

# www.simrad-yachting.com

# Förord

# Friskrivning

Eftersom Navico kontinuerligt förbättrar den här produkten förbehåller vi oss rätten att när som helst göra ändringar i produkten som eventuellt inte finns med i den här handboken. Kontakta din närmaste återförsäljare om du behöver hjälp.

Det är ägarens eget ansvar att installera och använda utrustningen på ett sätt som inte orsakar olyckor, personskador eller skador på egendom. Den som använder produkten ansvarar själv för att agera säkert på sjön.

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

Gällande språk: Den här texten, eventuella instruktionsböcker, användarguider samt annan information om produkten (Dokumentationen) kan översättas till, eller har översatts till, andra språk (Översättningen). I händelse av konflikter mellan någon Översättning och Dokumentationen ska den engelska versionen av Dokumentationen gälla som officiell version.

Den här handboken återspeglar produkten vid tiden för tryckning. Navico Holding AS och dess dotterbolag, lokalavdelningar och samarbetspartners förbehåller sig rätten att ändra specifikationer utan förvarning.

# Varumärken

Simrad<sup>®</sup> används på licens från Kongsberg.

Navionics<sup>®</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör Navionics, Inc.

NMEA<sup>®</sup> och NMEA 2000<sup>®</sup> är registrerade varumärken som tillhör National Marine Electronics Association.

SiriusXM<sup>®</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör Sirius XM Radio Inc.

Fishing Hot Spots<sup>®</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

FUSION-Link<sup>™</sup> Marine Entertainment Standard<sup>™</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör FUSION Electronics Ltd.

C-MAP<sup>®</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör C-MAP.

SD<sup>™</sup> och microSD<sup>™</sup> är varumärken eller registrerade varumärken som tillhör SD-3C, LLC i USA och/eller andra länder.

Ytterligare karteringsdata: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 by Richardson's Maptech.

Bluetooth<sup>®</sup> är ett registrerat varumärke som tillhör Bluetooth SIG, Inc.

### **Referenser till Navico-produkter**

I den här handboken förekommer referenser till följande Navicoprodukter:

- Broadband Sounder<sup>™</sup> (bredbandsekolod)
- DownScan Imaging<sup>™</sup> (nedåtvy)
- DownScan Overlay<sup>™</sup> (lager)
- ForwardScan<sup>™</sup> (framåtvy)
- GoFree™ (GoFree)
- INSIGHT GENESIS® (Insight Genesis)
- StructureMap<sup>™</sup> (strukturkarta)
- StructureScan<sup>®</sup> (struktur)
- StructureScan® HD (StructureScan HD)

# Copyright

Copyright © 2017 Navico Holding AS.

# Garanti

Garantikortet levereras som ett separat dokument.

Om du har några frågor besöker du webbplatsen för det märke ditt system eller din display har: www.simrad-yachting.com.

# Redogörelse för efterlevnad

Den här utrustningen uppfyller följande direktiv:

- CE enligt direktiv 2014/53/EU
- Kraven för nivå 2-enheter enligt Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) Standard 2008.
- Del 15 i FCC-reglerna. Användning är föremål för följande två villkor: (1) den här enheten får inte orsaka skadliga störningar och (2) enheten måste klara eventuella störningar, inklusive störningar som kan orsaka oönskad funktion hos enheten.

Relevant efterlevnadsdeklaration finns i produktavsnittet på följande webbplats: www.simrad-yachting.com.

### Internetanvändning

Vissa funktioner i den här produkten använder en internetanslutning för att hämta och skicka data. Internetanvändning via en ansluten mobiltelefon eller en internetanslutning med betalning per MB kan kräva en omfattande dataanvändning. Internetleverantören kan debitera dig baserat på mängden data du överför. Om du är osäker bör du kontakta tjänstleverantören om vilka avgifter och begränsningar som gäller.

## Om den här handboken

Den här handboken är en referensguide för användning av GO XSEenheter. Det förutsätts att all utrustning är installerad och konfigurerad och att systemet är klart för användning.

I handboken förutsätts att användaren har grundläggande kunskap om navigering, marin terminologi och sjövana.

Viktig text som läsaren måste läsa extra noga märks ut på följande sätt:

→ Notera: Används till att rikta läsarens uppmärksamhet på en viss kommentar eller viktig information.

**A** Varning: Används när försiktighet måste iakttas för att förhindra skador på utrustning/person.

### Version av handboken

Den här handboken är skriven för programvaruversion 3.0. Handboken uppdateras kontinuerligt för att passa nya programversioner. Den senaste versionen av handboken kan hämtas från www.simrad-yachting.com.

### Visa handboken på skärmen

Med pdf-visaren i enheten kan du läsa handböcker och andra pdffiler på skärmen. Du kan hämta handböcker från www.simradyachting.com. Du kan läsa handböckerna från ett minneskort du sätter i kortläsaren, eller från filer du kopierar till enhetens internminne.



Använd menyalternativen och knapparna på skärmen till att navigera i pdf-filen på det sätt som beskrivs nedan:

- Sök, Gå till sida, Sida upp och Sida ned Välj motsvarande panelknapp.
- Bläddra mellan sidor
   Dra fingret på skärmen i valfri riktning.
- Panorera på sidan
   Dra fingret på skärmen i valfri riktning.
- Zooma in/ut Välj motsvarande panelknapp.
   Pekskärm: för ihop eller isär fingrarna på skärmen.
- Avsluta pdf-visaren Välj **X** i panelens övre högra hörn.

### Programvaruversion

Du kan se vilken programvaruversion som används på enheten i dialogrutan Systeminformation. Dialogrutan Systeminformation är tillgänglig från systeminställningarna.

Mer information om hur du uppgraderar programvaran finns i *"Uppdatera programvaran"* på sida 186.

# Innehåll

### 13 Introduktion

- 13 Startsidan
- 14 Programsidor
- 16 Integrering av tredjepartsenheter
- 18 Egenskaper upplåsta
- 18 Fjärrkontroller

### 19 Grundläggande hantering

- 19 Dialogrutan Systemkontroller
- 19 Slå på och av systemet
- 20 Skärmbelysning
- 20 Trådlös
- 20 Låsa pekskärmen
- 21 Instrumentfält
- 21 Använda menyer och dialogrutor
- 21 Välja sidor och paneler
- 22 Visa favoritpanelen som en popupruta på en sida
- 22 Skapa en waypoint för man över bord
- 23 Skärmdump

### 24 Anpassa ditt system

- 24 Anpassa startsidans bakgrund
- 24 Justera panelstorlek
- 25 Anpassa funktionen lång tryckning
- 25 Lösenordsskydd
- 26 Lägga till nya favoritsidor
- 27 Redigera favoritsidor
- 27 Ange utseende för instrumentfältet

### 31 Plotter

- 31 Plotterpanelen
- 32 Sjökortsdata
- 32 Visa dubbla sjökortstyper
- 33 Fartygssymbol
- 33 Sjökortsskala
- 33 Panorera sjökortet
- 33 Placera ut fartyget på plotterpanelen
- 34 Visa information om sjökortselement

- 35 Använda markören på plotterpanelen
- 36 Mäta avstånd
- 36 Spara waypoints
- 37 Skapa rutter
- 37 Söka efter objekt på plotterpaneler
- 37 3D-sjökort
- 38 Sjökortslager
- 38 Insight- och C-MAP-sjökort
- 44 Navionics-sjökort
- 50 Plotterinställningar

### 53 Waypoints, rutter och spår

- 53 Waypoints
- 55 Rutter
- 59 Tracks
- 60 Dialogrutor för waypoints, rutter och spår

### 62 Navigera

- 62 Navigeringspaneler
- 64 Navigera till markörpositionen
- 64 Navigera längs en rutt
- 64 Navigera med autopiloten
- 65 Navigeringsinställningar

### 67 TripIntel

- 67 Statistik för den aktuella trippen
- 68 Automatisk trippinspelning
- 68 Starta och stoppa trippinspelningar
- 69 Långsiktig statistik
- 69 Beräknad avståndsring för bränsle
- 70 Bränslemätare
- 70 Tidvattensmätare
- 71 Visa trippinspelningar

### 73 Autopilot

- 73 Säker hantering av autopiloten
- 73 Aktivera autopiloten
- 73 Växla från automatiskt läge till manuell styrning
- 74 Indikering av autopiloten på sidor
- 75 Autopilotpanelen

- 76 Autopilotlägen
- 76 Läget Standby
- 77 Läget Utan uppföljning (NFU, servostyrning)
- 77 Styrning med uppföljning (FU)
- 77 AUTO-läge (kurshållning)
- 78 NoDrift-läget
- 79 NAV-läge
- 81 VIND-läge
- 82 Styrning med girmönster
- 86 Använda autopiloten i ett EVC-system
- 86 Autopilotinställningar

### 91 Radar

- 91 Radarpanelen
- 92 Dubbel radar
- 92 Radarlager
- 93 Driftlägen för radarn
- 94 Radarområde
- 94 Använda markören på radarpanelen
- 95 Spara waypoints
- 95 Sector blanking i radarn
- 96 Justera radarbilden
- 99 Avancerade radaralternativ
- 101 Alternativ för radarvisning
- 107 EBL/VRM-markörer
- 108 Ställa in en larmzon kring ditt fartyg
- 109 MARPA-mål
- 110 Registrera radardata
- 111 Radarinställningar

### 113 Ekolod

- 113 Ekolodsbilden
- 114 Zooma in i bilden
- 114 Använda markören på bilden
- 115 Spara waypoints
- 115 Visa historik
- 116 Ställa in bilden
- 118 Avancerade alternativ
- 118 Starta registrering av loggdata
- 120 Stoppa loggning av data

- 120 Visa loggade ekolodsdata
- 121 Visningsalternativ för ekolod
- 123 Ekolodsinställningar

### 125 StructureScan

- 125 Strukturbilden
- 126 Zooma in i strukturbilden
- 126 Använda markören på StructureScan-panelen
- 127 Spara waypoints
- 128 Visa strukturhistorik
- 128 Ställa in strukturbilden
- 129 Avancerade inställningar för StructureScan

### 131 Strukturkarta

- 131 StructureMap-bilden
- 131 Aktivera strukturlager
- 132 StructureMap-källor
- 132 Tips för StructureMap
- 133 Lagra strukturdata
- 133 Använda strukturer med sjökort
- 134 Strukturalternativ

### 136 ForwardScan

- 136 ForwardScan-bilden
- 137 Ställa in ForwardScan-bilden
- 137 Alternativ för ForwardScan-visning
- 138 Kursförlängningslinjer
- 139 Inställning av ForwardScan

### 142 Trådlös anslutning

- 142 Ansluta till och koppla från en trådlös hotspot
- 143 GoFree Shop
- 143 GoFree Link
- 145 Ladda upp filer till Insight Genesis
- 145 Trådlösa inställningar

### 148 AIS

- 148 AIS-målsymboler
- 149 Visa information om AIS-mål

- 150 Anropa ett AlS-fartyg
- 150 AIS SART
- 152 Fartygslarm
- 153 Fartygsinställningar

### 156 Instrumentpaneler

- 156 Instrumentpaneler
- 156 Anpassa Instruments-panelen

### 158 Ljud

- 158 Aktivera ljud
- 159 Hantera ljudsystemet
- 159 Ljudkontrollen
- 162 Ställa in ljudsystemet
- 163 SonicHub 2
- 166 Sirius radio (endast Nordamerika)

### 167 Väder

- 167 Vindpilar
- 167 Visa väderinformation
- 168 GRIB-väder
- 170 SiriusXM väder

### 177 Tidsplotter

- 177 Tidsplottspanelen
- 177 Välja data

### 178 Larm

- 178 Larmsystem
- 178 Typ av meddelanden
- 178 Enskilda larm
- 178 Flera larm
- 179 Bekräfta ett meddelande
- 179 Dialogrutan Larm

### 181 Verktyg

- 181 Waypoints/rutter/spår
- 181 Tidvatten
- 181 Larm

- 181 Inställningar
- 181 Fartyg
- 182 Sol, Måne
- 182 TripIntel
- 182 Filer
- 182 Sök
- 182 GoFree Shop

### **184 Simulator**

- 184 Demoläget
- 184 Källfiler till simulatorn
- 185 Avancerade simulatorinställningar

### 186 Underhåll

- 186 Förebyggande underhåll
- 186 Rengöra displayenheten
- 186 Rengöra medieluckan
- 186 Kontrollera kontakterna
- 186 Uppgradera programvaran
- 188 Säkerhetskopiera systemdata

### 191 Hantera pekskärmen

# Introduktion

## Startsidan

Du öppnar **startsidan** från valfri plats genom att välja **hemknappen** i det övre vänstra hörnet av en panel.

### III Hem



### 1 Verktyg

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

### 2 Program

Välj en knapp om du vill öppna programmet som en helsidespanel. Tryck och håll kvar på en knapp om du vill visa förkonfigurerade alternativ för delad sida för programmet.

### 3 Stängningsknappen

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

### 4 Favoriter

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

### 5 Knappen Man över bord (MÖB)

Välj om du vill spara en Man över bord-waypoint (MÖB) vid den aktuella fartygspositionen.

# **Programsidor**



Varje program som är anslutet till systemet visas på en panel. Programmet kan visas på helskärm eller tillsammans med andra paneler på en sida med flera paneler.

Du kommer åt alla programsidor från **startsidan**.

### 1 Programpanel

### 2 Instrumentfält

Navigerings- och sensorinformation. Du kan stänga fältet och även konfigurera det.

### 3 Dialogrutan Systemkontroller

Snabbåtkomst till grundläggande systeminställningar. Du öppnar dialogrutan genom att trycka kort på **strömknappen** eller genom att dra ned från skärmens överkant.

4 Statusfält

### 5 Dialogruta

Information till eller inmatning från användaren.

### 6 Kontrollpanel

Välj en funktionsknapp om du vill visa kontroller för den.

### 7 Larmmeddelande

Visas om en farlig situation eller ett systemfel inträffar.

8 Meny

Panelspecifik meny. Du öppnar menyn genom att välja **MENY**-knappen.

### Kontrollpanel

Visar knappar för funktioner som finns på enheten. Välj en knapp på kontrollpanelen för att öppna kontrollen för funktionen. Du stänger den öppna kontrollen genom att välja samma knapp igen. När du väljer en annan knapp på kontrollpanelen stängs de öppna kontrollerna och de valda kontrollerna öppnas.

### Delade sidor

På varje sida kan du ha upp till 2 paneler på 5"-enheter och upp till 4 paneler på större enheter.



Sida med 2 paneler

Sida med 3 paneler

Sida med 4 paneler

Du kan justera storleken för paneler på en delad sida i dialogrutan **Systemkontroller**.

### Använda markören på en delad skärm

Markören är skuggad när den används på ekolods- eller strukturbilden på en delad skärm för ekolod/struktur eller för ekolod/karta.

### Förkonfigurerade delade sidor

Varje helskärmsprogram har flera förkonfigurerade delade sidor, där det valda programmet kombineras med andra paneler.

→ Notera: Du kan inte ändra antalet förkonfigurerade delade sidor, och du kan inte anpassa eller ta bort sidorna.

Du öppnar en förkonfigurerad delad sida genom att hålla in knappen på huvudpanelen.



### Favoritsidor

Alla förkonfigurerade favoritsidor kan ändras och tas bort, och du kan även skapa egna. Du kan ha totalt 12 favoritsidor. Mer information finns i *"Lägga till nya favoritsidor"* på sida 26.

# Integrering av tredjepartsenheter

Flera tredjepartsenheter kan anslutas till GO XSE. Programmen visas på separata paneler eller integrerade med andra paneler.

En enhet som ansluts till NMEA 2000-nätverket bör identifieras automatiskt av systemet. Om den inte göra det ska du aktivera funktionen från det avancerade alternativet i dialogrutan Systeminställningar.

Tredjepartsenheten hanteras via menyer och dialogrutor, precis som på andra paneler.

I den här handboken ingår inte specifika hanteringsinstruktioner för tredjepartsenheter. Läs om funktioner och handhavande i dokumentationen som medföljde tredjepartsenheten.

### SmartCraft VesselView-integrering



Du kan visa och interagera med SmartCraft-data via enheten när en Mercury VesselView<sup>®</sup> 4, 7, 403, 502, 702, 703 eller Link finns i nätverket.

När en enhet är tillgänglig visas en ikon för Mercury på **startsidan**. Knappar för Mercury och fartygskontroll finns också på kontrollpanelen. Om du väljer Mercury-knappen på kontrollpanelen visas motor- och fartygsdata och om du väljer knappen för fartygskontroll visas motorkontrollerna för VesselView. När funktionerna aktiveras kan användaren få ett meddelande på bildskärmen om att lämna grundläggande information gällande konfiguration.

Behöver du mer information om konfiguration, Mercuryprogramsidan, Mercury-motorn, fartygsdata som visas och om fartygskontrollen hittar du det i användarhandboken för VesselView<sup>®</sup> eller hos motorleverantören.

### Suzuki-motorpanel



Om en Suzuki C10-mätare är tillgänglig i nätverket läggs en Suzukimotorikon till på **startsidan**. En ikon läggs även till i sidredigeraren. Du kan välja att visa Suzuki-motorpanelen som en helsidespanel eller som en del av en sida med flera paneler.

Motorpanelens layout och innehåll är beroende av den valda panelstorleken. Information om hur de digitala mätarna kan anpassas finns i *"Anpassa -panelen"* på sida 156.

### **FUSION-Link-integrering**

FUSION-Link-enheter som ansluts till NMEA 2000-nätverket kan styras från GO XSE-systemet.

FUSION-Link-enheterna visas som ytterligare källor när du använder ljudfunktionen. Inga andra ikoner är tillgängliga.

Mer information finns i "Ljud" på sida 158.

**BEP CZone-integrering** 

GO XSE kan integreras med BEP:s CZone-system för styrning och övervakning av distribuerade kraftsystem på fartyget.

CZone-ikonen visas i verktygspanelen på **startsidan** när ett CZonesystem är tillgängligt i nätverket.

En separat handbok medföljer CZone-systemet. Läs i den samt i installationshandboken för GO XSE när du ska installera och konfigurera CZone-systemet.

### Instrumentpanel för CZone

När CZone är installerat och konfigurerat läggs en CZoneinstrumentpanel till bland Instrumentspanelerna.

Du växlar mellan instrumentpanelerna för en panel med vänsteroch högerpilen, eller genom att välja instrumentpanelen från menyn.

### Redigera en CZone-instrumentpanel

Du kan anpassa en CZone-instrumentpanel genom att ändra data för var och en av mätarna. Vilka redigeringsalternativ som är tillgängliga beror på typen av mätare och vilka datakällor som är anslutna till systemet.

Mer information finns i "Instrumentpaneler" på sida 156.

# Egenskaper upplåsta

Funktioner kan låsas upp med hjälp av koden för att låsa upp funktioner.

Settings Šystem System Egenskaper upplåsta → Notera: Alternativet Egenskaper Upplåsta är bara tillgängligt om din enhet har stöd för en låst funktion.

Välj alternativet Egenskaper upplåsta i dialogrutan Inställningar och välj sedan den funktion du vill låsa upp. Följ anvisningarna för hur du köper och anger koden för att låsa upp funktionen.

När du har angett koden för att låsa upp funktionen på enheten blir funktionen tillgänglig att användas.

# Fjärrkontroller

Du kan ansluta en fjärrkontroll till nätverket och fjärrstyra enheten. Du kan läsa mer om vilka fjärrkontroller som kan användas på produktens webbplats på:

www.simrad-yachting.com.

En separat handbok medföljer fjärrkontrollen.

18

# 2

# Grundläggande hantering

# **Dialogrutan Systemkontroller**

I dialogrutan Systemkontroller kan du snabbt komma åt olika systeminställningar. Du öppnar dialogrutan genom att trycka kort på **strömknappen** eller genom att dra ned från skärmens överkant.

Dialogrutan kan innehålla olika ikoner. Exempelvis visas bara alternativet Justera delning om du visar en delad sida när du öppnar dialogrutan **Systemkontroller**.



### Aktivera funktioner

Välj ikonen för den funktion du vill ställa in eller växla på/av. För de funktioner som aktiveras och avaktiveras visas ikonen markerad när funktionen är aktiverad, som visas för ikonen Instrumentfält ovan.

# Slå på och av systemet



Du startar och stänger av systemet genom att hålla in strömknappen.Du kan även stänga av systemet från dialogrutan Systemkontroller.

Om du släpper **strömknappen** innan avstängningen är slutförd avbryts processen.

### Första gången du startar enheten

När enheten startas för första gången, eller efter en fabriksåterställning, visar enheten en installationsguide. Svara på installationsguidens uppmaningar för att välja några grundläggande inställningsalternativ. Du kan göra ytterligare inställningar med hjälp av alternativet för systeminställningar och senare ändra inställningar som gjorts med installationsguiden.

### Läget Standby



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

Du väljer standbyläget från dialogrutan **Systemkontroller**. Du växlar från standbyläget till normal drift genom att trycka kort på **strömknappen**.

# Skärmbelysning

### Ljusstyrka



Skärmens bakgrundsbelysning kan justeras när som helst i dialogrutan **Systemkontroller**.

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

### Nattläge

Med nattlägesalternativet optimeras färgpaletten och bakgrundsbelysning för svagt ljus.

→ Notera: Detaljer på sjökort kan synas sämre i nattläget!

# Trådlös

Innehåller alternativ för trådlös anslutning beroende på status för det trådlösa. Till exempel att ansluta till en hotspot eller ändra till anslutningspunkt. Förklaringar om alternativ finns i *"Trådlös anslutning"* på sida 142.

# Låsa pekskärmen



Trådlös

Du kan tillfälligt låsa en pekskärm så att du inte oavsiktligt stör systemet. Lås pekskärmen när det ligger mycket vatten på skärmen, till exempel vid hård sjögång eller väderlek. Den här funktionen är också användbar när du ska rengöra skärmen medan enheten är påslagen.

Du kan låsa pekskärmen från dialogrutan Systemkontroller.

Du avaktiverar låsfunktionen genom att trycka kort på **strömknappen**.

### Instrumentfält

Instrument

Instrumentfältet aktiveras och inaktiveras bara för den aktuella sidan.

# Använda menyer och dialogrutor

#### Menyer

Du öppnar en sidomeny genom att trycka på knappen **MENY** i sidans övre högra hörn.

- Du aktiverar ett menyobjekt och växlar ett alternativ på/av genom att välja det
- · Justera värden för skjutreglage på följande sätt:
  - dra reglaget
  - trycka på ikonerna + eller -

Välj alternativet **Tillbaka** när du vill återgå till föregående menynivå eller stänga menyn.

Du kan dölja menyn genom att trycka på skärmen utanför menyområdet, eller genom att trycka på **menyknappen**. När du trycker på **menyknappen** igen öppnas menyn med samma status som när den stängdes.

Markörens status (aktiv eller inaktiv) påverkar tillgängliga menyalternativ.

### Dialogrutor

Numeriska och alfanumeriska knappsatser visas automatiskt när de behövs för att ange information i dialogrutor.

Dialogrutan stängs när du sparar eller avbryter inmatningen.

Du kan även stänga en dialogruta genom att trycka på  ${\bf X}$  i det övre högra hörnet.

# Välja sidor och paneler

### Välja en sida

- Du väljer en helsidespanel genom att välja motsvarande programknapp på **startsidan**
- Du väljer en favoritsida genom att välja motsvarande favoritknapp

 Du väljer en fördefinierad uppdelad panel genom att hålla inne motsvarande programikon

### Välj aktiv panel

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

Du har bara åtkomst till sidmenyn för den aktiva panelen.

Du aktiverar en panel genom att trycka på den.

# Visa favoritpanelen som en popupruta på en sida

Du kan visa favoritpanelen som en popupruta på valfri sida genom att trycka på och hålla ned knappen **Hem**.

Du visar en favoritsida genom att välja den i popuprutan. Panelen växlar till den valda favoriten efter tre sekunder.

# Skapa en waypoint för man över bord

Om det uppstår en nödsituation kan du placera en waypoint för Man över bord (MÖB) vid fartygets aktuella position genom att välja knappen **MÖB** på **startsidan**.

När du aktiverar MÖB-funktionen utförs följande åtgärder automatiskt:

- en MÖB-waypoint placeras ut vid fartygets position
- visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring fartygets position
- systemet visar navigeringsinformation tillbaka till MÖBwaypointen

Du kan spara flera MÖB-waypoints genom att trycka flera gånger på **MÖB**-knapparna. Fartyget visar fortsatt navigeringsinformation till den första MÖB-waypointen. Navigering till efterföljande MÖB-waypoints måste utföras manuellt.

### Ta bort en MÖB-waypoint

- 1. Aktivera MÖB-waypointen genom att välja den.
- Välj MÖB-waypointens popupruta för att visa dialogrutan för MÖB-waypointen.
- 3. Välj alternativet Radera i dialogrutan.

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

# Skärmdump

Du måste aktivera alternativet Skärmdump i dialogrutan Systeminställningar innan du kan ta skärmbilder på en pekskärm. När funktionen är aktiv kan du ta skärmbilder på en pekskärm genom att dubbeltrycka i rubrikfältet för en öppen dialogruta, eller genom att dubbeltrycka i statusfältet om ingen dialogruta är öppen. Läs mer om att visa filer i *"Filer"* på sida 182.

# 3

# Anpassa ditt system

# Anpassa startsidans bakgrund

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

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



## Justera panelstorlek

Du kan ändra panelstorleken för en aktiv delad sida. Panelstorleken kan justeras för både favoritsidor och för fördefinierade delade sidor.

- 1. Aktivera dialogrutan Systemkontroller
- 2. Välj alternativet Justera delning
- 3. Justera panelstorleken genom att dra justeringsikonen
- **4.** Bekräfta ändringarna genom att trycka på någon av panelerna eller genom att välja alternativet Spara från menyn.



Ändringarna på den aktiva favoritsidan eller den delade sidan sparas.

# Anpassa funktionen lång tryckning

Använd dialogrutan **Avancerade inställningar** för att ange om den långa tryckningen på panelen ska öppna menyn eller visa markörhjälpen på panelen.

Avancerade inställningar							
▶ Waypoints							
▶ Hârdvara							
<ul> <li>Bildinställningar</li> </ul>							
Markör							
— Inställningsfördröjning	200 Tiden man har på sig att ställa in en inställning innan den aktiveras (ms)						
Markör assistans	Aktivera Markör assistans vid lång tryck, annars öppna meny						
— Långt tryck	1000 Tryck och håll (1000ms-1500ms)						
Teckenfärg i nattläge							

# Lösenordsskydd

Du kan ange en PIN-kod för att förhindra obehörig åtkomst till systeminställningarna.

*Notera:* Vi rekommenderar att du noterar PIN-koden (lösenord) och förvarar den på en säker plats om du använder den här funktionen.

När du har angett lösenordsskydd måste PIN-koden anges när något av följande väljs. När du har angett rätt PIN-kod är alla alternativen tillgängliga utan att du behöver ange PIN-koden på nytt.

- Inställningar, aktiveras från verktygspanelen eller dialogrutan Systemkontroller
- Larm, aktiveras från verktygspanelen
- Filer, aktiveras från verktygspanelen
- GoFree Shop, aktiveras från verktygspanelen
- Inställningar, aktiveras från sjökortsmenyn under sjökortsalternativ

Du anger och tar bort lösenordsskydd från dialogrutan Systeminställningar.

	SIMULERAR	S KRS 000 °M	3:58:36 pm 21.9 m		
Inställningar					×
System	<ul> <li>System</li> <li>Plotter</li> <li>Ekolod</li> </ul>		Språk		Svenska
Plotter			Knappljud	Av -	
			Tid		
Ekolod Ekolod			Satelliter		
Autopilot			Pinkod	Ställ in	ninkod
			Systemåterställning	Stall III plitkou	
				Radera	pinkod

# Lägga till nya favoritsidor

- 1. Välj ikonen Ny i favoritpanelen på **startsidan** så att dialogrutan för sidredigering öppnas
- 2. Skapa den nya sidan genom att dra och släppa sidikoner
- → *Notera*: Favoritsidor på 5"-enheter kan ha maximalt 2 program.
- Ändra layout för panelen vid behov (endast möjligt för 2- eller 3paneler)
- 4. Spara sidlayouten.

Den nya favoritsidan visas i systemet, och den nya sidan står med i listan med favoritsidor på **startsidan**.







# **Redigera favoritsidor**

- 1. Välj redigeringsikonen på favoritpanelen:
  - Välj X-ikonen på en favoritikon om du vill ta bort sidan
  - Välj verktygsikonen på en favoritikon om du vill visa dialogrutan för sidredigering
- 2. Lägg till eller ta bort paneler i dialogrutan för sidredigering
- **3.** Spara eller avbryt dina ändringar när du vill stänga redigeringsläget för favoriter.

# Ange utseende för instrumentfältet

Datakällor som är anslutna till systemet kan visas i instrumentfältet.

Du kan konfigurera instrumentfältet så att det visar antingen ett eller två fält. Om du anger att två fält ska visas kan du ställa in att de ska visas växelvis automatiskt. Du kan ange vilken information som ska visas i instrumentfälten.

Du kan inaktivera instrumentfältet från dialogrutan **Systemkontroller**.

→ Notera: Då inaktiveras instrumentfältet bara för den aktuella sidan.

### Aktivera/inaktivera instrumentfältet

1. Aktivera dialogrutan Systemkontroller

2. Du aktiverar/inaktiverar instrumentfältsikonen för att växla på/av för fältet.

### Välj ett fördefinierat aktivitetsfält

- 1. Aktivera instrumentfältet genom att välja det
- 2. Välj knappen MENY för att öppna menyn
- 3. Välj Fält 1 eller Fält 2 och sedan ett fördefinierat aktivitetsfält.

Fördefinierade mätare visas i instrumentfältet. Mer information om hur du ändrar en mätare i instrumentfältet finns i Redigera innehållet i instrumentfältet nedan.

### Redigera innehållet i instrumentfältet

- 1. Aktivera instrumentfältet genom att välja det
- 2. Välj knappen MENY för att öppna menyn
- Om du vill ändra en instrumentmätare väljer du Redigera följt av den mätare du vill ändra
- 4. Välj det innehåll som du vill visa i dialogrutan Välj data
- Välj Meny och sedan Avsluta redigering för att spara ändringarna.

### Bränsleekonomimätare

Du kan visa en bränsleekonomimätare i instrumentfältet på programsidor (Plotter, Radar, Ekolod, Navigering och så vidare). Välj det fördefinierade bränsleaktivitetsfältet eller ändra en mätarkälla till Bränsleekonomi. Information om hur du ändrar en mätarkälla finns i "Ange utseende för instrumentfältet" på sida 27.



- 1 Digital avläsning av aktuell bränsleekonomi
- 2 Måttenheter för bränsleekonomi
- 3 100 % effektivitet, detta motsvarar "nominell förbrukning"
- 4 120 % effektivitet
- 5 Genomsnittlig bränsleekonomi
- 6 Momentan bränsleekonomi
- 7 Aktuell bränslenivå

Bränsleekonomimätaren visar momentan respektive historisk genomsnittlig bränsleeffektivitet. Början på den gröna zonen representerar "Nominell bränsleekonomi" och den visar ett område på ytterligare 20 % så att din bränsleeffektivitet kan visas utöver nominell bränsleekonomi.

Ju mer effektiv bränsleförbrukningen är, desto mer närmar sig den yttre blå visaren den gröna delen av skalan. Om du uppnår nominell effektivitet för fartyget når visaren den gröna zonen. Om du lyckas uppnå en bättre effektivitet än den nominella effektiviteten når visaren en punkt i den övre gröna zonen.

Nominell bränsleekonomi kan anges i dialogrutan för fartygsinställningar som visas från dialogrutan för bränsleinställningar. Du kan återställa den genomsnittliga bränsleekonomin via knappen Återställ bränsleekonomi i dialogrutan för bränsleinställningar. När du återställer den börjar systemet beräkna det nya genomsnittet.

Ange måttenheter för bränsleekonomimätaren i fältet för bränsleekonomi i dialogrutan för enhetsinställningar.

# Plotter



Med plotterfunktionen visas ditt fartygs position i relation till land och andra objekt på sjökortet. På plotterpanelen kan du planera och navigera rutter, placera ut waypoints och visa AIS-mål.

# Plotterpanelen



- 1 Waypoint\*
- 2 Fartyg med förlängningslinje (förlängningslinjen är valfri)
- 3 Rutt\*
- 4 Indikator för norr
- 5 Rutnät\*
- 6 Avståndsringar\*
- 7 Spår\*
- 8 Skala för sjökortsavstånd
- 9 Intervall för avståndsringar (visas bara när avståndsringar är aktiverade)

\* Valfria sjökortselement. Du aktiverar/inaktiverar de valfria sjökortselementen individuellt från dialogrutan för sjökortsinställningar.

# Sjökortsdata

Systemet levereras med olika inbyggd kartografi beroende på regionen.

Alla enheter har stöd för Insight-sjökort från Navico inklusive Insight Genesis. Systemet har även stöd för sjökort från Navionics och C-MAP samt innehåll som skapats av olika tredjepartsleverantörer av kartor i AT5-format. Du hittar en komplett förteckning med tillgängliga sjökort på www.gofreeshop.com, www.c-map.com och www.navionics.com.

- → Notera: I den här handboken beskrivs alla tillgängliga menyalternativ för sjökorten. Alternativen varierar beroende på vilket sjökort du använder.
- → Notera: Systemet växlar inte automatiskt över till den inbyggda kartografin när du tar bort ett sjökort. Ett sjökort med låg upplösning visas tills du sätter i sjökortet igen eller manuellt växlar tillbaka till den inbyggda kartografin.

# Visa dubbla sjökortstyper

Om du har flera typer av sjökort tillgängliga – inbyggda eller i kortläsaren – kan du visa två olika sjökortstyper samtidigt på en sida med två plotterpaneler.

Du kan välja en panel med dubbla sjökort genom att hålla in programknappen Plotter på **startsidan**, eller genom att skapa en favoritsida med två plotterpaneler.

### Välja typ av sjökort





Om du har flera plotterpaneler anges sjökortstypen individuellt för varje plotterpanel. Aktivera en av plotterpanelerna och välj sedan en av de tillgängliga sjökortstyperna under menyalternativet Kartkälla. Upprepa processen för den andra plotterpanelen och välj en alternativ sjökortstyp för den här panelen.

Om du har identiska sjökort tillgängliga – inbyggda eller i kortläsaren – väljer systemet automatiskt sjökortet med flest detaljer för den region som visas.

# Fartygssymbol

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

# Sjökortsskala

Du zoomar in och ut i sjökortet med zoomikonerna på panelen eller genom att föra ihop (zooma ut) eller isär (zooma in) fingrarna på skärmen.

Intervallet för avståndsskala och avståndsringar (när de är aktiverade) på sjökortet visas nere till höger på plotterpanelen.

## Panorera sjökortet

Du kan flytta sjökortet i valfri riktning genom att dra med fingret på skärmen.

Välj menyalternativet **Ta bort markören** om du vill ta bort markören och markörfönstret från panelen. Då centreras även sjökortet kring fartygets position.

# Placera ut fartyget på plotterpanelen

### Sjökortsorientering

Du kan välja flera alternativ för hur sjökortet ska roteras på panelen. Sjökortets orienteringssymbol i panelens övre högra hörn visar nordlig riktning.





### Nord upp

Visar sjökortet med nord uppåt.

### Kurs upp

Visar sjökortet med fartygets kurs riktad uppåt. Kursinformationen hämtas från en kompass. Om ingen kurs är tillgänglig används KÖGvärdet från GPS-enheten.

### **Bäring upp**

Visar sjökortet med den riktning som fartyget FAKTISKTfärdas direkt uppåt, vilket i vissa fall inte är samma riktning som fartygets kurs.

### Framförhållning

Flyttar fartygsikonen närmare skärmens underkant så att du ser mer av det som finns framför fartyget.

# Visa information om sjökortselement

När du väljer ett sjökortselement, en waypoint, en rutt eller ett mål visas grundläggande information om det valda objektet. Om du väljer sjökortselementets popupruta visas all tillgänglig information om det elementet. Du kan även aktivera dialogrutan med detaljerad information från menyn.

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

34

<ul> <li>Redigera Waypoint</li> </ul>	RIMULEAAR. SINS 600 M	40735pm 21.9m	_		×
009					
33.8 km	175 °M		8 -	0	
 N 59°19.624' E 0	N 59°19.624' E 010°35.801'		Visa ikoner och namn -		
Noteringar			Djup (m)		
	larma		Larmradie (km)	.00 die (km)	
			00.00		
Skapad: 10:49 am 02/2	1/2015				
Radera		Gå till			

# Använda markören på plotterpanelen

Som standard visas inte markören på plotterpanelen.

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

Välj menyalternativet **Ta bort markören** om du vill ta bort markören och markörfönstret från panelen. Då centreras även sjökortet kring fartygets position.

Välj menyalternativet **Markörläge** om du vill visa markören på dess föregående plats. Alternativen **Ta bort markören** och **Markörläge** är användbara när du vill växla mellan fartygets aktuella position och markörpositionen.

### Gå till markör

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

### Markörhjälpsfunktionen

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

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

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

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







# Mäta avstånd

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

- 1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet från. Starta mätfunktionen från menyn
  - Mätikonerna visas med en dragen linje från fartygets mitt till markörens position, och avståndet visas i markörens informationsfönster.
- 2. Du kan placera om mätpunkterna genom att dra endera ikonen så länge mätfunktionen är aktiv
- → Notera: Bäringen mäts alltid från den grå ikonen till den blå ikonen.

Du kan även starta mätfunktionen utan någon aktiv markör. Båda mätikonerna placeras då initialt ut vid fartygets position. Den grå ikonen följer med fartyget när det rör sig, medan den blå ikonen stannar kvar vid aktuell position när du aktiverade funktionen.

Du avbryter mätfunktionen genom att välja menyalternativet **Avsluta mätning**.

# Spara waypoints

Du kan spara en waypoint vid en plats genom att placera ut markören på panelen och välja alternativet Ny waypoint från menyn.



På plotter- och navigeringspanelerna kan du spara en waypoint vid fartygets position, när markören inte är aktiv. Det gör du genom att välja alternativet Ny waypoint på menyn.
# **Skapa rutter**

Du kan skapa rutter på plotterpanelen på följande sätt.

- 1. Placera ut markören på plotterpanelen
- 2. Välj Ny och sedan Ny rutt från menyn
- **3.** Tryck på plotterpanelen så att du placerar ut den första ruttpunkten
- 4. Fortsätt med att placera ut återstående ruttpunkter
- 5. Spara rutten genom att välja alternativet Spara från menyn.
- → Notera: Mer information finns i "Waypoints, rutter och spår" på sida 53.

# Söka efter objekt på plotterpaneler

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

Aktivera markören på panelen för att söka från markörpositionen. Om markören inte är aktiv söker systemet efter objekt från fartygets position.

Sök från fartyg	×
Välj kategori att söka	
Waypoints	Kartobjekt
Rutter	Fartyg
Spår	Koordinater

→ Notera: Du måste ha ett abonnemang på SIRIUS-data om du ska kunna söka efter bränslestationer och en ansluten AISmottagare om du ska söka efter fartyg. SIRIUS är inte tillgängligt på 5"- och 7"-enheter.

# **3D-sjökort**

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

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

När du väljer alternativet 3D visas ikoner för panorering och rotation på plotterpanelen.



### Panorera 3D-sjökortet

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

Välj menyalternativet **Visa aktuell position** för att sluta panorera och centrera sjökortet kring fartygets position.

### Styra visningsvinkeln

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

- Om du vill ändra riktning för visningen panorerar du horisontellt
- Om du vill ändra lutningsvinkel panorerar du vertikalt
- → Notera: När visningen är centrerad kring fartyget kan du bara justera lutningsvinkeln. Visningsriktningen styrs av inställningen för sjökortet. Se "Placera ut fartyget på plotterpanelen" på sida 33.

### Zooma in i ett 3D-sjökort

Du zoomar in och ut i ett 3D-sjökort med zoomknapparna (+ eller -) eller genom att föra ihop eller isär fingrarna på skärmen.

# Sjökortslager

Struktur-, SonarChart Live (endast Navionics-plottrar) och väderinformation kan visas som lager på plotterpanelen.

→ Notera: Radar kan också visas som lager på plotterpaneler på enheter som har radar. Radarfunktionerna beskrivs i kapitlet "Radar" i den här handboken.

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

Lagerdata beskrivs mer detaljerat i separata avsnitt i användarhandboken.

# Insight- och C-MAP-sjökort

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



→ Notera: Ett menyalternativ är nedtonat om det inte är tillgängligt för det sjökort som visas. Rasterkort är till exempel inte tillgängliga med Insight, så menyalternativet Rasterkort är nedtonat när Insight-sjökort visas.

### Tidvatten och strömmar för Insight- och C-MAP

Systemet kan visa tidvatten och strömmar för Insight och C-MAP. Med den här informationen är det möjligt att förutsäga tid, nivå, riktning och styrka för strömmar och tidvatten. Det är ett viktigt verktyg vid planering av en resa och navigering under resan.

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

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

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



Statiska ikoner för strömmar och tidvatten



Dynamiska ikoner för strömmar

### Specifika alternativ för Insight- och C-MAP-sjökort

Orientering, Framförhållning, 3D och ändra Kartkälla (beskrivs tidigare i det här avsnittet) är gemensamma för alla typer av sjökort.

### Presentation

Sjökorten kan visas i olika bildformat.



Skuggad relief



Inga konturer



Rasterbild



Högupplöst batymetri





### Skuggad relief

Skuggar bottenterrängen.

### Inga konturer

Tar bort konturlinjerna från sjökortet.

### Rasterkort

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

### Rastergenomskinlighet

Styr rasterbildens genomskinlighet.

### Högupplöst batymetri

Aktiverar och inaktiverar högre koncentration av konturlinjer.

### Genesis-lager

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

Med det här alternativet kan du lägga till och ta bort Genesis-lagret på kartbilden. När Genesis-lagret är aktiverat är högupplöst bathy inaktiverad.

Endast tillgängligt om C-MAP-kartan innehåller data för Genesislager.

# Visningsalternativ för Insight och C-MAP

### Sjökortsinformation

Full

All tillgänglig information för det sjökort som används.

Medel

Minsta mängden information som krävs för säker navigering.

Låg

Grundläggande informationsnivå som inte kan tas bort, och som omfattar information som krävs i alla geografiska områden. Avses inte vara tillräcklig för säker navigering.



### Insight- och C-MAP-sjökortskategorier

Det finns flera kategorier och underkategorier av Insight- och C-MAP-sjökort som du kan aktivera/avaktivera beroende på vilken information du vill visa.

### Fotolager

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

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



Inget fotolager





Fotolager, endast land

Alla fotolager

### Genomskinlighet för fotolagret

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



Minsta genomskinlighet



Genomskinlighet 80

42

### Djuppalett

Styr djuppaletten som används på kartan.

### Papperssjökort

Ändrar kartans utseende till ett format för papperssjökort.

#### Säkerhetsdjup

På Insight- och C-MAP-sjökort används olika toner av blå färg för att särskilja mellan grunt (ljusare skuggning) och djupt (mörkare skuggning) vatten. Efter aktivering av säkerhetsdjup anger du önskad gräns för säkerhetsdjupet. Säkerhetsdjup ställer in den gräns vid vilken djupet ritas utan blå skuggning.

### Djupfilter

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

### Skuggning

Skuggar olika bottenområden beroende på den valda skuggningskategorin.

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

### Djup 1 och Djup 2

Förinställningar av djup som skuggar olika djup i olika färger.

#### Anpassa

Du kan justera gränsvärden för djup, färg och färgskuggningens genomskinlighet för Djup 1 och Djup 2.



Tillba

Sjökortsin

Kategorier

Fotogenom

Djuppa

Skugg

Fotolag

Tillbaka

Papperskort

Djupfilter

10m

Säkerhetsdjup ingen

Ð			8:27:00 pm		
Anpassad skuggnin	g				×
	Djup 1	Djup 2	Bottenhårdhet	Vegetation	
Djup (m)		Färg		Genomskinlighet (%)	
0				100	
12				100	
24				100	
37				100	
49				100	
Lägg till punkt					

### 3D-förstoring

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

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

# **Navionics-sjökort**

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

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



### Specifika alternativ för Navionics-sjökort

Orientering, Framförhållning, 3D och ändra Kartkälla (beskrivs tidigare i det här avsnittet) är gemensamma för alla typer av sjökort.

### Gemensamma rättningar

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

### SonarChart Live

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

Välj **Lager** i Navionics plottermeny och sedan **SonarChart Live** för att visa den som ett lager på sjökortet.

När du väljer SonarChart Live lager utökas menyn med alternativ för SonarChart Live. Använd alternativen för att ställa in genomskinligheten och minimidjupet.

### Genomskinlighet

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

### Minimidjup

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

### SCL-historik

→ Notera: Om ingen aktiv Navionics-prenumeration hittas växlas menyalternativet SonarChart Live till SCL-historik.

Välj för att visa tidigare registrerade data på kartlagret.





### Visningsalternativ för Navionics

### Skuggning på sjökort

Med skuggning läggs terränginformation till på sjökortet.

### Dynamiska ikoner för tidvatten och strömmar i Navionics

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

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





Dynamisk information om tidvatten

Dynamisk information om strömmar

Följande ikoner och symboler används:



### **Aktuell hastighet**

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



### Tidvattenshöjd

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

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

### Enkel vy

Förstoringsglas som ökar storleken på text och sjökortsobjekt.

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

### Fotolager

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

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







Inget fotolager

Fotolager, endast land

Alla fotolager

### Genomskinlighet för fotolagret

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



Minsta genomskinlighet



Största genomskinlighet

### SonarChart

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

### SC-täthet

Styr tätheten för konturerna på SonarChart och SonarChart Live.

### Fiskeområde

Välj ett djupområde som Navionics ska fylla i med en annan färg. Med den här funktionen kan du framhäva specifika djupområden i fiskesyfte. Områdets noggrannhet begränsas av tillgängliga sjökortsdata, så om sjökortet endast har 5-metersintervall för konturlinjer så avrundas skuggningen till närmast tillgängliga konturlinje.



Inget framhävt djupområde

Framhävt djupområde: 6–12 m

### Grunt vatten markeras

Markerar ut områden med grunt vatten.

På så sätt kan du framhäva vattenområden med djup mellan 0 och det angivna värdet (upp till 10 meter/30 fot).



Grunt vatten markeras inte



Grunt vatten markeras: 0–3 m

### Navionics-sjökortsinställningar

### Färgad sjöbotten

Används till att visa olika djupområden i olika toner av blått.

#### Sjökorts texter

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

### Presentation

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

### Sjökortsinfo

Här kan du få olika nivåer av geografisk lagerinformation.

### Säkerhetsdjup

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

Säkerhetsdjupet, som kan ställas in, visas utan blåtoner.

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

### Djupkontur

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

### Stenfilter

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



# Plotterinställningar

Waypoints

Spår

Tidvatte

Larm Constallninga De inställningar och visningsalternativ du väljer på sidan med plotterinställningar gäller för samtliga plotterpaneler.

Settings		×
🔅 System	3D båtsymbol	Styrpulpetbåt -
Plotter	Fartygsinställningar	
	Avståndsringar	
EKOIOd	Förlängningslinjer	
Autopilot	SonarChart Live tidvattnet korrigering	
Navigering	Synkronisera 2D/3D kort	
Bränsle	Popup information	
Dutter och enår	Rutnät	$\checkmark$
	Waypoints	
🐥 Larm	Rutter	$\checkmark$
🧬 Måttenheter	Spår	
(•) Trådlös		

### 3D båtsymbol

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

### Fartygsinställningar

Fartygsinställningarna används när du ska beräkna en automatisk rutt. Du måste ange fartygets säkerhetsdjup, bredd och höjd innan du kan använda Navionics hamn-till-hamn-funktioner Autorouting och Easy routing.

→ Notera: Hamn-till-hamn Autorouting är inte tillgängligt på enheter som används i USA:s territorialvatten.

### Avståndsringar

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

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

### Förlängningslinjer



A: Kurs

B: KÖG (kurs över grund)

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

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

Förlängningslinjer	×
DET HÄR FARTYGET	
Course Over Ground	
Kurs	
Längd 1 km	
ANDRA FARTYG	
Course Over Ground	
Längd 2 min	
Spara	Avbryt

### ForwardScan

Om du har ForwardScan och det här alternativet är valt visas ForwardScan-kursförlängningslinjer på sjökortet. Läs mer i *"Kursförlängningslinjer"* på sida 138.

### SonarChart Live tidvattenkorrigering

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

### Synkronisera 2D/3D kort

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

### **Popup information**

Anger om grundläggande information för sjökortselement ska visas när du väljer elementet.

### Rutnät

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

### Waypoints, Rutter, Spår

Aktiverar/inaktiverar visning av de här elementen på plotterpaneler. Dessutom öppnas dialogrutan för waypoints, rutter och spår så att du kan hantera dem.

# Waypoints, rutter och spår

5

# Waypoints

En waypoint är ett märke som användaren placerar ut på ett sjökort eller på ekolodsbilden. Varje waypoint har en exakt position med koordinater för latitud och longitud. En waypoint som placeras ut från ekolodsbilden har förutom positionsinformation även ett djupvärde. En waypoint används till att märka ut en position du kanske vill återvända till. Två eller flera waypoints kan även kombineras till en rutt.

### Spara waypoints

Du kan spara en waypoint vid en plats genom att placera ut markören på panelen och välja alternativet Ny waypoint från menyn.

Ny waypoint på markör	×
011	
N 59°30.883' E 010°34.526'	
Mer val	<b>\$</b> • • •
Spara	Avbryt

På plotter- och navigeringspanelerna kan du spara en waypoint vid fartygets position, när markören inte är aktiv. Det gör du genom att välja alternativet Ny waypoint på menyn.



### Flytta en waypoint

- 1. Välj den waypoint du vill flytta. Waypointikonen expanderas som indikation på att den är aktiv.
- 2. Aktivera menyn och välj waypointen från menyn
- 3. Välj alternativet Flytta
- 4. Välj ny position för waypointen
- 5. Välj Avsluta på menyn.

Waypointen sparas nu automatiskt på den nya positionen.

### Redigera en waypoint

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

Du öppnar den här dialogrutan genom att välja popuprutan för waypointen eller från menyn när waypointen är aktiv.

Du kan även öppna dialogrutan från verktyget Waypoints på **startsidan**.



### Radera en waypoint

Du kan radera en waypoint från dialogrutan **Redigera waypoint** eller genom att välja menyalternativet **Radera** när waypointen är aktiverad.

Du kan även radera waypointer från verktyget Waypoints på **startsidan**.

Du kan radera MÖB-waypointer på samma sätt.

### Larminställningar för waypoints

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

→ Notera: Du måste ange PÅ för waypointens radielarm i larmdialogrutan om du vill att ett larm ska utlösas när ditt fartyg kommer närmare än den definierade radien. Mer information finns i "Dialogrutan Larm" på sida 179.

# Rutter



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

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

Systemet har stöd för Navionics Autorouting och C-MAP Easy Routing. De här funktionerna föreslår automatiskt ruttpunkter mellan den första och sista ruttpunkten i en rutt, eller mellan valda ruttpunkter i en komplicerad rutt. Du kan använda funktionen när du skapar en ny rutt, eller så kan du använda den till att redigera rutter du har sparat.

### Skapa en ny rutt på plotterpanelen

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

### Redigera en rutt från plotterpanelen

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

### Radera en rutt

Du kan radera en rutt genom att välja menyalternativet **Radera** när rutten är aktiverad. Du kan även radera rutter från verktyget Rutter på **startsidan**.

### Hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

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

- → Notera: Enheter utformade för försäljning i USA- regionen har inte funktionerna Autorouting. Funktionerna Autorouting är avaktiverade på alla övriga enheter när de används i USA:s territorialvatten.
- → Notera: Det går inte att starta hamn-till-hamn Autorouting eller Easy Routing om en av de valda ruttpunkterna är belägen i ett osäkert område. Då visas ett varningsmeddelande, och du måste flytta den aktuella ruttpunkten till ett säkert område för att kunna fortsätta.
- → Notera: Om det inte finns någon kompatibel kartografi är menyalternativen hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing inte tillgängliga. Kompatibla kartografier är bl.a. C-MAP MAX-N+, Navionics+ och Navionics Platinum. Du hittar en komplett förteckning med tillgängliga sjökort på www.gofreemarine.com, www.c-map.com eller www.navionics.com.
- 1. Placera minst två ruttpunkter på en ny rutt, eller öppna en befintlig rutt i redigeringsläge.
- 2. Välj Hamn-till-hamn Autorouting och sedan:
  - **Hela rutten** om du vill att systemet ska lägga till nya ruttpunkter mellan den första och den sista ruttpunkten längs den öppna rutten.
  - **Val** om du vill välja de ruttpunkter som definierar gränserna för den automatiska ruttdragningen manuellt. Valda ruttpunkter visas i rött. Du kan bara välja två ruttpunkter och systemet bortser från eventuella ruttpunkter mellan dina valda start- och slutpunkter.
- 3. Välj Acceptera när du vill starta den automatiska ruttdragningen.
  - När den automatiska ruttdragningen är slutförd visas rutten i förhandsgranskningsläge, och delsträckorna är färgkodade efter säkra och osäkra områden. Med Navionics används rött

(osäkert) och grönt (säkert), medan C-MAP har rött (osäkert), gult (farligt) och grönt (säkert).

- 4. Du kan flytta ruttpunkter i förhandsgranskningsläget vid behov.
- 5. Välj Behåll om du vill behålla ruttpunkternas positioner.
- 6. Upprepa eventuellt steg 2 (Val) och steg 3 om du vill att systemet automatiskt ska positionera ruttpunkter för andra delar av rutten.
- 7. Välj **Spara** om du vill avsluta den automatiska ruttdragningen och spara rutten.

### Exempel på hamn-till-hamn Autorouting och Easy Routing

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





Första och sista ruttpunkten

Resultat efter automatisk ruttdragning

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



Två ruttpunkter valda



Resultat efter automatisk ruttdragning



### Skapa rutter från befintliga waypoints

Du kan skapa en ny rutt genom att kombinera befintliga waypoints från dialogrutan **Rutter**. Du kan öppna dialogrutan via verktyget **Rutter** på **startsidan**.

e Rutter, Waypoints oc	SIMULERAR S KKS DOO "M	SIMULERAR \$ KRS 000 *	10:23:16 pm 20.8 m	10:24:03 pm 21.4 m		
Namn Route001	Route	005				▼ Visa
Route002	Etapp Waypoint				Avstånd (km)	Bäring (°M)
Route002 (2)		Välj waypoir	nt att infoga		×	
Route003		Ny way	point			
Route003 (2)		<b>\$\$</b> 001				
Route004		<b>\$</b> 002				
Route006						
Skapa på kartar						
Skapa ifrån lista	Ta bort		Lägg in	_		

### Konvertera spår till rutter

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

Du kan även öppna dialogrutan Redigera spår genom att välja verktyget **Spår** på **startsidan**.



### Dialogrutan Redigera rutt

Du kan lägga till och ta bort ruttpunkter från dialogrutan **Redigera rutt**. Du öppnar den här dialogrutan genom att välja popuprutan för en aktiv rutt eller från menyn.

Du kan även öppna dialogrutan via verktyget Rutter på startsidan.

Redig	simulerar s krsi era rutt	000 °M	10:25:55 pm 28.1 m		×
R	oute001				🗸 Visa
Etapp	Waypoint			Avstånd (km)	Bäring (°M)
0	Rpt001			34.0	009
1	Rpt002			1.83	043
2	Rpt003			3.70	146
3	Rpt004			4.49	253
	and a second	Vier	Chant		
K	lauera	visa	Start		



# Tracks

Spår är en grafisk presentation av fartygets historiska rutt, så att du kan se hur du har färdats. Spår kan konverteras till rutter från dialogrutan **Redigera**.

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

Den automatiska spårningsfunktionen kan avaktiveras i dialogrutan Spår.

### Skapa nytt spår

Du kan starta ett nytt spår i dialogrutan **Spår** som du öppnar med hjälp av verktyget **Spår** på **startsidan**.

### Spårinställningar

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

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

→ Notera: Alternativet Spår måste även ha värdet På i plotterinställningarna om det ska visas.

Du kan bestämma färg för spåret genom att välja ett spår i dialogrutan Spår och ange färgen i dialogrutan Redigera spår.

	SIMULERAR S KRS 000 °	M 10:26:45 pm 24.4 m	
Inställr	ningar		×
₽	System	Spår	
A	Plotter	Typ av plottning	Auto -
		Distans	1.85 km
۲	Ekolod	Tidsperiod	5 sek -
•	Autopilot	Automatisk spårloggning	✓
$\oslash$	Navigering		
<b>_</b> t	Bränsle		
Q	Rutter och spår		
<b></b>	Larm		
JUNE	Måttenheter		

# Dialogrutor för waypoints, rutter och spår

l dialogrutorna för waypoints, rutter och spår har du tillgång till avancerade redigeringsfunktioner och inställningar för de här objekten.

Dialogrutorna öppnas från verktygspanelen på startsidan.



0			SIMULERAR	S KRS 000 *M			0:29:27 pm 2	2.1 m					
Rutter,	Waypo	ints (	och Spår								2	ĸ	
				۷	Vaypoints	Rutte	r Spå	r					
Visa Re	gistrera	Namr	1					_			Färg Punk	ter	
	9		SI	/ULERAR S KRS ()	M. 00		10	:29:05 pm 25.8	3m		0		
	Rutter,	, Way	points och	Spår								×	
•					Way	points	Rutter	Spår					
	Namn			Start			Mâl			Etapp	Avstånd	(km)	
	Route	Rutt	er, Waypoi	nts och Spåi	5 KRS 000 °M	-	-	10:21	3:31 pm 27.7 m	_	_	_	×
	Route					Wayp	ooints	Rutter	Spår				
	Route	Ikon	Namn						Distans Bäring	Position		Tid	
	Route	×	001						1222 km 216 °M	N 50°4 W 0°57	4.362' 7.356'	3:40 pm 06/03/20	16
	Route	8	001 (2)						1227 km 217 °M	N 50°4 W 1°11	7.203' .442'	8:14 am 03/02/20	16
N	Route	0	001 (3)						18747 km 125 °M	S 36°43 E 174°4	3.773' 4.403'	4:57 pm 11/27/20	14
	Route	0	001 (6)						7686 km 245 °M	N 30°2 W 81°1	5.629' 4.380'	10:52 am 08/06/20	15
	•		001 (8)						8039 km 242 °M	N 25°4 W 80°0	5.704' 8.002'	10:12 am 02/25/20	15
		8	001 (9)						23.8 km 007 °M	N 59°4 E 10°35	7.904' 5.793'	1:27 pm 10/01/20	14
		8	002						8045 km 252 °М	N 36°3 W 94°4	7.861' 8 วาร'	3:41 pm 06/03/20	16
			Ny	Sori Na	tera mn	Ta bort syn	alla via 1bol	Rad	era alla	Söl	<b>(</b>	_	-

# 6

# Navigera

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

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

Information om att placera ut waypoints och skapa rutter finns i *"Waypoints, rutter och spår"* på sida 53.

# Navigeringspaneler

Navigeringspanelerna kan användas för att visa information när du navigerar.

### Navigeringspanelen



Navigeringspanelen aktiveras från startsidan, antingen som en helsidespanel eller som en del av en sida med flera paneler.

- 1 Datafält
- 2 Ruttinformation
- 3 Fartygets kurs
- 4 Bäring till nästa ruttpunkt

62

### 5 Bäringslinje med tillåten kursavvikelse

När du färdas längs en rutt visar bäringslinjen den tänkta kursen från en waypoint till nästa. När du navigerar mot en waypoint (markörposition, MÖB eller en angiven latitud och longitud) visar bäringslinjen den tänkta kursen från den punkt där navigeringen startades till waypointen.

### 6 Fartygssymbol

Visar distans och bäring relativt till den avsedda kursen. Om XTE (max avstånd till rutt) överstiger den definierade XTE-gränsen visas detta med en röd pil samt avståndet från spårlinjen. Läs mer i *"XTE-gräns"* på sida 65.

### Positionspaneler

Du kan växla mellan att visa navigeringspanelen och positionspanelen. Positionspanelen aktiveras från menyn.

Som standard finns det en positionspanel tillgänglig som visar GPSposition.

Om Loran är aktiverat finns det två positionspaneler. Detta visas med pilsymboler på vänstra och högra sidan av panelen.

Du växlar mellan panelerna genom att välja vänster eller höger pilsymbol, eller med hjälp av pilknapparna.



GPS-positionsinformation

Loran-positionsinformation

### Redigera datafält

Så här ändrar du datafälten som visas på navigeringspanelerna:

- 1. Aktivera menyn
- 2. Välj redigeringsalternativet från menyn
- 3. Aktivera det fält du vill redigera
- 4. Välj informationstyp
- 5. Spara ändringarna.

# Navigera till markörpositionen

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

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

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

# Navigera längs en rutt

Du kan börja navigera längs en rutt från plotterpanelen eller från dialogrutan **Rutt**.

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

# Navigera med autopiloten

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

Om du väljer att inte aktivera autopiloten eller om båten är inställd på SEGEL kan du ställa in autopiloten i navigeringsläge senare. Mer information om autopilotens funktioner finns i *"Autopilot"* på sida 73.

Redigera... Ny waypoint... Gå till waypoint... Starta rutt... Position

64

# Navigeringsinställningar



® simulerar \$⊺ Inställningar	RS 000 °M 10:31:20 pm 26.8 m	×
System	Metod	Ruttlinje -
	Ankomstradie	0.09 km
Piotter	Max avstånd till rutt	0.09 km
Ekolod	Ankomstlarm	
Autopilot	Magnetisk variation	Manuellt: 0° -
Navigering	Kartreferenssystem	
Bränsle	Koordinatsystem	Grader/Minuter -
	Fantom-Loran	
Rutter och spar	Loraninställningar	
🔔 Larm		
🧬 Måttenheter		

### Navigeringsmetod

Det finns olika sätt att beräkna avstånd och bäring mellan två punkter på ett sjökort.

Storcirkel är den kortaste vägen mellan två punkter. Om du skulle resa längs en sådan rutt skulle det dock bli svårt att styra manuellt eftersom kursen konstant skulle ändras (utom då du färdas rakt mot norr, söder eller längs ekvatorn).

Ruttlinjer är spår med konstant bäring. Det är möjligt att färdas mellan två platser med hjälp av ruttlinjeberäkning, men avståndet blir oftast längre än om storcirkel används.

### Ankomstradie

Ställer in en osynlig cirkel kring destinationens waypoint.

Fartyget anses ha anlänt vid waypointen när det befinner sig inom den här radien.

### Max avstånd till rutt

Med den här inställningen definieras hur mycket fartyget kan avvika från den valda rutten. Om fartyget överskrider den här gränsen utlöses ett larm.

### Ankomstlarm

När ankomstlarm är aktiverat, aktiveras ett larm när fartyget når waypointen eller när det befinner sig inom den angivna ankomstradien.

### **Magnetisk variation**

Magnetisk variation är skillnaden mellan faktiska bäringar och magnetiska bäringar, som uppstår på grund av skillnaden mellan den geografiska och den magnetiska nordpolen. Lokala avvikelser som stora järnkoncentrationer kan också påverka den magnetiska bäringen.

När alternativet har värdet Auto konverterar systemet automatiskt den magnetiska nordriktningen till faktisk nordriktning. Välj manuellt läge om du behöver ange din egen lokala magnetiska variation.

### Nollpunkt

De flesta papperssjökort är tillverkade i formatet WGS84, vilket även används i GO XSE.

Om ditt papperssjökort har ett annat format kan du ändra inställningen för kartdatum så att den matchar ditt papperssjökort.

### Koordinatsystem

Du kan använda flera olika koordinatsystem till att ändra format för den longitud och latitud som visas på plotterpanelen.

### **Phantom-Loran**

Möjliggör användning av positioneringssystemet Phantom Loran.

### Loraninställningar

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

I bilden visas ett markörpositionsfönster med Loranpositionsinformation.

Mer information finns i dokumentationen till Loran-systemet.



# 7

# TripIntel

Med TripIntel kan du lagra och hämta fram information om resor. Du kan använda informationen för att fatta välgrundade beslut före resor, eller när en resa pågår.

- → *Notera*: Inställningar för fartygets bränsle krävs för den här funktionen. Se enhetens separata installationshandbok.
- → Notera: För bästa resultat rekommenderar vi att du kör programvaruversion 2.4.0 eller senare på EP-85Rlagringsenheten eller den senaste programvaran i din bränsledatahanterare.

Välj Int.tripp-knappen på verktygspanelen om du vill visa TripIntelsidan.



# Statistik för den aktuella trippen

På fliken Information på TripIntel-sidan visas statistik för den aktuella trippen:

- Rest avstånd
- Förbrukad tid
- Medelhastighet
- Högsta hastighet
- Bränsleekonomi

TripIntel | GO XSE Handbok

Förbrukat bränsle

# Automatisk trippinspelning

Det finns en funktion för automatisk spårloggning. När du börjar navigera uppmanas du att starta loggning av trippen om ingen tripp för närvarande pågår och din hastighet har varit mer än 2 knop under 20 sekunder. Du blir uppmanad att fortsätta en tripp eller starta en ny tripp om trippen inte uttryckligen sparades före avstängning.



Du kan starta loggningen manuellt senare från TripIntel-sidan.

Du kan stänga av den automatiska spårloggningsfunktionen från inställningsdialogrutan för Rutter och spår.

<u>۵</u>	IMULERAR S KRS 000 °M	10:36:27 pm 22.0 m	
Inställningar			×
Navigering		Spår	
Bränsle		Typ av plottning	Auto -
No. Posterio de su	e	Distans	1.85 km
Rutter och sp	ar	Tidsperiod	5 sek 🕞
🔔 Larm		Automatisk spårloggning	

# Starta och stoppa trippinspelningar

Om du har valt att inte starta loggning av en tripp i uppmaningen om automatisk tripploggning, kan du starta en loggning manuellt från Triplntel-sidan.

Med alternativen **Starta** och **Stoppa** tripp kan du ställa in en trippinspelning. Du kan använda dem för att segmentera en hel passage till flera tripper så att det blir lättare att styra vilken information som loggas för en resa.

# Långsiktig statistik

Långsiktig statistik

Välj Långsiktig statistik om du vill visa reseinformation under en säsong, till exempel motortimmar, totaldistans och bränsleekonomi.

Lå	ngsiktig statistik
Ν	<i>I</i> OTORTIMMAR
	Cntr motor 62:42 tim
Т	RIPPMÄTARE
	Totaldistans 123.1 km
	Ställ in total distans
E	RÄNSLE
	Bränsleekonomi Genomsnittlig:0.66km/L Bästa:0.11km/L
	Återställ bränsleekonomi

### Ställ in total distans

Välj knappen Ställ in total distans om du vill ändra totaldistansen. Använd det här alternativet om du inte har spelat in en tripp eller en del av en tripp som du har genomfört, och vill inkludera distansen i statistiken för Totaldistans.

### Återställ bränsleekonomi

Välj Återställ bränsleekonomi om du vill återställa bränsleekonomin för bränsleekonomimätaren i instrumentfältet.

# Beräknad avståndsring för bränsle

Den beräknade avståndsringen för bränsle på TripIntel-sidan visar den beräknade totala sträcka som båten kan köra baserat på tidigare förbrukning, och mängden bränsle kvar i tankarna.

- → Notera: Den beräknade avståndsringen för bränsle visar bränsleförbrukningen endast för enkelresa. Beräkning av bränsle för återresa till din nuvarande plats ingår inte. Den visar det avstånd båten kan köra tills bränslet är helt slut.
- → Notera: Den beräknade avståndsringen för bränsle beräknas endast på fartygets bränslenivå, inte nivågivarna. När du

registrerar tankning måste du ange Ställ in på fullt eller Addera bränsle för att avståndsringen ska visas korrekt.

# Bränslemätare

Bränslemätaren på TripIntel-sidan och på bränsleekonomimätaren visas enligt inställningen på sidan Farkostinställningar. Du måste välja mätningstypen Bränslenivå.

- Bränsle som förbrukats av motorn/motorerna
- Bränsletankens nivåsensor(er)
- → *Notera:* Det här gäller bara för TripIntel-sidan och bränsleekonomikurvan.

### Logga tankning

Välj knappen Bränsle när du vill registrera mängden bränsle som tankats. Tankningsinformationen används för att beräkna fartygets återstående bränslemängd.

# **Tidvattensmätare**

Tidvattensmätaren på TripIntel-sidan visar tidvattenshöjd vid den valda tidvattensstationen.

### Tidvattenskurvor och tidvattensstationer



Tidvattensstationerna på sjökort ger information om tidvatten. Välj knappen Tidvatten om du vill visa tidvattenskurvor och ange vilka tidvattensstationer som du vill ha information från. Om ingen tidvattenstation väljs används tidvattensinformation från den närmaste tidvattensstationen.

**S** 



# Visa trippinspelningar

Trippinspelningar visas på fliken Historik på TripIntel-sidan. Om du vill visa detaljerad trippinformation väljer du en tripp i listan.

SIMULATING S HDG 006 *M		11:51:41 am 21.	4 m	
lligent trippkalkylator				
	Information	Historik		
Dagens aktivitet				
TRIPPHISTORIK				
Trip 1		14m 37s	4.39 NM	
Ladies Bay-Karaka B		11m 10s	3.62 NM	
Tibbs Beach-Coxs Bay		45m 10s	14.10 NM	
Whites Bay-Sandy Bay		37m 45s	11.37 NM	
Sandy Bay-Little Bay		17m 13s	5.03 NM	
View Bay- Shelly Bay		1h 14m	20.00 NM	

### Ändra namn på trippinspelningar

Tripper får generiska namn när de skapas. Du kan ändra trippnamnet till ett mer meningsfullt namn genom att välja det i listan Historik och sedan välja namnet i informationsdialogrutan Tripphistorik. Då öppnas dialogrutan Spårnamn där du kan ändra namnet på trippen.


8

# Autopilot

Om en kompatibel autopilotdator är ansluten till systemet är autopilotfunktionerna tillgängliga i systemet.

Systemet tillåter inte fler än en autopilotdator i nätverket.

Displayen identifierar automatiskt autopilotdatorn som finns tillgänglig i nätverket och visar inställningar, konfiguration och användaralternativ för den anslutna datorn.

För mer information om hur du installerar och konfigurerar en autopilotdator finns i de separata handböcker som levereras med autopilotdatorn.

# Säker hantering av autopiloten

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

**A** Varning: En fysisk standby-tangent ska vara tillgängliga för autopiloten.

# AUTOPLIOT < Tillbaka A RURSHLINNE ND INGEN DRIFT N NAV. FÖLJ UPP

# Aktivera autopiloten

Aktivera autopiloten från valfri panel genom att välja autopilotalternativet på kontrollpanelen och sedan välja ett läge i autopilotens kontrollfält.

Autopiloten kan också aktiveras i navigeringsläge från program när du väljer att navigera mot markören, en waypoint eller längs en rutt.

# Växla från automatiskt läge till manuell styrning

Du kan växla autopiloten till standbyläge från alla automatiska driftslägen i autopilotens kontrollfält eller genom att använda en fysisk standbyknapp.

→ Notera: Om enheten är ansluten till ett EVC-system via SG05 kan du kontrollera styrningen manuellt oavsett läge för

autopiloten. Läs mer i *"Använda autopiloten i ett EVC-system"* på sida 86.

# Indikering av autopiloten på sidor



- 1 Kontrollpanel
- 2 Autopilotens kontrollfält
- 3 Indikering av autopiloten i statusfältet

### Indikering av autopilotläget i statusfältet

S HDG 007 °M

Statusfältet innehåller information om autopiloten så länge en autopilotdator är ansluten till nätverket.

lkoner visar om autopiloten är passiv eller låst av en annan styrenhet.

#### Autopilotens kontrollfält

Välj Autopilot på kontrollpanelen för att aktivera autopilotens kontrollfält.

Autopilotens kontrollfält har en låst position till vänster på sidan.

Stäng autopilotens kontrollfält genom att välja Stäng/Tillbaka i autopilotens kontrollfält.

Du kan också stänga autopilotens kontrollfält genom att välja Autopilot eller en annan knapp på kontrollpanelen.

Öppna det igen genom att välja Autopilot på kontrollpanelen. Följande sidor i autopilotens kontrollfält är tillgängliga:

- Autopilotens kontrollfält, som visar aktivt läge, aktuell kurs samt information om roder och styrning beroende på vilket autopilotläge som är aktivt. Du kan bara justera den inställda kursen manuellt när pilarna för babord och styrbord lyser rött och grönt.
- Lägesval, inklusive åtkomst till val av girmönster.
- · Val av girmönster, tillgängligt i kurshållningsläge.



# Autopilotpanelen

Autopilotpanelen används till att visa navigeringsdata. Du kan visa den som en helskärm eller som en del av en sida med flera paneler.

→ Notera: Du gör autopilotpanelen tillgänglig genom att aktivera alternativet Visa autopilotfunktioner i avsnittet Avancerade inställningar i dialogrutan Systeminställningar.

Antalet datafält på autopilotpanelen beror på den tillgängliga panelstorleken.

#### Autopilot | GO XSE Handbok



#### Datafält

Följande förkortningar används på autopilotpanelen:

CTS (KAS)	Kurs att styra
DTD (ATD)	Avståndet till destinationen
DTW (ATW)	Avstånd till nästa waypoint
SOG (FÖG)	Hastighet över grund
COG (KÖG)	Kurs över grund
XTE	Max avstånd till rutt (V: vänster eller H: höger)

# Autopilotlägen

Autopiloten har flera styrlägen. Antalet lägen och funktioner inom läget beror på autopilotdatorn, båttyp och tillgängliga ingångar enligt förklaringen i beskrivningen av följande styrlägen.

# Läget Standby

Läget Standby används när du styr båten via rodret. Du kan när som helst försätta autopiloten i standbyläge genom att välja knappen för standbyläge i autopilotens kontrollfält eller använda en fysisk standbyknapp.

76

# Läget Utan uppföljning (NFU, servostyrning)

I NFU-läget styr du rodret med pilknapparna för babord och styrbord i autopilotens kontrollfält. Rodret flyttas så länge knappen hålls intryckt.

• Du aktiverar NFU-läget genom att välja pilknappen för babord eller styrbord i autopilotens kontrollfält när autopiloten är i standbyläge eller FU-läge.

Du återgår till standbyläget genom att välja alternativet Standby i autopilotens kontrollfält eller med hjälp av en fysisk standbyknapp.

# Styrning med uppföljning (FU)

→ Notera: FU-läget är bara tillgängligt om du har en fjärrkontroll i systemet. MFD-enheten har inget vridreglage.

I FU-läget vrider du på vridreglaget för att styra rodervinkeln. Tryck på vridreglaget och vrid det sedan för att ställa in rodervinkeln. Rodret flyttas till den kommenderade vinkeln och stannar sedan.

- Du väljer FU-läget i autopilotens kontrollfält
- → Notera: Om du stänger autopilotens kontrollfält eller om en larmdialogruta är aktiv på enheten som styr autopiloten i FUläge så växlar autopiloten automatiskt till standbyläge.

A Varning: Du kan inte styra rodret manuellt i FU-läget.

# AUTO-läge (kurshållning)

I AUTO-läget (kurshållning) utfärdar autopiloten de roderkommandon som krävs för att styra fartyget automatiskt längs en inställd kurs.

Du växlar till AUTO-läge genom att välja lägesvalet Kurshållning i autopilotens kontrollfält. När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kursen som inställd kurs.

### Ändra den inställda kursen i AUTO-läget (kurshållning)

Du justerar den inställda kursen med pilknapparna för babord och styrbord i autopilotens kontrollfält.

En omedelbar kursändring sker. Den nya kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

### Kursfångst

När fartyget girar i AUTO-läget kan en omedelbar återställning av läget aktivera funktionen för kursfångst. Då avbryts giren automatiskt och fartyget återgår till kompassriktningen i det ögonblick då du återaktiverade läget.

# Slag i AUTO-läge

- → Notera: Slagfunktionen är endast tillgängligt när båttypen är inställd på SEGEL.
- → Notera: Du bör bekanta dig med slagfunktionen i lugnt vatten och svaga vindar så att du ser hur den fungerar på din båt. Eftersom det kan skilja sig mycket mellan olika segelbåtar (från båtar för nöjessegling till tävlingsbåtar) så kan prestanda för slagfunktionen variera.

Slag i AUTO-läge (kurshållning) skiljer sig från slag i vindläge. I AUTOläge är slagvinkeln fast och definieras av användaren. Mer information finns i *"Slag i VIND-läge"* på sida 82.

Du initierar slagfunktionen från AUTO-läget.

När slagriktningen är vald ändrar autopiloten den inställda kursen enligt den angivna slagvinkeln.

# **NoDrift-läget**

I NoDrift-läget kombineras autopiloten med positionsinformation från GPS-enheten.

I läget Ingen drift styrs fartyget längs en beräknad spårlinje, i en riktning som användaren ställer in. Om fartygets kurs avviker från den ursprungliga kursen på grund av strömmar och/eller vind följer fartyget linjen med en vindupphållningsvinkel.

- 1. Gira fartyget till önskad kurs
- 2. Aktivera läget Ingen drift. Autopiloten ritar en osynlig bäringslinje baserat på aktuell kurs från fartygets position

Till skillnad från AUTO-läget (kurshållning) använder autopiloten nu positionsinformation till att beräkna ur kurs-avvikelse så att du automatiskt följer ett rakt spår.



Du använder pilknapparna för babord/styrbord på panelen i autopilotens kontrollfält till att återställa bäringslinjen när du är i läget Ingen drift.

### Undangirning

Om du behöver undvika ett hinder i läget Ingen drift kan du ställa in autopiloten på läget Standby och styra manuellt tills hindret är passerat.

Om du återgår till läget Ingen drift inom 60 sekunder kan du välja att fortsätta längs den tidigare bäringslinjen.

Om du inte svarar stängs dialogrutan, och autopiloten försätts i läget Ingen drift med den aktuella kursen som ny bäringslinje.

# NAV-läge

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

Du kan använda autopiloten för att automatiskt styra båten till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformationen från GPS:en används för att ändra kursen och styra för att hålla båten på slaglinjen mot waypointmålet.

→ Notera: Om du ska få tillräckligt bra navigeringsstyrning måste GO XSE ha giltiga positionsdata. Den automatiska styrningen måste testas och bedömas vara tillräckligt bra innan du går till NAV-läget.

#### Starta automatisk navigering

När du börjar navigera längs en rutt eller till en waypoint från plotterpanelen uppmanas du att försätta autopiloten i NAV-läge. Om du inte gör det kan du starta NAV-läget från autopilotkontrollen.

→ Notera: Uppmaningen att ställa in autopiloten på navigeringsläge inaktiveras om båttypen är inställd på SEGEL i dialogrutan Drifttagning av autopilot. Du måste välja NAV-läget från autopilotkontrollen för att börja navigera.

När du startar NAV-läget håller autopiloten automatiskt fartygets kurs längs delsträckan.

När fartyget når ankomstcirkeln för en ruttpunkt ger autopiloten ifrån sig en ljudsignal och en dialogruta visas med den nya

kursinformationen. Om kursändringen som behövs för nästa waypoint är mindre än navigeringsförändringens gräns, ändrar autopiloten automatiskt kursen. Om den kursändring som krävs för nästa waypoint längs en rutt är större än den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera om den kommande kursändringen är acceptabel.

→ Notera: Mer information om navigeringsinställningar finns i "Navigeringsinställningar" på sida 65.

### Ankomstcirkel för waypoint

Ankomstradien definierar vid vilken punkt en girning initieras när du navigerar längs en rutt.



Ankomstcirkeln (1) ska justeras efter båtens hastighet. Ju högre hastighet, desto vidare cirkel. Syftet är att autopiloten ska påbörja riktningsändringen i tid för att kunna svänga smidigt till nästa delsträcka.

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



Exempel: Med hastigheten 20 knop bör du använda en waypointcirkel med radien 0,09 M.

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

# **VIND-läge**

→ Notera: Vindläget är bara tillgängligt om systemet är konfigurerat för båttypen Segel i dialogrutan Drifttagning av autopilot. Det här läget är inte tillgängligt för NAC-1- och AC70autopilotdatorer. Det går inte att aktivera vindläget om vindinformation saknas.

När vindläget är aktiverat registrerar autopiloten aktuell vindvinkel som styrningens referens och justerar båtens kurs för att bibehålla denna vindvinkel.

Växla till vindläget genom att välja det i autopilotens kontrollfält.

▲ Varning: I vindläget styr autopiloten mot relativ eller sann vindvinkel och inte mot en kompassriktning. Vindändringar kan resultera i att fartyget styrs i en oönskad kurs.



# Slag i VIND-läge

→ Notera: Slagfunktionen i vindläget är bara tillgänglig när systemet är konfigurerat för båttypen SEGEL i dialogrutan Drifttagning av autopilot och är inte tillgänglig för NAC-1- eller AC70-autopilotdatorer.

Slag i Vindläge (Wind)kan utföras när du seglar med relativ eller sann vind som referens. I båda fallen måste den sanna vindriktningen vara mindre än 90 grader.

Slag/gipp ska spegla den inställda vindvinkeln på motsatt slag.

→ Notera: Du bör bekanta dig med slagfunktionen i lugnt vatten och svaga vindar så att du ser hur den fungerar på din båt. Eftersom det kan skilja sig mycket mellan olika segelbåtar (från båtar för nöjessegling till tävlingsbåtar) så kan prestanda för slagfunktionen variera.

Girhastigheten under slaget ges av inställningen Stagvändningstid bland seglingsinställningarna. Stagvändningstiden påverkas även av båtens hastighet så att ingen hastighet går förlorad under slaget.

Du kan starta slagfunktionen från VIND-läget.

När du initierar slaget speglar autopiloten omedelbart den inställda vindvinkeln till motsatt sida av fören.

Du kan avbryta slaget genom att välja standbyläget och aktivera vindläget på nytt eller genom att aktivera kurshållning eller Ingen drift.

### Gippa

Gippning kan utföras när den sanna vindvinkeln är större än 120°.

Hur lång tid det tar att utföra en gippning avgörs av båtens hastighet, och den utförs så snabbt som möjligt med bibehållen kontroll.

# Styrning med girmönster

Autopiloten har ett antal automatiska funktioner för girmönster när autopiloten är i läget AUTO.





→ Notera: Alternativet för girmönster är inte tillgängligt om båttypen är inställd på SEGEL i dialogrutan Drifttagning av autopilot, i stället kan slag/gipp-funktioner användas.

#### Starta en gir

Du startar giren genom att välja motsvarande girikon, och väljer sedan riktning med alternativen för babord eller styrbord i dialogrutan.

#### Stoppa giren

Du kan stoppa giren på girsidan i autopilotens kontrollfält.

Du kan när som helst under en gir välja Standby i autopilotens kontrollfält eller Autopilot standby i dialogrutan Systemkontroller för att återgå till standbyläge och manuell styrning.

#### Girvariabler

Alternativen för girstyrning, förutom U-gir, har inställningar som du kan justera innan du inleder en gir, och vissa kan justeras medan båten girar.

# U-gir

Med U-gir ändras den aktuella kursen 180° till motsatt riktning.

Girhastigheten är identisk med inställningen Girhastighet. Du kan inte ändra inställningen när giren pågår.

→ Notera: Läs mer om inställningen Girhastighet i den separata installationshandboken för GO XSE.

# C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Du kan justera Girhastighet i dialogrutan för girinställningar innan giren inleds och under giren. En ökning av girhastigheten gör att fartyget girar i en mindre cirkel.

# Spiral

Med spiralgirning svänger fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie. Du ställer in startradien innan girningen initieras, och ändringen per varv under varvet. Om ändringen per varv sätts till noll svänger fartyget i en cirkel. Negativa värden indikerar minskande radie medan positiva värden indikerar ökande radie.

# Sicksack

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

När du ska navigera i ett sicksackmönster ställer du in den initiala riktningsändringen innan girningen inleds.

Under girningen kan du ändra huvudriktning, riktningsändring och delsträcka.

# Fyrkant

Gör att fartyget automatiskt girar 90° efter att ha färdats en fördefinierad delsträcka.

Du kan när som helst under girningen ändra huvudkursen och delsträckan tills fartyget ska gira 90° igen.

# Långsamt S

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen.

Under girningen kan du justera kursändring och girradie.

# Spårning av djupkurvor, DCT<sup>™</sup>

Om systemet får indata från ett ekolod kan du ställa in autopiloten på att följa en djupkurva.

▲ Varning: Använd inte den här funktionen om havsbotten inte är lämplig. Använd inte DCTgirmönster i områden med undervattensklippor där djupet varierar mycket inom ett litet område.





Så här initierar du DCT-styrningen:

- 1. Se till att du visar djupavläsningar på panelen eller på ett separat djupinstrument.
- 2. Styr båten till det djup du vill spåra och i samma riktning som djupkurvan.
- 3. Aktivera läget **AUTO**, välj styrning med djupkurva och övervaka djupavläsningen.
- **4.** Välj alternativet för babord eller styrbord i girningsdialogrutan. Då startar djupkurvestyrningen i den riktning du anger:





Alternativet Babord (djupet minskar till babord)

Alternativet Styrbord (djupet minskar till styrbord)

Följande parametrar är tillgängliga för spårning av djupkurvor:

### Djupförstärkning

Den här parametern bestämmer förhållandet mellan det kommenderade rodret och avvikelsen från den valda djupkurvan. Ju högre djupförstärkningsvärde desto mer roder tillämpas.

Om värdet är för litet tar det lång tid att kompensera för avdrift från den angivna djupkurvan, och då kanske inte autopiloten kan hålla båten på det valda djupet.

Om värdet är för högt kan båten svänga för kraftigt och styrningen bli instabil.

### ADJ

ADJ är en vinkel som läggs till eller dras bort från den angivna kursen.

Med den här parametern kan du få båten att gira kring referensdjupet med långsamma S-rörelser.

Ju större värde för ADJ, desto större gir tillåts. Om ADJ ställs in på noll blir det inga långsamma s-rörelser.

# Använda autopiloten i ett EVC-system

När GO XSE är ansluten till ett EVC-system via SG05 kan du kontrollera styrningen manuellt oavsett läge för autopiloten.

Lägesindikatorn i autopilotens kontrollfält ersätts med ett streck som indikation på att EVC är förbikopplat.

Systemet återgår till GO XSE-styrning i standbyläge om inget roderkommando utfärdas från EVC-systemet inom en fördefinierad period.

# Autopilotinställningar

Autopilotinställningarna kan delas in i de inställningar som har gjorts av användaren och de inställningar som har gjorts under installation och idrifttagning av autopilotsystemet.

- <u>Användarinställningarna</u> kan ändras för olika driftförhållanden eller användarinställningar
- <u>Installationsinställningarna</u> definieras under idrifttagningen av autopilotsystemet. Inga ändringar av de här inställningarna bör göras senare.

Både användarinställningarna och installationsinställningarna beror på vilken autopilotdator som är ansluten till systemet.

I följande avsnitt beskrivs de inställningar som kan ändras av användaren. Installationsinställningarna finns i dokumentationen som medföljer autopilotdatorn.

#### Gemensamma användarinställningar

Följande användarinställningar är gemensamma för alla autopiloter.



#### Kompasslager

Du kan välja att visa en kompass kring båten på sjökortet på plotterpanelen. Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

#### Låsa hanteringen av autopiloten från en enhet

Du kan låsa en enhet för att förhindra obehörig hantering av autopiloten. När enheten är låst visas en låssymbol och text i autopilotens kontrollfält. Inga automatiska lägen kan väljas från en låst skärm. → *Notera:* Låsfunktionen är inte tillgänglig på enheter som styrs med autopilot!

Settings		×
🔅 System	Kompasslager	Dölj -
🚯 Plotter	Låst	
	Idriftagning	
Ekolod	Styrrespons	3
🔘 Radar		
<table-cell-rows> Autopilot</table-cell-rows>		
Navigering		

### Specifika användarinställningar för NAC 1

#### Styrrespons

Används för att öka eller minska styrkänsligheten. En låg reaktionsnivå minskar roderaktiviteten och gör styrningen *mindre exakt*. En hög reaktionsnivå ökar roderaktiviteten och gör styrningen *mer exakt*. En för hög reaktionsnivå gör att båten rör sig i *S*-rörelser.

### Specifika användarinställningar för NAC2/NAC3

Settings		×
🔅 System	Kompasslager	Dölj -
🚯 Plotter	Låst	
Ekolod		
Autopilot		

#### Styrning

Med de här alternativen kan du manuellt ändra parametrarna för låg och hög fart som ställdes in under autopilotdatorns idrifttagning. Mer information finns i den separata dokumentationen till autopilotdatorn.

Settings		×
System	Kompasslager	Dölj -
Plotter	Låst	
	Autopilot	
Ekolod	Styrning	Låg fart
Autopilot	Segling	Hög fart
Navigering	Installation	· · ·

När du väljer alternativet för låg eller hög fart öppnas dialogrutor där du kan ändra följande parametrar:

- Girhastigheten: Föredragen girhastighet som används när du svänger i grader per minut.
- Roderökning: Den här parametern bestämmer förhållandet mellan roderkommandot och kursfelet. Ju högre rodervärdet är desto mer roder tillämpas. Om värdet är för litet tar det lång tid att kompensera för ett kursfel och autopiloten kommer inte att kunna hålla en stadig kurs. Om värdet är för högt svänger båten för kraftigt och styrningen blir instabil.
- Rodermotverkan: Förhållande mellan förändring i kursfel och tillämpat roder. Högre rodermotverkan minskar tillämpat roder snabbare när du närmar dig inställd kurs.
- Autotrim: Kontrollerar hur aggressivt autopiloten tillämpar rodret för att kompensera för en konstant kursoffset, t.ex. vid yttre krafter som vind och strömmar som påverkar kursen. Lägre autotrim ger snabbare eliminering av offset för en fast kurs.
- → Notera: I VRF-läget styr denna parameter tidkonstanten för uppskattning av rodret. Ett lägre värde innebär att rodret uppskattar snabbare, dvs. att det komma ikapp båtens rörelser snabbare.
- Initiera roder: Definierar hur systemet flyttar rodret vid växling från manuell styrning till automatiskt läge.
  - Mitten: flyttar rodret till nolläge
  - Aktuell: behåller rodrets offset
- Rodergräns: Bestämmer den maximala roderrörelse som autopiloten kan kommendera rodret att utföra i det automatiska läget, räknat i grader från midskeppspositionen. Inställningen Rodergräns är endast aktiv vid autostyrning på raka kurser, INTE

under kursändringar. Rodergränsen påverkar inte Styrning utan uppföljning.

- Gräns för ur kurs: Anger gränsen för larm vid kursavvikelse. Ett larm aktiveras när aktuell kurs avviker från den inställda kursen mer än den valda gränsen.
- Spårreaktion: Definierar hur snabbt autopiloten ska reagera när ett maxavstånd till rutt har registrerats.
- Spårets attackvinkel: Definierar den vinkel som används när fartyget närmar sig en delsträcka. Den här inställningen används både när du börjar navigera och när du använder spåroffset.
- Kursändring bekräfta vinkel: Anger gränserna för kursändring som behövs för nästa waypoint i en rutt. Om kursändringen överstiger den inställda gränsen uppmanas du att kontrollera att den kommande kursändringen är acceptabel.

#### Segling



→ Notera: Seglingsparametrarna är <u>enbart</u> tillgängliga om

båttypen är inställd på Segel.

Spara Avbryt Det här alternativet gör det möjligt att manuellt ändra parametrar som ställdes in under autopilotdatorns idrifttagning. Mer information om inställningarna finns i den separata

dokumentationen till autopilotdatorn.Slagtid: Styr girhastigheten (slagtid) när du utför ett slag i

- Slagvinkel: Styr vilken vinkel båten slår till mellan 50° och 150° i AUTO-läge
- Vindfunktion: Välj vilken vindfunktion autopiloten ska använda när den är i vindläge
  - Auto:

vindläge.

Om Sann vindvinkel är <70°: Vindläget använder Relativ vindvinkel.

Om Sann vindvinkel är ≥70°: Vindläget använder Sann vindvinkel

- Relativ
- Sann
- Manuell hastighet: om varken båtens hastighet eller FÖG-data är tillgängliga och/eller anses vara tillförlitliga, kan ett manuellt värde för hastighetskälla anges och användas av autopiloten för att underlätta styrningsberäkningar.

# Radar



→ *Notera:* Radar är tillgängligt om enheten har en radaranslutning på baksidan.

Du kan ställa in radarpanelen som en helskärmsvy eller som kombinerad med andra paneler.

Du kan även visa radarbilden som lager på en plotterpanel. Mer information, finns i *"Sjökortslager"* på sida 38.

→ Notera: För radarlager måste du få data från en kurssensor eller kompass för att orienteringen ska stämma med sjökortet.



# Radarpanelen

- 1 Djupområde
- **2** Orientering
- **3** Rörelse
- 4 Kompass\*
- 5 Kurslinje\*
- 6 Vridkontroller

Radar | GO XSE Handbok

- 7 Avståndsringar\*
- 8 Avståndsmarkörer\*
- 9 Infofält

\* Valfria radarelement.

Du kan aktivera/inaktivera symbollager på radarpanelen kollektivt från radarmenyn, eller enskilt på det sätt som beskrivs i *"Inställningar för radarpanelen"* på sida 111.

# **Dubbel radar**

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

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

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

# Välja radarkälla

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

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

# Radarlager

Du kan överlagra radarbilden på sjökortet. Det kan vara till hjälp när du vill kunna tolka radarbilden och korrelera radarmålen med objekt på sjökortet. → Notera: Det måste finnas en kurssensor i systemet för radarlager.

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

### Välja källa för radarlager på plotterpaneler

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

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

# Driftlägen för radarn

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

### Stäng av

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

# Standby

Strömmen till radarskannern är på, men radarn sänder inte.

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

#### Halobelysning

Guard zone Halo light Standb

Styr nivån på den blå accentbelysningen på Halo-radarns piedestal. Det finns fyra möjliga nivåer för belysningen. Accentbelysningen kan endast ställas in när radarn är i standbyläge.

→ Notera: Piedestalens blå accentbelysning kanske inte är godkänd för användning på den plats där du använder din båt. Kontrollera dina lokala regler för båtliv innan du använder den blå accentbelysningen.

### Sändning

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

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

# Radarområde

Du justerar radarområdet genom att välja zoomikonerna på radarpanelen.

### Dubbla mätområden

(Endast Broadband 4G- och Halo-radar)

Vid anslutning till en Broadband 4G- eller Halo-radar är det möjligt att köra radarn i läget för dubbla mätområden.

Radarn visas på menyn för radarkällor som två virtuella radarkällor, A och B. Områdes- och radarkontrollerna för varje virtuell radarkälla är fullständigt oberoende och källan kan väljas för en viss plotter- eller radarpanel på samma sätt som dubbelradar enligt beskrivningen i *"Välja radarkälla"* på sida 92.

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

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

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

# Använda markören på radarpanelen

Som standard visas ingen markör på radarpaneler.

När du placerar markören på en radarpanel aktiveras markörpositionsfönstret, och menyalternativ för markören visas.

Om du vill ta bort markören och markörelement från panelen väljer du **Ta bort markören** eller trycker på knappen **X**.

94

### Gå till markör

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

### Markörhjälpsfunktionen

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

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

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

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

# **Spara waypoints**

Du kan spara en waypoint vid en plats genom att placera ut markören på panelen och välja alternativet Ny waypoint från menyn.

Ny waypoint på markör	×
011	
N 59°30.883' E 010°34.526'	
Mer val	<b>\$</b> - •
Spara	Avbryt

På plotter- och navigeringspanelerna kan du spara en waypoint vid fartygets position, när markören inte är aktiv. Det gör du genom att välja alternativet Ny waypoint på menyn.

# Sector blanking i radarn

#### (Endast Halo-radar)

Du kan definiera upp till fyra sektorer för PPI inom vilka inga radardata sänds. På så sätt kan du blockera störningar som orsakas av funktioner på båten eller från en sekundär radar. Blockeringen sker på huvudradarbilden och radarlager på ett sjökort. En aktiverad



sektor visas som en magentafärgad kontur med tre bågar som korsar det blockerade området. Information om hur du anger Sector blanking i radarn finns i installationshandboken för Halo-radarn.

→ Notera: Sector blanking i radarn är bara tillgängligt för Haloradar.



# Justera radarbilden



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

Du kan även justera bildinställningarna från radarmenyn.

# Användningslägen för radarn

#### (Endast Halo-radar)

Radarlägena är tillgängliga med optimala standardstyrinställningar för olika miljöer. Följande lägen är tillgängliga:

- Anpassa I det här läget kan alla radarkontroller anpassas och de bevaras om du byter läge eller om enheten har stängts av och slagits på igen. Standardinställningar för radarn är angivna för allmän användning.
- Hamn I det här läget är radarinställningarna optimerade för områden som högtrafikerade farleder och stora, uppbyggda konstruktioner där bra målavskiljning och snabba bilduppdateringar behövs.
- **Till havs** I det här läget är radarinställningarna optimerade för havsmiljön och isolerade mål görs större och lättare att se.



- Väder I det här läget är radarinställningarna optimerade för bästa identifiering och visning av regnklutter. Bilduppdateringar sker långsammare och färgdjupet är högre.
- Fågel I det här läget är radarinställningarna optimerade för bästa identifiering av fåglar. Radarn är konfigurerad för maximal känslighet. Det här läget rekommenderas inte för användning i trafikerade hamnmiljöer.

Alla kontroller går inte att anpassa i varje läge. I följande lista visas förinställda kontroller och vilka kontroller som går att anpassa.

#### Djupområde

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Fullständigt\* Till havs: Fullständigt\* Väder: Fullständigt\* Fågel: Upp till 24 M

#### Förstärkning

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Anpassningsbar Till havs: Anpassningsbar Väder: Anpassningsbar Fågel: Anpassningsbar

#### Sjö

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Anpassningsbar Till havs: Anpassningsbar Väder: Anpassningsbar Fågel: Anpassningsbar

#### Regn

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Anpassningsbar Till havs: Anpassningsbar Väder: Anpassningsbar Fågel: Anpassningsbar

#### Störningsdämpning

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Medel Till havs: Hög Väder: Medel Fågel: Hög

#### Gränsvärde

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: 30 % Till havs: 30 % Väder: 0 % Fågel: 0 %

#### Ekoexpansion

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Låg Till havs: Medel Väder: AV Fågel: AV

#### Avstörning

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Anpassningsbar Till havs: Anpassningsbar Väder: Anpassningsbar Fågel: Anpassningsbar

#### Målavskiljning

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Medel Till havs: AV Väder: AV Fågel: AV

#### Snabbskanning

Anpassa: Anpassningsbar Hamn: Hög Till havs: Hög Väder: AV Fågel: AV \* Det maximala området beror på antennlängden.

#### Lägen för dubbla mätområden

#### (Endast Halo-radar)

Lägena kan ställas in individuellt för varje område. Du kan till exempel ha läget Till havs för område A och Väder för område B. Interaktion mellan områden sker dock i vissa fall:

- När du använder läget Fågel för båda områdena är det maximala området begränsat till 24 M och områdesupplösningen är reducerad.
- Snabbskanning Antennens rotationshastighet har angetts till det långsammare av de två valda lägena. Snabbskanning inaktiveras till exempel vid användning av lägena Hamn och Väder eftersom Snabbskanning är Av i läget Väder.
- Avstörningsinställningen kan påverka störning som setts eller tagits bort för båda områdena.

### **Riktad klutterreducering**

(Endast Broadband 4G-radar)

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

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

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

### Förstärkning

Förstärkningen styr radarmottagarens känslighet.

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

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

# Sjöklutter

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

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

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

#### Offset för automatisk sjöklutterreducering

(Endast Halo-radar)

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

### Regnklutter

Alternativet Regnklutter används till att minska den störande effekten från regn, snö eller andra väderförhållanden på radarbilden. Du bör inte öka värdet för mycket eftersom du då kan filtrera bort riktiga mål.

# Avancerade radaralternativ



### Störningsdämpning

(Endast Broadband 4G- och Halo-radar)

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

*Tips:* För att få maximala avståndsprestanda med Broadband 4G-radar ska sändning bara ske för ett område,

störningsdämpningskontrollen vara inställd på Hög och gränsvärdet så lågt som möjligt. Standardinställningen är 30 % för mindre klutter på skärmen. Om AV väljs för GO XSE är avståndsprestanda ungefär likvärdiga med 3G-radar. I vissa områden där extremt stora störningar kan förekomma bör du prova med AV för bästa radarbild.

### Gränsvärde för radar

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

Standardvärde: 30 %.

### Målförstärkning

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

### Störningsdämpning

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

En hög inställning minskar störningen från andra radarenheter.

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

### Målseparering

(Endast Broadband 4G- och Halo-radar)

Med kontrollen **Målseparering** kan du styra radarns målavskiljning (separationen mellan objekt är tydligare).

### Snabbskanning

(Endast Broadband- och Halo-radar).

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

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

### Sjöfilter

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

### Målförstoring

(Endast 3G- och 4G-bredband och pulsradar) Målförstoringskontrollen ökar pulslängden eller minskar radarbandbredden så att mål visas större inom räckvidden och radarkänsligheten ökas.

# Alternativ för radarvisning

Alternativen på menyn Visa varierar beroende på radarantenn.

### VelocityTrack

Det här alternativet är tillgängligt för radarantenner med funktioner för färgdoppler.

Det här är en upplåsningsfunktion och du hittar mer information om den i *"Egenskaper upplåsta"* på sida 18.

→ Notera: När VelocityTrack är aktiverat kan antennens rotationshastighet vara reducerad.

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

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

Följande alternativ är tillgängliga:

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

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

**Radarbildspaletter** 

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

Paletter för radarlager på kartor



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

#### Inställningar för VelocityTrack

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

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

#### Exempel på VelocityTrack

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

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



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

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

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

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

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

- Röd anger att målet närmar sig det egna fartyget. Dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.
- Utan färg anger att den är tillfälligt neutral eftersom dess relativa fart vid den punkten är lägre än VelocityTracks farttröskel.
- Blå anger att målet rör sig bort från det egna fartyget och att dess relativa fart vid den punkten är högre än VelocityTracks farttröskel.

### Radarsymboler

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

#### Målspår

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

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

#### Rensa målspår från panelen

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

#### Radarpaletten

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

#### Radarorientation

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

#### Kurs upp

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

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

#### Nord upp

I läget Nord upp står indikationen 0° på PPI:n för Norr. Kurslinjen på PPI:n är orienterad enligt det egna fartygets kurs enligt gyrokompassen. När fartyget girar ändras kurslinjens riktning efter fartygets kurs, medan radarbilden förblir stabiliserad. Nord upp-orienteringen är inte tillgänglig om ingen kurskälla är ansluten till radarn. Om kursdata förloras växlar systemet automatiskt till Kurs upp-orientering.

#### Bäring upp

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

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

### Radarrörelseläge

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

#### Relativ rörelse

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

Du väljer den låsta positionen enligt beskrivningen i *"Förskjuta PPI-mitten"* på sida 106.

#### Sann rörelse

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



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

→ Notera: True motion är bara tillgängligt när PPI:n är i orienteringsläget Nord upp eller Bäring upp.

#### Förskjuta PPI-mitten

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

→ Notera: Det är bara tillåtet att förskjuta PPI-mitten i Relativ rörelse.



Du återställer antenncentreringen till PPI-mitten med offsetalternativet på menyn Visa.

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

#### Centrerad

Med alternativet Centrerad återställs antennpositionen till PPImitten.

#### Framförhållning

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

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

#### Offset till markörpositionen

Med det här alternativet kan du använda markören till att välja antenncentrering. När det här alternativet är valt flyttas PPI-mitten omedelbart till markörpositionen.

# **EBL/VRM-markörer**

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

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

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

# Definiera en EBL/VRM-markör

- 1. Se till att ingen markör är aktiv
- 2. Aktivera menyn, välj EBL/VRM och välj sedan EBL/VRM 1 eller EBL/VRM 2
  - EBL/VRM-markören placeras ut på radarbilden
- Välj justeringsalternativ från menyn om du behöver placera om markören och justera sedan markören genom att dra den till rätt plats i radarbilden
- 4. Spara dina inställningar genom att välja Spara

### Placera ut EBL/VRM-markörer med markören

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

### Offset för en EBL/VRM-markör

- 1. Se till att ingen markör är aktiv
- 2. Aktivera menyn, välj **EBL/VRM** och välj sedan den markör du vill justera
- 3. Välj alternativet Ställ in offset



- 4. Placera markören på radarpanelen och ställ in offsetpositionen
- 5. Spara dina inställningar genom att välja Spara.

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

# Ställa in en larmzon kring ditt fartyg

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

### Definiera en larmzon

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

När zonen är utplacerad kan du aktivera/inaktivera den genom att välja motsvarande avsnitt i datafältet.



### Larminställningar

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

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

# **MARPA-mål**

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

Du kan ställa in larm som meddelar dig om ett mål kommer för nära. Läs mer i *"Radarinställningar"* på sida 111.

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

→ Notera: För MARPA krävs kursdata både för radarn och GO XSE.

## MARPA-målsymboler

Systemet använder de målsymboler som visas nedan.

	MARPA-mål som identifieras. Det tar normalt upp till 10 hela rotationer med skannern.
0	MARPA-mål som spåras, ej i rörelse eller vid ankar.
S	Säkert MARPA-mål som spåras, med förlängningslinjer.
Δ	Farligt MARPA-mål. Ett mål definieras som farligt när det hamnar inom den larmzon som definieras på radarpanelen.
$\diamondsuit$	När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
[0]	Valt MARPA-mål, aktiveras genom att du placerar markören på målikonen. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören.

#### Spåra MARPA-mål

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

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

#### Avbryta spårning av MARPA-mål

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

Du avbryter spårning av enskilda mål genom att välja målikonen innan du aktiverar menyn.

#### Visa information om MARPA-mål

Om popuprutan är aktiverad kan du välja ett MARPA-mål och visa grundläggande information om målet. Information om de 3 MARPA-mål som ligger närmast fartyget visas även i datafältet.

När du väljer ett mål kan du visa detaljerad information om det med hjälp av menyn.

Du kan visa information om alla MARPA-mål via alternativet **Fartyg** på startsidan.

#### MARPA-larminställningar

Du kan definiera följande MARPA-larm:

- Förlorat MARPA-objekt Anger om ett larm ska aktiveras när du förlorar ett MARPA-mål.
- MARPA ej tillgänglig

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

# **Registrera radardata**

Du kan logga radardata och spara filen internt på GO XSE-enheten, eller på ett minneskort som sitter i enhetens kortläsare.

En loggad radarfil kan användas för att dokumentera en händelse eller ett driftfel. En loggad radarfil kan även användas av simulatorn.

Om fler än en radar är tillgänglig kan du välja vilken källa du vill logga.

# Radarinställningar

SIMULERAR S	KRS *M 1:21:05 pm	
Inställningar		×
System	Nordindikator	
Plotter	Avståndsringar	$\checkmark$
	Avståndsindikering	✓
Radar	Kompass	
Autopilot	Kurslinje	
Navigering	Bäringar	•T/°M ~
	Infofält	×
Bränsle	MARPA	•
💫 Rutter och spår	Installation	
🔔 Larm		
Måttenheter		

# Symbollager

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

## Bäringar

Används till att välja när radarbäringen ska mätas i förhållande till sann/magnetisk nordlig riktning (°T/°M) eller till din relativa kurs (°R).

## Infofält

Aktiverar/inaktiverar radardatafältet. Se bilden på radarpanelen. Infofältet kan innehålla upp till 3 mål, ordnade med det farligaste målet överst. Du kan välja att visa MARPA-mål överst, innan eventuella AIS-mål, även om AIS-målen är närmare fartyget.

#### **MARPA-inställningar**

Du kan definiera längden på MARPA-spåret så att det blir enklare att följa målets rörelser.



En cirkel kan läggas till runt ditt fartyg och visa larmzonen. Ringens radie är den närmaste passeringspunkten enligt inställningen i dialogrutan Farliga fartyg. Läs mer i *"Definiera farliga fartyg"* på sida 155. Ett larm utlöses om ett fartyg hamnar inom din larmzon.

#### Installation

Alternativet Installation används för installation av radarn, som beskrivs i de separata installationshandböckerna för radarn eller GO XSE.

# Ekolod

10

Med ekolodsfunktionen får du en vy av vattnet och botten under fartyget, så att du kan hitta fisk och undersöka bottenstrukturen.

# Ekolodsbilden



- 1 Djup
- 2 Temperatur
- 3 Frekvens och zoomskala
- **4** Botten
- 5 Zoomknappar
- 6 Skala för djupområde
- 7 Instrumentpanel
- 8 Zoomkolumn
- 9 Fiskbågar

# Zooma in i bilden

Du kan zooma in i bilden på följande sätt:

• använda zoomknapparna (+ eller -)

Zoomnivån visas uppe till vänster på sidan.

När du zoomar in hålls botten nära skärmens underkant, oavsett om du använder automatiskt eller manuellt mätområde.

Om mätområdet skiljer sig mycket från det faktiska djupet kan inte enheten hitta botten när du zoomar.

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

#### Zoomfältet

Zoomfältet visas när du zoomar in i bilden.

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

# Använda markören på bilden

Du kan använda markören till att mäta avståndet till ett mål, till att markera en position och till att välja mål.

Som standard visas inte markören på bilden.

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

Om du vill ta bort markören och markörelement från panelen väljer du menyalternativet **Ta bort markören**.

# Gå till markör

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

## Markörhjälpsfunktionen



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

Aktivera markören på panelen, håll sedan fingret mot skärmen så växlar markörsymbolen till en urvalscirkel som visas ovanför fingret. Dra urvalscirkeln, utan att ta bort fingret från skärmen, till önskad position. När du tar bort fingret från skärmen återgår markören till normal funktion.

# Mäta avstånd

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

- 1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet från
- 2. Starta mätfunktionen från menyn
- 3. Placera markören på den andra mätpunkten
  - En linje dras mellan mätpunkterna, och avståndet anges på panelen för markörinformation
- 4. Fortsätt att välja nya mätpunkter vid behov

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

När du väljer Avsluta mätning återgår bilden till normal bläddring.

# Spara waypoints

Du kan spara en waypoint vid en plats genom att placera ut markören på panelen och välja alternativet Ny waypoint från menyn.

Ny waypoint på markör	×
011	
N 59°30.883' E 010°34.526'	
Mer val	\$\$ - <mark>\$</mark> -
Spara	Avbryt

# Visa historik

Du kan visa ekolodshistoriken genom att panorera bilden. När du vill återgå till normal bläddring väljer du menyalternativet **Ta bort markören**.



# Ställa in bilden

Använd menyalternativen för ekolod när du ställer in bilden. När markören är aktiv ersätts en del alternativ på ekolodsmenyn med funktioner i markörläge. Välj **Ta bort markören** om du vill återgå till den vanliga ekolodsmenyn.

#### Mätområde

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

# Frekvens

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

Du kan visa två frekvenser samtidigt genom att välja dubbla Echosounder ekolodspaneler från **startsidan**.

Frekvensen är den "ton" givaren sänder. Givarna är utformade för att fungera på olika frekvenser eftersom de olika frekvenserna har olika kvaliteter.

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

# Förstärkning

Förstärkningen styr känsligheten. Ju mer du ökar förstärkningen, desto fler detaljer visas på bilden. En högre förstärkningsinställning



kan dock ge mer bakgrundsbrus på bilden. Om förstärkningen är för lågt inställd kanske svaga ekon inte visas.

#### Autoförstärkning

Med alternativet Autoförstärkning hålls känsligheten på en nivå som fungerar bra i de flesta förhållanden. Med förstärkningen i autoläget kan du ange en positiv eller negativ offset som ska tillämpas på autoförstärkningen.

## Färg

Starka och svaga signaler har olika färger som anger skillnaden i signalstyrka. Färgerna som används beror på vilken palett du väljer. Ju mer du ökar färginställningen desto fler ekon visas i färgen i den ände av skalan med starkast retur.

## Alternativ för DownScan

Innehåller alternativ där du anger DownScan-bilden. Menyalternativet är tillgängligt när Nedåtvy som lager har valts i dialogrutan för ekolodsinställningar. Mer information finns i *"Ekolodsinställningar"* på sida 123.

# Pausar bilden

Du kan pausa bilden och undersöka den närmare.

Den här funktionen är användbar när du behöver placera en waypoint exakt på bilden, och om du använder markören för att mäta ett avstånd mellan två element på bilden.

Pausfunktionen stoppar ekolodet från att pinga givaren. Systemet samlar inte in ekolodsdata när det är pausat på detta sätt.



# **Avancerade alternativ**

Alternativet Avancerat är bara tillgängligt när markören inte är aktiv.

# Störningsdämpning

Signalstörningar från länspumpar, motorvibrationer och luftbubblor kan störa bilden.

Med alternativet för störningsdämpning filtreras signalstörningen så att kluttret på skärmen minskar.

# TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) reducerar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

→ Notera: För bästa möjliga bild och tydlighet under de flesta förhållanden är standardinställningen 3, maxvärdet (räckvidden är 0–3).

# Bildhastighet

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

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

# Pingfrekvens

Pingfrekvensen styr med vilken frekvens givaren sänder ut signalen i vattnet. Som standard är pingfrekvensen inställd på maxvärdet. Du kan behöva justera pingfrekvensen om du vill få mindre störningar eller justera för specifika fiskevillkor.

# Starta registrering av loggdata

Du kan börja logga data och spara filen internt på enheten, eller på ett kort som sitter i enhetens kortläsare.

Loggningsfunktionen aktiveras från menyalternativet Avancerat.

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

Logga ekolod	×	
Filnamn Sonar0003		
Filformat sl3 (includes ForwardScan)		
Spara till Internt minne		
Bytes per lodning		
Skapa StructureMap		
Ladda upp till Insight Genesis		
<b>Privat</b> Allmän		
Tid kvar		
Logga	Avbryt	

#### Filnamn

Ange namnet på loggfilen.

## Filformat

Välj ett filformat i listrutan, slg (endast ekolod), xtf (endast ekolod), sl2 (ekolod och struktur) eller sl3 (inkluderar StructureScan 3D).

→ Notera: XTF-formatet är endast till för användning med vissa verktyg för ekolodsvisning från tredje part.

# Spara till

Välj om loggningen ska sparas internt eller på ett minneskort i kortläsaren.

## **Bytes per lodning**

Välj hur många bytes per sekund som ska användas när du sparar loggfilen. Fler bytes ger bättre upplösning, men gör att loggfilen ökar i storlek jämfört med lägre byteinställningar.

#### Skapa StructureMap

Om en StructureScan-givare är ansluten till enheten kan du konvertera .sl2- eller .sl3-loggarna till StructureMap-format (.smf) när de är färdiga. Du kan även konvertera loggfilerna till StructureMapformat från alternativet Filer.

### Ladda upp till Insight Genesis

Filerna överförs till Insight Genesis när loggningen är slutförd, om du är ansluten till en trådlös hotspot. Mer information om trådlösa hotspots finns i *"Trådlös anslutning"* på sida 142.

#### Sekretess

Om det är tillåtet enligt ditt valda Insight Genesis-konto kan du välja om de registrerade loggfilerna ska anges som privata eller allmänna hos Insight Genesis.

# Återstående tid

Visar återstående tillgängligt utrymme för inspelningar.

# Stoppa loggning av data

Välj **Stopp** i dialogrutan Loggar ekolod när du vill stoppa all loggning av ekolodsdata.

→ Notera: Om du har valt alternativet Ladda upp till Insight Genesis och är ansluten till en trådlös hotspot, överförs dina loggfiler till Insight Genesis när du väljer Stopp.

Spelar in ekolod		×	
Filnamn	Sonar0000.sl3		
Bytes per lodning	3200		
Tid kvar	4 dagar 03:59:59		
Förfluten tid	0:00:14		
Filstorlek	326.0 kB		
Stopp			

# Visa loggade ekolodsdata

Du kan granska ekolodsdata som lagrats både internt och externt när alternativet Spela upp ekologg är valt i dialogrutan för ekolodsinställningar. Läs mer i *"Ekolodsinställningar"* på sida 123. Loggfilen visas som en pausad bild, och du styr bläddring och visning via menyalternativet för återuppspelning.

Du kan använda markören på den återuppspelade bilden, och panorera bilden precis som med en normal ekolodsbild.

Om fler än en kanal spelades in i den valda ekofilen kan du välja vilken kanal du vill visa.

Du avslutar återuppspelningsläget genom att välja symbolen **X** uppe till höger i bilden.

# Visningsalternativ för ekolod

#### Alternativ för delade skärmar

#### Zoom

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

Som standard är zoomnivån inställd på 2x. Du kan välja upp till 8x zoom från listrutan eller med zoomknapparna (+ eller -).

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

#### Bottenlås

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

# Paletter

Du kan välja mellan flera visningspaletter som är optimerade för olika fiskesituationer.

# Temperaturkurva

Temperaturkurvan används till att illustrera skiftningar i vattentemperaturen.

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



## Bottenlinje

Du kan lägga till en bottenlinje till botten, så att den blir enklare att skilja från fisk och strukturer.

# Realtidsfönster

Med realtidsfönster visas ekon i realtid när de visas på panelen. Styrkan på det faktiska ekot indikeras med både bredd och färgintensitet.

# Zoomlinjer

Zoomlinjerna visar det område som förstoras på en delad panel med zoomvyer.

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

Du kan flytta zoomlinjerna på högra sidan uppåt eller nedåt om du vill att bilden till vänster ska visa olika djup i vattenpelaren.

# Fisk ID

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



Vanliga fiskekon



Fisksymboler



Fisksymboler och djupangivelse

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

# Ekolodsinställningar





#### Strukturlager

När en HDI-givare med DownScan är ansluten till systemet kan du använda nedåtvyer som lager på den vanliga ekolodsbilden.

När funktionen är aktiv utökas ekolodsmenyn med grundläggande DownScan-alternativ.

## Spela upp ekologg

Används för att visa ekolodsloggningar. Loggfilen visas som en pausad bild, och du styr bläddring och visning via menyn.

Du kan använda markören på bilden, mäta avstånd och ställa in visningsalternativ som på en vanlig ekolodsbild. Om fler än en kanal spelades in i den valda ekolodsfilen kan du välja vilken kanal du vill visa.

Du stänger vyfunktionen genom att välja X i det övre högra hörnet.

#### Strukturdjup offset

Inställning för strukturgivare.

Alla givare mäter vattendjupet från givaren till botten. Därmed tar mätningar av vattendjupet inte hänsyn till avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet eller från givaren till vattenytan. Så här visas djupet från båtens lägsta punkt till botten. Mät avståndet från strukturgivaren till båtens lägsta punkt i vattnet innan du ställer in struktur offset. Om avståndet till exempel är 0,3 m (1 fot) anges det som (minus) -0,3 m (-1 fot).

Så här visas djupet från vattenytan till botten. Mät avståndet från strukturgivaren till vattenytan innan du ställer in struktur offset. Om avståndet till exempel är 0,3 m (1 fot) anges det som (plus) 0,3 m (1 fot).

Om inställningen är 0 (noll) kommer djupet som visas att vara avståndet från givaren till botten.

#### Installation

Används för installation och inställning. Se separat installationshandbok för GO XSE

#### Installation av ForwardScan

Används för installation och inställning av ForwardScan. Mer information finns i *"Inställning av ForwardScan"* på sida 139.

# StructureScan

# 11

Med StructureScan används höga frekvenser till att ge en högupplöst, verklighetstrogen bild av botten.

→ Notera: Du måste ha en StructureScan HD- eller TotalScangivare installerad för att kunna använda strukturfunktionerna.

Med StructureScan får du ett brett täckningsområde med hög upplösning i sidovyn, medan den nedåtriktade vyn ger detaljerade bilder av botten och fisk direkt under båten. Du öppnar StructureScan-sidan från **startsidan** när en givare är ansluten.



# Strukturbilden

# Vy

Strukturpanelen kan ställas in som en nedåtriktad vy eller som sidoriktad åt babord/styrbord.

Den nedåtriktade vyn kan även läggas till som ett lager på den vanliga Echosounder-bilden.



StructureScan | GO XSE Handbok

- 1 Djup
  - → Notera: Mer information om hur djupavläsningen beror på inställningarna för Strukturdjup offset finns på "Strukturdjup offset" på sida 123
- 2 Temperatur
- 3 Frekvens
- 4 Botten
- 5 Ikoner för att zooma (nedåtriktad)/avstånd (sidoriktad)
- 6 Avståndsskala

# Zooma in i strukturbilden

Du kan zooma in i en strukturbild på följande sätt:

- använda zoomikonerna på panelen
- föra ihop eller isär fingrarna på skärmen

# Använda markören på StructureScanpanelen

Som standard visas inte markören på strukturbilden.

När du placerar ut markören i en nedåtvy pausas skärmen och informationsfönstret för markören samt historikfältet aktiveras. Djupet vid markörens position visas i nedåtvyn.

När du placerar ut markören i en sidovy pausas skärmen och informationsfönstret för markören aktiveras. Avståndet åt vänster/ höger från fartyget till markören visas vid markörens position i sidovyn.

## Gå till markör

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

## Markörhjälpsfunktionen



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

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

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

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

# Mäta avstånd

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

- 1. Placera markören på den punkt du vill mäta avståndet från
- 2. Starta mätfunktionen från menyn
- 3. Placera markören på den andra mätpunkten
  - En linje dras mellan mätpunkterna, och avståndet anges på panelen för markörinformation
- 4. Fortsätt att välja nya mätpunkter vid behov

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

När du väljer Avsluta mätning återgår bilden till normal bläddring.

# **Spara waypoints**

Du kan spara en waypoint vid en plats genom att placera ut markören på panelen och välja alternativet Ny waypoint från menyn.

Ny waypoint på markör		×
011		
N 59°30.883' E 010°34.526'		
Mer val	<b>\$</b> - <b>\$</b>	•
Spara Avbryt		

# Visa strukturhistorik

När markören är aktiv på en strukturpanel visas bläddringsfältet på panelen. I bläddringsfältet visas den aktuella bilden i relation till den totala lagrade historiken för strukturbilder. Beroende på vilken vy du har valt visas bläddringsfältet till höger (sidovy) eller längst upp på skärmen (nedåtvy).

Du kan panorera bildhistoriken genom att dra uppåt/nedåt (sidovy) eller åt vänster/höger (nedåtvy).

När du vill återgå till normal strukturbläddring trycker du på **Ta bort** markören.



# Ställa in strukturbilden

## Djupområde

Inställningen för djupområde avgör vilket vattendjup och räckvidd i SideScan som ska visas på skärmen.

#### Mätområde Auto

När Mätområde har inställningen Auto ställer systemet automatiskt in mätområdet beroende på vattendjupet.

#### Förinställda djupnivåer

Du kan välja mellan flera förinställda mätområdesnivåer.

#### StructureScan-frekvenser

StructureScan har stöd för två frekvenser. Med 455 kHz får du ett område och en bildkvalitet som passar i de flesta situationer, medan 800 kHz används när du behöver större detaljrikedom i grundare vatten.



# Kontrast

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

Så här justerar du kontrastinställningen:

- 1. Välj kontrastikonen eller aktivera kontrastalternativet från menyn så att färgjusteringsfältet visas
- 2. Dra fältet uppåt eller nedåt till önskat kontrastvärde eller välj Autokontrast.
- → Notera: Vi rekommenderar att du använder Autokontrast.

# Paletter

Du kan välja mellan flera visningspaletter som är optimerade för olika fiskesituationer.

## Visa

Du kan ställa in struktursidan som en bild med sökning nedåt, åt babord, åt styrbord eller åt babord/styrbord.

Välj menyalternativet Vy och sedan den vy du vill visa.

#### Pausa strukturbilden

Du kan pausa strukturbilden, så att du kan undersöka strukturer och andra bilder mer djupgående och detaljerat.

Den här funktionen är användbar när du behöver placera en waypoint exakt på strukturbilden, och om du använder markören för att mäta ett avstånd mellan två element på bilden.



# Avancerade inställningar för StructureScan



#### TVG

Vågor och svallvågor från båtar kan orsaka klutter på skärmen nära ytan. Alternativet TVG (Time Variable Gain) reducerar ytkluttret genom att minska mottagarens känslighet nära ytan.

→ Notera: För bästa möjliga bild och tydlighet under de flesta förhållanden är standardinställningen 3, maxvärdet (räckvidden är 0–3).

#### Vända strukturbilden åt vänster/höger

Om det behövs kan du vända strukturbilder åt vänster/höger så att de matchar riktningen för den installerade givaren.

# Djuplinjer

Du kan lägga till djuplinjer i bilden så att det blir enklare att uppskatta djup (nedåtvy) och avstånd (sidovy).

## Lagra strukturdata

Du kan logga strukturdata och spara filen internt på GO XSEenheten eller på ett minneskort, på det sätt som beskrivs i **"Börja logga** *ekolodsdata*" på sida 118.

# Strukturkarta

12

Med funktionen Strukturkarta läggs en sidovy från en strukturkälla över kartan. På så sätt blir det enklare att visualisera undervattensmiljön i förhållande till din position, och det blir enklare att tolka sidovyer.

# StructureMap-bilden

I exemplet nedan visas en plotterpanel med ett strukturlager samt en vanlig sidovypanel.



Du flyttar runt på sjökortet på samma sätt som vanligt när du har ett strukturlager:

 Zooma in på sjökortet och i den skannade bilden med hjälp av zoomknapparna (+ eller -). Dra på panelen om du vill visa den skannade bilden.

# Aktivera strukturlager

- 1. Du aktiverar strukturlagret från plottermenyn
  - Plottermenyn utökas med strukturalternativ
  - Strukturdata börjar visas på plotterskärmen när du aktiverar strukturlagret
- 2. Välj strukturkälla
  - Realtid är standardvärdet
- → Notera: Du kan också aktivera strukturlager genom att välja en sparad StructureMap-fil i filutforskaren.

#### Strukturkarta | GO XSE Handbok

# StructureMap-källor

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

- Realtidsdata används när strukturdata är tillgängliga i systemet.
- Sparade filer de här filerna är loggade StructureScan-data (\*.sl2 eller \*.sl3) som konverterats till StructureMap-format (\*.smf).
  Sparade \*.smf-filer kan användas även om inga StructureScankällor är anslutna.

#### Realtidskälla

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

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

#### Sparade filer

När du väljer Sparade filer används StructureMap-filen som överlägg på sjökortet utifrån filens positionsinformation.

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

Läget med sparade filer används till att granska och undersöka StructureMap-filer, och till att positionera fartyget vid särskilda punkter av intresse i ett tidigare avsökt område.

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

# **Tips för StructureMap**

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

- Använd inte automatiskt mätområde på strukturpanelen. Om du ställer in mätområdet på ett värde betydligt större (två till tre gånger) än vattendjupet får du en komplett avsökning och maximal noggrannhet vid konverteringar.
- Överlappa inte historikspår när du avsöker ett område sidvis.

# Lagra strukturdata

Du kan logga strukturdata från en plotterpanel med ett aktivt strukturlager.

Du kan även starta strukturloggning från en strukturpanel.

När du loggar strukturdata visas en blinkande röd symbol, och ett meddelande visas då och då på skärmen.

→ Notera: Meddelandet innehåller information om filstorlek. Låt inte storleken på loggarna överskrida 100 MB, då tar det längre tid att konvertera filerna.

Loggningen stoppas när du väljer loggningsfunktionen igen.

#### Konvertera StructureScan-data till StructureMap-format

Strukturloggfiler (.sl2) kan konverteras till StructureMap-format (.smf) efter loggningen, antingen från dialogrutan för loggningen eller från filutforskaren.

Du kan skapa filer med normal eller hög upplösning. SMF-filer med hög upplösning innehåller fler detaljer, men tar längre tid att konvertera och är större än filer med normal upplösning.

Du kan spara diskutrymme genom att ta bort strukturfilerna (.sl2) efter konverteringen.

# Använda strukturer med sjökort

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

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

# Strukturalternativ

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

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

#### Djupområde

Anger djupområdet.

#### Genomskinlighet

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

#### Palett

Väljer strukturpaletten.

## Kontrast

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

## Vattenpelare

Visar/döljer vattenpelaren i realtidsläget.

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

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

## Frekvens

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

## Klutterfilter

Signalstörning från länspumpar, motorvibrationer och luftbubblor kan orsaka störningar på ekolodsskärmen. Med alternativet Klutterfilter filtreras signalstörningen bort så att kluttret på skärmen minskar.

# Rensa historik

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

### Logga data

Lagra strukturdata.

# Källa

Välj strukturkartskälla.

# ForwardScan



ForwardScan-ekolod är en navigeringshjälp som hjälper dig att övervaka undervattensmiljön framför fartyget när du utför manövrer i låg hastighet.

För att kunna använda ForwardScan-funktionen måste du ha en ForwardScan-givare monterad på fartyget. Installationsinstruktioner finns i installationshandboken för ForwardScan-givaren.

A Varning: Förlita dig inte på den här utrustningen som primär källa för navigering eller riskdetektering.

A Varning: Använd inte utrustningen för att mäta djup eller andra förhållanden för simning eller dykning.

# ForwardScan-bilden



- 1 Givarens plats visas som början på sidan
- 2 Skala för djupområde och fartygsposition
- **3** Skala för området framåt

- 4 Punktdata
- 5 Botten
- 6 Djuphistorik

# Ställa in ForwardScan-bilden

#### Djup

Styr djupområdet. Djupområdet är inställt på autoläge som standard.

## Framåt område

Styr det framåtriktade sökområdet. Det maximala sökområdet framåt är 91 meter.

## Störningsdämpning

Filtrerar bort signalstörningar och reducerar klutter på skärmen.

# Registrera

Registrerar ForwardScan-ekolodsloggar.

#### Pausa

Pausar framåtriktade ekolodssändningar.

# Alternativ för ForwardScan-visning

#### Palett

Flera visningspaletter är tillgängliga för en rad olika vattenförhållanden.

## Historiklängd

Styr hur mycket ekolodshistorik som ska visas bakom båten. Ju högre värde, desto mer historik visas.

# Punktdata

Som standard visar ForwardScan endast botten. Välj menyalternativet Punktdata om du vill ange att inga





Djup Auto: 12m ekolodsdatapunkter, alla ekolodsdatapunkter eller endast punkter (objekt) ska visas i vattenpelaren.

#### Visa zoner

Visar varningszoner (gult) och kritiska zoner (rött) på skärmen. Läs mer i "Kritiskt område framåt och kritiskt djup" på sida 139.

# Djuplinjer

Visar linjer på skärmen som gör det enklare att snabbt bedöma djup och undervattensobjekt.

# Kursförlängningslinjer

Du kan använda kursförlängningslinjer för att övervaka ForwardScan på plotterpanelen. Färgen på kursförlängningslinjer baseras på ForwardScan-larmvärden.



#### ForwardScan-förlängningslinjer

- 1 Röd Kritiskt
- 2 Gul Varning
- 3 Grön Säkert

Du visar ForwardScan-kursförlängningslinjer på plotterpanelen genom att välja ForwardScan i dialogrutan Plotterinställningar.



# Inställning av ForwardScan

Ange inställningar i dialogrutan ForwardScan-installation.

	8:49:26 pm			
Inställningar			×	
🔅 System	Strukturlager		✓	
	Hävningskompensa	tion	✓	
	Spela upp ekologg.			
Ekolod	Sökdjup	ForwardScan installation		×
Autopilot	Installation	Kritiskt djup framåt (m)		030.5
Navigering	ForwardScan instal	Kritiskt djup (m)		003.0
Bränsle		Varning framåtområde (m)		068.6
🔊 Rutter och spår		Varning djup (m)		004.6
Larm		Givarvinkel (grader)		+00
		Djupoffset (m)		+0.0
🦋 Måttenheter		Spara	A	vbryt

# Kritiskt område framåt och kritiskt djup

Kritiskt djup framåt och Kritiskt djup är gränsvärden som användaren väljer och som definierar en kritisk zon framför fartyget.



Om du färdas i vatten som är tillräckligt grunt för att hamna i den kritiska zonen aktiveras larmet för kritisk zon. Du kan visa de kritiska varningszonerna genom att aktivera menyalternativet **Visa zoner**.



ForwardScan-bild med Visa zoner aktivt

- 1 Kritisk zon
- 2 Varningszon

Värdena för Varning framåtområde och Varning djup baseras på de valda värdena för Kritiskt djup framåt och Kritiskt djup.

→ Notera: Om du vill få varningar för kritisk zon ska du aktivera ForwardScan-larm i dialogrutan för larminställningar. Mer information om att aktivera larm finns i avsnittet Larm.

## Givarvinkel

Vi rekommenderar att givaren installeras vertikalt mot vattenlinjen. Om detta inte är möjligt kan inställningen för Givarvinkel hjälpa till att kompensera för skillnaden mellan givarvinkeln och vattenlinjen. Vinkeln kan justeras från 0 (vertikalt) till 20 grader.

▲ Varning: Justeringar av givarvinkelns värde bör göras med försiktighet. Stora variationer i givarvinkelns värde kan förvränga djupdata, vilket ökar risken för att stöta på undervattenshinder.

# Djupoffset

Alla givare mäter vattendjupet från givaren till botten. Därmed tar mätningar av vattendjupet inte hänsyn till avståndet från givaren till båtens lägsta punkt (till exempel kölens nederdel, roder eller propellerskydd) i vattnet eller från givaren till vattenytan.

Innan du anger offsetvärdet ska du mäta avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet eller från givaren till vattenytan.



- A Offset för fartygets lägsta punkt: Ange avståndet från givaren till båtens lägsta punkt i vattnet det här ska anges som ett negativt värde. Till exempel -0,3 m (-1 fot).
- **B** Offset för djup under ytan (vattenlinjen): Ange avståndet från givaren till ytan det här ska anges som ett positivt värde. Till exempel +0,5 m (+1,77 fot).

För djup under givare anges offset som 0.

# Trådlös anslutning



Med trådlös anslutning via GoFree kan du

- använda en trådlös enhet till att visa (smartphone och surfplatta) och styra systemet (endast surfplatta) via fjärranslutning
- besöka GoFree Shop
- ladda upp ekolodsloggar och skapa egna kartor på Insight Genesis
- · ladda ned programvaruuppdateringar
- ansluta till tredjepartsprogram.



→ Notera: Kartor, sjökort, programvaruuppdateringar och andra datafiler kan vara stora. Leverantören av data kan ta ut avgifter baserat på mängden data du överför. Om du är osäker på vad som gäller bör du kontakta tjänstleverantören.

Enheten har inbyggda trådlösa funktioner för anslutning till internet och trådlösa enheter som exempelvis smartphones och surfplattor.

Den inledande konfigurationen av den trådlösa funktionen beskrivs i installationshandboken för systemet.

→ Notera: Den inbyggda trådlösa anslutningen måste vara aktiverad för att kunna användas. Läs mer i "Inbyggd trådlös" på sida 147.

# Ansluta till och koppla från en trådlös hotspot



Du kan ansluta till en trådlös hotspot genom att välja alternativet Trådlös i dialogrutan Systemkontroller och sedan välja Inte ansluten. Då öppnas dialogrutan Trådlösa enheter. I den här dialogrutan väljer du önskad hotspot, anger inloggningsinformation och väljer sedan Anslut. När du ansluter till en trådlös hotspot ändras det trådlösa läget till **Klientläge**. I det här läget har du tillgång till GoFree Shop.

Du kan koppla från en trådlös hotspot genom att välja alternativet Trådlös i dialogrutan Systemkontroller och sedan välja Ansluten *hotspotnamn* och därefter Koppla ifrån. Då ändras det trådlösa läget till **Anslutningspunktsläge**. I det här läget kan du ansluta en trådlös enhet så att appar som exempelvis GoFree Link får åtkomst till fartygets navigeringsinformation.



# **GoFree Shop**

Den trådlösa modulen måste vara ansluten till en extern trådlös hotspot för att det ska gå att ansluta till GoFree Shop. På GoFree Shop kan du söka efter, köpa och hämta kompatibla sjökort till ditt system, inklusive navigeringskartor och Insight Genesis-sjökort. När du loggar in visas automatiskt ett meddelande i systemet om en ny programvaruversion är tillgänglig för ditt system. Om en uppdatering är tillgänglig kan du hämta den till en kortplats eller skjuta upp hämtningen till ett senare tillfälle. Om du skjuter upp hämtningen till senare finns meddelandet tillgängligt i

dialogrutan Systeminformation som du öppnar från Systeminställningar.

# **GoFree Link**



Med den trådlösa funktionen kan du använda en trådlös enhet för att visa (smartphone och surfplatta) och styra (endast surfplatta) systemet via fjärranslutning. Systemet kan visas och styras från den trådlösa enheten med apparna GoFree Link som hämtas från motsvarande appbutik. När fjärrstyrning används speglas den aktiva sidan på den trådlösa enheten.

- → Notera: För att kunna använda smartphone och surfplatta för att visa och styra systemet måste den trådlösa funktionen kopplas ned från trådlös hotspot (i Åtkomstpunktsläge).
- → Notera: Av säkerhetsskäl kan du inte styra funktionerna Autopilot och CZone från en trådlös enhet.

#### Ansluta en surfplatta

Installera GoFree-appen på surfplattan innan du följer den här proceduren.

- Ställ in den inbyggda trådlösa modulen på läget Anslutningspunkt. Det gör du genom att välja sidan Trådlösa enheter i dialogrutan för trådlösa inställningar och sedan välja den inbyggda trådlösa modulen. Därefter väljer du alternativet Läge och sedan Intern accesspunkt.
- 2. Välj den inbyggda trådlösa enheten på sidan **Trådlösa enheter** så att du ser Nätverksnyckeln.

- 3. Navigera till sidan för trådlös nätverksanslutning på surfplattan och leta efter enheten eller GoFree trådlöst *xxxx*-nätverk. Om det finns fler än ett inom räckvidden tittar du på sidan **Trådlösa enheter** på enheten för att kontrollera vilken trådlös enhet som är ansluten till enheten.
- 4. Ange nätverksnyckeln på surfplattan för att ansluta till nätverket.
- 5. Öppna programmet GoFree enheten bör identifieras automatiskt. Namnet som visas är antingen standardnamnet eller det som har tilldelats i inställningen Enhetsnamn. Om enheten inte visas följer du anvisningarna på skärmen för att söka efter enheten manuellt.
- 6. Välj den grafiska ikonen för enheten. På enheten visas ett meddelande som liknar följande:



- 7. Välj **Ja** för anslutning en gång eller **Alltid** om enheten ska kommas ihåg för regelbunden anslutning. Den här inställningen kan ändras senare vid behov.
- → Notera: Den inbyggda trådlösa modulen har bara stöd för GoFree-anslutning till sig själv. Andra enheter som är anslutna till nätverket syns inte.

## Ansluta en smartphone

Installera GoFree-appen på din smartphone innan du följer den här proceduren.

- Ställ in den inbyggda trådlösa modulen på läget Anslutningspunkt. Det gör du genom att välja sidan Trådlösa enheter i dialogrutan för trådlösa inställningar och sedan välja enhetens inbyggda trådlösa modul. Därefter väljer du alternativet Läge och sedan Intern accesspunkt.
- 2. Välj den inbyggda trådlösa enheten på sidan **Trådlösa enheter** så att du ser Nätverksnyckeln.
- 3. Navigera till sidan för trådlös nätverksanslutning på din smartphone och leta efter enheten eller GoFree trådlöst xxxnätverk. Om det finns fler än ett inom räckvidden tittar du på sidan Trådlösa enheter från enhetens dialogruta för trådlösa inställningar för att kontrollera vilken trådlös enhet som är ansluten till enheten.
- 4. Ange nätverksnyckeln på din smartphone för att ansluta till nätverket.
- 5. Öppna programmet GoFree på din smartphone. Enheten bör identifieras automatiskt. Namnet som visas är antingen standardnamnet eller det som har tilldelats i inställningen Enhetsnamn. Om enheten inte visas följer du anvisningarna på skärmen för att söka efter enheten manuellt.

MFD:ns skärm visas på din smartphone. Om du vill ändra MFD:ns skärm på din smartphone använder du MFD:n för att ändra skärmen på MFD:n. Ändringen av skärmen på MFD:n visas på din smartphone.

# Ladda upp filer till Insight Genesis

När du vill ladda upp en inspelad ekolodsloggfil till Insight Genesis väljer du önskad fil från panelen Filer och väljer sedan alternativet Ladda upp till Insight Genesis.

- → Notera: Du måste vara ansluten till en trådlös hotspot för att kunna ladda upp inspelade loggfiler till Insight Genesis.
- → Notera: Inspelade loggfiler kan även laddas upp till Insight Genesis om du har valt Ladda upp till Insight Genesis i dialogrutan Logga ekolod. Mer information finns i "Starta registrering av loggdata" på sida 118.

Detaljer - Cougar Island.sl2				
Typ Storlek Skapad Modifierad Ekolodsloggfil		Ekolodslogg version 2 17.2 MB 09/09/2016 05/15/2012		
Ladda upp till Insight Genesis				
Visa	Skapa StructureMap	Kopiera	Döp om	Radera

# Trådlösa inställningar

Innehåller alternativ för konfiguration och inställningar för trådlösa funktioner.

Mer information finns i installationshandboken för GO XSE.



## Ansluta till en trådlös hotspot

Visar dialogrutan Trådlös enhet där du kan ansluta den trådlösa funktionen till en trådlös hotspot.

## Fjärrkontroller

När en trådlös enhet (smartphone eller surfplatta) ansluts bör den visas på listan Fjärrkontroller. Val av **Tillåt alltid** innebär att enheten kan ansluta automatiskt utan att ett lösenord behövs varje gång. Från den här menyn kan du även koppla från enheter som inte längre behöver åtkomst.

## Trådlösa enheter

I den här dialogrutan visas den inbyggda trådlösa modulen och eventuella anslutna WIFI-1-enheter, samt deras IP- och kanalnummer. Om du vill se fler detaljer kan du välja den interna trådlösa modulen eller en WIFI-1-enhet.

→ Notera: WIFI-1 är tillgängligt om enheten har en radaranslutning på baksidan. Radaranslutningen kan användas som en Ethernet-anslutning för WIFI-1.

Om du vill visa och ändra värden för den interna trådlösa modulen (nätverksnamn (SSID), nätverksnyckel eller kanal) måste den interna trådlösa modulen vara i läget **Åtkomstpunkt** (internt Wi-Fi). För att du ska kunna välja ett nätverk (hotspot) att ansluta till måste den interna trådlösa modulen vara i **Klientläge**. Du kan ändra läge med alternativet Läge.

#### Klientinställningar

Visar information om den trådlösa hotspot som enheten är ansluten till eller den senaste som din enhet var ansluten till. Du kan välja en hotspot i dialogrutan om du vill ange den som en hotspot som du alltid vill ansluta till när du är inom räckvidden eller så kan du välja att ta bort den.

#### Avancerat

Initierar Iperf- och DHCP Probe-verktygen som hjälper till vid felsökning och inställning av wifi-nätverket.

→ Notera: Iperf och DHCP Probe är verktyg för diagnostiska ändamål. De används av användare som har kunskap om nätverksterminologi och konfiguration. Navico är inte ursprunglig utvecklare av de här verktygen och tillhandahåller inte support som hänför sig till användningen.

## Inbyggd trådlös

Välj det här alternativet för att aktivera eller avaktivera den inbyggda trådlösa modulen.

Om den trådlösa modulen avaktiveras när den inte används minskas enhetens energiförbrukning.

# AIS

15

Om en kompatibel AIS-källa (Automatiskt identifieringssystem) ansluts till systemet kan eventuella mål som identifieras av de här enheterna visas och spåras. Du kan även se meddelanden och position för DSC-sändande enheter inom räckvidden.

AIS-mål kan visas som överlagringar på sjökortsbilder, så den här funktionen är ett viktigt verktyg för att kunna färdas säkert och undvika kollisioner. Du kan ange larm som meddelar dig om ett AISmål kommer för nära eller förloras.



# **AIS-målsymboler**

I systemet används de AIS-målsymboler som visas nedan:

$\checkmark$	AIS-mål i vila (stilla eller vid ankar).
$\checkmark$	Ofarligt AIS-mål i rörelse med kursförlängningslinje.
$\checkmark$	Farligt AIS-mål, visas med fylld linje. Ett mål bedöms vara farligt enligt CPA- och TCPA- inställningarna. Läs mer i <i>"Definiera farliga fartyg"</i> på sida 155.

╳	Förlorat AIS-mål. När inga signaler har tagits emot under en tidsperiod definieras målet som förlorat. Målsymbolen visas vid den senaste validerade positionen innan datamottagningen upphörde.
	Valt AIS-mål, aktiveras genom att du markerar en målsymbol. Målet återfår standardmålsymbolen när du flyttar markören från symbolen.
$\otimes$	AIS SART (AIS Search And Rescue Transmitter [AIS- nödsignalsändare]).

# Visa information om AIS-mål

## Söka efter AIS-objekt

Du kan söka efter AIS-mål med alternativet **Sök** i verktygspanelen.

Från en plotterpanel kan du söka efter AIS-mål med alternativet **Sök** på menyn. Om markören är aktiv söker systemet efter fartyg runt markörens position. Utan en aktiv markör söker systemet efter fartyg runt ditt fartygs position.

Sök från fartyg	×
Välj kategori att söka	
Waypoints	Kartobjekt
Rutter	Fartyg
Spår	Koordinater

#### Visa information om enskilda AIS-mål



Du kan visa detaljerad information om ett mål genom att välja popuprutan för AIS, eller från menyn när målet är valt.



simuleran s KRS 000 M     AIS Fartygsdetaljer	8:55:36 pm 21.4 m	×
SIM VESSEL D (MMSI: 123456789) Anropsignal: XYZ1111	Status: Säker	
IMO: 1234 AIS Klass: A Typ: Okänd Längd (m): 12.2 Bredd (m): 6.1	NavStatus:Under SegelDjupgående (m): 0.9Latitud:N 25°45.900'Longitud:W 80°06.202'Noggrannhet:Hög (10m)GHST (°/s):0.0FÖC (km/h):29.6	
Bäring (°M):         242           Avstånd (km):         8033           NDO (km):         >185.2           TNDO (tim):         >24:00:00           Relativ fart (km/h): 47.4         Relativ kurs (°M):	KOG (*M): 090 Kurs (*M): 090 Destination: AUCKIAND BTD: 11/04/2008 9:30 am	

# Anropa ett AlS-fartyg

Om systemet har en VHF-radio med stöd för DSC-samtal (Digital Select Calling) över NMEA 2000 kan du göra DSC-anrop till andra fartyg från GO XSE.

Anropsalternativet är tillgängligt i dialogrutan **AIS Fartygsdetaljer** och i statusdialogrutan **Fartyg** som du aktiverar från

#### verktygspanelen.

Från dialogrutan **Anrop** kan du ändra kanal eller avbryta anropet. Dialogrutan **Anrop** stängs när anslutningen har upprättats.





# **AIS SART**

När en AIS SART (Search and Rescue beacon, nödsignalsfyr) aktiveras börjar den sända ut information om position och identifiering. Den här informationen tas emot av din AIS-enhet.

Om din AIS-mottagare inte är kompatibel med AIS SART tolkas den mottagna AIS SART-informationen som en signal från en vanlig AISsändare. En ikon placeras ut på sjökortet, men ikonen ser ut som ett AIS-fartyg. Om din AIS-mottagare är kompatibel med AIS SART händer följande när AIS SART-information tas emot:

- En AIS SART-ikon placeras ut på sjökortet på den position som tagits emot från AIS SART-enheten
- Ett larmmeddelande visas

Om sirenen är aktiv ljuder en larmsignal tillsammans med larmmeddelandet.

→ Notera: Ikonen är grön om mottagna AIS SART-data är ett test och inte ett aktivt meddelande.

## AIS SART-larmmeddelande

När data tas emot från en AIS SART visas ett larmmeddelande. Meddelandet innehåller AIS SART-enhetens unika MMSI-nummer samt position, avstånd och bäring från ditt fartyg.

Man Overboard		×
AIS SART Activated		
MMSI:	512035499	
Latitude:	S 36.53685	5°
Longitude:	E 174.8657	1°
Bearing (°M):	191	
Distance (NM):	2.79	
Ignore	Save waypoint	Activate MOB

Du har följande alternativ:

- Ignorera larmet
  - Larmet stängs av och meddelandet stängs. Larmet visas inte igen
- → Notera: Om du ignorerar larmet förblir AIS SART-ikonen synlig på sjökortet, och AIS SART står kvar i fartygslistan.
- Spara waypointen
  - Waypointen sparas i waypointlistan. Namnet på waypointen får prefixet MOB AIS SART följt av SART-enhetens unika MMSInummer. Till exempel MOB AIS SART - 12345678.
- Aktivera MÖB-funktionen
  - Visningen växlar till en inzoomad plotterpanel centrerad kring AIS SART-positionen
  - Systemet skapar en aktiv rutt till AIS SART-positionen

- → Notera: Om MÖB-funktionen redan är aktiv så stoppas den och ersätts av den nya rutten mot AIS SART-positionen!
- → Notera: Om AIS slutar att ta emot AIS SART-meddelandet stannar AIS SART kvar i fartygslistan i 10 minuter efter att den senaste signalen togs emot.

Om du valde AIS SART-ikonen från plotterpanelen kan du se AIS MÖB-detaljerna.

# Fartygslarm

Du kan definiera flera olika larm som meddelar dig om ett mål hamnar innanför fördefinierade avståndsgränser, eller om ett tidigare identifierat mål förloras.

simulerar <b>s</b> kr	5 000 °M	-	8:57:52 pm 21.7 m	_	×
	Aktiv Hi	storik	Inställningar		
–Lägsta sannvind	✓	9 (km	/h)		
–Bränslenivån är låg		38 (L)	94.0 (L)		
–Bränslenivån är hög		341 (	L) 283.0 (L)		
Spänning					
Saknade uppgifter					
<ul> <li>Fartyg</li> </ul>	<b>~</b>				
–Farligt fartyg	~				
–Forlorat AIS-objekt	~	1.9 (k	m)		
Fartygsmeddelande	~				
Autopilot					

## Farligt fartyg

Kontrollerar om ett larm ska aktiveras när ett fartyg kommer närmare än avståndet för CPA inom tidsgränsen för TCPA. Läs mer i **"Definiera** *farliga fartyg*" på sida 155.

## Förlorat AIS-objekt

Ställer in intervallet för förlorade fartyg. Om ett fartyg förloras inom det angivna området aktiveras ett larm.



→ Notera: Kryssrutan styr om popup-rutan för larmet visas och om sirenen aktiveras. CPA och TCPA definierar när ett fartyg är farligt oavsett om statusen är aktiverad eller inaktiverad.

### Fartygsmeddelande

Anger om ett larm ska aktiveras när ett meddelande tas emot från ett AIS-mål.

# Fartygsinställningar



#### **Ditt fartygs MMSI-nummer**

Du måste ha ett eget MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) angivet i systemet om du ska kunna ta emot meddelanden från AIS- och DSC-fartyg.

Det är också viktigt att du har ett MMSI-nummer angivet så att du inte ser ditt eget fartyg som ett AIS-mål på sjökortet.

→ Notera: Alternativet Fartygsmeddelande måste vara aktiverat i larminställningarna om du ska kunna visa MMSI-meddelanden.

#### Objektfilter

Som standard visas alla mål på panelen om en AIS-enhet är ansluten till systemet.



Du kan välja att inte visa några mål, eller att filtrera ikonerna utifrån säkerhetsinställningar, avstånd eller fartygets hastighet.

Objektfilter	×
Dölj alla	
Dölj säkra	
🖌 Dölj bortanför	3 km -
Dölj lägre fart än	5 km/h -
Spara	Avbryt

## Förlängningslinjer



Längden på förlängningslinjer för ditt fartyg och för andra fartyg kan ställas in av användaren.

- A: Kurs
- B: KÖG (kurs över grund)

Längden på förlängningslinjerna anges antingen som ett fast avstånd eller för att visa den sträcka som fartyget kommer att färdas under den valda tidsperioden. Om inga alternativ ställs in för **Det här fartyget** visas inga förlängningslinjer för ditt fartyg.

Förlängningslinjer	×
DET HÄR FARTYGET	
Course Over Ground	
Kurs	✓
Längd 1 km	
ANDRA FARTYG	
Course Over Ground	
Längd 2 min	
Spara	Avbryt

Kursinformation för ditt eget fartyg läses från den aktiva kurssensorn och KÖG-information tas emot från aktiv GPS.

För andra fartyg ingår KÖG-data i det meddelande som tas emot från AIS-systemet.

## Definiera farliga fartyg

Du kan definiera en osynlig larmzon kring ditt fartyg. När ett mål hamnar innanför de inställda gränserna ändras symbolen till symbolen Farligt mål. Ett larm utlöses om det aktiveras i panelen Larminställningar



## Fart- och kursindikation

Förlängningslinjen kan användas för att indikera fart och kurs för mål, antingen som absolut (sann) rörelse på sjökortet eller i förhållande till fartyget.

Ett annat linjeformat används för förlängningslinjerna för att indikera rörelse, som visas nedan.



AIS-fartyq som visas med absolut rörelse

AIS-fartyq som visas med relativ rörelse

#### **AIS-ikonens orientering**

Ställer in orienteringen av AIS-ikonen, antingen baserat på kurs eller KÖG-information.

# 16

# Instrumentpaneler

Instruments-panelerna består av flera mätare – analog, digital och fält – som kan anpassas så att de visar valda data. Instrumentspanelen visar data på flera instrumentpaneler, och du kan definiera upp till tio individuella instrumentpaneler på Instruments-panelen.

→ Notera: Om du vill inkludera information om bränsle/motor, måste informationen om motorn och tanken konfigureras på inställningspanelen.

# Instrumentpaneler

Det finns en uppsättning fördefinierade instrumentpanelsformat som visar information om fartyget, navigering och fiske.

Du växlar mellan panelernas instrumentpaneler med vänster- och högerpilen på panelen. Du kan även välja instrumentpanelen från menyn.





Instrumentpanel för fartyg

Instrumentpanel för navigering

2.9

1.0

Instrumentpanel för fiske

→ Notera: Du kan aktivera ytterligare instrumentpaneler från menyn om det finns andra system (t.ex. CZone) i nätverket.

# Anpassa Instruments-panelen

Du kan anpassa Instruments-panelen genom att ändra data för var och en av mätarna på instrumentpanelen, genom att ändra layout för instrumentpanelen eller genom att lägga till nya instrumentpaneler. Du kan även ange gränser för analoga mätare . Alla redigeringsalternativ är tillgängliga från menyn för Instrumentspanelen.

Vilka redigeringsalternativ som är tillgängliga beror på vilka datakällor som är anslutna till systemet.



## Redigera en instrumentpanel

Aktivera den instrumentpanel du vill redigera och gör på följande sätt:

- 1. Aktivera menyn
- 2. Välj redigeringsalternativet
- 3. Välj den mätare du vill ändra. Den valda mätaren markeras med en färgad bakgrund
- 4. Välj den information som ska visas, konfigurera gränser och ändra eventuellt källan till informationen
- 5. Spara ändringarna med alternativet Spara från menyn



# Ljud

7

Om en SonicHub- server, ett FUSION marint underhållningssystem eller kompatibelt NMEA 2000-ljudsystem är anslutet till NMEA 2000nätverket, kan du använda GO XSE till att styra och anpassa ljudsystemet på fartyget.

Du kan ansluta en SiriusXM-radiomottagare till kompatibla ljudservrar och få tillgång till SiriusXM-radio i systemet. Vilka SiriusXM-kanaler som är tillgängliga beror på ditt abonnemang. SiriusXM-radio är bara tillgängligt på vissa platser. Mer information finns på www.siriusXM.com och i serverdokumentationen.

→ Notera: SiriusXM-ljud är tillgängligt om enheten har en radaranslutning på baksidan. Radaranslutningen kan användas som en Ethernet-anslutning för SiriusXM-ljud.

Innan du kan börja använda din ljudutrustning måste den installeras enligt installationshandboken för GO XSE och den dokumentation som medföljde ljudenheten.

# **Aktivera ljud**

En kompatibel ljudenhet som ansluts till NMEA 2000-nätverket bör identifieras automatiskt av systemet. Om så inte är fallet ska du aktivera funktionen från dialogrutan Avancerade inställningar.



## Ljudserver

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

# Hantera ljudsystemet

- 1. Öppna ljudkontrollen genom att välja Ljud på kontrollpanelen
- 2. Välj knappen Ljudkälla och sedan ljudkälla
  - Antalet källor beror på den aktiva ljudservern
- 3. Använd kontrollnapparna till att styra ljudsystemet

En översikt över knappar och verktyg för ljudkontroll finns i "Ljudkontrollknappar" på sida 160. Se även "Ljudverktyg" på sida 161.

Läs mer om de tillgängliga alternativen i dokumentationen som medföljde ljudutrustningen.

# Ljudkontrollen

Aktivera ljudkontrollen genom att välja Ljud på kontrollpanelen. Kontrollknappar, verktyg och alternativ varierar från en ljudkälla till en annan, vilket beskrivs senare i det här kapitlet.



- 1 Ljudkontroll
- 2 Ljudkälla
- 3 Knappar i ljudkontrollen

4 Verktyg i ljudkontrollen

## Ljudkontrollknappar

 Notera: VHF-kontroller är tillgängliga när ljudservrar med inbyggda VHF-mottagare ansluts. Med Mic-källan kan du sända anropsmeddelanden via ljudsystemet.

lkon	Radio	VHF	DVD	Uppspelni ng
🚺 iPod	Välj för att visa listan med tillgängliga källor			
	Välj för att gå till föregående frekvens. Håll intryckt för att ställa in en kanal.		Välj för att spola tillbaka.	Håll intryckt för att spola tillbaka. Välj för att spela upp föregående låt.
	Välj för att gå till nästa frekvens. Håll intryckt för att ställa in en kanal.		Välj för att spola framåt.	Håll intryckt för att spola framåt. Välj för att spela upp nästa låt.
	Välj för att gå till nästa/ föregående favoritkanal.		Ej tillämpbart	Ej tillämpbart
	Ej tillämpbart	Ej tillämpbart	Välj för att st	arta
Ш	Ej tillämpbart	Ej tillämpbart	Välj för att pa uppspelning	ausa
	Välj för att visa volymreglaget.			

lkon	Radio	VHF	DVD	Uppspelni ng
٩×	Välj för att st	änga av ljude	t.	
<b>■</b> ×	Välj för att sä	itta på ljudet i	gen.	

## Ljudverktyg

Ikon	Radio	VHF	Uppspelning	
	Signalstyrka	Ej tillämpbart	Ej tillämpbart	
t	Ej tillämpbart	Ej tillämpbart	Välj för att växla mellan upprepningsfu nktion på/av. Ikonen är färgad när funktionen är aktiv.	
<b>&gt;</b> ¢	Ej tillämpbart	Ej tillämpbart	Välj för att växla mellan blandläge på/av. Ikonen är färgad när funktionen är aktiv.	
Ċ	Välj för att slå på/av strömförsörjningen till den aktiva källan. Var den här knappen finns beror på enhetens storlek. På större enheter finns den på den huvudsakliga ljudkontrollspanelen och på mindre enheter finns den på ljudkontrollens källpanel.			
ţţţ	Välj för att visa alternativ för inställning av zoner och huvudkontroll			

lkon	Radio	VHF	Uppspelning
	Välj för att visa favoritstationer för radion	Välj för att visa favoritkanaler för VHF	Välj för att visa Visa innehåll Använd utforskaren till att komma åt källans egna kontroller eller filstruktur och till att välja spår.
₽	Välj för att visa valfria inställningar för den aktiva källan		

# Ställa in ljudsystemet

## Ljudmixer

Använd mixern till följande:

- Justera balans, volym och volymgränser för varje enskild zon.
- Justera bas och diskant, samt balansen mellan zoner.
- Aktivera eller avaktivera enskilda högtalarzoner i Huvudkontroll.

Mixeralternativen varierar beroende på den aktiva ljudenheten. Här följer ett exempel på mixeralternativet för USB-källa för **Alla zoner**:

- Bas
- Mellanregister
- Diskant

## Högtalare

#### Högtalarzoner

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

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

162

#### Huvudvolymkontroll

Som standard justeras volymen för alla högtalarzoner när du justerar volymen. Du kan definiera vilka zoner som ska ändras när du ökar/ minskar volymen.

## Välja regioninställning

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

## Favoritkanaler

När en radio- eller VHF-kanal hittas kan du lägga till kanalen i favoritlistan. Favoritkanalerna kan visas, väljas och tas bort direkt från Favoritlistan.

Du kan gå igenom favoritkanalerna med hjälp av upp-/ nedknapparna på ljudkontrollen.

# SonicHub 2

Det finns stöd för att ansluta en SonicHub 2 till NMEA 2000nätverket.

## SonicHub 2-enhetsinformation

Öppna dialogrutan för nätverksinställningar och välj SonicHub 2enheten i enhetslistan. Då öppnas dialogrutan med enhetsinformation för SonicHub 2.

SonicHub 2 - Dev	SonicHub 2 - Device Information	
Device: Name: Manufacturer: Software Ver: Model: Address: S/N: Instance: Status:	SonicHub 2 Simrad M02.01_150708 A1.2.3_150709 2.0 9 0000000# MBB-8401-NC 0 OK	
		Configure
		Data
		Upgrade
		Factory Reset

#### Konfigurera

Välj om du vill konfigurera enheten.

#### Uppgradera

Uppdaterar enhetens programvara.

→ Notera: Ett USB-minne med programvaruuppgraderingen måste anslutas till enheten. Då och då kan programvaruuppdateringar finnas tillgängliga på produktwebbplatsen. Detaljerade instruktioner för hur du installerar programvaran finns bland uppgraderingsfilerna.

#### Fabriksåterställning

Återställer enheten till fabriksinställningen.

#### SonicHub 2 har funktioner för Bluetooth

SonicHub 2-enheten har funktioner för Bluetooth. Du kan använda den inbyggda, trådlösa Bluetooth-funktionen i SonicHub 2 för att ansluta den till ljudenheter med Bluetooth.

När du ska para ihop SonicHub 2 med en enhet med Bluetooth väljer du ikonen för Bluetooth-enheter bland ljudkontrollerna. Välj den Bluetooth-enhet som du vill para ihop den med i listan med tillgängliga enheter och välj sedan Para ihop.



SonicHub 2 ansluts till den ihopparade enheten.

Bluetooth	Diverse	
Scan for devices	Bluetooth	Bluetooth
Marian HTC One	Connecting	Scan for devices
Paired, but not connect	9E:DD:FF:72:8A:2C Paired, but not connect	Marian HTC One 9E:DD:FF:72:8A:2C Connected

#### Ansluta och koppla från ihopparade enheter

SonicHub 2 ansluter automatiskt till en enhet när du parar ihop dem. Du kan para ihop den med flera enheter men bara en enhet kan vara ansluten åt gången.

Du koppla från och ansluta SonicHub 2 till ihopparade enheter manuellt.

Om du vill koppla från en ihopparad enhet väljer du den ihopparade enheten i enhetslistan och väljer sedan **Koppla ifrån**.

Bluetooth		
Scan for devices	Marian HTC One	
Marian HTC One	Disconnect from bluet	Bluetooth
9E:DD:FF:72:8A:2C Connected	Disconnect	Scan for devices
		Marian HTC One 9E:DD:FF:72:8A:2C Paired, but not connected

Om du vill ansluta en ihopparad enhet väljer du den ihopparade enheten i enhetslistan och väljer sedan **Anslut**.

Bluetooth		
Scan for devices	Marian HTC One	
Marian HTC One	Connect to bluetooth o	Bluetooth
Paired, but not connecte	Connect	Scan for devices
		Marian HTC One 9E:DD:FF:72:8A:2C Connected

#### Pandora

SonicHub 2 har stöd för strömning av musik från Pandora från en Android-enhet (via Bluetooth) eller IOS-enhet (via USB och Bluetooth).

→ Notera: Du måste vara på en giltig plats för att kunna använda Pandora. Läs mer på Pandora-webbplatsen. Använd ljudkontrollerna till att köra Pandora på en smart enhet.

# Sirius radio (endast Nordamerika)

#### Kanallistan

I kanallistan visas alla tillgängliga Sirius-kanaler, oavsett om du abonnerar på dem eller inte.

#### Favoritlistan

Du kan skapa en lista med dina Sirius-favoritkanaler från kanallistan. Du kan inte lägga till kanaler du inte abonnerar på.

#### Låsa kanaler

Du kan låsa valda Sirius-kanaler så att de inte sänds. Du måste ange en 4-siffrig kod för att låsa kanaler, och du använder samma kod om du vill låsa upp kanalerna.

## Externa källor

AUX och AUX 2 (märkta AUX och SAT IN på SonicHub) kan användas för Sirius radio och externa ljudenheter med stöd för RCA-kontakter. Du kan styra uppspelningen av Sirius radio när en Lowrancevädermodul är ansluten till SAT IN. För andra externa ljudkällor finns endast volymkontroll.

#### Koppla bort Sirius från AUX-källan

Om en Sirius-radio är ansluten till FUSION-radion/-servern kopplas AUX-källan automatiskt till Sirius-flödet. **Sirius** visas då i listan med källor när FUSION-servern är aktiv.

Om du vill använda AUX-källan för en annan enhet måste du koppla bort Sirius från AUX-källan.

→ Notera: Om du vill använda SiriusXM måste du ansluta en SiriusXM-radio (tillval) till FUSION-servern.

# Väder

18

Systemet har väderfunktioner som gör att användaren kan visa prognosdata överlagrade på sjökortet. På så sätt blir det lättare att se hur väderförhållandena troligtvis kommer att bli.

Systemet har stöd för väderdata i GRIB-format, som du kan hämta från olika leverantörer av vädertjänster.

# Vindpilar

Vindpilarnas riktning indikerar den relativa vindriktningen, där bakänden visar den riktning som vinden kommer från. I bilden nedan kommer vinden från nordväst.

Vindhastigheten indikeras med en kombination av små och stora krokar i änden av vindspåret.

Ô	Noll knop/obestämbar vindriktning
$\searrow$	Liten krok = 5 knop
$\frown \!$	Stor krok = 10 knop
<b>^</b>	Pilkrok = 50 knop

Om en kombination av 5- och 10-knopspilar visas ska du addera dem för att få den faktiska vindhastigheten. I exemplet nedan visas 3 x stora krokar + 1 x liten krok = 35 knop, och 60 knop visas med 1 x pilkrok + 1 x stor krok.





# Visa väderinformation

Om popuprutan är aktiverad kan du välja en väderikon för att visa information om observationen. Om du markerar popuprutan visas detaljerad information om observationen. Du kan även visa den detaljerade informationen från menyn när du har valt en väderikon.

# **GRIB-väder**

En GRIB-fil innehåller prognosinformation för ett angivet antal dagar. Det är möjligt att animera väderdata, så att du ser hur vädersystem utvecklas.

### Importera GRIB-data

GRIB-data som importerats till minnet kan visas som sjökortslager. Läs mer i *"Visa GRIB-väder som lager"* på sida 169. Filen kan importeras från valfri plats som kan visas i filhanteraren.

→ Notera: GRIB-data som importeras skriver över GRIB-data i minnet.

Du kan importera väderfilen med hjälp av filhanteraren från verktygspanelen eller prognosmenyalternativet på plotterpanelen:

• När du väljer en GRIB-fil i filhanteraren är importalternativet tillgängligt. Med detta kan du importera en GRIB-fil till minnet.



Välj GRIB-filen för att importera data.

Inställningar

Fartyg

Sol, Måne

Å

Filer



 Om du väljer menyalternativet Prognos på plotterpanelen visas dialogrutan GRIB-väder. Du kan använda alternativet för att importera filer i den här dialogrutan för att öppna filhanteraren och importera en GRIB-fil till minnet.

I den här dialogrutan kan du även välja en tillgänglig GRIB-fil. När du väljer en tillgänglig GRIB-fil importeras den även till minnet. Tillgängliga GRIB-filer hämtas från en leverantör av vädertjänster till Gribs-katalogen (i filhanteraren).

GRIB väder	X
Imortera fil	
AKTUELL GRIB FIL	
GRIBData.grb Datum: 1-des-16 06:00, Dagar: 3, X-Uppl: 1.4nm, Y-Uppl: 3.0nm	
UTGÅNGNA GRIB FILER	
GRIBData.grb Datum: 1-des-16 06:00, Dagar: 3, X-Uppl: 1.4nm, Y-Uppl: 3.0nm	
Radera utgångna GRIB filer	
OK	

## Visa GRIB-väder som lager

Importerade GRIB-väderdata kan visas som ett lager på plotterpanelen.

När du väljer GRIB-väderlagret utökas sjökortsmenyn med alternativ för GRIB-väder. Från den här menyn kan du välja vilka vädersymboler du vill visa, ange avståndet mellan pilar och justera genomskinligheten för vädersymbolerna.

Från den här menyn kan du också animera väderprognosen. Läs mer i "Animera GRIB-väderprognos" på sida 170.

Prognosmenyalternativet visar den GRIB-fil som finns i minnet och är överlagrad på sjökortet. Välj prognosmenyalternativet för att importera en ny GRIB-fil till minnet. När du importerar en ny fil skrivs GRIB-data i minnet över.





- 1 Vindpilar
- 2 Lufttryckskurvor
- 3 GRIB-informationsfönster

#### **GRIB-informationsfönster**

I GRIB-informationsfönstret visas datum och tid för GRIBväderprognosen, och den valda prognostiden inom parentes. Ett negativt värde i parentesen indikerar historiska väderdata.

Om du markerar en position på sjökortet, expanderas informationsfönstret och visar väderinformation för den valda positionen.

#### Animera GRIB-väderprognos

GRIB-data innehåller prognosinformation för ett angivet antal dagar. Det är möjligt att animera väderdata och visa prognosen för en specifik tid och ett visst datum. Tidsskalorna varierar beroende på vilken fil du använder.

Tidsändringen visas inom parentes i GRIB-informationsfönstret. Tiden är relativ till den aktuella tiden som anges enligt en GPS-enhet som är ansluten till systemet.

Välj tid och animeringshastighet på menyn.

## SiriusXM väder

När du är ansluten till en Navico-vädermodul kan du abonnera och använda Sirius-ljud och Sirius marina vädertjänst i ditt system (endast Nordamerika). → Notera: SiriusXM-väder är tillgängligt om enheten har en radaranslutning på baksidan. Radaranslutningen kan användas som en Ethernet-anslutning för SiriusXM-väder.

Beroende på ditt abonnemang täcker Sirius ljud- och vädertjänst en mängd olika nordamerikanska inlandsvatten och kustområden. Mer information finns på www.siriusxm.com/sxmmarine.

#### Statuspanel för Sirius

När vädermodulen är ansluten till systemet har du tillgång till statuspanelen för Sirius.

På statuspanelen visas signalstyrkan som 1/3 (svag), 2/3 (bra) eller 3/3 (utmärkt). Dessutom visas antennstatus, servicenivå, och vädermodulens elektroniska serienummer.



#### Visning av Sirius väder

Du kan visa Sirius väder som ett lager på plotterpanelen.

När du väljer väderlagret utökas sjökortsmenyn med ytterligare väderalternativ.



- 1 Färgkodning för nederbörd
- 2 Ikon för stadsprognos
- 3 Vindkrok
- 4 Stormikon
- **5** Färgfält för ytvattentemperatur
- 6 Färgkodad ytvattentemperatur

Använd alternativen på menyn för Sirius väder till att välja vilka vädersymboler som ska visas och hur de ska visas på plotterpanelen.

#### Visningsalternativ för Sirius

#### Nederbörd



Olika färgtoner används till att visa intensitet för olika typer av nederbörd. Mörkare färg indikerar högre intensitet.

Regn	Från ljusgrönt (lätt regn) – gult – orange – till mörkrött (kraftigt regn)
Snö	Blå
Blandad	Rosa

#### Ytvattentemperatur (YVT)

Du kan visa ytvattentemperaturen som en färgskuggning eller som text.

När du väljer färgkodning visas SST-färgfältet till vänster på skärmen. Du definierar hur färgkoderna ska användas till att identifiera ytvattentemperaturer. Läs mer i *"Justera färgkoder"* på sida 176.

#### Vågindikation

Olika färger används till att indikera prognostiserad våghöjd. De högsta vågorna är mörkröda och de lägsta är blå.

Du kan definiera hur färgkoder används till att ange våghöjd. Läs mer i *"Justera färgkoder"* på sida 176.

#### Ytfunktioner

Aktiverar/inaktiverar ytegenskaper. Ytegenskaper är bland annat fronter, isobarer och tryckpunkter. Ytegenskaper kan inte visas samtidigt som vind.

#### MoIntoppar

Aktivera/inaktivera molntoppar. Molntoppar visar höjden på molnens toppar. Färgpaletten är grå där mörkare grå visar lägre moln. Molntoppar kan inte visas samtidigt som nederbörd eller ekotoppar.

→ Notera: Den här funktionen är bara tillgänglig för vissa SiriusXM-abonnemang.

#### Ekotoppar

Aktiverar/inaktiverar ekotoppar. Ekotoppar visar topparna på stormar. Färgpaletten är samma som för nederbörd. Ekotoppar kan inte visas samtidigt som nederbörd eller molntoppar.

→ *Notera:* Den här funktionen är bara tillgänglig för vissa SiriusXM-abonnemang.

## Väderikoner

Det finns flera väderikoner som kan visa aktuella eller prognostiserade väderförhållanden. Om du väljer en ikon visas detaljerad väderinformation.

ē	Prognos för stad
6	Ytobservation
<b>60</b> 0	Spårning av tropisk storm: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
<b>55</b> 5	Spårning av orkan (kategori 1–5): tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
	Spårning av tropiskt lågtryck: tidigare (grå) – aktuell (röd) – framtida (gul)
<u> 887</u>	Stormegenskaper
<b>6</b>	Blixtar
₹ <u>∧</u>	Väderstationens placering samt varning
Ŋ	Den marina zonens placering



## Lokalt väder

Välj menyalternativet Lokalt väder för att visa dialogrutan Lokalt väder. Dialogrutan visar väderprognosen och varningar i området. Välj en tidsluckeflik för att se prognosen.

simulating	5 HDG 007 *M	3:14:54 pm 16.3 ft	
Now	3hrs 6hrs Wed	l Thur Fri Sat Sun Me	on
N 25°51.4	99', W 80°13.134' Mia	mi/Ft. Lauderdale (Hollywood/M	Florida
Precipitation: 0% Air: Good Cloud: Broken	UV: Low	58°F Partly Cloudy	5 mph
	ALERTS		
	A Freeze Warning is Lake Counties unti 2016. A freeze warning is of temperatures be widespread area. R move indoors any bring pets indoors	i in effect for Volusia and I Wed Jan 20 13:00:00 issued for 2 or more hours tween 27 and 32 over a tesidents should cover or cold sensitive plants, and this evening.	

## Marina zoner

Beroende på ditt abonnemang erbjuder SiriusXM bland annat åtkomst till väderleksrapporter för USA och Kanadas marina zoner, förutom zoner på öppet hav.

Du kan välja en marin zon på ett sjökort för att se prognosen. Du kan även välja en marin zon som din aktuella intressanta zon och få ett larm om vädervarningar i den zonen.

## **Tropisk varning**

Du kan läsa tropiska varningar, inklusive information om tropiska väderförhållanden. Den här informationen är tillgänglig för hela Atlanten och östra Stilla havet.

#### Tillbal Tillbaka Vi Varm YVT Ikon Kall YVT 4°C Lokalt väd Max våghöjd 3.0m Marina zon Min våghöjd 0.0m Tropisk varnir Juste Anime

## Justera färgkoder

Du kan definiera färgkoder för temperaturområden på havsytan och färger för våghöjd.

Temperaturen ovanför varma och under kalla värden visas som allt mörkare rött och blått.

Vågor högre än maxvärdet indikeras med allt mörkare rött. Vågor under minimivärdet färgkodas inte.

## Animering av Sirius vädergrafik

GO XSE loggar den väderinformation du har aktiv, och den här informationen kan användas till att animera tidigare eller framtida väderförhållanden. Mängden information som är tillgänglig i systemet beror på mängden av väderaktivitet. Ju mer komplicerad den är desto mindre tid är tillgänglig för animering.

Du kan animera tidigare eller framtida förhållanden beroende på vilken vädervy du har aktiv:

- Med ett nederbördslager kan du animera tidigare förhållanden och göra antaganden om förhållanden i nära framtid.
- Med ett färgkodat våghöjdslager kan du animera framtiden (prognosen).

När alternativet är aktiverat visas tiden för den aktuella animationen nere till vänster på plotterpanelen.

# Tidsplotter

# 19

GO XSE kan visa datahistorik i olika plotter. Plotterna kan visas på helsida eller kombinerade med andra paneler.

# Tidsplottspanelen

Tidsplottspanelen består av två fördefinierade layouter. Du växlar mellan layouterna med hjälp av panelens vänster-/högerpilar. Du kan även välja layouten från menyn.

Du kan välja vilka data som ska visas på en tidsplottspanel, och du kan definiera tidsintervallet för varje plott.



Layout 1



#### Data saknas

Om data inte är tillgängliga ändras den relevanta plotten till en streckad linje och planar ut vid den punkt där data förlorades. När data blir tillgängliga igen visas en streckad linje mellan de två punkterna som en genomsnittstrendlinje för att överbrygga de data som saknas.

# Välja data

Varje datafält kan ändras så att det visar önskad datatyp och tidsintervall.

- 1. Välj redigeringsalternativet från menyn
- 2. Aktivera det fält du vill redigera
- 3. Ändra informationstypen och eventuellt intervallet
- 4. Spara ändringarna

De data som är tillgängliga för tidsplotter är som standard de källor som systemet använder. Om fler än en datakälla är tillgänglig för en datatyp kan du välja att visa en alternativ datakälla i tidsplotten. Du ändrar datatypen med hjälp av alternativet för datakälla på menyn.

# Larm

20

# Larmsystem

Systemet kontrollerar kontinuerligt om det uppstår farliga situationer eller systemfel när systemet är igång. När en larmsituation inträffar visas ett larmmeddelande på skärmen.

Om du har aktiverat sirenen åtföljs larmmeddelandet av en ljudsignal, och omkopplaren för externa larm aktiveras.

Larmet loggas i larmlistan så att du kan se information om det och vidta nödvändiga åtgärder.

# Typ av meddelanden

Meddelandena är indelade enligt hur den rapporterade situationen påverkar ditt fartyg. Följande färgkoder används:

Färg	Allvarlighetsgrad
Röd	Kritiskt
Orange	Viktigt
Gul	Normalt
Blå	Varning
Grön	Mindre allvarlig varning

# Enskilda larm

Enskilda larm visas med larmnamnet som rubrik och med detaljerad information om larmet.

# Flera larm

Om fler än ett larm är aktiva samtidigt visas larmmeddelandena i en lista med upp till 3 larm. Larmen visas i den ordning de uppstår, med det först aktiverade larmet högst upp. Övriga larm finns i dialogrutan Larm.



LARM		
4	Hårt våder Norin zonAVIZ50	Detaljer
Ļ	Fartygsmeddelande Hda: SIM VESSELA EXAMPLE MESSAGE ROM VESSELABC1234	

# Bekräfta ett meddelande

Följande alternativ är tillgängliga i larmdialogrutan när du ska godkänna ett meddelande:

Stäng

Ställer in larmstatusen som Bekräftat, vilket innebär att du är medveten om larmtillståndet. Sirenen/summern stängs av och larmdialogrutan stängs.

Larmet förblir däremot aktivt i larmlistan tills larmets orsak har åtgärdats.

#### Inaktiverad

Inaktiverar den aktuella larminställningen. Larmet visas inte igen förrän du aktiverar det igen i dialogrutan Larm.

Det finns ingen tidsgräns för larmmeddelanden eller sirenen. De förblir aktiva tills du bekräftar larmet eller tills larmets orsak har åtgärdats.

# **Dialogrutan Larm**

Alla larm ställs in i inställningsdialogrutan Larm.

 Inställ	ningar	y.	114125 pm		×
₽	System	Inställningar			
$\textcircled{\blue}{\blue}$	Plotter	® Larm	_	9:14:47 pm	×
۲	Ekolod		Aktiv His	torik Inställningar	
$\tilde{\Box}$	Autopile	Ingen GPS fix			
	Autopho	– Framåtsikt			
$\oslash$	Naviger	-Grunt vatten	✓	1.8 (m)	
≣ง	Bränsle	– Djupt vatten	~	30.5 (m)	
	Rutter o	-Vattentemperatur förändring		5 (°C/min)	
	Kutter	-Ankring		50 (m)	
-	Larm	-Ankringsdjup			
	Måtten	–Låg båtfart		9 (km/h)	
		-XTE			
		–Waypoint radie			

Dialogrutorna för larm kan även aktiveras från verktygspanelen. Dialogrutorna för larm innehåller information om aktiva larm och larmhistorik.



	∆⊜ Larm		9:15:22 pm		×		
ints		Aktiv Hist	orik Instä	llningar			
er		ngan KBC fiy 9352pm					
		Aktiv	Historik	Inställningar			
	Ingen	GPS fix raised		9:16:19 pm	9:15 nm 09/10/2016		
	Fartyg	Larm	_	_			
	Fartyg		Aktiv H	istorik Inställningar			
	Ingen	Ingen GPS fix	<b>~</b>				
	Ingen	– Framåtsikt	~				
	Ingen	-Grunt vatten	~	1.8 (m)			
	Ingen	–Djupt vatten	~	30.5 (m)			
	Ingen	-Vattentemperatur förändring	~	5 (°C/min)			
	Ingen	Ankring		50 (m)			
		-Ankringsdjup	~				
		–Låg båtfart		9 (km/h)			
		-XTE					
		– Waypoint radie					
# 21

# Verktyg

Som standard innehåller verktygspanelen ikoner för alternativ och verktyg som inte är specifika för en viss panel.

När du integrerar extern utrustning med enheten kan nya ikoner läggas till på verktygspanelen. Du använder de här ikonerna till att hantera den externa utrustningens funktioner.

# Waypoints/rutter/spår

Lista med waypoints, rutter och spår samt information om dem. Välj den waypoint, rutt eller det spår du vill redigera eller ta bort.

# Tidvatten

Visar tidvatteninformation för den tidvattenstation som är närmast ditt fartyg.

Använd riktningsknapparna till att ändra datum, eller välj datumfältet så att kalenderväljaren öppnas.

Du kan välja tillgängliga tidvattenstationer från menyn.

# Larm

**Aktiva larm** Lista med aktiva larm.

## Larmhistorik

Lista med alla larm inklusive tidsstämpel.

## Larminställningar

Lista med alla tillgängliga larmalternativ i systemet, med aktuella inställningar.

# Inställningar

Ger tillgång till inställningar för program och för systemet.

# Fartyg

**Statuslistan** Lista med alla AIS- och DSC-fartyg samt tillgänglig information.

Rutter Spår Tidvatten Larm Inställningar

.

Waypoints



Int.tripp



#### Meddelandelistan

Lista med alla meddelanden som tagits emot från andra AIS-fartyg med tidsstämpel.

# Sol, Måne

Visar soluppgång, solnedgång, månuppgång och månnedgång för en position baserat på det angivna datumet och positionens latitud/longitud.

# TripIntel

Ger funktioner för tripphantering och trippinformation. Mer information finns i "*TripIntel*" på sida 67.

## Filer

Filhanteringssystem som används för att bläddra igenom innehållet i enhetens interna minne och ett isatt SD-kort.

## Visa filer

Välj en fil på panelen Filer och sedan alternativet Visa fil i dialogrutan **Detaljer**.

## Kopiera filer till ett kort i kortläsaren

Du kan kopiera skärmbilder och loggar till ett kort som sitter i kortläsaren. Du kan även exportera systeminställningar, waypoints, rutter och spår till ett kort. Export av filer förklaras i avsnittet **"Underhåll"** på sida 186.

## Sök

Sökfunktion för objekt på plotterpanelen (waypoints, rutter, spår osv.).

# **GoFree Shop**

→ Notera: Den inbyggda trådlösa funktionen måste vara ansluten till en extern trådlös hotspot för att det ska gå att ansluta till GoFree Shop. Läs mer i "Ansluta till och koppla från en trådlös hotspot" på sida 142. Öppnar webbplatsen GoFree Shop. På GoFree Shop kan du söka efter, köpa och hämta kompatibla sjökort till ditt system. Du kan även ladda upp dina ekolodsloggar och dela dem på Social Mapsjökort. När du loggar in visas automatiskt ett meddelande i systemet om en ny programvaruversion är tillgänglig för ditt system. Om en uppdatering är tillgänglig kan du hämta den till en kortplats eller skjuta upp hämtningen till ett senare tillfälle.

# 22

# Simulator

Med simulatorfunktionen kan du se hur enheten fungerar i stationärt tillstånd, och utan att vara ansluten till sensorer eller andra enheter.

Du ser om simulatorn är aktiverad i statusfältet.

0	SIMULERAR	S KRS 000 *M	9:19:17 pm 25.2 m		
Inställr	ningar				×
$\oslash$	Navigering		Simulera		
<b>B</b> ð	Bränsle		Demoläge	Av	•
	Rutter och snår	_	Filer		
	nation och span		Inställningar		
<b></b>	Larm				
JUNE A	Måttenheter				
((•))	Trådlös				
롦	Nätverk				
<u></u>	Fartyg				
10,000	Simulator				

# Demoläget

l det här läget går enheten automatiskt igenom produktens huvudfunktioner. Den byter sidor automatiskt, justerar inställningar, öppnar menyer osv.

Om du trycker på pekskärmen när demoläget körs görs en paus i demonstrationen. Efter en tid återupptas demoläget och eventuella ändringar återställs till standardvärdena.

→ Notera: Demoläget är avsett för demonstrationer hos återförsäljare.

## Källfiler till simulatorn

Du kan välja vilka datafiler som ska användas i simulatorn. En uppsättning källfiler finns med i systemet, och du kan importera filer via ett kort som sitter i kortläsaren. Du kan även använda dina egna loggade loggdatafiler i simulatorn.



Käll filer	×			
	Ekolod sonar.slg (sim)			
	AIS ais.rsf (sim)			
Återställ till förvalda filer				
Spara	Avbryt			

## Avancerade simulatorinställningar

Med de avancerade simulatorinställningarna kan du styra simulatorn manuellt.

Simulator Inställningar	×
GPS källa Simulerad kurs (förval)	
Fart (kn) <sup>20</sup>	
<b>Kurs (°M)</b> 7	
Rutt SimMiami	
Ställ in startposition	
Spara	Avbryt

# Underhåll

23

# Förebyggande underhåll

Enheten innehåller inte några komponenter som användaren kan underhålla. Därför ombeds operatören att endast utföra en mycket begränsad mängd förebyggande underhåll.

Du bör alltid sätta på solskyddet när du inte använder enheten.

## Rengöra displayenheten

En rengöringsduk avsedd för bildskärmar bör om möjligt användas för att rengöra skärmen. Använd rikligt med vatten för att lösa upp och ta bort kvarvarande salt. Kristalliserat salt kan repa beläggningen om en fuktig trasa används. Tryck mycket försiktigt på skärmen.

Om märken på skärmen inte kan tas bort endast med trasan använder du en blandning med lika delar varmt vatten och isopropylalkohol för att rengöra skärmen. Undvik all kontakt med lösningsmedel (aceton, mineralterpentin osv.) och ammoniakbaserade rengöringsmedel, eftersom de kan skada det antireflexbehandlade skiktet eller plastinfattningen.

För att förhindra UV-skador på plastinfattningen rekommenderar vi att solskyddet monteras när enheten inte används under en längre period.

## Rengöra medieluckan

Rengör regelbundet medieluckan för att undvika saltkristaller på ytan, vilket kan göra att vatten läcker in i kortläsaren.

## Kontrollera kontakterna

Du bör endast kontrollera kontakterna visuellt.

Sätt in hankontakterna i honorna. Om kontakterna har lås ser du till att det är rätt inställt.

## Uppgradera programvaran

Den senaste programvaran finns att hämta från vår webbplats, www.simrad-yachting.com.

186

Innan en uppdatering av enheten initieras ska potentiellt värdefulla användardata säkerhetskopieras. Läs mer i *"Säkerhetskopiera systemdata"* på sida 188.

Systemet eller nätverksanalyseringen och serviceassistenten kan meddela om tillgängliga programuppdateringar.

## Nätverksanalysering och serviceassistent

Systemet har en inbyggd serviceassistent som skapar en rapport över de enheter som är installerade i NMEA 2000-nätverket, till exempel programvaruversioner, serienummer och information från inställningsfilen, som är till hjälp vid tekniska supportfrågor.

Om du vill använda analysverktyget öppnar du Systeminformation i dialogrutan Systeminställningar och väljer Support. Två alternativ visas:

#### Skapa rapport

Ditt nätverk analyseras och du tillfrågas om information som krävs för support, och en rapport med information som samlats in automatiskt från nätverket skapas. Du kan lägga till skärmdumpar och loggfiler som bifogas rapporten. Det finns en gräns på 20 MB för rapportbilagor. Du kan spara rapporten på ett minneskort och skicka den via e-post till supporten eller överföra den direkt om du har en internetanslutning. Om du ringer till den tekniska supporten först kan du ange ett incidentnummer som underlättar vid spårning.

#### Leta efter systemuppdateringar

Den här funktionen analyserar nätverket och kontrollerar om uppdateringar finns tillgängliga för kompatibla enheter.

→ Notera: Anslut enheten till internet och sök efter de senaste tillgängliga programvaruversionerna. Programvaruversionerna har de versioner som var aktuella den senaste gången du uppdaterade enheten eller anslöt till internet.

## Uppdatera programvara

→ Notera: Ta bort eventuella sjökort från enheten och installera ett minneskort med tillräckligt lagringsutrymme innan du hämtar programvaruuppdateringar eller skapar och sparar rapporter på minneskortet.

- → Notera: Stäng inte av MFD eller enheten förrän uppdateringen är slutförd eller förrän du uppmanas att starta om enheten som uppdateras.
- 1. Om din MFD är ansluten till internet kan du hämta programvaruuppdateringen från **Dialogrutan för uppdateringar** till ett minneskort. Du kan även hämta programvaruuppdateringen från www.simrad-yachting.com till ett minneskort som sitter i en smart enhet eller dator ansluten till internet.
- 2. Sätt in kortet med programvaruuppdateringen i din MFD.
- 3. Välj objektet som ska uppdateras i **Dialogrutan för** uppdateringar och följ uppmaningarna.

Uppdateringen sker när du svarar på uppmaningarna. Uppmaningar kan kräva att du startar om enheten för att kunna slutföra uppdateringen. Du kan starta om enheterna för att slutföra uppdateringen vid ett senare tillfälle.

# Säkerhetskopiera systemdata

De waypoints, rutter och spår som du skapar lagras i systemet. Du bör regelbundet säkerhetskopiera de här filerna och dina systeminställningar. Du kan kopiera filerna till ett minneskort som sitter i kortläsaren.

Du kan inte välja exportfilformat för filen med systeminställningar. Följande utdataformat är tillgängliga vid export av filer med waypoints, rutter och spår:

#### .usr - v5 (alla data)

Det här används för import och export av waypoints och rutter med ett standardiserat, universellt unikt id (UUID), som är tillförlitligt och enkelt att använda. Informationen innehåller tidpunkt och datum när rutten skapades osv.

#### .usr - v4 (alla data)

Använd det här alternativet när du överför data från ett system till ett annat, eftersom det även innehåller all extrainformation som de här systemen lagrar om objekt.

 .usr - v3 (kort filnamn)
 Ska användas när du överför användardata från ett system till en egen produkt (Lowrance LMS, LCX)

 .usr - v2 (ej djup wpt)
 Kan användas när du överför användardata från ett system till en egen produkt (Lowrance LMS, LCX)

#### • .gpx - (gps standard, inget djup)

Det här är det format som normalt används på internet och av de flesta GPS-system i världen. Använd det här formatet om du överför data till en enhet från en av våra konkurrenter.

.dat (Inget %1)

Används vid överföring av data till en egen Northstar-enhet.

#### Exportera alla waypoints, rutter och spår

Använd exportalternativet om du vill säkerhetskopiera alla waypoints, rutter, spår och resor i systemet.

B SIMULERAR : Filer	5 KRS 000 °M	9:20:23 pm 21.4	im	
Mina filer				Ē
Waypoints, rutter, Sp	bår och spår databas			
- 🚅 Inställningar databa	s			
Överföringar (0/1)				
Logg databas	Info - Waypoints, F	Rutter Spår och S	pår	×
	Waypoints		116	
	Raderade waypoin	its	30	
	Rutter		38	
	Raderade rutter		0	
	Spår		1	
	Spår		12	
	Använt utrymme		537.0 kB	
	Fritt utrymme		318.3 GB	
	Exportera	Exportera område	Radera alla	Rensa

### Exportera område

Med alternativet Exportera område kan du spara det område du vill exportera data från.

- 1. Välj Exportera område
- 2. Definiera området genom att dra i gränsrutan





- 3. Välj exportalternativet från menyn
- 4. Välj lämpligt filformat
- 5. Starta exporten genom att välja Exportera

#### Rensa waypoints, rutter och trails

Borttagna waypoints, rutter och spår lagras i visningsenhetens minne tills data rensats. Om du har flera borttagna waypoints som inte rensats kan du förbättra prestanda i systemet genom att rensa dem.

→ Notera: När användardata rensas från systemet kan du inte återställa den.

## Importera en databas

Om enheten har återställts till fabriksinställningarna eller om användardata har tagits bort av misstag kan du senare gå tillbaka till filsidan, välja den säkerhetskopierade filen och sedan **Importera**. I filinformationen finns uppgifter om när filen skapades.

# 24

# Hantera pekskärmen

Grundläggande pekskärmskommandon på de olika panelerna visas i tabellen nedan.

I panelavsnitten i den här handboken finns mer information om de panelspecifika pekskärmsfunktionerna.

lkon	Beskrivning
X1	<ul> <li>Tryck om du vill:</li> <li>Aktivera en panel på en sida med flera paneler</li> <li>Placera ut markören på en panel</li> <li>Välja ett objekt på en meny eller i en dialogruta</li> <li>Markera/avmarkera en kryssruta</li> <li>Visa grundläggande information om ett valt objekt</li> </ul>
	<ul> <li>Tryck och håll kvar:</li> <li>På en panelknapp om du vill visa tillgängliga alternativ för delad skärm</li> <li>På en favoritsida om du vill öppna redigeringsläget</li> </ul>
	Bläddra genom en lista med alternativ utan att aktivera något av dem.
h	Dra snabbt om du vill bläddra igenom exempelvis listan med waypoints. Tryck på skärmen om du vill avbryta bläddringen.
	Panorera om du vill flytta ett sjökort eller ekolodsbilden på panelen.

Ikon	Beskrivning
125	För ihop fingrarna om du vill zooma ut från sjökortet eller en bild.
< h	För isär fingrarna om du vill zooma in i sjökortet eller en bild.

# Index

## A

AIS 148 Anropa ett fartyg 150 DSC 150 Målsymboler 148 Obiektfilter 153 Orientering av ikon 155 Söka efter AIS-objekt 149 Visa information om mål 149 AIS SART 150 Larmmeddelande 151 Aktiv panel 22 Ankomstlarm 66 Ankomstradie 65 Anpassa ditt system 24 Ansluta Smartphone och surfplatta 143 Trådlös hotspot 142 Anslutning av smartphone 144 Anslutning av surfplatta GoFree, trådlös 143 Användning Pek 191 Appen Controller and viewer GoFree Link 143 App GoFree Link 143 Autoförstärkning 117 Autopilot 73 Aktivera 73 Ankomstcirkel för waypoint 80 AUTO-läge (kurshållning) 77 **Autopilotens** kontrollfält 74

Autopilotpanel 75 EVC-system 86 Gippa 82 Indikering i statusfältet 74 Indikering på sidor 74 Inställningar 86 Kompasslager 86 Kurshållning (AUTOläge) 77 Lägen 76 Läget Standby (STBY) 76 Läget Utan uppföljning 77 Slag i AUTO-läge 78 Slag i VIND-läge 82 Spårning av djupkurvor 84 Styrning med girmönster 83 Styrning med uppföljning 77 Undangirning 79 Växla till manuell styrning 73 Autopilot: Vindläge 81 Autorouting, se hamn-tillhamn Autorouting 56 Autorouting Hamn-till-hamn 56

## B

Bakgrund, anpassa 24 Belysning 20 Bildhastighet 118 Bottenlinje 122 Bottenlås 121 Bränsleekonomimätare 28

#### С

C-MAP-sjökortsalternativ 40 CZone 17

## D

Databas Importera 190 DCT 84 Delade sidor 15 Förkonfigurerade 15 Demoläget 184 Dialogrutan Systemkontroller 19 Dialogrutor 21 Djupoffset 141 Djupområde 116 Dubbel radar 92 Dubbla mätområden, radar 94

#### E

FBL/VRM-markörer 107 Egenskaper upplåsta 18 Ekolod 113 Använda markören 114 Bild 113 Djupoffset 141 Pausar 117 Realtidsfönster 122 Starta loggning av ekolodsdata 118 Stoppa loggning av data 120 Visa historik 115 Visa loggade data 121 Visningsalternativ 121 Zooma 114 Zoomfältet 114 Zoomlinjer 122 Ekolod Uppdelad zoom 121 Enhet

Kontrollera kontakterna 186 Enkel ruttdragning 56 Exempel 57 Exportera område 189 Externa, ljudkällor 166

#### F

Farliga fartyg 155 Fart- och kursindikation 155 Fartygsinställningar 153 Fartygslarm 152 Favoriter 22 Favoritsidor 16 Lägga till ny 26 Redigera 27 Filer till ett kort, kopiera 182 Filer, hantering 182 Filer Visa 182 ForwardScan 136 Bild 136 Givarvinkel 140 Installation 124 Inställning 139 Kritiskt djup 139 Kritiskt område framåt 139 Kursförlängningslinjer 138 Larm för kritisk zon 139 Frekvens 116 Funktion lång tryckning Anpassa 25 FUSION-Link 17, 158 Färg 117 Färgdoppler 101 Förbättra systemprestanda 190 Förebyggande underhåll 186 Förlängningslinjer 154

Första gången du startar enheten Installationsguide 19 Förstärkning 116

## G

Garanti 4 Givarvinkel, ForwardScan 140 GoFree Shop 143 Trådlös anslutning 142 GoFree Anslutning av smartphone 144 Anslutning av surfplatta 143 Link 143 GRIB-väder 168 Animerad väderprognos 170 Importera data 168 Informationsfönster 170 Lager på plotterpanelen 169 Gå till markör 35, 95, 114, 126

#### Η

Hamn-till-hamn Autorouting Exempel 57 Hela rutten 56, 57 Val 56, 57 Handbok Version 5 Handböcker, visa 5 Högtalare 162 Högtalarzoner 162

#### I

Importera Databas 190 Insight-siökortsalternativ 40 Installationsquide Första gången du startar enheten 19 Instrumentfält 27 Aktivera/inaktivera 27 Aktivitetsfält 28 Bränsleekonomimätare 28 Redigera innehållet 28 Utseende 27 Instrumentpaneler 156 Inställningar Autopilot 86 Verktyg 181 Integrering av tredjepartsenheter 16 Internetanvändning 5

## J

Justera panelstorlek 24

#### Κ

Kontrollpanel 15 Konvertera spår till rutter 58 Koordinatsystem 66 Kopiera filer till ett kort 182 Koppla från Trådlös hotspot 142 Kort Kopiera filer till 182 Kritiskt djup 139 Kritiskt område framåt 139

#### L

Larm för kritisk zon 139 Larm

Bekräfta 179 Enskilda larm 178 Flera larm 178 Inställningsdialogrutan Larm 179 Kritisk zon 139 Typ av meddelanden 178 Ljud 158 Aktivera 158 Drift 159 Externt 166 Favoritkanaler 163 Huvudvolymkontroll 163 Högtalare 162 Högtalarzoner 162 Kontroll 159 Kontrollknappar 160 Koppla bort Sirius 166 Mixer 162 Sirius radio 166 Ställa in systemet 162 Val av server 159 Välja regioninställning 163 Ljudverktyg 161 Logga ekolodsdata 130 Loggning Starta loggning av ekolodsdata 118 Starta registrering av loggdata 118 Låsa pekskärmen 20 Lösenordsskydd 25

#### Μ

Magnetisk variation 66 Man över bord Skapa en MÖB 22 Ta bort en MÖBwaypoint 22 Manuell Om 5 Markörhjälp 35, 95, 114, 127 Anpassa funktionen lång tryckning 25 Max avstånd till rutt 65 Menyer 21 MMSI-nummer 153 Mäta avstånd 36, 115, 127

#### Ν

Navigera 62 Ankomstlarm 66 Med autopiloten 64 Metoder 65 Ruttlinjer 65 Storcirkel 65 Navigeringspanel 63 Nollpunkt 66 Paneler 62 Positionspanel 63 Rutter 64 Till markörpositionen 64 Navigering Ankomstradie 65 Navigeringsinställningar 65 Navionicssjökortsalternativ 45 Nollpunkt 66

## Ρ

Paletter 121, 129 Paneler Justera panelstorlek 24 PDF, visa filer 5 Pek Användning 191 Pekskärm Låsa 20 Phantom Loran Inställningar 66 Phantom-Loran 66 PIN-kod Lösenordsskydd 25 Pingfrekvens 118 Plotter 31 3D-sjökort 37 Använda markören 35 Bäring upp 34 C-MAPsjökortsalternativ 38 Fartygssymbol 33 Inbyggd kartografi 32 Insightsjökortsalternativ 38 Inställningar 50 Kompasslager 86 Kurs upp 34 Källa för radarlager 93 Lager 38 Mäta avstånd 36 Navionicssjökortsalternativ 45 Nord upp 34 Orientering 33 Panorera 33 Plotterpanel 31 Sjökortsdata 32 Sjökortsskala 33 Skapa rutter 37 Söka efter sjökortsobjekt 37 Välja typ av sjökort 33 Zooma 33 Plotter Symbol 33 Programsidor 14 Programvara Så här uppdaterar du 187 Programvaruversion 6

### R

Radar 91 Bäring upp 104 Djupområde 94 Driftlägen 93 Dubbel 92 Dubbla mätområden 94 FBI /VRM Placera ut 107 EBL/VRM-markörer 107 EBL/VRM Offset 107 Förstärkning 98 Gränsvärde 100 Inställningar 111 Kurs upp 104 Källa 92 Källa för radarlager 93 Känslighet 109 Lager 92 Larminställningar 108, 110 Larmzon 108 MARPA Mål 109 Målsymboler 109 Spåra mål 110 Visa information om mål 110 Målförstoring 101 Målförstärkning 100 Målspår 104 Nord upp 104 Orientering 104 Palett 104 Radarpanel 91 Registrera data 110 Regnklutter 99 rörelseläge 105 Sjöfilter 100 Sjöklutter 99

Snabbskanning 100 Störning 100 Rensa 190 Rutter 55 Dialogruta 60 Dialogrutan Redigera rutt 59 Enkel ruttdragning 56 Hamn-till-hamn Autorouting 56 Konvertera spår till rutter 58 Navigera 64 Radera 55 Redigera på plotterpanelen 55 Skapa en ny rutt på plotterpanelen 55 Skapa en rutt från befintliga waypoints 58 Ruttlinjer 65

## S

Sidor Välja aktiv panel 22 Välja en sida 21 Simulator 184 Demoläget 184 Källfiler 184 Sirius radio 166 Favoritlista 166 Kanallista 166 Låsa kanaler 166 Sirius väder Animerad vädergrafik 176 Tropisk varning 175 Vågindikation 173 Ytvattentemperatur (YVT) 173 Siriusväder

Färgkoder 176 Lager på plotterpanelen 171 Marina zoner 175 Nederbörd 173 Statuspanel 171 Väderikoner 174 SiriusXM väder 170 Sjöfilter 100 Sjökort Framförhållning 34 Placera ut fartyget på plotterpanelen 33 Skärmbelysning 20 Skärmdump 23 SL2-format 119 SL3-format 119 SLG-format 119 Slå på och av enheten 19 SmartCraft VesselView 16 SonicHub 158 Spara waypoints 36, 53, 95 Spela upp ekolodslogg 123 Spår Dialogruta 61 Spår Inställningar 60 Skapa nytt 59 Startsidan 13 Startsidans bakgrund 24 Storcirkel 65 StructureMap 120 Alternativ 134 Bild 131 Källor 132 Realtidskälla 132 Sparade filer 132 Tips 132 StructureScan 125 Använda markören 126

Avancerade inställningar 129 Djupområde 128 Förinställda djupnivåer 128 Kontrast 129 Konvertera data till StructureMap-format 133 Mätområde Auto 128 Pausar bilden 129 Registrera data 133 Visa historik 128 Visa nedåt eller åt sidorna 129 Visningsalternativ 125 Vända bilden 130 Zooma 126 Struktur Aktivera 131 Bild 125 Djuplinjer 130 Frekvenser 128 Klutterfilter 134 Strukturkarta 131 Sjökort 133 Strukturlager 123 Styrning med girmönster Autopilot 83 Störningsdämpning 118 Systeminställningar Koordinatsystem 66 Magnetisk variation 66 Nollpunkt 66 Säkerhetskopiera systemdata 188

## Т

Temperaturkurva 121 Tidsplotter 177 Välja data 177 Tidsplottspanelen 177

Data saknas 177 TripIntel 67 Tripphantering 67 Trådlös hotspot Ansluta och koppla från 142 Trådlös Aktivera eller avaktivera den inbyggda trådlösa modulen 147 Anslutning av smartphone 144 Anslutning av surfplatta 143 Trådlöst Enhetsinformation 146 TVG 118, 130

### U

Uppdatera programvara 187 Uppdelad zoom Ekolod 121 Uppgradera programvaran 186

#### V

VelocityTrack 101 Verktyg 181 Verktyget Sök objekt 182 Verktyg Inställningar 181 Sök objekt 182 Vindpilar 167 Visa filer 182 Väder 167 Visa väderinformation 167

## W

Waypoints, rutter, spår och resor Exportera 189 Waypoints 53 Dialogruta 60 Flytta 53 Larminställningar 54 Radera 54 Redigera 54 Spara 36, 53, 95

## Х

xtf-format 119







