์ที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย

เลือก **ข้อมูล > การเดินทางและกราฟ > กราฟ**

คำแนะนำ: คุณสามารถกราฟอื่นที่มีได้โดยเลือก เปลี่ยนกราฟ และเลือกกราฟใหม่
การตั้งค่าช่วงกราฟและสเกลเวลา

้คุณสามารถระบุจำนวนเวลาและช่วงข้อมูลเซนเซอร์ที่ปรากฏในกราฟความลึก ลม และอุณหภูมิน้ำ

- 1 จากกราฟ ให้เลือก **ตั้งค่ากราฟ**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการตั้งค่าสเกลเวลาที่ใช้ เลือก ช่วงเวลา การตั้งค่าเริ่มต้นคือ 10 นาที การเพิ่มสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณสามารถดูรูป แบบข้อมูลตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาได้ยาวนานยิ่งขึ้น การลดสเกลเวลาที่ใช้ช่วยให้คุณสามารถดูรายละเอียดเพิ่มเติม ตลอดช่วงเวลาที่ผ่านมาไม่นานได้
 - ในการตั้งค่าสเกลของกราฟ เลือก ขนาด การเพิ่มสเกลช่วยให้คุณสามารถดูรูปแบบข้อมูลในค่าที่อ่านได้มากขึ้น การลด สเกลช่วยให้คุณสามารถดูรายละเอียดเพิ่มเติมในรูปแบบข้อมูลได้มากขึ้น

การปิดการใช้งานตัวกรองกราฟ

ตัวกรองกราฟความเร็วลมและมุมลมจะปรับข้อมูลเซนเซอร์ให้เรียบก่อนที่จะแสดงบนกราฟ การตั้งค่าเริ่มต้นเป็น เปิด คุณ สามารถปิดการใช้งานตัวกรอง

- 1 จากกราฟ ให้เลือก **ตั้งค่ากราฟ**
- 2 เลือก**ตัวกรอง > ปิด**.

การสลับสายแบบดิจิตอล

คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตรวจสอบและควบคุมวงจรเมื่อเชื่อมต่อกับระบบสวิตช์ดิจิตอล ตัวอย่างเช่น คุณสามารถควบคุมแสงภายในและแสงนำทางของเรือได้ คุณยังสามารถตรวจสอบวงจรของบ่อพักปลาได้ด้วย สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการซื้อและการกำหนดค่าระบบการสลับสายแบบดิจิตอล โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่าย Garmin ของคุณ

การเพิ่มและการแก้ไขหน้าสวิตช์ดิจิตอล

คุณสามารถเพิ่มและปรับแต่งหน้าสวิตช์ดิจิตอลบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 เลือก **เรือ > การสลับ > ••• > ตั้งค่า**
- 2 เลือก **เพิ่มหน้า** หรือ **แก้ไขหน้า**
- 3 ตั้งค่าหน้าตามต้องการ:
 - ในการป้อนชื่อของหน้า ให้เลือก ชื่อ
 - ในการตั้งค่าสวิตช์ ให้เลือก แก้ไขสวิตช์
 - ในการเพิ่มภาพของเรือ ให้เลือก **เพิ่มภาพ BoatView**

หมายเหตุ: คุณสามารถใช้ภาพเรือเริ่มต้นหรือใช้ภาพเรือของคุณแบบกำหนดเองได้ คุณควรบันทึกภาพที่กำหนดเองลง ในโฟลเดอร์ /Garmin ในการ์ดหน่วยความจำ คุณยังสามารถปรับมุมมองและตำแหน่งการวางของภาพได้ด้วย

การควบคุมอุปกรณ์ของบุคคลที่สามที่ติดตั้งบนเรือของคุณ

ระบบสมอ Power-Pole ๋

\land คำเตือน

้ห้ามใช้ระบบสมอ Power-Pole ขณะอยู่ระหว่างการใช้งาน การทำเช่นนี้อาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับ บาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หากมีระบบสมอ Power-Pole ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่าย NMEA 2000 คุณจะสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ควบคุม สมอ Power-Pole ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับระบบสมอ Power-Pole ของเกตเวย์ C-Monster® บนเครือข่าย NMEA 2000 โดยอัตโนมัติ

การเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์สมอ Power-Pole

้คุณต้องเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Power-Pole บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมสมอ Power-Pole

- 1 จากหน้าที่คุณจะเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ••• > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือกที่ที่คุณต้องการจะเพิ่มโอเวอร์เลย์
- **3** เลือก **สมอ Power-Pole**®

หลังจากที่คุณเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Power-Pole บนชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole ให้ตรงกับ การติดตั้งสมอ Power-Pole บนเรือ (*การติดตั้งสมอ Power-Pole*, หน้า 102)

การติดตั้งสมอ Power-Pole

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อควบคุมสมอ Power-Pole คุณต้องเลือกโหมดการติดตั้งที่ต้องการ ค่าเริ่มต้นของโหมดการติดตั้งคือ คู่ ในขณะที่โหมดการติดตั้งถูกตั้งค่าเป็น คู่ การควบคุมชาร์ตพล็อตเตอร์ของสมอ Power-Pole จะไม่ทำงาน

- 1 จากแถบเครื่องมือ Power-Pole ให้เลือก 🔜 > การติดตั้งโซนาร์
- 2 เลือกโหมดการติดตั้งที่ตรงกับการติดตั้งสมอบนเรือ
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole เดียวของกราบซ้าย ให้เลือก **กราบซ้าย**
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole เดียวของกราบขวา ให้เลือก กราบขวา
 - ในการควบคุมสมอ Power-Pole คู่ ให้เลือก **คู่**
- 3 ใช้ตัวเลื่อนเพื่อตั้งค่าความเร็วที่ต้องการสำหรับสมอเพื่อใช้งานและดึงกลับ

โอเวอร์เลย์ Power-Pole

ก่อนที่คุณจะสามารถควบคุมสมอ Power-Pole ด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องเปิดใช้โอเวอร์เลย์ (*การเปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ สมอ Power-Pole*, หน้า 102) และตั้งค่าโหมดการติดตั้ง Power-Pole (*การติดตั้งสมอ Power-Pole*, หน้า 102) รปแบบของโอเวอร์เลย์จะแตกต่างกันไปตามโหมดการติดตั้ง ดเอกสาร Power-Pole ของคณสำหรับข้อมลเพิ่มเติม

| | : ^ PORT ∨ ¥ & ^ STBD ∨ ¥ ≡ |
|--------------|--|
| Ð | เลือกเพื่อควบคุมสมอทั้งสองพร้อมกัน ยกเลิกการเลือกเพื่อควบคุมสมอแยกต่างหาก |
| | เลือกเพื่อดึงสมอกลับจนสุด |
| \otimes | เลือกเพื่อยึดสมอจนสุด |
| \wedge | กดค้างไว้เพื่อดึงสมอกลับด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อหยุดสมอ |
| \checkmark | กดค้างไว้เพื่อยืดสมอด้วยตนเอง ปล่อยเพื่อหยุดสมอ |
| | กดเพื่อเปิดเมนู |
| ท่าเรือ | กดค้างไว้เพื่อยึดสมอกลับด้วยตนเอง |
| STBD | ปุ่มควบคุมสมอกราบขวา |

คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll

\land คำเตือน

้คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ คุณสมบัติการควบคุม Mercury Troll จะไม่ควบคุม เรือให้คุณและไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll เพื่อตั้งค่าและปรับความเร็ว ทรอลิ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

การเพิ่มโอเวอร์เลย์การควบคุม Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถตั้งค่าและปรับความเร็วเป้าหมายโดยใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ••• > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก**แถบบนสุด**หรือ**แถบล่างสุด**
- 3 เลือก Mercury Troll
- 4 เลือก ย้อนกลับ

โอเวอร์เลย์ Mercury Troll

เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Troll บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อตั้ง ค่าความเร็วเป้าหมาย



การควบคุมการล่องเรือ Mercury

🛆 คำเตือน

์คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ระบบควบคุมเรือ Mercury จะไม่ควบคุมเรือให้คุณ และไม่หลีกเลี่ยงอันตรายจากการนำทาง หากไม่ใช้งานเรือของคุณอย่างปลอดภัยอาจทำให้เกิดอุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสีย หาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

ี่ เมื่อเชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถตั้งค่าและปรับฟังก์ชันการควบคุมการล่องเรือโดยใช้ชาร์ต พล็อตเตอร์ได้

เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์การควบคุมเรือ Mercury

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ••• > แก้ไขโอเวอร์เลย์
- 2 เลือก**แถบบนสุด**หรือ**แถบล่างสุด**
- 3 เลือก เมอร์คิวรี่ ครูซ
- **4** เลือก **ย้อนกลับ**

โอเวอร์เลย์ควบคุมการล่องเรือ Mercury

| | 1 2 |
|------------|--------------------------------------|
| Cruise (| Target 1150 RPM + Current 810 Enable |
| - | เลือกเพื่อลดความเร็วเป้าหมาย |
| 1 | ความเร็วเป้าหมาย |
| + | เลือกเพื่อเพิ่มความเร็วเป้าหมาย |
| 2 | ความเร็วจริง |
| เปิดใช้งาน | เลือกเพื่อใช้การควบคุมเรือ |
| ไม่ใช้งาน | เลือกเพื่อเลิกใช้การควบคุมเรือ |

รายละเอียดเครื่องยนต์ Mercury

\land คำเตือน

้คุณจะต้องรับผิดชอบในการบำรุงรักษาเครื่องยนต์ของเรือของคุณ การไม่บำรุงรักษาเครื่องยนต์อย่างเหมาะสมอาจทำให้เกิด อุบัติเหตุที่ทำให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บ หรือเสียชีวิตได้

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ได้เชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้แล้ว คุณสามารถดูรายละเอียดเครื่องยนต์โดยใช้โอ เวอร์เลย์ Mercury Engine บนชาร์ตพล็อตเตอร์

การเพิ่ม Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์

- 1 จากหน้าที่คุณต้องการเพิ่มโอเวอร์เลย์ ให้เลือก ••• > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก**แถบบนสุด**หรือ**แถบล่างสุด**
- **3** เลือก Mercury Engine.
- 4 เลือก ย้อนกลับ

โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์ Mercury

คุณสามารถใช้ Mercury โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์เพื่อดูข้อมูลของเครื่องยนต์ (*การเพิ่ม* Mercury *โอเวอร์เลย์เครื่องยนต์*, หน้า 104)

หมายเหตุ: เนื่องจากข้อจำกัดของพื้นที่บนโอเวอร์เลย์ บางรายการอาจไม่ปรากฏหากเรือมีหลายเครื่องยนต์





(4) การใช้เชื้อเพลิง

การควบคุมท่อไอเสียแบบสปอร์ต (หากรองรับ) (การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ของ-เครื่องยนต์, หน้า 105)

คำแนะนำ: คุณยังสามารถดูรายละเอียดเครื่องยนต์โดยรวมใน Mercury หน้าตัววัด (*ตัววัดเครื่องยนต์ Mercury*[®], หน้า 98)

การเปิดใช้งาน Mercury การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ของเครื่องยนต์

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เชื่อมต่อกับเครื่องยนต์ Mercury ที่ใช้ร่วมกันได้ คุณสามารถใช้โอเวอร์เลย์ Mercury Engine บนชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อเปิดการใช้งานการตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต ได้ การตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต จะเปลี่ยนเสียงของ เครื่องยนต์

บนโอเวอร์เลย์ Mercury Engine ให้เลือก ท่อไอเสียแบบสปอร์ต > เปิด

้คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก Toolbars จากแถบเมนูเพื่อเปิดโอเวอร์เลย์อย่างรวดเร็ว

คำแนะนำ: คุณยังสามารถเปิดใช้งานการตั้งค่า ท่อไอเสียแบบสปอร์ต จาก Mercury เมนูหน้าตัววัด

คุณสมบัติ Dometic Optimus

เมื่อเชื่อมต่อกับระบบ Optimus ที่ใช้ร่วมกันได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะช่วยให้คุณสามารถเข้าถึงและควบคุมระบบได้ คุณสามารถ เปิดใช้งานโอเวอร์เลย์ Optimus เพื่อควบคุมระบบ Optimus (*กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus,* หน้า 105)

เมื่อจำเป็น ระบบ Optimus จะแสดงข้อความพร้อมข้อมูล คำแนะนำ และการแจ้งเตือนเกี่ยวกับความผิดพลาดและอันตราย ไอคอนห้ามว่ายน้ำ 🏵 ระบุว่าคุณไม่ควรว่ายน้ำเมื่อมีการใช้งานโหมด Optimus บางโหมด ในโหมดเหล่านี้ การควบคุมใบพัด จะทำงานโดยอัตโนมัติและอาจทำให้บคคลในน้ำได้รับบาดเจ็บ

กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

- 1 จากแผนที่ ให้เลือก ••• > **แก้ไขโอเวอร์เลย์**
- 2 เลือก**แถบบนสุด**หรือ**แถบล่างสุด**
- **3** เลือก**แถบ Optimus**

ภาพรวมแถบโอเวอร์เลย์ Optimus

ในการใช้แถบโอเวอร์เลย์ คุณต้องเชื่อมต่อระบบ Optimus ของคุณกับชาร์ตพล็อตเตอร์และเพิ่มแถบโอเวอร์เลย์ในหน้าจอที่ จำเป็น (*กำลังเปิดใช้งานแถบโอเวอร์เลย์ Optimus,* หน้า 105)



| 1 | โหมดการควบคุม |
|---|--------------------|
| 2 | ปุ่มควบคุม Optimus |
| 3 | หางเสือ |
| 4 | ปุ่มสแตนด์บาย |

้คุณต้องกดปุ่มโหมดบนแถบโอเวอร์เลย์เพื่อใช้งานหรือเลิกใช้งานโหมด เมื่อใช้งานโหมด ปุ่มจะสว่างขึ้น การกำหนดค่าแถบโอเวอร์เลย์และปุ่มจะแตกต่างกันไปตามระบบ โหมด และอุปกรณ์ ดูเอกสาร Optimus ของคุณสำหรับข้อมูล เพิ่มเติม

สัญลักษณ์โอเวอร์เลย์

| | การรักษาทิศมุ่งหน้าออโตไพลอต |
|--------------|------------------------------|
| /1∖ | โหมดติดตามออโตไพลอต |
| \$ | โหมดเส้นทางออโตไพลอต |
| 2 | การรักษาตำแหน่ง SeaStation® |
| $\widehat{}$ | รักษาทิศมุ่งหน้า SeaStation |

โหมด Optimus Limp Home

🛆 คำเตือน

ในกรณีที่การบังคับเลี้ยวล้มเหลว โหมด Optimus Limp Home จะใช้งานได้ โหมด Limp Home เป็นระบบควบคุมที่อาจจำกัด การควบคุมเรืออย่างมาก ซึ่งควรใช้ในกรณีฉุกเฉินเท่านั้น หากคุณไม่สามารถติดต่อขอความช่วยเหลือได้ ดำเนินการด้วย ความระมัดระวังเป็นพิเศษ อ่านคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus และสวมใส่อุปกรณ์การลอยตัวส่วนบุคคล (PFD) เสมอ

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ การใช้โหมด Limp Home ไม่สามารถทดแทน ความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยการควบคุมมอเตอร์ ไว้โดยไม่มีการควบคุม

เมื่อพร้อมใช้งาน ปุ่ม Limp Home จะปรากฏบนแถบโอเวอร์เลย์ Optimus โปรดดูคู่มือสำหรับเจ้าของ Optimus ก่อนใช้โหมด Limp Home

ู้ในการใช้งานโหมด Limp Home จากหน้าจอใดๆ ให้เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > การบังคับเลี้ยว Limp Home**

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

่ ∧ คำเตือน

้ข้อมูลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมูลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ ้ประกาศไว้ทั้งหมด ระมัดระวังต่อสภาพแวดล้อมของคุณอยู่เสมอ และใช้วิจารณญาณที่ปลอดภัยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ์ ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้ออาจส่งผลให้่ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

้คณสามารถดข้อมลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิด ร[ิ]ะดับน้ำขึ้นและล[ั]งครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถ[้]านีพยากรณ์ระดับน้ำ วันที่ ปัจจบัน ชั่วโมงก่อน ที่ดล่าสด

เลือก **ข้อมล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > น้ำขึ้นน้ำลง**

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

\land คำเตือน

้ข้อมลระดับน้ำและกระแสน้ำมีไว้เพื่อเป็นข้อมลเท่านั้น เป็นความรับผิดชอบของคณที่จะต้องปฏิบัติตามคำแนะนำเกี่ยวกับน้ำที่ ้ประ[้]กาศไว้ทั้งหมด ระมัดระวังต่อสภาพแวดล้[้]อมของคณอย่เสมอ และใช้วิจารณญ[่]าณที่ปลอดภ[ั]ยใน บน หรือรอบๆ แหล่งน้ำ ้ตลอดเวลา การไม่ปฏิบัติตามคำเตือนนี้ออาจส่งผลให้ทรัพย์สินเสียหาย ได้รับบาดเจ็บสาหัส หรือเสียชีวิตได้

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

้คณสามารถดข้อมลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตาม ้ ค่ำเริ่มต้น ชา[้]ร์ตพ[ู]ล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่ดูครั้งล่าสุด และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน เลือก **ข้อมล > กระแสน้ำขึ้น/ลง > กระแสน้ำ**

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

้คณสามารถดข้อมลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการ ้ดู่ท้องฟ้าที่ใก้ล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุด แสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมล** > **ท้องฟ้า**

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

- 1 เลือก **ข้อมล**
- 2 เลือก กระแสน้ำขึ้น/ลง > น้ำขึ้นน้ำลง, กระแสน้ำขึ้น/ลง > กระแสน้ำ, หรือ ท้องฟ้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - ในการดข้อมลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก เปลี่ยนวันที่ > ทำเอง และใส่วันเดือนปี
 - ในการดข้อมลสำหรับวันนี้ ให้เลือก เปลี่ยนวันที่ > กระแสไฟฟ้า
 - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก วันถัดไป
 - หากมีอย่ ในการดข้อมลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก วันก่อนหน้า

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ

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

การดูข้อมูลสถิติจากแผนที่เดินเรือนำทาง

- 1 จากแผนที่หรือมมมองแผนที่ 3D ให้เลือกตำแหน่ง
- 2 เลือก **ข้อมล**
- 3 เลือก น้ำขึ้นน้ำลง. กระแสน้ำ หรือ ท้องฟ้า

ตัวจัดการคำเตือน

ระหว่างการเตือนที่เปิดใช้งาน ตัวบ่งชี้จะปรากฏขึ้นบนปุ่มเมนู ตัวจัดการคำเตือน จะแสดงไอคอนการเตือนแบบรหัสสีและจัด ลำดับความสำคัญของข้อความการเตือนตามความรุนแรง

ในการเปิด ตัวจัดการคำเตือน ให้เลือกไอคอน 🕂 บนแถบเมนูหรือเลือก ข้อมูล และเลือก ตัวจัดการคำเตือน

| สี | ความรุนแรง |
|--------|--|
| แดง | อันตรายที่จำเป็นต้องมีการดำเนินการทันทีเพื่อหลีกเลี่ยงการบาดเจ็บทางร่างกายที่รุนแรงหรือการเสียชีวิต |
| เหลือง | อันตรายหรือการปฏิบัติที่ไม่ปลอดภัยซึ่งอาจส่งผลให้เกิดการบาดเจ็บเล็กน้อยต่อร่างกาย หรือความเสียหายต่อ- ผลิตภัณฑ์หรือทรัพย์สินได้ |

การดูข้อความ

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

การจัดเรียงและคัดกรองข้อความ

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

การบันทึกข้อความไปที่การ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > บันทึกไปที่การ์ด

การล้างข้อความทั้งหมด

เลือก **ข้อมูล > ตัวจัดการคำเตือน > ล้างตัวจัดการคำเตือน**

Media Player

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถควบคุมเสียงนั้นด้วยเครื่องเล่นสื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ ได้:

- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกัน Fusion-Link ้เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network คุณ สามารถควบคุมสเตอริโอนั้นด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอได้โดยอัตโนมัติ
- ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion[®] หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus[®] คุณจะสามารถควบคุม สเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ ตราบใดที่คุณมีหนึ่งในสเตอริโอ Fusion ที่เชื่อมต่อกับ เครือข่าย NMEA 2000 หรือ Garmin Marine Network ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจจับสเตอริโอโดยอัตโนมัติ
- หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้ของบุคคลที่สามเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณอาจจะสามารถควบคุมสเตอริโอ นั้นด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

หมายเหตุ: สเตอริโอที่เชื่อมต่อบางรุ่นอาจมีคุณสมบัติบางอย่างจะใช้ไม่ได้ หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

การเปิด Media Player

ก่อนที่คุณจะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ เลือก **เรือ > สื่อ**

ไอคอนตัวเล่นสื่อ

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

| ไอคอน | คำอธิบาย |
|------------|--|
| * | บันทึกหรือลบช่องเป็นการตั้งค่าล่วงหน้า |
| ₽ | เล่นซ้ำทุกเพลง |
| | เล่นซ้ำเพลงเดียว |
| MM | สแกนสถานีวิทยุ AM/FM ข้ามไปยังแทร็คถัดไปหรือก่อนหน้า (แตะ) ไปข้างหน้าหรือไปข้างหลังอย่างรวดเร็ว (กดค้าง) |
| ₩ | สับเปลี่ยน |
| ■ + | เพิ่มระดับเสียง |
| - | ลดระดับเสียง |
| × | ปิดเสียง |
| 5 3 | ขยายเครื่องเล่นสื่อให้เต็มหน้าจอ |

การเลือกอุปกรณ์สื่อและที่มา

้คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอ เมื่อคุณมีสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายหลายตัว คุณ สามารถเลือกอุปกรณ์จากอุปกรณ์ที่คุณต้องการเล่นเพลงได้

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับสเตอริโอเท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้บนอุปกรณ์และที่มาของสื่อทั้งหมด

1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **อุปกรณ์**และเลือกสเตอริโอ

2 จากหน้าสื่อ ให้เลือก แหล่งและเลือกที่มาของสื่อ หมายเหตุ: ปุ่ม อุปกรณ์ จะปรากฏเมื่อมีอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายมากกว่าหนึ่งอุปกรณ์ หมายเหตุ: ปุ่ม แหล่ง จะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

การปรับโวลุ่มและระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อของเรือของคุณตั้งค่าเป็นโซน การควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอสื่อจะปรับระดับเสียงสำหรับ โซนพื้นฐาน (*การเลือกโซนพื้นฐาน*, หน้า 110)

จากหน้าจอสื่อ ให้ใช้แถบเลื่อนหรือ 텍 – และ 텍 + เพื่อปรับระดับเสียง

การปรับระดับเสียง

คุณสามารถใช้อีควอไลเซอร์เพื่อปรับระดับเสียงบนอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อ

หมายเหตุ: ถ้าระบบสื่อมีหลายโซน การปรับการควบคุมโทนเสียงจะมีผลกับโซนพื้นฐานเท่านั้น คุณสามารถเปลี่ยนโซนพื้นฐาน เพื่อปรับระดับเสียงในโซนอื่นๆ ได้ (*การเลือกโซนพื้นฐาน*, หน้า 110)

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก ••• > **ระดับเสียง**
- 2 เลือก 📢 หรือ 📢 + เพื่อปรับระดับเสียงที่คุณต้องการเปลี่ยน

การปิดเสียงสื่อ

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก 텍 🗙
- 2 หากจำเป็น ให้เลือก เลือก

โซนสเตอริโอและกลุ่ม

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

หมายเหตุ: จะแสดงตัวเลือก กลุ่ม เมื่อคุณมีหลายสเตอริโอ Fusion เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus เท่านั้น

หากตั้งค่าให้สเตอริโอหนึ่งที่เชื่อมต่อสนับสนุนโซนลำโพงหลายโซน คุณจะสามารถควบคุมเสียงของแต่ละโซนได้จากหน้าจอ สื่อบนชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถกำหนดให้เสียงเงียบลงในส่วนห้องโดยสารและให้เสียงดังขึ้นที่ส่วนดาดฟ้า เรือได้ (*การปรับระดับเสียงโซน*, หน้า 110)

ถ้าคุณมีหลาย Fusion สเตอริโอเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณจะสามารถสร้างกลุ่มสเตอริโอ แล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์

้คุณอาจจะสามารถควบคุมโซนเสียงได้หลายวิธี ขึ้นอยู่กับความสามารถของสเตอริโอที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์:

- •่ สำหรับสเตอริโอของบุคคลที่สามที่ใช้เทคโนโลยี Fusion-Link แท็บโซนในเครื่องจะช่วยให้คุณสามารถปรับระดับเสียงของ โซนลำโพงทั้งหมดที่เปิดใช้งานบนสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- สำหรับสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องที่เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus แท็บ โซนกลุ่ม จะช่วย ให้คุณสามารถปรับระดับเสียงของโซนใดๆ บนสเตอริโอในกลุ่มเดียวกันเป็น โซนพื้นฐาน
- สำหรับสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องที่เชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus แท็บ เครือข่าย จะช่วย ให้คุณสามารถปรับระดับเสียงของโซนต่างๆ บนสเตอริโอที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย Fusion PartyBus

การเลือกโซนพื้นฐาน

ถ้าคุณมีสเตอริโอหลายเครื่องที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ หรือมีสเตอริโอที่มีหลายโซนลำโพงเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณต้องกำหนดหนึ่งโซนลำโพงบนสเตอริโอหนึ่งเป็นโซนพื้นฐาน การเล่นและการควบคุมระดับเสียงบนหน้าจอสื่อจะปรับ เฉพาะสเตอริโอหรือโซนที่ตั้งเป็นโซนพื้นฐาน ข้อมูลการเล่นบนหน้าจอสื่อจะแสดงแหล่งที่มาที่เล่นอยู่บนสเตอริโอ โซนพื้นฐาน

แนะนำให้ตั้งโซนพื้นฐานเป็นโซนที่ใกล้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่สุด

หมายเหตุ: สเตอริโอบางรุ่นอาจมีโซนสากล การตั้งให้โซนสากลเป็นโซนพื้นฐานจะช่วยให้การควบคุมบนหน้าสื่อมีผลต่อโซน ทั้งหมดบนสเตอริโอ หรืออุปกรณ์สื่อ

หมายเหตุ: ปุ่ม โซน จะปรากฏขึ้นสำหรับสเตอริโอหรืออุปกรณ์สื่อที่รองรับที่มาของสื่อหลายโซนเท่านั้น

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก ••• > โซนพื้นฐาน
- 2 หากจำเป็น ให้เลือกสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- 3 เลือกโซนที่คุณต้องการตั้งให้เป็น โซนพื้นฐาน ชื่อของโซนพื้นฐานที่เลือกจะปรากฏบนหน้าจอของเครื่อง

การปรับระดับเสียงโซน

หมายเหตุ: จะแสดงปุ่ม โซน เฉพาะสำหรับสเตอริโอที่สนับสนุนหลายโซนลำโพง

- จากหน้าสื่อ ให้เลือกโซน จะแสดงรายชื่อโซนที่ใช้ได้
- **2** ถ้าจำเป็น ให้เปลี่ยนกลุ่มโซนเพื่อดูโซนที่คุณต้องการปรับ (*โซนสเตอริโอและกลุ่ม*, หน้า 110)
- 3 เลือก ┥ และ ┥ + เพื่อปรับระดับเสียงสำหรับโซน

การปิดใช้งานโซนลำโพง

ถ้าอุปกรณ์สื่อที่เชื่อมต่อของคุณมีโซนลำโพง คุณจะสามารถปิดใช้งานโซนที่ไม่ได้ใช้งาน

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์
- 2 เลือกสเตอริโอที่เชื่อมต่อ
- **3** เลือก **โซน**
- 4 เลือกโซนที่คุณต้องการปิดใช้งาน
- 5 เลือก **เปิดใช้งาน**

ี แถบสีเขียวบนปุ่มจะเปลี่ยนเป็นสีเทาเพื่อแสดงว่าโซนถูกปิดใช้งาน คุณสามารถเลือก เปิดใช้งาน เพื่อเปิดใช้งานโซนที่ถูก ปิดใช้งาน

การสร้างกลุ่ม

ถ้าคุณมีสเตอริโอ Fusion หลายเครื่องเชื่อมต่อกันโดยใช้การเชื่อมต่อเครือข่าย Fusion PartyBus คุณจะสามารถสร้างกลุ่ม สเตอริโอ แล้วควบคุมสเตอริโอและกลุ่มที่เชื่อมต่อกันเป็นเครือข่ายโดยใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ สเตอริโอหนึ่งเครื่องต้องเชื่อมต่อกับ ชาร์ตพล็อตเตอร์โดยใช้เครือข่าย NMEA 2000

้ดูคำแนะนำในการติดตั้งและคู่มือสำหรับเจ้าของที่ให้มาพร้อมกับสเตอริโอ Fusion ที่ใช้ร่วมกันได้สำหรับข้อมูลที่ครบถ้วนเกี่ยว กับวิธีติดตั้งและกำหนดค่าเครือข่าย Fusion PartyBus

หมายเหตุ: มีข้อจำกัดบางอย่างเมื่อสตรีมแหล่งที่มาจากเครือข่าย Fusion PartyBus ดูคู่มือผู้ใช้ของสเตอริโอ Fusion ของคุณ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก ••• > **กลุ่ม**
- 2 เลือกชื่อของสเตอริโอที่คุณต้องการให้เป็นสเตอริโอหลักในกลุ่ม แล้วเลือก ตั้งค่าเป็นแหล่งที่มา
- **3** เลือกสเตอริโอที่คุณต้องการรวมไว้ในกลุ่ม
- **4** เลือก **เสร็จสิ้น**

แก้ไขกลุ่ม

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก ••• > **กลุ่ม**
- 2 เลือกชื่อของกลุ่มที่มีอยู่
- 3 เลือกสเตอริโอที่คุณต้องการเพิ่มหรือลบออกจากกลุ่ม
- 4 เลือก เสร็จสิ้น

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

คุณสามารถเรียกดูเพลงในที่มาสื่อบางแหล่งได้

- 1 จากหน้าจอสื่อและแหล่งที่มาที่เกี่ยวข้อง ให้เลือกปุ่มที่มีชื่อที่มาที่มีชื่อที่มา เช่น USB
- 2 เรียกดู แล้วเลือกรายการที่จะเล่น

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

้คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก ••• > **การติดตั้งโซนาร์**
- 2 เลือกอุปกรณ์
- 3 เลือก **ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข**
- 4 เลือกจำนวนสูงสุดของแทร็คที่ปรากฏในผลการค้นหา

หากต้องการปิดใช้งานคุณสมบัติการค้นหาด้วยตัวอักษร ให้เลือก ปิดการค้นหา Alpha

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

- 1 ขณะเล่นเพลง ให้เลือกตัวเลือกหนึ่งจากหน้าจอสื่อ
 - เลือก ••• > ซ้ำ
 - เลือก ••• > เรียกดู > ซ้ำ
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เดี่ยว**

หมายเหตุ: อุปกรณ์และแหล่งที่มาของ สื่อ ที่สนับสนุนตัวเลือกเดี่ยว สำหรับควบคุม ซ้ำ

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

หมายเหตุ: อุปกรณ์ สื่อ และแหล่งที่มาบางตัวไม่สนับสนุนตัวเลือกทั้งหมดสำหรับการควบคุม ซ้ำ

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก ••• > ซ้ำ > ทั้งหมด
- เลือก ••• > เรียกดู > ซ้ำ > ทั้งหมด

การตั้งค่าให้เล่นแบบสลับเพลง

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกตัวเลือก:

- เลือก ••• > สลับ
- เลือก ••• > เรียกดู > สลับ

ົວກຍຸ

ในการฟังวิทยุ AM หรือ FM คุณต้องมีเสาอากาศ AM/FM ทางทะเลที่เหมาะสมซึ่งเชื่อมต่อกับสเตอริโออย่างถูกต้องและอยู่ใน ระยะของสถานีกระจายเสียง สำหรับวิธีเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังวิทยุ SiriusXM[®] คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM*, หน้า 114) สำหรับวิธี เชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเล่น* DAB, หน้า 113) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดป เตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

- 1 จากหน้าเครื่องเล่น ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ
- 2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกที่มาที่เกี่ยวข้อง เช่น FM
- 2 เลือก 🖊 หรือ 🎽 เพื่อปรับหาสถานี

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คูณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

กดปุ่มระหว่างปุ่ม 🖊 และ 🖊 เพื่อวนไปในโหมดการปรับ:

- เลือก MANUAL เพื่อเลือกสถานีด้วยตัวเอง
- เพื่อสแกนหรือหยุดที่สถานีถัดไปที่มี ให้เลือก อัตโนมัติ
- เพื่อเลือกสถานีที่บันทึกไว้ล่วงหน้า ให้เลือก **รายการโปรด**
- เพื่อเลือกหมวดหมู่ในบางแหล่งสื่อ ให้เลือก CATEGORY

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

้คุณสามารถบันทึกสถานี AM และ FM ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้เพื่อให้เปิดหาได้ง่าย คุณสามารถบันทึกสถานี SiriusXM ที่คุณชื่นชอบหากสเตอริโอเชื่อมต่อกับเครื่องรับ SiriusXM เสริมและเสาอากาศ คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่ชื่นชอบได้ หากสเตอริโอเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ DAB ที่เหมาะสมและตั้งค่าเป็นพื้นที่เครื่องรับที่ถูก

```
ต้อง (การเล่น DAB, หน้า 113)
```

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก สถานีที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน

การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก ปรับหาช่อง

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ
- 3 เลือก ลบช่องปัจจุบัน

การเล่น DAB

เมื่อคุณเชื่อมต่อโมดูลและเสาอากาศ Digital Audio Broadcasting (DAB) ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น Fusion MS-DAB100A เข้ากับ สเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้คุณก็สามารถจูนหาและเล่นสถานี DAB ได้

ู้ในการใช้ที่มา DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ (*การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB*, หน้า 113)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

้คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > พื้นที่เครื่องรับ
- 2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

ก่อนที่คุณจะสแกนสถานี DAB ได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับโมดูลและเสาอากาศ DAB ที่ใช้ร่วมกันได้ (ไม่มีให้) เข้ากับสเตอริโอ **หมายเหตุ:** เนื่องจากมีการออกอากาศสัญญาณ DAB ในประเทศที่เลือกเท่านั้น คุณจึงต้องตั้งพื้นที่เครื่องรับเป็นตำแหน่งที่มีการ ออกอากาศสัญญาณ DAB

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

เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

้**หมายเหตุ:** หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จ แล้ว ระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

- 1 เลือกที่มา DAB
- 2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ท้องถิ่น
- 3 เลือก 🖊 หรือ 🏲 เพื่อเปลี่ยนสถานี

เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแนกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ คำแนะนำ: คุณสามารถกด 🔰 หรือ ▶ เพื่อเปลี่ยนชุดสถานี

การเลือกสถานี DAB จากรายการ

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

การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > หมวดหม**ู่
- 2 เลือกหมวดหมู่จากรายการ
- 3 เลือกสถานีจากรายการ

ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าเพื่อให้เปิดหาได้ง่าย คุณสามารถบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้ถึง 15 สถานี

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
- 2 เลือก เรียกดู > สถานีที่บันทึก > บันทึกปัจจุบัน

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู > สถานีที่บันทึก > ดูค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
- 2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

- 1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู** > **สถานีที่บันทึก**
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าออกหนึ่งค่า ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าที่ต้องการ
 - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด ให้เลือก ลบค่าที่ตั้งส่วงหน้าทั้งหมด

วิทยุดาวเทียม SiriusXM

เมื่อคุณติดตั้งและเชื่อมต่อสเตอริโอ FUSION-Link ้ และ SiriusXM Connect Tuner เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจใช้วิทยุ ดาวเทียม SiriusXM ได้โดยขึ้นอยู่กับการสมัครสมาชิกของคุณ

การหา ID วิทยุ SiriusXM

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

- 1 เลือก **สื่อ > แหล่ง > SiriusXM**
- 2 เปลี่ยนไปช่อง 0

ID วิทยุ SiriusXM ไม่มีตัวอักษร I, O, S, หรือ F

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

- 1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1 คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาอากาศ และการเชื่อมต่อ แล้วจึงลองอีกครั้ง
- 2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทยุ
- 3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัคร สมาชิกในสหรัฐอเมริกา
- 4 แจ้ง ID วิทยุ

โดยปกติแล้วขั้นตอนการเปิดใช้งานจะใช้เวลา 10 ถึง 15 นาที แต่ก็อาจใช้เวลาถึงชั่วโมงได้ ในการให้ SiriusXM Connect Tuner รับข้อความเปิดใช้งาน ต้องเปิดเครื่องและรับสัญญาณ SiriusXM

5 หากไม่เปิดใช้งานบริการภายในหนึ่งชั่วโมง ให้ไปที่ http://care.siriusxm.com/refresh หรือติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ที่ 1-866-635-2349

การปรับแต่งแนะนำช่อง

ช่องวิทยุ SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้ เลือกตัวเลือก:

- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก สื่อ > เรียกดู > ช่องแคบ
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM[™] ให้เลือก สื่อ > ••• > ประเภท

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

- 1 เลือก **สื่อ**
- 2 เลือกช่องรายการเพื่อบันทึกเป็นรายการที่ตั้งล่วงหน้า
- 3 เลือกตัวเลือก:
 - หากอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก เรียกดู > สถานีที่บันทึก
 - หากถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM ให้เลือก ••• > สถานีที่บันทึก > เพิ่มช่องปัจจุบัน

การควบคุมโดยผู้ปกครอง

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้ บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครอง คุณต้องใส่รหัสผ่านเพื่อเปลี่ยนเป็นช่องที่ล็อคไว้ คุณสามารถ เปลี่ยนรหัสผ่าน 4 หลักได้ด้วย

การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

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

รหัสผ่านเริ่มต้นคือ 0000

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้ บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับไปที่ช่องที่ล็อคไว้

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

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:

- 🔹 🔒 ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่
- 🎜 ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อค

การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **เรียกดู** > **ผู้ปกครอง** > **ล้างการล็อคทั้งหมด**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณ

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

้กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่ม ต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

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

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

- 1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **เรียกดู > ผู้ปกครอง > เปลี่ยนรหัส PIN**
- 2 ป้อนรหัสผ่านของคุณแล้วเลือก เสร็จสิ้น
- 3 ป้อนรหัสผ่านใหม่
- 4 ยืนยันรหัสผ่านใหม่

การตั้งชื่ออุปกรณ์

- 1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก ••• > การติดตั้งโซนาร์ > ตั้งค่าชื่ออุปกรณ์
- 2 ป้อนชื่ออุปกรณ์
- 3 เลือก เลือก หรือ เสร็จสิ้น

การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสเตอริโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้

ี โปรดด*ูคู่มือสำหรับเจ้าของ*สเตอริโอ ที่ support.garmin.com สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการอัปเดตซอฟต์แวร์

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การตั้งค่าระบบ

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ**

เสียงและการแสดงผล: ปรับการตั้งค่าการแสดงผลและการตั้งค่าเสียง (หากมี)

การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับดาวเทียม GPS และการตั้งค่า

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์ในเครือข่ายและเวอร์ชันซอฟต์แวร์

ข้อมูลสถานี: ปรับการตั้งค่าสถานี

เปิดเครื่องอัตโนมัติ: ควบคุมอุปกรณ์ที่ต้องการให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟฟ้า

ปิดอัตโนมัติ: ปิดระบบโดยอัตโนมัติหลังจากเข้าสู่โหมดสลีปเป็นระยะเวลาที่เลือก

เครื่องจำลอง: เปิดหรือปิดเครื่องจำลอง และช่วยให้คุณสามารถตั้งเวลา วันที่ ความเร็ว และตำแหน่งจำลอง

การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล**

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ดังสำหรับการเตือนและการเลือก

การตั้งค่าเสียง: ตั้งค่าเอาต์พุตเสียง

Backlight: ตั้งค่าความสว่างของไฟหน้าจอ คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อปรับความสว่างของไฟหน้าจอโดย อัตโนมัติตามแสงภายนอกได้

ซิงค์แบ็คไลท์: ซิงโครไนซ์ความสว่างของไฟหน้าจอของชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นในสถานี

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน คุณสามารถเลือกตัวเลือก อัตโนมัติ เพื่อให้อุปกรณ์ตั้งค่าสีกลางวันหรือ กลางคืนโดยอัตโนมัติตามเวลาของวัน

ภาพเปิดเครื่อง: ตั้งค่าภาพที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

แผนผังเปิดเครื่อง: ตั้งค่าเลย์เอาท์ที่ปรากฏขึ้นเมื่อคุณเปิดอุปกรณ์

การตั้งค่าเสียง

คุณสามารถปรับเสียงปลุก เสียงเตือน และเสียงคำเตือนต่างๆ ที่ส่งออกมาจากอุปกรณ์เสียงที่เชื่อมต่อ เช่น สเตอริโอ Fusion อุปกรณ์เสียงสามารถเชื่อมต่อโดยใช้ HDMI° หรือ สายอุปกรณ์เสียง 0183 NMEA

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > เสียงและการแสดงผล > การตั้งค่าเสียง**

เอาต์พุตเสียง: เปิดเอาต์พุตเสียงสำหรับการเตือนด้วยเสียง

การเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าเสียงปลุกและเสียงเตือนของระบบที่ต้องการให้เล่นผ่านทางอุปกรณ์เสียงที่ใช้ร่วมกันได้ การเตือนจะ ระบุสถานการณ์ที่อาจเป็นอันตรายต่อผู้โดยสารและต้องมีการดำเนินการในทันที คำเตือนจะระบุสถานการณ์ที่อาจเป็น อันตรายต่ออุปกรณ์บนเรือหรือเป็นอันตรายต่อเรือ และต้องมีการดำเนินการในทันที ข้อความและข้อมูลอื่นๆ ทั้งหมดจัดว่า เป็นการเตือน

ภาษาของการเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าภาษาที่ใช้สำหรับการเตือน

อุปกรณ์การเตือนด้วยเสียง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ควบคุมเวลาเล่นเสียงเตือน

แหล่งการเตือนด้วยเสียง: สลับอุปกรณ์เสียงเป็นที่มาที่เลือกเมื่อมีการเล่นเสียงเตือน

ระดับเสียงการเตือน: ควบคุมระดับเสียงการเตือน

การตั้งค่าการจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม (GPS)

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > การจัดตำแหน่งด้วยดาวเทียม**

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

- GLONASS: เปิดหรือปิดข้อมูล GLONASS (ระบบดาวเทียมของรัสเซีย) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล GLONASS ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น
- WAAS/EGNOS: เปิดหรือปิดข้อมูล WAAS (ในอเมริกาเหนือ) หรือข้อมูล EGNOS (ในยุโรป) สามารถสามารถให้ข้อมูล ตำแหน่ง GPS ที่แม่นยำมากกว่า เมื่อใช้ข้อมูล WAAS หรือ EGNOS อุปกรณ์อาจใช้เวลาในการรับสัญญาณดาวเทียมนาน ขึ้น

Galileo: เปิดหรือปิดข้อมูล Galileo (ระบบดาวเทียมสหภาพยุโรป) เมื่อใช้ระบบในสถานการณ์ที่การมองเห็นท้องฟ้าไม่ดี สามารถใช้ข้อมูล Galileo ร่วมกับ GPS เพื่อให้ข้อมูลตำแหน่งที่แม่นยำมากขึ้น

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น **แหล่ง**: ช่วยให้คณเลือกแหล่งข้อมลที่ต้องการสำหรับข้อมล GPS

การตั้งค่าสถานี

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลสถานี**

เปลี่ยนสถานี: ตั้งค่าทั้งสถานีเป็นชุดค่าเริ่มต้นใหม่โดยยึดตามตำแหน่งของสถานีนี้ คุณยังสามารถเลือกใช้หน้าจอนี้เป็นสแตนด์ อโลน หน้าจอเดียว แทนที่จะจัดกลุ่มหน้าจอกับหน้าจออื่นๆ เพื่อสร้างเป็นสถานีได้

ลำดับหน้าจอ: กำหนดลำดับของหน้าจอ ซึ่งมีความสำคัญเมื่อใช้งานอุปกรณ์ป้อนข้อมูลจากระยะไกล GRID[™]

เปิดใช้งานออโตไพลอตอยู่: ช่วยให้คุณควบคุมออโตไพลอตจากอุปกรณ์นี้

รีเซ็ตแผนผัง: รีเซ็ตแผนผังในสถานีนี้เป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

รีเซ็ตการตั้งค่าสถานี: รีเซ็ตการตั้งค่าสถานีทั้งหมดบนอุปกรณ์ทั้งหมดที่เชื่อมต่อในสถานีเป็นการตั้งค่าเริ่มต้นจากโรงงาน และ จะต้องมีการตั้งค่าสถานีครั้งแรก

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

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

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > ข้อมูลซอฟท์แวร์**

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > บันทึกเหตุการณ์**

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้ อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

- **1** เลือก •••
- **2** เลือก **ระบบ**
- 3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

การตั้งค่าการกำหนดค่า

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า**

หน่วยวัด: ตั้งค่าหน่วยวัด

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

การนำทาง: ตั้งค่าการกำหนดลักษณะการนำทาง

ตัวกรอง: ทำให้ค่าที่แสดงในฟิลด์ข้อมูลเรียบลง ซึ่งสามารถลดสัญญาณรบกวนหรือแสดงแนวโน้มในระยะยาวได้ การเพิ่มการ ตั้งค่าตัวกรองจะเพิ่มการทำให้เรียบขึ้น และการลดจะทำให้การทำให้เรียบลดลง การตั้งค่าตัวกรองเป็น 0 จะปิดใช้งานตัว กรองและค่าที่แสดงจะเป็นค่าดิบจากแหล่งที่มา คุณยังสามารถซิงค์การตั้งค่าเหล่านี้ระหว่างอุปกรณ์ทั้งหมดที่เปิดการตั้งค่า ซิงค์ตัวกรอง

แผนผังแป้นพิมพ์: จัดเรียงปุ่มบนแป้นพิมพ์บนหน้าจอ

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การแสดงแถบเมนู: แสดงหรือซ่อนแถบเมนูโดยอัตโนมัติเมื่อไม่จำเป็นต้องใช้แถบเมนู

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัด**

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์ ตัวอย่างเช่น **กำหนดเอง > ความลึก > ฟาทอม** เปลี่ยนรูปแบบหน่วยสำหรับ ความลึกเป็น ฟาทอม

- **ความแปรปรวน**: ตั้งค่ามุมบ่ายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของ คุณ
- **อ้างอิงทิศเหนือ**: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศมุ่งหน้า จริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิง ทิศเหนือ Grid ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000º) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ
- **รูปแบบตำแหน่ง**: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่ หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น
- **ตัวเลขสถิติบนแผนที่**: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่ เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา โซนเวลา และเวลา Daylight Saving

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง**

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

เปลี่ยนการเลี้ยว: ปรับวิธีที่ชาร์ตพล็อตเตอร์เปลี่ยนการเลี้ยว เที่ยว หรือเส้นทาง คุณสามารถตั้งค่าการเปลี่ยนให้ยึดตามเวลา หรือระยะทางก่อนการเลี้ยวได้ คุณสามารถเพิ่มค่าของเวลาหรือระยะทางเพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโต ไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้นการแนะนำอัตโนมัติที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่ เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตได้

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งข้อมูลสำหรับการอ่านความเร็ว

นำทางอัตโนมัติ: ตั้งค่าการวัดสำหรับ ความลึกที่ต้องการ ระยะห่างแนวตั้ง และระยะห่างแนวชายฝั่ง เมื่อคุณใช้งานแผนที่ระดับ พรีเมี่ยมบางแผนที่

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

<u> 1 ข้อควรระวัง</u>

การตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัต หากส่วนของเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าการตั้งค่า ความลึกที่ต้องการ หรือต่ำกว่า ระยะห่างแนวตั้ง ส่วนของเส้น ทาง นำทางอัตโนมัติ จะปรากฏเป็นเส้นทึบสีส้มหรือเส้นลายทางสีแดงในแผนที่ Garmin Navionics+ และ Garmin Navionics Vision+ จะปรากฏเป็นเส้นลายทางสีเลือดหมูและสีเทาในเวอร์ชันก่อนหน้า เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้น จะมีข้อความ เตือนปรากฏขึ้นมา (*รหัสสีของเส้นทาง*, หน้า 34)

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

้คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ ได้

เลือก **การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ**

ความลึกที่ต้องการ: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่าง ปลอดภัย

้**หมายเหตุ:** ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะ ใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง นำทางอัตโนมัติ

- **ระยะห่างแนวตั้ง**: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอด ผ่านได้อย่างปลอดภัย
- ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทางอาจจะเลื่อนได้ หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นทางถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การ แนะนำอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 43)

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น นำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะ เป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น นำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถ ประเมินการวางตำแหน่งของเส้น นำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

- 1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ปกติ
- 3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว
- 4 เลือก นำทางไปยัง > นำทางอัตโนมัติ
- 5 ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยว ทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
- 6 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ••• > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้น ตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การ กำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ไกล
 - หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนว ชายฝั่ง > ใกล้
- 7 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้** หรือ **ไกล** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น **นำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทาง นี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

้นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทางอัตโนมัติ ยกเว้น ว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ

- 8 เลือกตัวเลือก:
 - หากตำแหน่งการวางเส้นเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก ••• > ตัวเลือกการนำทาง > หยุดการนำทาง แล้วดำเนินการตามขั้น ตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
 - หากตำแหน่งการวางเส้นอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำ ทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนวชายฝั่ง > ไกลที่สุด
 - หากเลี้ยวของเส้นกว้างเกินไป ให้เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > การนำทาง > นำทางอัตโนมัติ > ระยะห่างแนว ชายฝั่ง > ใกล้ที่สุด
- 9 ในกรณีที่คุณเลือก ใกล้ที่สุด หรือ ไกลที่สุด ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น นำทางอัตโนมัติ และยืนยันว่า เส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด เส้นทาง นำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง ฝั่ง เป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น นำทาง อัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
- 10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้น เคยกับการทำงานของการตั้งค่า **ระยะห่างแนวชายฝั่ง**

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

การดูอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อ

้คุณสามารถดูรายการอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อบนเรือ รวมถึงชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่

- 1 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร
- 2 เลือกเครือข่าย
- 3 เลือก บัญชีรายชื่ออุปกรณ์

รายชื่ออุปกรณ์เครือข่ายจะปรากฏขึ้น หากอุปกรณ์เชื่อมต่อหรือจับคู่อยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์เฉพาะ ชื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์ จะแสดงพร้อมกับชื่อของอุปกรณ์

หมายเหตุ: อุปกรณ์ที่รวมอยู่ใน NMEA 2000 รายการอุปกรณ์อาจเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่สถานีอื่นบนเรือ คุณ สามารถเลือก **เกี่ยวข้องกับ:** เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่อุปกรณ์เชื่อมต่ออยู่

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก **การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000**

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายและให้คุณตั้งค่าตัวเลือกสำหรับหัวโซน่าร์บางตัวที่เชื่อมต่อโดยใช้ เครือข่าย NMEA 2000

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

้คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

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

การตั้งค่าการเตือน

\land ข้อควรระวัง

้ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

การเตือนการนำทาง

เลือก **การตั้งค่า > เตือน > การนำทาง**

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ การเตือนขอบเขต: ปิดใช้งานและเปิดใช้งานการแจ้งเตือนขอบเขตทั้งหมด

การตั้งค่าการเตือนการลากสมอ

้คุณสามารถตั้งการเตือนให้ส่งเสียงหากคุณเคลื่อนที่ไปไกลกว่าระยะทางที่อนุญาต วิธีนี้มีประโยชน์มากเมื่อทอดสมอข้ามคืน

- 1 เลือก **การตั้งค่า > เตือน > การนำทาง > การลากสมอ**
- 2 เลือก เตือน เพื่อเปิดการเตือน
- **3** เลือก **กำหนดรัศมี** และเลือกระยะทางบนแผนที่เดินเรือ
- **4** เลือก **ย้อนกลับ**

การเตือนระบบ เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > เตือน นาฬิกา** ตั้งนาฬิกาปลุก **แรงดันไฟฟ้าเครื่อง**: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ **ความแม่นยำ GPS**: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

เสียงเตือนโซน่าร์

\land คำเตือน

์คุณสมบัติสัญญาณเตือนโซน่าร์คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของคุณที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

🛆 ข้อควรระวัง

้ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซน่าร์บางรุ่น

จากมุมมองโซน่าร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก ••• > **การตั้งค่าโซนาร์** > **เตือน**

้คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซน่าร์ได้โดยเลือก **การตั้งค่า > เตือน > โซน่าร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยคุณหลีกเลี่ยงการเกย ตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก* FrontVü, หน้า 72) การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซน่าร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและ จากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

- 🔹 🗨 🖛 ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
- ๑๙๙ ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
- 🔹 🗨 ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

\land ข้อควรระวัง

์ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือนเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

้ต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือน ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

้คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

- 1 เลือก การตั้งค่า > เตือน > น้ำมันเชื้อเพลิง > เชื้อเพลิงบนเรือทั้งหมด > เปิด
- 2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก เสร็จสิ้น

การตั้งค่าเรือของฉัน

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน**

- **หัวโซน่าร์**: แสดงหัวโซน่าร์ทั้งหมดบนเครือข่าย อนุญาตให้คุณเปลี่ยนหัวโซน่าร์ และให้คุณดูข้อมูลการวินิจฉัย (*การเลือกชนิด ของหัวโซน่าร์*, หน้า 64)
- **ความลึกและการทอดสมอ**: ช่วยให้คุณสามารถป้อนข้อมูลเกี่ยวกับท้องเรือ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 50) และ สมอ

้ค่า ความสูงของสมอ คือความสูงของสมอเหนือเส้นน้ำ ค่า ความยาวเชือกสมอ คืออัตราส่วนของความยาวเชือกสมอที่กำลัง ใช้งานกับระยะห่างแนวตั้งจากหัวเรือไปจนถึงพื้นใต้น้ำ การตั้งค่าสมอเหล่านี้ใช้เพื่อคำนวณหาฟิลด์วันที่ เชือกสมอเป้า หมาย

ค่าชดเชยอุณหภูมิ: ช่วยให้คุณสามารถตั้งค่าชดเชย เพื่อชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิน้ำจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิน้ำ NMEA 0183 หรือหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ (*การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ*, หน้า 124)

สอบเทียบความเร็วของน้ำ: ปรับตั้งค่าหัวโซน่าร์หรือเซนเซอร์วัดความเร็ว (*การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ*, หน้า 125)

- **น้ำมันเชื้อเพลิง**: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมและเชื้อเพลิงที่เหลือในถังเชื้อเพลิงบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าน้ำมัน,* หน้า 125)
- **ประเภทเรือ**: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ
- **การสลับ**: ตั้งค่าวงจรสลับแบบดิจิตอล เช่นอุปกรณ์ SeaStar[®] และ CZone[™]
- Polar Table: เปิดใช้งานข้อมูล Polar Table เมื่อประเภทเรือไม่ใช่เรือยนต์
- **โปรไฟล์ระบบ**: ช่วยให้คุณสามารถบันทึกโปรไฟล์ระบบลงในการ์ดหน่วยความจำและอิมปอร์ตการตั้งค่าโปรไฟล์ระบบจาก หน่วยความจำได้ ซึ่งสามารถเป็นประโยชน์สำหรับสัญญาเช่าเรือหรือกลุ่มเรือ และสำหรับการใช้ข้อมูลการตั้งค่าของคุณ ร่วมกับเพื่อน
- **หมายเลข ID ตัวเรือ**: ช่วยให้คุณสามารถป้อนหมายเลขประจำตัวเรือ (HIN) โดย HIN จะติดอยู่กับด้านกราบขวาของท้ายเรือ ส่วนบนหรือได้ส่วนปลายอาจติดไว้ถาวรที่ด้านบนของท้ายเรือหรือท้ายเรือด้านนอก
- **การบังคับเลี้ยวของ Optimus**: ช่วยให้คุณสามารถปรับพารามิเตอร์พวงมาลัย Optimus

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ ซึ่งให้ คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซน่าร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือ จุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซน่าร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซน่าร์ขึ้นไปยังเส้น น้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

- 1 วัดระยะทาง:
 - หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ ① หรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะห่างจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ถึงท้องเรือ ของเรือ ป้อนค่านี้เป็นตัวเลขที่เป็นบวก
 - หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งอยู่ที่ด้านล่างของคีล (2) และคุณต้องการทราบความลึกจริงของน้ำ ให้วัดระยะทางจากหัวโซน่าร์ ไปยังเส้นน้ำ ป้อนค่านี้เป็นจำนวนลบ



- 2 การดำเนินการให้เสร็จ:
 - หากหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซน่าร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ความลึกและการทอดสมอ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
 - หากหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีราย ชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซน่าร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ
- 3 เลือก 🕂 หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ
- 4 ใส่ระยะห่างที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ

้ค่าชดเชยอุณหภูมิจะชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิ หรือหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้

- 1 วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้เซนเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับเครือข่าย
- 2 วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ
- 3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2 ค่านี่คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่ เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซนเซอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง
- 4 การดำเนินการให้เสร็จ:
 - หากเซนเซอร์หรือหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซน่าร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > ค่าชดเชย อุณหภูมิ
 - หากหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000 > บัญชีราย ชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซน่าร์ และเลือก ตรวจสอบ > ค่าชดเชยอุณหภูมิ
- 5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณในขั้นตอนที่ 3

การตั้งค่าน้ำมัน

เลือก **การตั้งค่า > เรือของฉัน > น้ำมันเชื้อเพลิง**

- **ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ**: ทำให้คุณสามารถใช้เซนเซอร์การไหลของน้ำมันหรือเซนเซอร์ระดับถังน้ำมันเพื่อตรวจสอบ น้ำมันที่เหลืออยู่บนเรือได้ ตัวเลือก Fuel Flow ใช้เซนเซอร์การไหลของน้ำมัน ตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ใช้เซนเซอร์ระดับถัง น้ำมัน
- **ความจุถังน้ำมัน**: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุน้ำมันของถังน้ำมันแต่ละถังที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการตั้ง ค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก ถังเชื้อเพลิง ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์ระดับถัง คุณจึงไม่ จำเป็นต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วยตนเองหลังจากที่คุณเติมถังแล้ว
- **ความจุเชื้อเพลิง**: ทำให้คุณสามารถป้อนความจุน้ำมันรวมของถังน้ำมันทั้งหมดที่อยู่บนเรือได้ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้เมื่อการ ตั้งค่า ยอดรวมของเชื้อเพลิงที่เหลือ เป็นตัวเลือก Fuel Flow หลังจากเติมน้ำมันในถังแล้ว คุณต้องป้อนข้อมูลน้ำมันด้วย ตนเองโดยใช้ตัวูเลือกใดตัวเลือกหนึ่งด้านล่างนี้
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก เติมทุกถังให้เต็ม ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกตั้งเป็น ความจุสูงสุด
 - หากคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก เติมน้ำมันใส่□เรือ และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
 - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อ เพลิงในถัง

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ

หากคุณมีเซนเซอร์ความเร็วหรือหัวโซน่าร์ตรวจจับความเร็วที่เชื่อมต่ออยู่ คุณสามารถปรับตั้งค่าอุปกรณ์ตรวจจับความเร็วดัง กล่าวเพื่อปรับปรุงความแม่นยำของข้อมูลความเร็วน้ำที่แสดงโดยชาร์ตพล็อตเตอร์

- การดำเนินการให้เสร็จ:
 - หากเซนเซอร์หรือหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์หรือโมดูลโซน่าร์ เลือก การตั้งค่า > เรือของฉัน > สอบเทียบ ความเร็วของน้ำ
 - หากเซนเซอร์หรือหัวโซน่าร์เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 เลือก การตั้งค่า > การสื่อสาร > การติดตั้ง NMEA 2000
 > บัญชีรายชื่ออุปกรณ์ เลือกหัวโซน่าร์ และเลือก ตรวจสอบ > สอบเทียบความเร็วของน้ำ
- 2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ หากเรือแล่นไม่เร็วพอหรือเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ลงทะเบียนความเร็ว ข้อความจะปรากฏขึ้น
- **3** เลือก **ตกลง** และเพิ่มความเร็วของเรืออย่างปลอดภัย
- 4 หากข้อความปรากฏขึ้นอีกครั้ง ให้หยุดเรือ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ติดกับอะไร
- 5 หากพวงมาลัยหมุนได้อย่างอิสระ ให้ตรวจสอบการเชื่อมต่อสายเคเบิล
- 6 หากคุณยังได้รับข้อความอยู่ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

การตั้งค่าเรือลำอื่น

\land ข้อควรระวัง

้ต้องเปิดการตั้งค่าสัญญาณเตือ[ิ]นเพื่อทำให้เสียงเตือนดัง (*การตั้งค่าเสียงและการแสดงผล*, หน้า 116) การไม่ตั้งค่าเสียงเตือน อาจทำให้ได้รับบาดเจ็บหรือทรัพย์สินเสียหาย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ต พล็อตเตอร์ได้

เลือก **การตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ**

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล (DSC)

การเตือนการชน: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 22)

การทดสอบ AIS-EPIRB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากเครื่องส่งสัญญาณวิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (EPRIB).

การทดสอบ AIS-MOB: เปิดใช้งานสัญญาณทดสอบจากอุปกรณ์ Man Overboard (MOB)

ทดสอบ AIS-SART: เปิดใช้งานการส่งสัญญาณทดสอบจากช่องรับส่งผ่านสัญญาณการค้นหาและช่วยเหลือ (SART)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้ส่งผลกับอุปกรณ์บนเครือข่ายทั้งหมด

- 1 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > รีเซ็ต
- 2 เลือกตัวเลือก:
 - เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก รีเซ็ตการตั้งค่าเริ่มต้น การตั้งค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
 - เพื่อรีเซ็ตการตั้งค่าทั้งหมดในอุปกรณ์ทั้งหมดในสถานีเป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้เลือก รีเซ็ตการตั้งค่าสถานี การตั้ง ค่านี้จะเรียกคืนการกำหนดค่าเริ่มต้น แต่จะไม่ลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกไว้ แผนที่ หรือการอัปเดตซอฟต์แวร์
 - เพื่อล้างข้อมูลที่บันทึกไว้ เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง ให้เลือก ลบข้อมูลผู้ใช้ การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการ อัปเดตซอฟต์แวร์
 - ในการล้างข้อมูลที่บันทึกและรีเซ็ตการตั้งค่าอุปกรณ์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน ให้ยกเลิกการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์ จาก Garmin Marine Network และเลือก ลบข้อมูลและรีเซ็ตการตั้งค่า การตั้งค่านี้ไม่ส่งผลกับแผนที่หรือการอัปเดต ชอฟต์แวร์

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

🛆 คำเตือน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณอิมปอร์ตข้อมูลจากอุปกรณ์อื่นที่อาจถูกสร้างขึ้นโดยบุคคลที่สาม Garmin จะไม่รับรองใดๆ ต่อความถูก ต้อง ความเชื่อถือได้ ความสมบูรณ์ หรือความทันการณ์ของข้อมูลที่สร้างโดยบุคคลที่สาม การเชื่อถือหรือใช้งานบริการดังกล่าว ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

้คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ระหว่างอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ แทร็คที่บันทึกไว้ เส้นทาง และ ขอบเขต

 คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ด้วยการ์ดหน่วยความจำ คุณต้องติดตั้งการ์ดหน่วยความจำไว้ในอุปกรณ์ อุปกรณ์ นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอร์แมตเป็น FAT32

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมปอร์ตและเอ็กซ์ปอร์ตเวย์พอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > ประเภทไฟล์
- 3 เลือก GPX

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ

้คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้น ทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล
- 3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 เลือกตัวเลือก:
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก รวมข้อมูล จากการ์ดลงเครื่อง
 - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก แทนที่ ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง
- 5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

้คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายไปยังอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้น ทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

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

การอัปเดตแผนที่ในตัวด้วยการ์ดหน่วยความจำและ Garmin Express

้คุณสามารถอัปเดตแผนที่ในตัวโดยใช้แอปพลิเคชันคอมพิวเตอร์ Garmin Express และการ์ดหน่วยความจำ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของคอมพิวเตอร์ (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 2 เปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express หากคุณไม่มีแอปพลิเคชัน Garmin Express ติดตั้งอยู่ในคอมพิวเตอร์ของคุณ คุณสามารถดาวน์โหลดได้จาก garmin.com/express
- 3 หากจำเป็น ให้ลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ (*การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป* Garmin Express, หน้า 129)
- 4 คลิก **เรือ > ดูรายละเอียด**
- 5 คลิก ดาวน์โหลด ใกล้กับแผนที่เพื่ออัปเดต
- 6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลดให้เสร็จสมบูรณ์
- 7 รอขณะที่ดาวน์โหลดการอัปเดต อัปเดตอาจใช้ระยะเวลานาน
- 8 หลังจากดาวน์โหลดเสร็จสมบูรณ์ ให้ถอดการ์ดออกจากคอมพิวเตอร์
- **9** ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนเครื่องอ่านการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 10 บนชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อัปเดตแผนที่ที่ติดตั้งในตัว**

แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะปรากฏขึ้นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

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

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

- 1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโฟลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
- 3 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
- 4 เลือก ข้อมูล > จัดการข้อมูลผู้ใช้ > การถ่ายโอนข้อมูล > แทนที่ข้อมูลจากการ์ดลงเครื่อง

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอ ให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อดึงข้อมูลเกี่ยวกับเครือข่าย

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก การตั้งค่า > ระบบ > ข้อมูลระบบ > อุปกรณ์ Garmin > บันทึกไปที่การ์ด
- 3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

ภาคผนวก

ActiveCaptain และ Garmin Express

ี แอป ActiveCaptain และ Garmin Express ช่วยคุณจัดการชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin และอุปกรณ์อื่นๆ ของคุณ

- ActiveCaptain: แอปมือถือ ActiveCaptain ให้การเชื่อมต่อที่ใช้งานง่ายระหว่างอุปกรณ์มือถือที่ใช้ร่วมกันได้กับชาร์ตพล็อต เตอร์ Garmin, แผนภูมิ และชุมชน Garmin QuickdrawContours (*แอป ActiveCaptain*, หน้า 9) แอปให้การเข้าถึงไปยัง แผนที่ของคุณแบบไม่มีจำกัด และให้วิธีการดาวน์โหลดแผนที่ใหม่อย่างรวดเร็วโดยใช้คุณสมบัติ OneChart" ให้ลิงค์เพื่อรับ การแจ้งเตือนบนชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และให้การเข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ คุณยังสามารถใช้แอปเพื่อวางแผนการเดินทางของคุณและซิงค์ข้อมูลผู้ใช้ แอปจะตรวจสอบอุปกรณ์ของ คุณเพื่อหาการอัปเดตที่มี และแจ้งให้คุณทราบเมื่อมีการอัปเดต
- Garmin Express: แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการ์ดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและ อัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์และแผนที่ Garmin (*แอปพลิเคชั่น Garmin Expr*ess, หน้า 128) คุณควรใช้แอป Garmin Express สำหรับการถ่ายโอนข้อมูลที่เร็วขึ้นของการดาวน์โหลดและการอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ และเพื่อหลีกเลี่ยงค่าบริการ ข้อมูลที่อาจเกิดขึ้นกับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

| ฟังก์ชัน | แอปมือถือ ActiveCaptain | แอปเดสก์ท็อป Garmin Express |
|--|----------------------------|--------------------------------|
| ลงทะเบียนอุปกรณ์ Garmin Marine ใหม่ของคุณ | ใช่ | ใช่ |
| อัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ | ใช่ | ใช่ |
| อัปเดตแผนที่ Garmin ของคุณ | ใช่ | ใช่ |
| ดาวน์โหลดแผนที่ Garmin ใหม่ | ใช่ | ใช่ |
| เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw Contours เพื่อดาวน์โหลดและแบ่งปัน- เส้นความลึกให้กับผู้ใช้คนอื่นๆ | ใช่ | ไม่ |
| ซิงค์อุปกรณ์มือถือกับชาร์ตพล็อตเตอร์ Garmin ของคุณ | ใช่ | ไม่ |
| เข้าถึงชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นเกี่ยวกับท่าจอดเรือและ- จุดสนใจอื่นๆ | ใช่ | ไม่ |

แอปพลิเคชัน Garmin Express

แอปเดสก์ท็อป Garmin Express ช่วยคุณใช้คอมพิวเตอร์และการ์ดหน่วยความจำในการดาวน์โหลดและอัปเดตซอฟต์แวร์ อุปกรณ์และแผนที่ Garmin และลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ เราขอแนะนำสำหรับการดาวน์โหลดและอัปเดตที่มีขนาดใหญ่ เพื่อ การถ่ายโอนข้อมูลที่รวดเร็วขึ้นและเพื่อหลีกเลี่ยงค่าใช้จ่ายด้านข้อมูลสำหรับอุปกรณ์มือถือบางรุ่น

การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์

้คุณสามารถติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ Windows® หรือ Mac® ได้

- 1 ไปที่ garmin.com/express
- 2 เลือก ดาวน์โหลดสำหรับ Windows หรือ ดาวน์โหลดสำหรับ Mac
- 3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

หมายเหตุ: คุณควรใช้แอป ActiveCaptain และอุปกรณ์มือถือเพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)

้คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อ ขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป* Garmin Express *บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 128)
- **2** ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 4)
- 3 รอสักครู่

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโฟลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วย ความจำ

- 4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
- 5 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
- 7 หากจำเป็น ให้เลือก **เริ่มต้น ใช้งาน**
- 8 หากจำเป็น ขณะที่แอปทำการค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้ด้านล่างของหน้าจอ
- 9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
- 10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
- 11 เลือก 🕂 > เพิ่ม

แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์

12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์

เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ ของคุณ

เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่โดยใช้แอป Garmin Express

การอัปเดตแผนที่ของคุณโดยใช้แอป Garmin Express

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอร์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

การดาวน์โหลดการอัปเดตแผนที่อาจใช้เวลาสูงสุดสองถึงสามชั่วโมง

้คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตแผนที่ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่

- 1 ติดตั้งแอป Garmin Express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 128)
- 2 เปิดแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์ของคุณ
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 หากมีการอัปเดตแผนที่ ให้เลือก การอัปเดตแผนที่ > ดำเนินการต่อ
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 ใส่การ์ดหน่วยความจำชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณลงในคอมพิวเตอร์
- 7 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ
- 8 ตรวจสอบคำเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ตกลง**
- 9 รอขณะคัดลอกการอัปเดตแผนที่ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

หมายเหตุ: การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

- **10** ปิดแอป Garmin Express
- 11 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
- **12** เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- 13 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงไปในช่องเสียบการ์ด

หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป

- 14 เลือก อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่
- 15 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตเสร็จสมบูรณ์
- 16 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้คงการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง
- 17 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตจะไม่ สมบูรณ์

การอัปเดตซอฟต์แวร์

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์เมื่อคุณติดตั้งอุปกรณ์ใหม่ หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริม

คุณสามารถใช้แอปมือถือ ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10)

คุณยังสามารถใช้แอปเดสก์ท็อป Garmin Express เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้* Garmin Express, หน้า 131)

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอร์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

อุปกรณ์เสริมตัวอ่านการ์ดหน่วยความจำ Garmin แยกขายต่างหาก

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณควรตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของ ระบบ*, หน้า 117) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณเก่ากว่าเวอร์ชันที่แสดงในเว็บไซต์ คุณควรอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้แอปมือ ถือ ActiveCaptain (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน* ActiveCaptain, หน้า 10) หรือ แอปเดสก์ท็อป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้* Garmin Express, หน้า 131)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express

คุณสามารถคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่มีแอป Garmin Express อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB microSD ฟอร์แมตเป็น FAT32 ที่มีความเร็วคลาส 4 หรือมากกว่า แนะนำให้ ใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 8 GB หรือมากกว่าที่มีความเร็วคลาส 10

การดาวน์โหลดการอัพเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง

- คุณควรใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าในการอัปเดตซอฟต์แวร์ กระบวนการอัปเดตจะลบเนื้อหาบนการ์ดและฟอร์แมตการ์ดใหม่
- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
- 2 ติดตั้งแอป Garmin Express (*การติดตั้งแอป Garmin Express บนคอมพิวเตอร์*, หน้า 128)
- 3 เลือกเรือและอุปกรณ์ของคุณ
- 4 เลือก การอัปเดตซอฟต์แวร์ > ดำเนินการต่อ
- 5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
- 6 เลือกไดรฟ์สำหรับการ์ดหน่วยความจำ
- 7 ตรวจสอบคำเตือนการฟอร์แมตใหม่ จากนั้นเลือก **ดำเนินการต่อ**
- 8 รอขณะคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
 - **หมายเหตุ:** การคัดลอกไฟล์อัปเดตลงในการ์ดอาจใช้เวลาตั้งแต่ไม่กี่นาทีถึงสองสามชั่วโมง
- **9** ปิดแอป Garmin Express
- 10 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์

หลังจากโหลดการอัปเดตไปยังการ์ดหน่วยความจำ ให้ติดตั้งซอฟต์แวร์บนชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดย ใช้การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 131)

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ

ในการอัปเดตซอฟต์แวร์โดยใช้การ์ดหน่วยความจำ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือ ทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำโดยใช้แอป Garmin Express (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ด หน่วยความจำโดยใช้ Garmin Express*, หน้า 131)

- 1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
- 2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงไปในช่องเสียบการ์ด หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ด ลงไป
- 3 เลือก **ติดตั้งตอนนี้ > อัปเดตซอฟต์แวร์ > ใช่**
- 4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
- 5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้คงการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง
- 6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์ จะไม่สมบูรณ์

การทำความสะอาดหน้าจอ

ประกาศ

้สารความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

้อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์ กัดกร่อน

- 1 ใช้สารความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
- 2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ

้คุณสามารถดูภาพที่บันทึกไว้บนการ์ดหน่วยความจำได้ คุณสามารถดูไฟล์ .jpg, .png และ .bmp

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

ภาพหน้าจอ

้คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ .png คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยัง คอมพิวเตอร์ของคุณได้ คุณยังสามารถดูภาพหน้าจอได้ในโปรแกรมดูภาพ (*การดูภาพบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 132)

การจับภาพหน้าจอ

- 1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > จับภาพหน้าจอ > เปิด
- 3 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
- 4 กด **หน้าหลัก** หรือ 🔀 ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

- 1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
- 2 จาก Windows Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
- 3 คัดลอกไฟล์ภาพจากการ์ดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่ อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่ สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์*, หน้า 130)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่เห็นท้องฟ้าชัดเจน เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการ ติดตั้งไว้ภายในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

้อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุ ของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

• ตรวจสอบว่าที่มาจ่ายไฟแหล่งกำเนิดพลังงานไฟฟ้า

คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจ่ายไฟกำลัง ทำงานอยู่หรือไม่

ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ

ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลาก บนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายใน ฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม

- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 12 Vdc
 ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หาก แรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 12 Vdc อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณได้ป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบ ตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูป แบบองศาและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษ ถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

- 1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ใน การสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่
- 2 เลือก การตั้งค่า > การกำหนดค่า > หน่วยวัด
- 3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ถูกต้อง
- 4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

การติดต่อฝ่ายสนับสนุน Garmin

- ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ และการให้ บริการลูกค้า
- ในสหรัฐอเมริกา โทร 913-397-8200 หรือ 1-800-800-1020
- ในสหราชอาณาจักร โทร 0808 238 0000
- ในยุโรป โทร +44 (0) 870 850 1241

การดูข้อกำหนดของฉลากอิเล็กทรอนิกส์และข้อมูลที่เป็นไปตามข้อกำหนด

ฉลากสำหรับอุปกรณ์นี้มาพร้อมกับอุปกรณ์ในแบบอิเล็กทรอนิกส์ ฉลากอิเล็กทรอนิกส์จะให้ข้อมูลของข้อกำหนด เช่น หมายเลขประจำตัวเครื่องที่จัดหาโดย FCC หรือเครื่องหมายที่เป็นไปตามภูมิภาค รวมทั้งผลิตภัณฑ์ที่ใช้ได้และข้อมูลการให้ อนุญาต ไม่พร้อมใช้สำหรับบางรุ่น

- 1 เลือก •••
- **2** เลือก **ระบบ**
- 3 เลือก ข้อมูลข้อกำหนด

ข้อมูลจำเพาะ

ข้อมูลจำเพาะ

ทุกรุ่น

| วัสดุ | พลาสติกโพลีคาร์บอเนต |
|--|---|
| ระดับการกันน้ำ | IEC 60529 IPX7 ² |
| ช่วงอุณหภูมิ | ตั้งแต่ -20° ถึง 55°C (ตั้งแต่ -4° ถึง 131°F) |
| ระยะห่างถึงสิ่งกีดขวางที่ใกล้ที่สุดหลังชาร์ตพล็อตเตอร์ | 118 มม. (4 ⁵ / ₈ นิ้ว) |
| แรงดันไฟฟ้าอินพุต | ตั้งแต่ 9 ถึง 18 Vdc |
| ฟิวส์ | 3 A แบบ Fast-Acting (ให้มาด้วย) |
| การ์ดหน่วยความจำ | 1 ช่องการ์ด microSD; ขนาดการ์ดสูงสุด 32 GB |
| ความถี่ไร้สาย | 2.4 GHz @ 18.7 dBm สูงสุด |
| ความถี่โซน่าร์ ³ | L, M, H CHIRP ทั่วไป: 50/77/83/200 kHz Garmin ClearVü CHIRP: 260/455/800/1000/1200 kHz Garmin SideVü CHIRP: 260/455/800/1000/1200 kHz |
| กำลังส่งโซน่าร์ (RMS) ⁴ | CHIRP: 500 W Garmin ClearVü และ Garmin SideVü CHIRP: 500 W |
| ความลึกโซน่าร์ ⁵ | 701 ม. (2,300 ฟุต) ที่ 77 kHz |

รุ่น 6Xsv

| ขนาด อุปกรณ์และแท่นวางเท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก) | 206 x 131 x 67 ມມ. (8 ¹ / ₈ x 5 ³ / ₁₆ x 2 ⁵ / ₈ ນັ້ວ) |
|--|--|
| ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก) | 244 x 155 x 99 ມມ. (9 ⁵ / ₈ x 6 ¹ / ₈ x 3 ⁷ / ₈ ນິ້ວ) |
| ขนาดจอแสดงผล (W x H) | 138 x 78 มม. (5 ⁷ / ₁₆ x 3 ¹ / ₁₆ นิ้ว) แนวทแยงมุม 157 มม. (6 นิ้ว) |
| ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง) | 800 x 480 พิกเซล |
| ประเภทหน้าจอ | WVGA |
| น้ำหนัก | 0.8 กก. (1.8 ปอนด์) |
| การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด | 18.3 W |
| การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS) | 1.53 A |
| การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด) | 3.2 A |
| ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ | 25.5 ซม. (10 นิ้ว) |

² อุปกรณ์กันน้ำได้สูงสุดที่ความลึก 1 ม. นาน 30 นาที สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ www.garmin.com/waterrating ³ ขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ ⁴ ขึ้นอยู่กับระดับของหัวโซน่าร์และความลึก ⁵ ขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ ความเค็มของน้ำ ชนิดของพื้นใต้น้ำ และสภาพอื่นๆ ของน้ำ

รุ่น 7Xsv

| ขนาด อุปกรณ์และแท่นวางเท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก) | 218 x 142 x 81 มม. (8 ⁹ / ₁₆ x 5 ⁵ / ₈ x 3 ³ / ₁₆ นิ้ว) |
|--|---|
| ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก) | 261 x 166 x 99 มม. (10 ⁵ / ₁₆ x 6 ⁹ / ₁₆ x 3 ⁷ / ₈ นิ้ว) |
| ขนาดจอแสดงผล (W x H) | 155 x 87 มม. (6 ¹ / ₈ x 3 ⁷ / ₁₆ นิ้ว) แนวทแยงมุม 178 มม. (7 นิ้ว) |
| ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง) | 800 x 480 พิกเซล |
| ประเภทหน้าจอ | WVGA |
| น้ำหนัก | 1.0 กก. (2.2 ปอนด์) |
| การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด | 18.3 W |
| การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS) | 1.52 A |
| การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด) | 3.2 A |
| ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ | 22.5 ซม. (9 นิ้ว) |
| รุ่น 9Xsv | |
| ขนาด อุปกรณ์เท่านั้น (กว้าง x สูง x ลึก) | 264 x 166 x 80 ມມ. (10³/ ₈ x 6 ⁹ / ₁₆ x 3³/ ₁₆ ນັ້ວ) |
| ขนาด ขาจุดยึดพร้อมฝาครอบบังแสง (กว้าง x สูง x ลึก) | 303 x 182 x 99 ມມ. (11 ¹⁵ / ₁₆ x 7 ³ / ₁₆ x 3 ⁷ / ₈ ນິ້ວ) |
| ขนาดจอแสดงผล (W x H) | 198 x 115 มม. (7 ¹³ / ₁₆ x 4 ⁹ / ₁₆ นิ้ว) แนวทแยงมุม 229 มม. (9 นิ้ว) |
| ขนาดจอแสดงผล (กว้าง x สูง) | 1024 x 600 พิกเซล |
| ประเภทหน้าจอ | WSVGA |
| น้ำหนัก | 1.3 กก. (2.9 ปอนด์) |
| การกินกระแสไฟฟ้าสูงสุด | 20.7 W |
| การดึงกระแสไฟตามปกติที่ 12 Vdc (RMS) | 1.72 A |
| การดึงกระแสไฟสูงสุดที่ 12 Vdc (สูงสุด) | 3.5 A |
| ระยะห่างปลอดภัยของเข็มทิศ | 20 ซม. (8 นิ้ว) |

