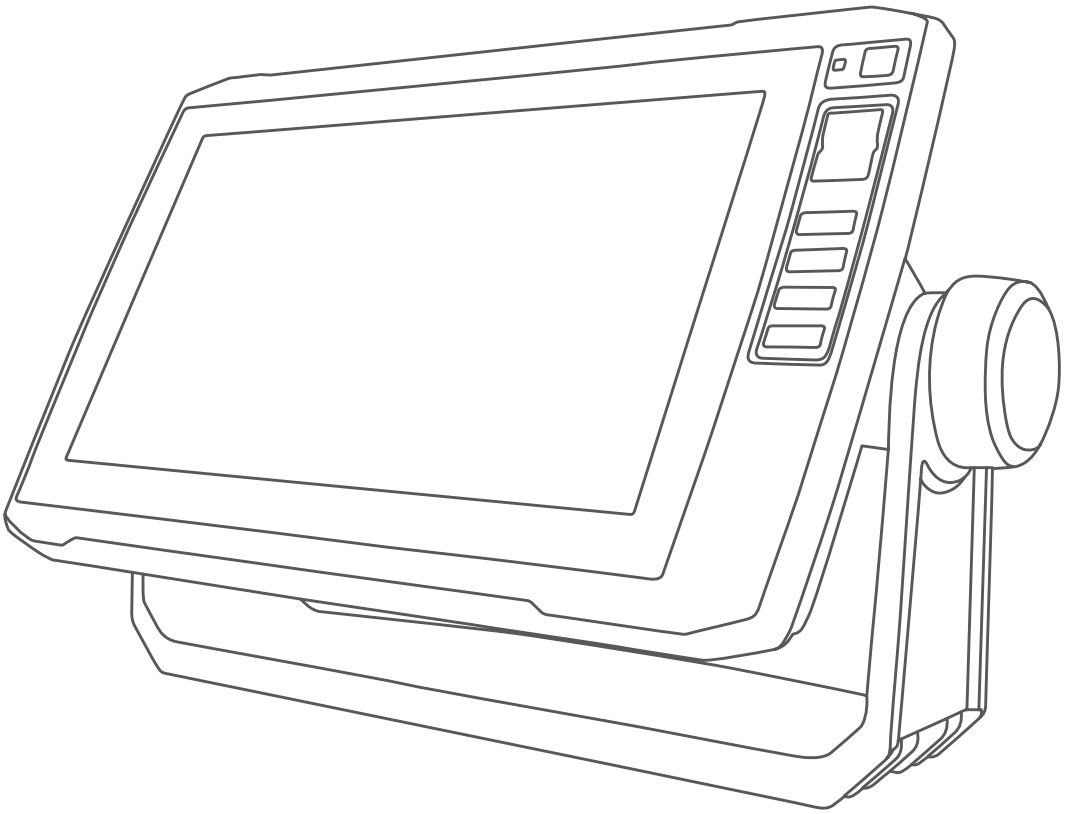
GARMIN®



ECHOMAP™ 40/60/70/90 SERIES

คู่มือสำหรับเจ้าของ

© 2017 Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา

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

Garmin®, โลโก้ Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, FUSION® และ Ultrascroll® เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขาที่จดทะเบียนในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ ActiveCaptain™, ECHOMAP™, FUSION-Link™, Garmin ClearVü™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Quickdraw™, GXM™, HomePort™, OneChart™ และ Panoptix™ เป็นเครื่องหมายการค้าของ Garmin Ltd. หรือบริษัทสาขา เครื่องหมายการค้าเหล่านี้ไม่สามารถนำไปใช้ได้ หากไม่ได้รับความยินยอมจาก Garmin

เครื่องหมายคำและโลโก้ Bluetooth® เป็นกรรมสิทธิ์ของ Bluetooth SIG, Inc. และการใช้เครื่องหมายดังกล่าวโดย Garmin อยู่ภายใต้สิทธิ์การอนุญาตใช้งานNMEA®, NMEA 2000®, และโลโก้ NMEA 2000 เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ National Marine Electronics Association microSD® และโลโก้ microSD เป็นเครื่องหมายการค้าของ SD-3C, LLC. SiriusXM® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Wi-Fi Alliance Corporation Windows® เป็นเครื่องหมายการค้าจดทะเบียนของ Microsoft Corporation ในสหรัฐอเมริกาและประเทศอื่นๆ เครื่องหมายการค้า และลิขสิทธิ์อื่นๆ ทั้งหมดเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

สารบัญ

บทนำ 1
มุมมองอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40 1
ปุ่มอุปกรณ์ 1
มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 60 1
ปุ่มอุปกรณ์ 1
ECHOMAP Plus 70/90มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 70/90 1
ปุ่มอุปกรณ์ 1
การกำหนดปุ่มทางลัด 1
การรับคู่มือสำหรับเจ้าของ 2
การรับสัญญาณดาวเทียม GPS 2
การเลือกที่มาของ GPS 2
การใส่การ์ดหน่วยความจำ 2
การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์ 2
การปรับแต่งหน้าจอหลัก 2
การปรับแต่งหน้า 2
การปรับแต่งหน้าการรวม 2
การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90 2
การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 60 2
การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 40 3
การตั้งค่าประเภทของเรือ 3
การปรับไฟหน้าจอ 3
การปรับโหมดสี 3
แอปพลิเคชัน ActiveCaptain 3
บทบาท ActiveCaptain 3
เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain 3
การรับการแจ้งเตือนอัจฉริยะ 3
การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain 4
การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain 4
แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ 4
แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา 4
การซูมเข้าและออกจากแผนที่ 4
การแพนแผนที่ด้วยปุ่ม 4
การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปุ่มอุปกรณ์ 4
สัญลักษณ์บนแผนที่ 5
การวัดระยะทางบนแผนที่ 5
การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่ 5
การนำทางไปยังจุดบนแผนที่ 5
การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่ 5
การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids 5
เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม 5
การตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น 5
การเปิดจุดวัดมุม 5
แผนที่แบบพรีเมียม 6
การดูข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ 6
เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว 6
การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ 6
การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง 6
การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ 6
ระบบการระบุอัตโนมัติ 6
สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS 7
ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS 7
การแสดงเรือ AIS บนแผนที่หรือมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ 7
การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS 7
การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย 7
การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS 7
การดูรายการภัยคุกคาม AIS 7
การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน 7
สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS 7
การนำทางไปยังสัญญาณขอขอความช่วยเหลือ 7
สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS 8
การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS 8
การปิดการรับสัญญาณ AIS 8
การตั้งค่าแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติ 8
การตั้งค่าแผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา 8
การตั้งค่าลักษณะของแผนที่ 8
การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์ 9
การแสดงการแทรกการนำทาง 9
การตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น 9
การตั้งค่าเวย์พอยท์และแทร็คบนแผนที่ และมุมมองแผนที่ 9
การตั้งค่าเรือลำอื่นบนแผนที่และมุมมองแผนที่ 9
การตั้งค่าการแสดง AIS 9
การตั้งค่า Layline 9
การตั้งค่า Fish Eye 3D 10
แผนที่ที่รองรับ 10
แผนที่ Garmin Quickdraw Contours 10
การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours 10
การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours 10
ชุมชน Garmin Quickdraw 10
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain 10
การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain 10
การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain 10
การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect 11
การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect 11
การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect 11
การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours 11
สีของระยะความลึก 11
การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ 11
คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง 12
จุดหมาย 12
ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ 12
เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง 12
การค้นหาปลายทางโดยใช้ข้อมูลผู้ใช้ 12
การค้นหาจุดบริการทางทะเล 12
เส้นทาง 12
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่ 13
การหยุดการนำทาง 13
Waypoint 13
บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์ 13
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น 13
การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB หรือ SOS 13
การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด 13
การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ 13
การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ 13
การลบเวย์พอยท์หรือ MOB 13
การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด 13
เส้นทาง 13
การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ 13
การสร้างและการบันทึกเส้นทาง 14
การดูรายการเส้นทาง 14
การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก 14
การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้ 14
การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้ 14
การลบเส้นทางที่บันทึก 14
การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด 14
การแนะนำอัตโนมัติ 14
การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ 14
การสร้างเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ 14
การกรองรายการของเส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ 15
การตรวจดูเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ 15
การปรับเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ 15

ยกเลิกการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่ ... 15
การตั้งค่าถึงตามเวลา ... 15
การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง ... 15
การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ ... 15
แทร็ค ... 16
การแสดงแทร็ค ... 16
การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน ... 16
การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน ... 16
การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้ ... 16
การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้ ... 16
การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง ... 16
การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้ ... 16
การลบแทร็คที่บันทึกไว้ ... 16
ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด ... 16
การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน ... 16
การลบแทร็คที่ใช้งาน ... 16
การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก ... 16
การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค ... 16
ขอบเขต ... 16
การสร้างขอบเขต ... 16
การตั้งค่าการแสดงขอบเขต ... 16
การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต ... 16
การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต ... 17
การแก้ไขขอบเขต ... 17
การตั้งค่าการเตือนขอบเขต ... 17
การลบขอบเขต ... 17
Fishfinder โซน่าร์ ... 17
การหยุดการส่งสัญญาณโซน่าร์ ... 17
การเปลี่ยนมุมมองโซน่าร์ ... 17
มุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม ... 17
มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่ ... 17
มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูม ... 17
Garmin ClearVüมุมมองโซน่าร์ ... 17
มุมมองโซน่าร์ SideVü ... 17
เทคโนโลยีการสแกน SideVü ... 18
มุมมองโซน่าร์ Panoptix ... 18
มุมมองโซน่าร์ด้านล่าง LiveVü ... 18
มุมมองโซน่าร์ด้านหน้า LiveVü ... 18
RealVü มุมมองโซน่าร์ด้านหน้าแบบ 3D ... 18
มุมมองโซน่าร์ กวาดด้านล่าง ... 18
RealVü มุมมองโซน่าร์แบบประวัติ 3D ... 19
มุมมองของโซน่าร์ FrontVü ... 19
การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์ ... 19
การปรับเข็มทิศ ... 19
การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซน่าร์ ... 19
การหยุดจอแสดงผลโซน่าร์ชั่วขณะ ... 19
การดูประวัติของโซน่าร์ ... 19
การแบ่งปันโซน่าร์ ... 19
การเลือกที่มาของโซน่าร์ ... 19
การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์ ... 19
การปรับระดับของรายละเอียด ... 19
การปรับความเข้มของสี ... 20
การบันทึกโซนาร์ ... 20
การบันทึกหน้าจอของโซน่าร์ ... 20
การหยุดการบันทึกโซน่าร์ ... 20
การลบการบันทึกโซน่าร์ ... 20
การเล่นการบันทึกโซนาร์ ... 20
การตั้งค่าโซน่าร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ SideVü ... 20
การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซน่าร์ ... 20
การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน ... 20
การปรับช่วงระยะของมาตราส่วนความลึกหรือความกว้าง ... 20
การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์ ... 21
เสียงเตือนโซน่าร์ ... 21
การตั้งค่าหัวโซน่าร์ขั้นสูง ... 21
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ ... 21
ความถี่โซน่าร์ ... 21
การเลือกความถี่ ... 22
การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า ... 22
การเปิดใช้ A-Scope ... 22
การตั้งค่าโซน่าร์ Panoptix ... 22
การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม ... 22
การปรับความเร็วในการกวาด RealVü ... 22
เมนูโซน่าร์ LiveVü ด้านหน้าและ FrontVü ... 22
การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซน่าร์ LiveVü และ FrontVü ... 22
การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü ... 22
การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü ... 22
การตั้งค่าลักษณะ RealVü ... 23
การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix ... 23
การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ ... 23
ออโตไพลอต ... 23
หน้าจอออโตไพลอต ... 23
การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น ... 24
การตั้งค่าประหยัดพลังงาน ... 24
การใช้ออโตไพลอต ... 24
รูปแบบการบังคับเลี้ยว ... 24
การขับตามรูปแบบยูเทิร์น ... 24
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม ... 24
การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก ... 24
การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน ... 24
คุณลักษณะการแล่นเรือ ... 24
การตั้งค่าประเภทของเรือ ... 24
การแข่งขันเรือใบ ... 24
การแนะนำเส้นเริ่มต้น ... 24
การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น ... 24
การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น ... 24
การใช้ตัวนับเวลาการแข่งขัน ... 25
การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS ... 25
การตั้งค่า Layline ... 25
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ ... 25
การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือใบ ... 25
รักษาทิศทางลม ... 25
การตั้งชนิดการรักษาทิศทางลม ... 25
การใช้การรักษาทิศทางลม ... 25
การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า ... 25
การปรับมุมการรักษาทิศทางลมด้วยออโตไพลอต ... 25
Tack และ Gybe ... 25
การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศมุ่งหน้า ... 26
การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม ... 26
การตั้งการหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือ ... 26
การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe ... 26
ตัววัดและกราฟ ... 26
การดูเข็มทิศ ... 26
การดูตัววัดการเดินทาง ... 26
การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง ... 26
การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง ... 26
การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด ... 26
การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด ... 26
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์ ... 26
เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่องยนต์บางรายการ ... 26
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง ... 26
การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ ... 26
การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง ... 26
การดูตัววัดลม ... 26
การกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือ ... 27
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว ... 27
การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม ... 27
การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ ... 27
ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า ... 27
ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ ... 27

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ ... 27
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า ... 27
การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูลท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ... 27
การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานีกระแสน้ำ ... 27
ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล ... 27
ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ NMEA 0183 VHF ... 27
เปิดใช้งาน DSC ... 27
รายการ DSC ... 27
การดูรายการ DSC ... 27
การเพิ่มที่ติดต่อ DSC ... 27
สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า ... 28
การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย ... 28
การติดตามตำแหน่ง ... 28
การดูรายงานตำแหน่ง ... 28
การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม ... 28
การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม ... 28
การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง ... 28
การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง ... 28
การดูรอยทางของเรือบนแผนที่ ... 28
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง ... 28
การเลือกช่อง DSC ... 28
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง ... 28
การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS ... 28
Media Player ... 28
การเปิด Media Player ... 29
ไอคอน ... 29
การเลือกที่มาของสื่อ ... 29
การเล่นเพลง ... 29
เรียกดูเพลง ... 29
การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข ... 29
การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ ... 29
การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง ... 29
การตั้งค่าให้เล่นเพลงแบบสับเปลี่ยน ... 29
การปรับระดับเสียง ... 29
การเปิดและปิดใช้งานโซน ... 29
การปิดเสียงสื่อ ... 29
วิทยุ VHF ... 29
การสแกนช่อง VHF ... 29
การปรับสเควลซ์ของ VHF ... 29
วิทยุ ... 29
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ ... 29
การเปลี่ยนสถานีวิทยุ ... 29
การเปลี่ยนโหมดการปรับ ... 29
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 29
การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 29
การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 29
การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 29
การเล่น DAB ... 30
การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB ... 30
การสแกนสถานี DAB ... 30
การเปลี่ยนสถานี DAB ... 30
การเลือกสถานี DAB จากรายการ ... 30
การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่ ... 30
ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า ... 30
การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 30
การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ ... 30
การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า ... 30
วิทยุดาวเทียม SiriusXM ... 30
การหา ID วิทยุ SiriusXM ... 30
การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM ... 30
การปรับแต่งแนะนำช่อง ... 30
การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า ... 30
การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM ... 30
การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM ... 30
การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM ... 31
การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง ... 31
การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM ... 31
การตั้งชื่ออุปกรณ์ ... 31
การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player ... 31
การกำหนดค่าอุปกรณ์ ... 31
การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ ... 31
การตั้งค่าระบบ ... 31
การตั้งค่าการแสดงผล ... 31
การตั้งค่า GPS ... 31
การดูล็อกกิจกรรม ... 31
การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ ... 31
การตั้งค่าเรือของฉัน ... 31
การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ ... 31
การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ ... 32
การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ ... 32
การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ ... 32
การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง ... 32
การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง ... 32
การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร ... 32
NMEA 0183 ... 33
NMEA การตั้งค่า 0183 ... 33
การตั้งค่า NMEA 2000 ... 33
การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย ... 33
เครือข่าย Wi-Fi ... 33
การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi ... 33
การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ... 33
การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย ... 33
การตั้งค่าการเตือน ... 33
การเตือนการนำทาง ... 33
การเตือนระบบ ... 33
การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง ... 33
การตั้งค่าหน่วยวัด ... 33
การตั้งค่าการนำทาง ... 34
การตั้งค่าเรือลำอื่น ... 34
การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน ... 34
การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้ ... 34
การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ ... 34
แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ ... 34
การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม ... 34
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ ... 34
การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ ... 34
การคัดลอกแผนที่ในตัวไปยังการ์ดหน่วยความจำ ... 35
การคัดลอกเวย์พอยท์, เส้นทาง และแทร็คจาก HomePort ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ ... 35
การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์ ... 35
การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ ... 35
การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ ... 35
การล้างข้อมูลที่บันทึก ... 35
ภาคผนวก ... 35
การทำความสะอาดหน้าจอ ... 35
ภาพหน้าจอ ... 35
การจับภาพหน้าจอ ... 35
การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ ... 35
การแก้ไขปัญหา ... 35
อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS ... 35
อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา ... 35
การเปลี่ยนฟิวส์ในสายไฟ ... 36
โซน่าร์ของฉันไม่ทำงาน ... 36
อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง ... 36
อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง ... 36
ข้อมูล NMEA 2000 PGN ... 36

NMEA ข้อมูล 0183 36
การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ 37
การอัปเดตซอฟต์แวร์ 37
การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ 37
การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ 37
ศูนย์สนับสนุน Garmin 37
ดัชนี 38

บทนำ

⚠ คำเตือน

โปรดดูคำเตือนเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์และข้อมูลสำคัญอื่นๆ ในคู่มือ *ข้อมูลสำคัญเรื่องความปลอดภัยและข้อมูลของผลิตภัณฑ์* ในกล่องผลิตภัณฑ์

มุมมองอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40

①	ปุ่มอุปกรณ์
②	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD®
③	ขั้วต่อพลังงานและหัวโซน่าร์
④	เสียงเตือน

ประกาศ

แต่ละครั้งที่คุณวางอุปกรณ์ในขายึด คุณควรตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับการยึดติดในแท่นวางอย่างแน่นหนา สายเคเบิลทั้งหมดถูกดันเข้าสู่อุปกรณ์และแท่นวาง และขายึดล็อคถูกปิดอย่างแน่นหนา เสียงคลิกจะดังขึ้นหนึ่งครั้งเมื่ออุปกรณ์หรือขายึดได้รับการติดตั้งอย่างถูกต้อง หากสายเคเบิลไม่ได้รับการจัดวางอย่างสมบูรณ์ หรืออุปกรณ์ไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา อุปกรณ์อาจสูญเสียพลังงานหรือหยุดทำงาน นอกจากนี้ อุปกรณ์อาจหล่นออกจากแท่นวางและเสียหายได้ หากไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา

ปุ่มอุปกรณ์

⏻	เปิดและปิดอุปกรณ์เมื่อถือด้วยมือ
	เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซน่าร์เมื่อกด-และปล่อยอย่างรวดเร็ว
	เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
▬	ซูมออกจากแผนที่หรือมุมมอง
✚	ซูมเข้าในแผนที่หรือมุมมอง
⌃⌄	เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์
SELECT	รับทราบข้อความและเลือกตัวเลือก
BACK	กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้า
MARK	บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์
HOME	กลับไปยังหน้าจอหลัก
	บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ
MENU	เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี
	ปิดเมนู ถ้ามี
	บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ

มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 60

①	ปุ่ม Power
②	เซนเซอร์ไฟหน้าจออัตโนมัติ
③	ปุ่ม
④	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD

ประกาศ

แต่ละครั้งที่คุณวางอุปกรณ์ในแท่นวาง คุณควรตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์ได้รับการยึดติดในแท่นวางอย่างแน่นหนา สายเคเบิลทั้งหมดถูกดันเข้าสู่อุปกรณ์และแท่นวาง และขายึดล็อคถูกปิดอย่างแน่นหนา เสียงคลิกจะดังขึ้นหนึ่งครั้งเมื่อขายึดได้รับการติดตั้งอย่างถูกต้อง หากสายเคเบิลไม่ได้รับการจัดวางอย่างสมบูรณ์ หรืออุปกรณ์ไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา อุปกรณ์อาจสูญเสียพลังงานหรือหยุดทำงาน นอกจากนี้ อุปกรณ์อาจหล่นออกจากแท่นวางและเสียหายได้ หากไม่ยึดติดอย่างแน่นหนา

ปุ่มอุปกรณ์

⏻	เปิดและปิดอุปกรณ์เมื่อถือด้วยมือ
	เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซน่าร์เมื่อกด-และปล่อยอย่างรวดเร็ว
	เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
▬	ซูมออกจากแผนที่หรือมุมมอง
✚	ซูมเข้าในแผนที่หรือมุมมอง
⌃⌄	เลื่อนดู ไฮไลต์ตัวเลือก และเลื่อนเคอร์เซอร์
SELECT	รับทราบข้อความและเลือกตัวเลือก
BACK	กลับไปยังหน้าจอก่อนหน้า
MARK	บันทึกตำแหน่งปัจจุบันเป็นเวย์พอยท์
HOME	กลับไปยังหน้าจอหลัก
	บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ
MENU	เปิดเมนูสำหรับตัวเลือกสำหรับหน้า ถ้ามี
	ปิดเมนู ถ้ามี
	บันทึกภาพหน้าจอขณะถือในมือ

ECHOMAP Plus 70/90มุมมองด้านหน้าของ ECHOMAP Plus 70/90

①	ปุ่ม Power
②	เซนเซอร์ไฟหน้าจออัตโนมัติ
③	หน้าจอสัมผัส
④	ปุ่มทางลัด
⑤	ช่องการ์ดหน่วยความจำ microSD

ปุ่มอุปกรณ์

⏻	เปิดและปิดอุปกรณ์เมื่อถือด้วยมือ
	เปิดเมนูทางลัดสู่แบ็คไลท์ โหมดสี และการส่งสัญญาณโซน่าร์เมื่อกด-และปล่อยอย่างรวดเร็ว
	เลื่อนผ่านระดับความสว่างต่างๆ เมื่อกดซ้ำๆ
1 2 3 4	กำหนดปุ่มทางลัดไปยังหน้าจอที่ใช้งานอยู่เมื่อกดค้าง เปิดหน้าจอที่กำหนดเมื่อกด

การกำหนดปุ่มทางลัด

คุณสามารถเปิดหน้าจอที่ใช้บ่อยอย่างรวดเร็วได้โดยการกำหนดปุ่มทางลัด คุณสามารถสร้างทางลัดไปยังหน้าจอต่างๆ เช่น หน้าจอโซน่าร์และแผนที่

1 เปิดหน้าจอ
2 กดปุ่มทางลัดค้างไว้ และเลือก **ตกลง**

คำแนะนำ: ทางลัดจะถูกบันทึกในหมวดหมู่ ถูกใช้บ่อย ด้วย พร้อมกับหมายเลขปุ่มทางลัด

การรับคู่มือสำหรับเจ้าของ

ไปที่ garmin.com/manuals/echomapplus60-70-90

การรับสัญญาณดาวเทียม GPS

อุปกรณ์อาจต้องมีมุมมองที่ชัดเจนของท้องฟ้าเพื่อรับสัญญาณดาวเทียม เวลาและวันที่จะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติโดยอ้างอิงจากตำแหน่ง GPS

1 เปิดอุปกรณ์
2 โปรดรอสักครู่ในขณะที่อุปกรณ์ค้นหาดาวเทียม

อาจใช้เวลา 30 ถึง 60 วินาทีในการรับสัญญาณดาวเทียม

เมื่ออุปกรณ์ได้รับสัญญาณดาวเทียมแล้ว จะปรากฏขึ้นที่ด้านบนของหน้าจอหลัก

หากอุปกรณ์สูญเสียสัญญาณดาวเทียมไป จะหายไป และจะมีเครื่องหมายคำถามกระพริบอยู่เหนือ บนแผนที่

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับ GPS ให้ไปที่ garmin.com/aboutGPS สำหรับความช่วยเหลือในการรับสัญญาณดาวเทียม โปรดดู (*อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS*, หน้า 35)

การเลือกที่มาของ GPS

คุณสามารถเลือกที่มาที่ของข้อมูล GPS ที่ต้องการได้ หากคุณมีที่มาของ GPS มากกว่าหนึ่ง

1 เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **GPS**
2 เลือกที่มาของข้อมูล GPS

การใส่การ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเสริมกับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ การ์ดแผนที่ทำให้คุณสามารถดูภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง และภาพถ่ายอ้างอิงทางอากาศของท่าเรือน้ำลึก ท่าเรือ ท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ได้ คุณสามารถใช้การ์ดหน่วยความจำเปล่าเพื่อบันทึกแผนที่ Garmin Quickdraw™ Contours, บันทึกโซน่าร์ (ด้วยหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้), ถ่ายโอนข้อมูล เช่น เวย์พอยท์และเส้นทางไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์เครื่องอื่นหรือคอมพิวเตอร์ และใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain™ ได้

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอร์แมตเป็น FAT32

1 เปิดฝา ① ช่องเสียบการ์ดที่อยู่ด้านหน้าของชาร์ตพล็อตเตอร์

2 ใส่การ์ดหน่วยความจำ ②
3 กดการ์ดลงไปจนมีเสียงคลิ๊ก
4 ปิดฝา

การปรับแต่งชาร์ตพล็อตเตอร์

การปรับแต่งหน้าจอหลัก

คุณสามารถเพิ่มรายการและจัดเรียงรายการใหม่บนหน้าจอหลักได้

1 จากหน้าจอหลัก เลือก **ปรับแต่งหน้าแรก**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการจัดเรียงรายการใหม่ ให้เลือก **เรียงลำดับใหม่** เลือกรายการที่ต้องการเลื่อน และเลือกตำแหน่งใหม่
   - ในการเพิ่มรายการลงในหน้าจอหลัก ให้เลือก **เพิ่ม** และเลือกรายการใหม่
   - ในการลบรายการที่คุณได้เพิ่มลงในหน้าจอหลัก ให้เลือก **ลบทิ้ง** และเลือกรายการที่ต้องการลบ

การปรับแต่งหน้า

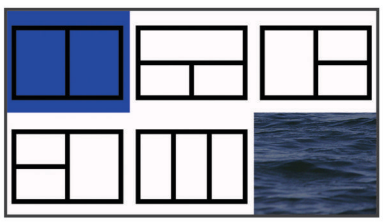
การปรับแต่งหน้าการรวม

1 เปิดหน้าการรวม
2 เลือก **MENU** > **กำหนดค่า**
3 เลือกตัวเลือก:
   - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** และป้อนชื่อใหม่
   - ในการเปลี่ยนการจัดเรียงข้อมูลบนหน้าจอ ให้เลือก **เปลี่ยนค้าโครง** และเลือกแผนผังใหม่
   - ในการเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **เปลี่ยนฟังก์ชั่น** และเลือกข้อมูลใหม่
   - ในการเปลี่ยนขนาดพื้นที่ข้อความที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **ปรับขนาดรวมกัน**
   - ในการปรับแต่งข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ ให้เลือก **หมายเลขซ้อนทับ** (*การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์*, หน้า 9)

การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90

คุณสามารถสร้างหน้ารวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1 เลือก **คอมโบ** > **ปรับแต่ง** > **เพิ่ม**
2 เลือกแผนผัง

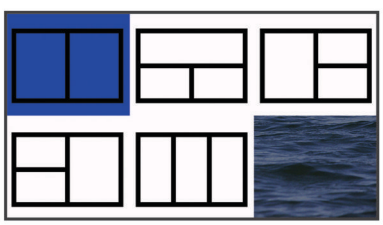


3 เลือกพื้นที่
4 เลือกฟังก์ชันสำหรับพื้นที่
5 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละพื้นที่ของหน้า
6 ลากลูกศรเพื่อปรับขนาดพื้นที่
7 แตะพื้นที่ค้างไว้เพื่อเรียงลำดับพื้นที่ใหม่
8 แตะฟิลด์ข้อมูลค้างไว้เพื่อเลือกข้อมูลใหม่
9 เลือก **เสร็จ** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า
10 ป้อนชื่อของหน้า แล้วเลือก **เสร็จ**

การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 60

คุณสามารถสร้างหน้าการรวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1 เลือก **คอมโบ** > **ปรับแต่ง** > **เพิ่ม**
2 เลือกแผนผัง



3 เลือกพื้นที่
4 เลือกฟังก์ชันสำหรับพื้นที่
5 ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้สำหรับแต่ละพื้นที่ของหน้า
6 เลือก **ข้อมูล** และปรับแต่งข้อมูลที่แสดง
7 เลือก **ถัดไป** เมื่อคุณเสร็จสิ้นการปรับแต่งหน้า
8 ป้อนชื่อสำหรับหน้า แล้วเลือก **เสร็จ**
9 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่าง

10 เลือกไปยัง **BACK** เพื่อออก

การสร้างหน้าการรวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 40

คุณสามารถสร้างหน้าการรวมแบบกำหนดเองเพื่อให้ตรงกับความต้องการของคุณได้

1 เลือก **คอมโบ** > **ปรับแต่ง** > **เพิ่ม**
2 เลือกฟังก์ชันแรก
3 เลือกฟังก์ชันที่สอง
4 เลือก **แบ่งหน้าจอ** เพื่อเลือกทิศทางของหน้าจอแยก (ทางเลือก)
5 เลือก **ถัดไป**
6 ป้อนชื่อสำหรับหน้า
   คำแนะนำ: เลือก SELECT เพื่อเลือกตัวอักษร
7 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อปรับขนาดหน้าต่าง
8 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลือกตำแหน่งบนหน้าจอหลัก
9 เลือก **BACK** เพื่อออก

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ประเภทเรือ**
2 เลือกตัวเลือก

การปรับไฟหน้าจอ

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

การปรับโหมดสี

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

แอปพลิเคชัน ActiveCaptain

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัตินี้ทำให้ผู้ใช้สามารถส่งข้อมูล Garmin® ไม่สามารถรับรองความแม่นยำ ความสมบูรณ์ หรือความทันสมัยของข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ การใช้งานหรือการเชื่อถือข้อมูลที่ส่งโดยผู้ใช้ถือเป็นความเสี่ยงของคุณเอง

หมายเหตุ: คุณสมบัติ ActiveCaptain พร้อมใช้งานในรุ่นที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi® เท่านั้น

หากคุณเชื่อมต่อกับอะแดปเตอร์ Wi-Fi คุณสมบัติ ActiveCaptain จะพร้อมใช้สำหรับรุ่นที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi เท่านั้น

แอปพลิเคชัน ActiveCaptain มอบการเชื่อมต่อไปยังอุปกรณ์ ชาร์ต แผนที่ และชุมชนของ ECHOMAP Plus เพื่อประสบการณ์การแล่นเรือที่เชื่อมต่อกัน

บนอุปกรณ์มือถือที่มีแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถดาวน์โหลด ซื้อ และอัปเดตแผนที่และแผนที่นำทางได้ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชันเพื่อถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้ได้อย่างง่ายดายและรวดเร็ว เช่น เวย์พอยท์และเส้นทาง เชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw Contours และอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ คุณยังสามารถวางแผนการเดินทาง และดูและควบคุมอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ได้จากแอปพลิเคชัน

คุณสามารถเชื่อมต่อกับชุมชน ActiveCaptain สำหรับความคิดเห็นที่ทันสมัยเกี่ยวกับท่าจอดเรือและจุดสนใจอื่นๆ แอปพลิเคชันสามารถพุชการแจ้งเตือนอัจฉริยะ เช่น การโทรและข้อความ ไปยังจอแสดงผลชาร์ตพล็อตเตอร์เมื่อทำการจับคู่แล้ว

บทบาท ActiveCaptain

ระดับการโต้ตอบของคุณกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain ขึ้นอยู่กับบทบาทของคุณ

คุณสมบัติ	เจ้าของ	ผู้มาเยือน
ลงทะเบียนอุปกรณ์ แผนที่ในตัว และการ์ดแผนที่ในตัวกับแอคเคาท์	ใช่	
อัปเดตซอฟต์แวร์	ใช่	ใช่
ถ่ายโอน Garmin Quickdraw Contours ทั้งหมดที่คุณดาวน์โหลดหรือสร้างโดยอัตโนมัติ	ใช่	
พุชการแจ้งเตือนอัจฉริยะ	ใช่	ใช่
เริ่มต้นการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่ระบุหรือนำทางเส้นทางที่ระบุ	ใช่	ใช่
ซิงโครไนซ์เวย์พอยท์และเส้นทางด้วยตนเองด้วยอุปกรณ์ ECHOMAP Plus	ใช่	ใช่

เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หมายเหตุ: คุณสมบัติ ActiveCaptain พร้อมใช้งานในรุ่นที่มีเทคโนโลยี Wi-Fi เท่านั้น

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือเข้ากับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain แอปดังกล่าวจะมอบหนทางที่ง่ายและรวดเร็วในการโต้ตอบกับชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ และทำงานต่างๆ ให้เสร็จสิ้น เช่น การแบ่งปันข้อมูล การลงทะเบียน การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ และการรับการแจ้งเตือนจากอุปกรณ์มือถือ

1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ให้เลือก **ActiveCaptain**
2 จากหน้า **ActiveCaptain** ให้เลือก **เครือข่าย Wi-Fi** > **Wi-Fi** > **เปิด**
3 ป้อนชื่อและรหัสผ่านสำหรับเครือข่ายนี้
4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ดของอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*การใส่การ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 2)
5 เลือก **สร้างการ์ดหน่วยความจำ ActiveCaptain**

ประกาศ

คุณอาจได้รับแจ้งให้ฟอร์แมตการ์ดหน่วยความจำ การฟอร์แมตการ์ดจะลบข้อมูลทั้งหมดที่บันทึกไว้ในการ์ด ซึ่งรวมถึงข้อมูลผู้ใช้ใดๆ ที่บันทึกไว้ เช่น เวย์พอยท์ เราแนะนำให้ฟอร์แมตการ์ด แต่ไม่จำเป็นต้องทำก็ได้ ก่อนฟอร์แมตการ์ด คุณควรบันทึกข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำลงบนหน่วยความจำภายในของอุปกรณ์ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 34) หลังจากฟอร์แมตการ์ดสำหรับแอปพลิเคชัน ActiveCaptain คุณสามารถถ่ายโอนข้อมูลผู้ใช้กลับสู่การ์ดได้ (*การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 34)

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าคุณได้เสียบการ์ดแล้วในแต่ละครั้งที่ต้องการใช้คุณสมบัติ ActiveCaptain

6 จากร้านค้าแอปพลิเคชันในอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้ติดตั้งและเปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain
7 นำอุปกรณ์มือถือเข้าสู่ระยะ 32 ม. (105 ฟุต) จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus
8 จากการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดหน้าการเชื่อมต่อ Wi-Fi และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin โดยใช้ชื่อและรหัสผ่านที่คุณได้ป้อนลงในอุปกรณ์ Garmin

การรับการแจ้งเตือนอัจฉริยะ

ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain อุปกรณ์ ECHOMAP Plus สามารถแสดงการแจ้งเตือนที่ได้รับจากอุปกรณ์มือถือของคุณ

1 จากอุปกรณ์ ECHOMAP Plus ให้เลือก **ActiveCaptain** > **การแจ้ง Smart** > **เปิดใช้งานการแจ้ง**
2 เปิดเทคโนโลยี Bluetooth® ในการตั้งค่าอุปกรณ์มือถือ
3 นำอุปกรณ์เข้าสู่ระยะ 10 ม. (33 ฟุต) จากกันและกัน
4 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือ ให้เลือก **Smart Notifications** > **Pair with Chartplotter**
5 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อจับคู่แอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus โดยใช้เทคโนโลยี Bluetooth
6 เมื่อมีข้อความแจ้ง ป้อนคีย์บนอุปกรณ์มือถือของคุณ
7 หากจำเป็น ให้ปรับการแจ้งเตือนในการตั้งค่าของอุปกรณ์มือถือของคุณ

การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและติดตั้งการอัปเดตซอฟต์แวร์ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

ประกาศ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลจากผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเตอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

กระบวนการติดตั้งอาจใช้เวลาหลายนาที

1. เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 3)
2. เมื่อมีการอัปเดตซอฟต์แวร์และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Software Updates** > **Download**

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

การอัปเดตแผนที่ด้วย ActiveCaptain

คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดและถ่ายโอนการอัปเดตแผนที่ล่าสุดสำหรับอุปกรณ์ของคุณ ในการประหยัดพื้นที่ในอุปกรณ์มือถือของคุณ พื้นที่ในการ์ด ActiveCaptain และเวลาดาวน์โหลด ให้พิจารณาการใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อดาวน์โหลดเฉพาะพื้นที่ของแผนที่ที่คุณต้องการ

หากคุณกำลังดาวน์โหลดทั้งแผนที่ คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน Garmin Express™ เพื่อดาวน์โหลดแผนที่ลงในการ์ดหน่วยความจำ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะดาวน์โหลดแผนที่ขนาดใหญ่ได้เร็วกว่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม ให้ไปที่ garmin.com/express

ประกาศ

การอัปเดตแผนที่อาจต้องอาศัยแอปพลิเคชันในการดาวน์โหลดไฟล์ขนาดใหญ่ อาจมีขีดจำกัดหรือค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูลทั่วไปจากผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณ ติดต่อผู้ให้บริการอินเทอร์เน็ตของคุณสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับขีดจำกัดและค่าใช้จ่ายในการใช้ข้อมูล

1. เชื่อมต่ออุปกรณ์มือถือกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 3)
2. เมื่อมีการอัปเดตแผนที่ และคุณมีการเชื่อมต่ออินเทอร์เน็ตบนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **OneChart** > **My Charts**
3. เลือกแผนที่ที่คุณต้องการอัปเดต
4. เลือกพื้นที่ที่ต้องการดาวน์โหลด
5. เลือก **Download**

   แอปพลิเคชัน ActiveCaptain จะดาวน์โหลดการอัปเดตมายังอุปกรณ์มือถือ เมื่อคุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชันกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus อีกครั้ง การอัปเดตจะได้รับการถ่ายโอนมายังอุปกรณ์ หลังจากการถ่ายโอนเสร็จสิ้น แผนที่ที่อัปเดตแล้วจะพร้อมใช้งาน

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติที่มีให้เลือกจะขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่ และอุปกรณ์เสริมที่ใช้

หมายเหตุ: ไม่มีในอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40

คุณสามารถเข้าถึงแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้โดยการเลือก แผนที่เดินเรือ

แผนที่เดินเรือนำทาง: แสดงข้อมูลการนำทางที่มีอยู่บนแผนที่ที่โหลดไว้ล่วงหน้าของคุณ และจากแผนที่ส่วนเพิ่ม หากมี ข้อมูลประกอบไปด้วยทุ่น ไฟสัญญาณ สายเคเบิล การหยั่งความลึก ท่าจอดเรือ และสถานีพยากรณ์ระดับน้ำในแบบภาพมุมสูง

Perspective 3D: ให้มุมมองจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยได้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และยังมีประโยชน์ในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองแบบสามมิติอย่างละเอียดจากด้านบนและด้านหลังของเรือ (ตามเส้นทางของคุณ) และให้ภาพเพื่อช่วยให้การนำทาง มุมมองแบบนี้จะช่วยได้มากในการแล่นเรือผ่านเขตน้ำตื้น หินโสโครก สะพาน หรือช่องแคบ และในตอนที่ต้องพยายามหาทางเส้นทางเข้าและออกจากท่าเรือ หรือจุดทอดสมอที่ไม่คุ้นเคยอีกด้วย

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำที่ที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่ เมื่อมีการเชื่อมต่อหัวโซน่าร์ เป้าหมายที่ถูกพัก (เช่น ปลา) จะถูกแสดงออกมาเป็นวงกลมสีแดง เขียว และเหลือง สีแดงหมายถึงเป้าหมายที่ใหญ่ที่สุด และสีเขียวหมายถึงเป้าหมายที่เล็กที่สุด

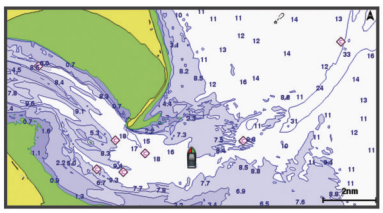
แผนที่ตกปลา: ให้มุมมองเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำและการหยั่งความลึกแบบละเอียดบนแผนที่ แผนที่นี้จะเอาข้อมูลการนำทางออกจากแผนที่ โดยจะให้ข้อมูลความลึกน้ำแบบละเอียด และเพิ่มประสิทธิภาพของเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำเพื่อให้รับรู้ถึงความลึกที่แม่นยำได้ แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

แผนที่เดินเรือ ได้รับการปรับให้เหมาะกับการนำทาง คุณสามารถวางแผนเส้นทาง ดูข้อมูลแผนที่ และใช้แผนที่เป็นตัวช่วยในการนำทาง ในการเปิด แผนที่เดินเรือ ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ** > **แผนที่เดินเรือ**



แผนที่ตกปลา มอบมุมมองโดยละเอียด พร้อมด้วยรายละเอียดท้องน้ำและเนื้อหาการตกปลาเพิ่มเติม แผนที่นี้ได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับใช้งานเมื่อตกปลา ในการเปิด แผนที่ตกปลา ให้เลือก **แผนที่เดินเรือ** > **แผนที่ตกปลา**

การซูมเข้าและออกจากแผนที่

ระดับการซูมระบุโดยหมายเลขสเกลที่ด้านล่างของแผนที่ แถบใต้หมายเลขสเกลระบุระยะห่างดังกล่าวบนแผนที่

- ในการซูมออก ให้เลือก **−** หรือจีบนิ้วสองนิ้วเข้าหากันบนหน้าจอ
- ในการซูมเข้า ให้เลือก **+** หรือแยกนิ้วสองนิ้วออกจากกันบนหน้าจอ

การแพนแผนที่ด้วยปุ่ม

คุณสามารถเลื่อนแผนที่เพื่อดูพื้นที่นอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันได้

1. จากแผนที่ ให้ใช้ปุ่มลูกศร
2. เลือก **BACK** เพื่อหยุดการแพนและเปลี่ยนหน้าจอกลับไปยังตำแหน่งปัจจุบัน

   หมายเหตุ: ในการแพนจากหน้าจอการรวม ให้เลือก SELECT

การเลือกรายการในแผนที่โดยใช้ปุ่มอุปกรณ์

1. จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก ◀, ▶, ▼ หรือ ▲ เพื่อเลื่อนเคอร์เซอร์
2. เลือก **SELECT**

สัญลักษณ์บนแผนที่

ตารางนี้ประกอบด้วยสัญลักษณ์ทั่วไปที่คุณอาจพบได้บนแผนที่รายละเอียด

ไอคอน	คำอธิบาย
	ทุ่น
	ข้อมูล
	จุดบริการทางทะเล
	สถานีพยากรณ์ระดับน้ำ
	สถานีกระแสน้ำ
	เลือกภาพมุมสูงได้
	เลือกภาพแนวระนาบได้

คุณสมบัติอื่นๆ ที่พบได้ในแผนที่ส่วนใหญ่ประกอบไปด้วยเส้นชั้นความลึก, โซนน้ำขึ้นน้ำลง, การหยั่งความลึก (ตามที่ปรากฏในแผนที่กระดาษแบบดั้งเดิม), เครื่องช่วยนำทางและสัญลักษณ์; สิ่งกีดขวาง และพื้นที่สายเคเบิลใต้น้ำ

การวัดระยะทางบนแผนที่

1 จากแผนที่ ให้เลือกตำแหน่ง
2 เลือก **วัดระยะทาง**

   หมุดจะปรากฏบนหน้าจอที่ตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ระยะทางและมุมจากหมุดจะแสดงที่มุม

คำแนะนำ: ในการรีเซ็ตหมุดและวัดจากตำแหน่งปัจจุบันของเคอร์เซอร์ ให้เลือก SELECT

การสร้างเวย์พอยท์บนแผนที่

1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ และเลือก **SELECT**

   รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านขวาของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
2 เลือก **สร้างจุดหักเลี้ยว**

การนำทางไปยังจุดบนแผนที่

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่ง
2 หากจำเป็น ให้เลือก **SELECT**
3 เลือก **นำทางไปยัง**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **ไปที่**
   - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
   - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **การนำทางอัตโนมัติ**
5 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

   หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด
6 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การดูข้อมูลตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับตำแหน่งและวัตถุบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกตำแหน่งหรือวัตถุ และเลือก **SELECT**

   รายการตัวเลือกจะปรากฏขึ้นที่ด้านขวาของแผนที่ ตัวเลือกจะแตกต่างกันออกไปตามตำแหน่งหรือวัตถุที่คุณเลือก
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางไปยังตำแหน่งที่เลือก ให้เลือก **นำทางไปยัง**
   - ในการทำเครื่องหมายเวย์พอยท์บนตำแหน่งเคอร์เซอร์ ให้เลือก **สร้างจุดหักเลี้ยว**
   - ในการดูระยะทางและทิศทางของวัตถุจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ ให้เลือก **วัดระยะทาง**

     ระยะทางและทิศทางจะปรากฏบนหน้าจอ เลือก **SELECT** เพื่อวัดจากตำแหน่งอื่นนอกเหนือจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ
   - ในการดูระดับน้ำ กระแสน้ำ ท้องฟ้า หมายเหตุของแผนที่ หรือบริการข้อมูลในพื้นที่ใกล้กับเคอร์เซอร์ ให้เลือก **สารสนเทศ**

การดูรายละเอียดเกี่ยวกับ Navaids

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

หมายเหตุ: แผนที่ตกปลามีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่ 3 มิติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก Navaid
2 เลือกชื่อของ Navaid

เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปและจุดวัดมุม

เส้นทิศทางที่กำลังมุ่งไปคือเส้นที่วาดบนแผนที่จากหัวเรือไปยังทิศที่เรือกำลังเดินทางไป จุดวัดมุมแสดงถึงตำแหน่งต่างๆ ที่วัดจากเส้นทางที่กำลังมุ่งไปหรือจากเส้นทางบนพื้น ซึ่งมีประโยชน์สำหรับการสร้างหรือการหาจุดอ้างอิง

การตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น

คุณสามารถแสดงเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า

1 จากมุมมองแผนที่ ให้เลือก **MENU** > **ตั้งค่าแผนที่** > **ลักษณะของแผนที่** > **เส้นทิศมุ่งหน้า**
2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ที่มา** แล้วเลือกตัวเลือก
   - ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
   - ในการใช้เส้นทิศมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
   - ในการใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **ทิศหัวเรือ**
   - ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**

     ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทิศมุ่งหน้า และเส้น COG บนแผนที่
3 เลือก **การแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก
   - เลือก **ระยะทาง** > **ระยะทาง** แล้วป้อนความยาวของเส้นที่แสดงบนแผนที่
   - เลือก **เวลา** > **เวลา** แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในช่วงเวลาที่กำหนดที่ความเร็วปัจจุบันของคุณ

การเปิดจุดวัดมุม

คุณสามารถเพิ่มจุดวัดมุมลงในแผนที่ได้ตามเส้นทิศมุ่งหน้า จุดวัดมุมจะเป็นประโยชน์สำหรับการหาตำแหน่งสำหรับการตกปลา

1 ตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้า (*การตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น*, หน้า 5)

2 เลือก **เครื่องหมายมุม**

แผนที่แบบพรีเมียม

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: ผลิตภัณฑ์บางรุ่นไม่รับรองแผนที่บางประเภท

แผนที่แบบพรีเมียมเพิ่มเติม เช่น BlueChart® g2 Vision® จะช่วยให้คุณสามารถใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณได้เกิดประโยชน์สูงสุด นอกเหนือจากแผนที่ทางทะเลแบบละเอียดแล้ว แผนที่แบบพรีเมียมอาจจะมีคุณสมบัติเหล่านี้อีกด้วย ซึ่งสามารถใช้งานได้ในบางพื้นที่

Mariner's Eye 3D: ให้มุมมองจากด้านบน และด้านหลังของเรือเพื่อสร้างระบบนำทางแบบสามมิติ

Fish Eye 3D: ให้มุมมองใต้น้ำแบบสามมิติที่แสดงให้เห็นภาพพื้นทะเลตามข้อมูลที่อยู่ในแผนที่

แผนที่ตกปลา: แสดงแผนที่ที่มีเส้นชั้นความสูงของพื้นใต้น้ำ และไม่มีข้อมูลการนำทาง แผนที่นี้เหมาะสำหรับการทำประมงน้ำลึกนอกชายฝั่ง

ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูง: ให้ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงเพื่อมุมมองที่สมจริงของพื้นดินและพื้นน้ำบนแผนที่เดินเรือนำทาง (*การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง*, หน้า 6)

ภาพถ่ายทางอากาศ: แสดงภาพถ่ายทางอากาศของท่าจอดเรือและสิ่งสำคัญอื่นๆ ที่เกี่ยวข้องการการนำทางที่จะช่วยให้คุณเห็นภาพสิ่งที่อยู่รอบตัว (*การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ*, หน้า 6)

ถนนและข้อมูล POI แบบละเอียด: แสดงถนนและข้อมูลจุดสนใจ (POI) แบบละเอียด ซึ่งรวมถึงถนนเลียบชายฝั่งแบบละเอียด และ POI เช่น ร้านอาหาร ที่พัก และสถานที่น่าสนใจในพื้นที่

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะเกี่ยวกับเรือของคุณและข้อมูลแผนที่เพื่อกำหนดเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปสู่จุดหมายของคุณ

การดูข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

◇ บนแผนที่แสดงถึงสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ คุณสามารถดูกราฟแบบละเอียดของสถานีพยากรณ์ระดับน้ำเพื่อช่วยในการคาดการณ์ระดับน้ำในแต่ละเวลาหรือในแต่ละวันได้

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือกสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

   ข้อมูลทิศทางของคลื่นและระดับน้ำจะแสดงอยู่ใกล้กับ ◇

2 เลือกชื่อสถานี

เครื่องหมายระดับน้ำและกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถดูเครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและทิศทางของกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้ คุณจะต้องเปิดใช้งานไอคอนเคลื่อนไหวในการตั้งค่าแผนที่ด้วย (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 6)

เครื่องหมายสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำจะแสดงบนแผนที่เป็นกราฟแท่งแนวตั้งพร้อมลูกศร ลูกศรสีแดงชี้ลงแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังลดลง และลูกศรสีน้ำเงินชี้ขึ้นแสดงถึงระดับน้ำที่กำลังเพิ่มขึ้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแล้ว ความสูงของระดับน้ำที่สถานีจะปรากฏขึ้นด้านบนของเครื่องหมายสถานี

เครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำจะแสดงเป็นลูกศรบนแผนที่ ทิศทางของลูกศรแต่ละตัวแสดงถึงทิศทางของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นบนแผนที่ สีของลูกศรปัจจุบันแสดงถึงช่วงความเร็วของกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้น เมื่อคุณเลื่อนเคอร์เซอร์มาอยู่บนเครื่องหมายทิศทางกระแสน้ำ ความเร็วกระแสน้ำที่ตำแหน่งนั้นจะปรากฏขึ้นด้านบนเครื่องหมายทิศทาง

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

การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำและกระแสน้ำแบบภาพนิ่งหรือเคลื่อนไหวบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลาได้

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา ให้เลือก **MENU** > **ตั้งค่าแผนที่** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง**

2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการแสดงเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำและเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ ให้เลือก **เปิด**
   - ในการแสดงเครื่องหมายสถานีพยากรณ์ระดับน้ำแบบเคลื่อนไหวและเครื่องหมายสถานีกระแสน้ำแบบเคลื่อนไหวบนแผนที่ ให้เลือก **ที่เคลื่อนไหว**

การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถโอเวอร์เลย์ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงในส่วนพื้นดินหรือทั้งพื้นดินและทะเลของแผนที่เดินเรือนำทาง

หมายเหตุ: เมื่อเปิดใช้งาน ภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงจะปรากฏที่การซูมระดับต่ำเท่านั้น ในกรณีที่คุณไม่สามารถมองเห็นภาพความละเอียดสูงในภูมิภาคแผนที่เสริมของคุณ คุณสามารถเลือก ✚ เพื่อทำการซูมเข้าได้ คุณยังสามารถตั้งค่าระดับรายละเอียดให้สูงขึ้นได้โดยการเปลี่ยนรายละเอียดการซูมแผนที่

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU** > **ตั้งค่าแผนที่** > **ภาพถ่ายดาวเทียม**

2 เลือกตัวเลือก:
   - เลือก **พื้นดินเท่านั้น** เพื่อแสดงข้อมูลแผนที่มาตรฐานบนพื้นน้ำพร้อมด้วยภาพถ่ายที่ทับส่วนพื้นดิน
   - เลือก **ผสมผสานแผนที่ภาพถ่าย** เพื่อแสดงภาพถ่ายบนทั้งพื้นน้ำและพื้นดินตามความทึบที่ระบุ ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับความทึบของภาพถ่าย ยิ่งคุณตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูงเท่าไหร่ ภาพถ่ายจากดาวเทียมก็จะยิ่งครอบคลุมทั้งพื้นดินและพื้นน้ำมากขึ้นเท่านั้น

การดูภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ

ก่อนที่คุณจะสามารถดูภาพถ่ายทางอากาศบนแผนที่เดินเรือนำทางได้ คุณต้องเปิดการตั้งค่า ภาพถ่ายดาวเทียมในการตั้งค่าแผนที่ก่อน

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้ภาพถ่ายทางอากาศของสถานที่สำคัญ ท่าจอดเรือ และท่าเรือเพื่อช่วยให้คุณคุ้นเคยกับสิ่งที่อยู่รอบตัวคุณ หรือเพื่อเตรียมตัวล่วงหน้าก่อนที่จะไปถึงท่าจอดเรือ หรือท่าเรือปลายทาง

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือกไอคอนกล้อง
   - ในการดูภาพมุมสูง ให้เลือก 📷
   - ในการดูภาพแนวระนาบ ให้เลือก ▷📷 ภาพจะถูกถ่ายจากตำแหน่งของกล้องโดยชี้ไปที่ในทิศทางของรูปกรวย

2 เลือก **ภาพถ่ายทางอากาศ**

ระบบการระบุอัตโนมัติ

ระบบการระบุอัตโนมัติ (Automatic Identification System - AIS) จะช่วยให้คุณสามารถระบุ และติดตามเรือลำอื่นได้ และยังช่วยเตือนคุณให้ทราบถึงการจราจรในบริเวณนั้นด้วย เมื่อมีการเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS ภายนอก ชาร์ตพล็อตเตอร์จะสามารถแสดงข้อมูล AIS บางชนิดเกี่ยวกับเรือลำอื่นที่อยู่ในระยะได้ ซึ่งต้องเป็นเรือที่มีการติดตั้งเครื่องรับส่งสัญญาณ และมีการส่งข้อมูล AIS อยู่เป็นระยะด้วย

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

ชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่นยังรองรับการติดตามแบบ Blue Force Tracking ด้วย เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้า

สัญลักษณ์เป้าหมาย AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
	เรือ AIS เรือกำลังรายงานข้อมูล AIS ทิศทางที่สามเหลี่ยมชี้ไปแสดงถึงทิศทางที่เรือ AIS กำลังมุ่งไป
	เป้าหมายถูกเลือก
	เป้าหมายถูกเปิดใช้งาน เป้าหมายจะดูใหญ่กว่าบนแผนที่ เส้นสีเขียวที่ติดอยู่กับเป้าหมายแสดงถึงทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป ค่า MMSI ความเร็ว และทิศทางของเรือจะปรากฏอยู่ด้านล่างเป้าหมาย ในกรณีที่รายละเอียดถูกตั้งค่าเป็นแสดง ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีเขียวหมายความว่าการส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	เป้าหมายอันตรายอยู่ในระยะ เป้าหมายจะกะพริบพร้อมกับมีการส่งเสียงสัญญาณเตือน และมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา หลังจากที่รับทราบถึงสัญญาณเตือนแล้ว สามเหลี่ยมทึบสีแดง พร้อมด้วยเส้นสีแดงที่ติดกันจะแสดงให้ทราบถึงตำแหน่ง และทิศทางที่เป้าหมายกำลังมุ่งไป หากมีการตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชนให้เป็นปิด เป้าหมายจะยังคงกะพริบอยู่ แต่จะไม่มีเสียงเตือนดังขึ้นมา และก็จะไม่มีการแสดงป้ายเตือนด้วย ในกรณีที่การส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไป จะมีป้ายข้อความแสดงขึ้นมา
	เป้าหมายอันตรายหายไปแล้ว สัญลักษณ์ X สีแดงหมายความว่าการส่งสัญญาณ AIS จากเรือลำนั้นหายไปแล้ว และชาร์ตพล็อตเตอร์ก็จะแสดงป้ายข้อความขึ้นมาถามว่าจะให้ติดตามเรือลำดังกล่าวต่อหรือไม่ หากคุณหยุดการติดตามเรือลำนั้น สัญลักษณ์เป้าหมายอันตรายหายไปก็จะหายไปจากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ
	ตำแหน่งของสัญลักษณ์นี้แสดงถึงจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมายอันตราย และตัวเลขที่อยู่ใกล้กับสัญลักษณ์แสดงถึงเวลาที่ต้องใช้จากจุดหมายที่ใกล้ที่สุดไปยังเป้าหมาย

หมายเหตุ: เรือที่ถูกติดตามโดย Blue Force Tracking จะแสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นสีเขียวฟ้าไม่ว่าจะอยู่ในสถานะใดก็ตาม

ทิศมุ่งหน้าและเส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ทิศมุ่งหน้าของเป้าหมายจะปรากฏบนแผนที่เป็นเส้นทึบติดกับสัญลักษณ์ของเป้าหมาย AIS เส้นทิศมุ่งหน้าจะไม่ปรากฏบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

เส้นทางคาดเดาของเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS จะแสดงเป็นเส้นประบนแผนที่ หรือบนมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ ความยาวของเส้นแสดงเส้นทางคาดเดาขึ้นอยู่กับการตั้งค่าการคาดเดาทิศมุ่งหน้า ในกรณีที่เป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS ไม่ได้ส่งข้อมูลความเร็วมา หรือเรือเป้าหมายไม่มีการเคลื่อนไหว เส้นแสดงเส้นทางคาดเดาจะไม่ปรากฏขึ้น การเปลี่ยนแปลงของความเร็ว เส้นทางบนพื้น หรือข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรืออาจจะกระทบกับการคำนวณเส้นแสดงเส้นทางคาดเดา

ในกรณีที่เส้นทางบนพื้น ทิศมุ่งหน้า และข้อมูลอัตราการเลี้ยวของเรือถูกส่งมาโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากเส้นทางบนพื้น และอัตราการเลี้ยวของเรือ ทิศทางที่เป้าหมายเลี้ยวไป ซึ่งขึ้นอยู่กับข้ออัตราการเลี้ยวของเรือจะถูกแสดงเป็นทิศทางรูปตะขอที่ปลายของเส้นทิศมุ่งหน้า ความยาวของตะขอจะไม่เปลี่ยนแปลง

เมื่อมีการให้ข้อมูลทิศมุ่งหน้า และเส้นทางบนพื้นดินโดยเป้าหมายที่มีการเปิดใช้งาน AIS แต่ไม่มีการให้ข้อมูลอัตราการเลี้ยว เส้นทางคาดเดาจะถูกคำนวณจากข้อมูลเส้นทางบนพื้นเท่านั้น

การแสดงเรือ AIS บนแผนที่หรือมุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้ AIS คุณต้องเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ AIS และรับสัญญาณจากเครื่องรับส่งที่ทำงานอยู่จากเรือลำอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่าได้ว่าจะให้แสดงเรือลำอื่นบนแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติในรูปแบบไหน ระยะการแสดงเฉพาะสำหรับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันใดอันหนึ่งจะใช้ได้เฉพาะกับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันนั้นเท่านั้น การตั้งค่ารายละเอียด ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ และรอยทางที่กำหนดค่าสำหรับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติอันใดอันหนึ่งจะใช้ได้กับแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติทุกอัน

1 จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU** > **เรือลำอื่นๆ** > **การติดตั้งจอแสดงผล**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการแสดงระยะทางจากตำแหน่งของคุณไปยังสถานที่ที่เรือ AIS ปรากฏขึ้น ให้เลือก **ช่วงแสดงผล** แล้วเลือกระยะทาง
   - หากต้องการแสดงรายละเอียดเกี่ยวกับเรือที่เปิดใช้งาน AIS เลือก **รายละเอียด** > **แสดง**
   - หากต้องการตั้งค่าเวลาทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS เลือก **ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้** และป้อนเวลา
   - หากต้องการแสดงเส้นทางเดินเรือของเรือ AIS เลือก **ทดลองความเร็ว** และเลือกระยะเวลาที่แสดงรอยทางโดยใช้รอยทาง

การติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
2 เลือก **เรือเดินสมุทรที่มีระบบ AIS** > **เปิดใช้งานเป้าหมาย**

การดูข้อมูลเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมาย

คุณสามารถดูสถานะสัญญาณ AIS, MMSI, ความเร็ว GPS, ทิศมุ่งหน้า GPS และข้อมูลอื่นๆ ที่ถูกรายงานเกี่ยวกับเรือ AIS เป้าหมายได้

1 จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือกเรือ AIS
2 เลือก **เรือเดินสมุทรที่มีระบบ AIS**

การยกเลิกการติดตามเป้าหมายสำหรับเรือ AIS

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

การดูรายการภัยคุกคาม AIS

จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU** > **เรือลำอื่นๆ** > **รายการ AIS**

การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน

ก่อนที่คุณจะสามารถตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน คุณจะต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS

การเตือนระยะปลอดภัยในการชนจะใช้กับ AIS เท่านั้น ระยะปลอดภัยใช้เพื่อหลีกเลี่ยงการชน และสามารถตั้งค่าตามต้องการได้

1 เลือก **ตั้งค่า** > **สัญญาณเตือน** > **AIS** > **การเตือน AIS** > **เปิด**

   ป้ายข้อความจะปรากฏขึ้นและการเตือนจะส่งเสียงเมื่อเรือที่มีการเปิดใช้ AIS เข้ามาในระยะปลอดภัยรอบๆ เรือของคุณ วัตถุนั้นจะยังถูกติดเลเบลอันตรายบนหน้าจอด้วย เมื่อสัญญาณเตือนถูกปิดแล้ว ป้ายข้อความ และเสียงเตือนจะหยุดไป และวัตถุนั้นจะยังคงถูกติดเลเบลสถานะอันตรายบนหน้าจออยู่
2 เลือก **ระยะ**
3 เลือกระยะสำหรับรัศมีปลอดภัยรอบเรือของคุณ
4 เลือก **เวลาถึง**
5 เลือกเวลาที่สัญญาณเตือนจะดังขึ้นถ้าเป้าหมายถูกคำนวณว่าจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

   ตัวอย่างเช่น ต้องการได้รับการเตือนถึงโอกาสที่อาจจะเกิดการชนล่วงหน้า 10 นาทีก่อนที่จะเกิดขึ้นจริง ตั้งค่า เวลาถึง เป็น 10 แล้ว สัญญาณเตือนภัยจะดังล่วงหน้าเป็นเวลา 10 นาทีก่อนที่เรือจะเข้ามาในระยะปลอดภัย

สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS ที่ทำงานด้วยตัวเองจะส่งรายงานแจ้งตำแหน่งฉุกเฉินเมื่อถูกเปิดใช้งาน ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถรับสัญญาณจากตัวส่งสัญญาณของหน่วยกู้ภัย (Search and Rescue Transmitters - SART), วิทยุแจ้งตำแหน่งฉุกเฉิน (Emergency Position Indicating Radio Beacons - EPIRB) และสัญญาณขอความช่วยเหลือรูปแบบอื่นๆ ได้ การส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือมีความแตกต่างจากการส่งสัญญาณแบบมาตรฐานของ AIS ดังนั้นสัญญาณนี้จึงแสดงออกมาแตกต่างกันในชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณจะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหาตำแหน่ง และให้ความช่วยเหลือเรือหรือคน แทนที่จะติดตามการส่งสัญญาณขอความช่วยเหลือเพื่อหลีกเลี่ยงการชน

การนำทางไปยังสัญญาณขอขอความช่วยเหลือ

เมื่อคุณได้รับสัญญาณขอความช่วยเหลือ สัญญาณเตือนการขอความช่วยเหลือจะปรากฏขึ้น

เลือก **ทบทวน** > **ไปที่** เพื่อเริ่มการนำทางไปยังต้นสัญญาณ

สัญลักษณ์เป้าหมายอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS

สัญลักษณ์	คำอธิบาย
⊗	การส่งสัญญาณของอุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ AIS เลือก-เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับสัญญาณ และเริ่มต้นการนำทาง
⊠	สัญญาณขาดหาย
⊗	การทดสอบสัญญาณ ปรากฏขึ้นตอนที่เรือเริ่มการทดสอบอุปกรณ์-สัญญาณขอความช่วยเหลือ และไม่ได้แสดงถึงเหตุฉุกเฉินจริง
⊠	การทดสอบสัญญาณขาดหาย

การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS

เพื่อเป็นการหลีกเลี่ยงการทดสอบ และสัญลักษณ์การเตือนจำนวนมากในบริเวณที่มีเรือหนาแน่นเช่นท่าจอดเรือ คุณสามารถเลือกที่จะรับหรือไม่รับข้อความทดสอบ AIS ได้ ในการทดสอบอุปกรณ์ฉุกเฉิน AIS คุณต้องเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์ให้พร้อมรับการทดสอบสัญญาณเตือน

1 เลือก **ตั้งค่า > สัญญาณเตือน > AIS**

2 เลือกตัวเลือก:

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

การปิดการรับสัญญาณ AIS

การรับสัญญาณ AIS จะถูกตั้งค่าให้เป็นเปิดตามมาตรฐาน

เลือก **ตั้งค่า > เรือลำอื่นๆ > AIS > ปิด**

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

การตั้งค่าแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติ

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียมหรืออุปกรณ์เสริม

การตั้งค่าเหล่านี้ใช้ได้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติ ยกเว้น Fish Eye 3D (*การตั้งค่า Fish Eye 3D*, หน้า 10)

จากแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก MENU

ติดตามจุดเดินทาง: ปรับวิธีการแสดงเวย์พอยท์และแทร็ค (*การตั้งค่าเวย์พอยท์และแทร็คบนแผนที่ และมุมมองแผนที่*, หน้า 9)

เรือลำอื่นๆ: ปรับวิธีการแสดงเรือ DSC และ AIS (*การตั้งค่าเรือลำอื่นบนแผนที่และมุมมองแผนที่*, หน้า 9)

Layline: ปรับ Layline เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่า Layline*, หน้า 9)

Quickdraw Contours: เปิดการวาดเส้นชั้นความสูงพื้นใต้น้ำ และทำให้คุณสามารถสร้างเลเบลแผนที่ตกปลาได้ (*แผนที่ Garmin Quickdraw Contours*, หน้า 10)

ตั้งค่าแผนที่: ปรับข้อมูลที่แสดงบนแผนที่ (*การตั้งค่าแผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา*, หน้า 8)

ทุ่นนำทาง: แสดงเครื่องช่วยนำทางบนแผนที่จับปลา

การตั้งค่าแผนที่เดินเรือนำทางและแผนที่ตกปลา

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่ และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท การตั้งค่าบางประเภทต้องใช้อุปกรณ์เสริมภายนอก หรือแผนที่พรีเมียมที่รองรับ

จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา เลือก**MENU > ตั้งค่าแผนที่**

ภาพถ่ายดาวเทียม: แสดงภาพจากดาวเทียมความละเอียดสูงบนบก หรือทั้งบนบกและส่วนที่เป็นน้ำของแผนที่เดินเรือนำทางเมื่อใช้แผนที่แบบพรีเมียมเฉพาะตัว (*การแสดงภาพจากดาวเทียมบนแผนที่เดินเรือนำทาง*, หน้า 6)

โอเวอร์เลย์น้ำ: เปิดใช้งานการแบ่งระดับด้วยเฉดสีซึ่งจะแสดงความลาดชันของพื้นใต้ด้วยเฉดสี หรือการสร้างภาพด้วยโซน่าร์ซึ่งจะช่วยระบุถึงความหนาแน่นของพื้นทะเลได้ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

กระแสน้ำขึ้น/ลง: แสดงตัวบ่งชี้สถานีกระแสน้ำ และตัวบ่งชี้สถานีพยากรณ์ระดับน้ำบนแผนที่ (*การแสดงเครื่องระดับน้ำและกระแสน้ำ*, หน้า 6) และเปิดการใช้งานแถบเลื่อนน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำซึ่งทำหน้าที่ระบุว่าจะรายงานน้ำขึ้นน้ำลง และกระแสน้ำบนแผนที่ในช่วงเวลาใด

ดอกกุหลาบ: แสดงปลายหัวเข็มทิศรอบๆ เรือของคุณ แสดงทิศทางของเข็มทิศโดยยึดเอาทิศมุ่งหน้าของเรือเป็นหลัก จะมีการแสดงทิศทางลมที่แท้จริง หรือทิศทางลมที่ปรากฏหากมีการเชื่อมชาร์ตพล็อตเตอร์เข้าเซนเซอร์ตรวจจับลมที่เข้ากันได้ ในขณะที่อยู่ในโหมดล่องเรือ แรงลมจริง และแรงลมที่ปรากฏจะถูกแสดงอยู่ที่ปลายหัวเข็มวัดลม

ระดับทะเลสาบ: ตั้งค่าระดับน้ำปัจจุบันของทะเลสาบ การใช้งานนี้มีเฉพาะในแผนที่พรีเมียมบางรุ่นเท่านั้น

หมายเลขซ้อนทับ: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ (*การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์*, หน้า 9)

สภาพอากาศ: ตั้งค่าว่าจะให้แสดงรายงานสภาพอากาศรายการใดบ้างบนแผนที่ ใช้งานได้เมื่อมีการเชื่อมชาร์ตพล็อตเตอร์เข้ากับตัวรับสภาพอากาศที่เข้ากันได้และยังมีอายุสมาชิกการใช้งานคงเหลืออยู่ ต้องมีการเชื่อมต่อกับเสาอากาศที่เข้ากันได้ และยังมีอายุสมาชิกการใช้งานคงเหลืออยู่

ลักษณะของแผนที่: ตั้งค่าลักษณะของแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติชนิดต่างๆ (*การตั้งค่าลักษณะของแผนที่*, หน้า 8)

การตั้งค่าลักษณะของแผนที่

คุณสามารถปรับเปลี่ยนลักษณะของแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติชนิดต่างๆ ได้ การตั้งค่าแต่ละอันจะใช้เฉพาะกับแผนที่และมุมมองแผนที่ที่กำลังถูกใช้งานอยู่เท่านั้น

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติบางประเภท และชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น ตัวเลือกบางอย่างจำเป็นต้องมีแผนที่พรีเมียม หรืออุปกรณ์เสริม

จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU > ตั้งค่าแผนที่ > ลักษณะของแผนที่**

ปฐมนิเทศ: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่

รายละเอียด: ปรับจำนวนรายละเอียดที่แสดงบนแผนที่ในแต่ละระดับการซูม

เส้นทิศมุ่งหน้า: แสดง และปรับเส้นทิศมุ่งหน้าซึ่งก็คือเส้นที่ลากบนแผนที่จากจุดหัวเรือไปในทิศทางที่กำลังเดินทางไป และกำหนดที่มาข้อมูลสำหรับเส้นทิศมุ่งหน้า

พื้นที่แบบจำลอง: แสดง และซ่อนบริเวณที่ถูกเก็บข้อมูลโดยหัวโซน่าร์ Panoptix™ ระบบอ้างอิงตำแหน่ง และทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) จะต้องได้รับการปรับแต่งโดยคุณสมบัตินี้ (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์*, หน้า 21)

แผนที่โลก: เลือกใช้ระหว่างแผนที่โลกมาตรฐาน หรือแผนที่แบ่งระดับด้วยเฉดสีบนแผนที่ของคุณ จะมองเห็นความแตกต่างเหล่านี้ได้ก็ต่อเมื่อซูมออกไกลเกินจนไม่สามารถเห็นแผนที่แบบละเอียดได้

บอกจุดที่ลึก: เปิดการหยั่งความลึก และตั้งค่าระดับความลึกที่อันตราย การหยั่งความลึกที่มีค่าเท่ากับหรือตื้นกว่าระดับความลึกที่อันตรายจะแสดงออกมาเป็นข้อความสีแดง

ระยะเฉดความตื้น: ตั้งระดับสีตั้งแต่แนวชายฝั่งไปจนถึงระดับความลึกที่ต้องการ

การแรเงาระดับความลึก: ระบุถึงความลึกชั้นบนและชั้นล่างเพื่อแบ่งแยกด้วยเฉดสี

สัญลักษณ์: แสดง และตั้งค่าลักษณะของสัญลักษณ์ต่างๆ บนแผนที่ เช่น ไอคอนเรือ, สัญลักษณ์ Navaid, จุดน่าสนใจบนบก และช่วงลำแสง

รูปแบบ: ตั้งค่าลักษณะของแผนที่ที่ปรากฏบนภูมิประเทศ 3 มิติ

สีอันตราย: แสดงบริเวณน้ำตื้น และพื้นดีด้วยระดับสี สีน้ำเงินแสดงบริเวณน้ำลึก สีเหลืองคือบริเวณน้ำตื้น และสีแดงคือบริเวณน้ำตื้นมาก

ความลึกปลอดภัย: ตั้งค่าลักษณะของความลึกที่ปลอดภัยสำหรับมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D

หมายเหตุ: การตั้งค่านี้จะมีผลกับลักษณะของสีเตือนอันตรายสำหรับมุมมองแผนที่ Mariner's Eye 3D เท่านั้น การตั้งค่านี้จะไม่มีผลกับการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติของระดับความลึกปลอดภัย หรือการตั้งค่าการเตือนเขตน้ำตื้นของระบบโซน่าร์

วงวัดระยะ: แสดง และตั้งค่าลักษณะของระยะของวงแหวน ซึ่งจะช่วยคุณในให้มองเห็นภาพระยะทางในมุมมองแผนที่บางประเภท

ความกว้างช่องทาง: ระบุความกว้างของช่องการเดินเรือ ซึ่งก็คือเส้นสีม่วงแดงในมุมมองแผนที่บางประเภทที่แสดงเส้นทางการเดินเรือสู่จุดหมายของคุณ

การตั้งค่าหมายเลขโอเวอร์เลย์

จากแผนที่ มุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ หน้าจอเรดาร์ หรือหน้าจอการรวม ให้เลือก **MENU > หมายเลขซ้อนทับ**

จากแผนที่ มุมมองแผนที่แบบ 3 มิติ หรือหน้าจอการรวม ให้เลือก **MENU > หมายเลขซ้อนทับ**

แก้ไขเค้าโครง: ตั้งค่าแผนผังของโอเวอร์เลย์ข้อมูล หรือฟิลด์ข้อมูล คุณสามารถเลือกข้อมูลที่ต้องการแสดงภายในแต่ละฟิลด์ข้อมูลได้

ใส่แผนที่เดินเรือ: แสดงการแทรกการนำทางในขณะที่เรือนำทางไปยังปลายทาง

ตั้งค่าแผนที่เดินเรือ: ทำให้คุณสามารถกำหนดค่าการแทรกการนำทางเพื่อแสดง ข้อมูลช่วงการเดินทาง และเพื่อควบคุมว่าการแทรกจะปรากฏเมื่อใดก่อนถึงการเลี้ยวหรือปลายทาง

แถบเข็มทิศ: แสดงแถบข้อมูลเทปเข็มทิศในขณะที่เรือนำทางไปยังปลายทาง

การแก้ไขฟิลด์ข้อมูล

คุณสามารถเปลี่ยนข้อมูลที่แสดงในหมายเลขโอเวอร์เลย์ที่แสดงบนแผนที่และหน้าจออื่นๆ ได้

1 จากหน้าจอที่รองรับหมายเลขโอเวอร์เลย์ ให้เลือก **MENU**
2 หากจำเป็น ให้เลือก **ตั้งค่าแผนที่**
3 เลือก **หมายเลขซ้อนทับ > แก้ไขเค้าโครง**
4 เลือกแผนผัง
5 เลือกฟิลด์ข้อมูล
6 เลือกประเภทข้อมูลที่จะแสดงในฟิลด์

ตัวเลือกข้อมูลที่ใช้ได้จะแตกต่างกันไป ขึ้นอยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์

การแสดงการแทรกการนำทาง

คุณสามารถควบคุมว่าต้องการให้การแทรกการนำทางปรากฏบนมุมมองแผนที่บางมุมมองหรือไม่ การแทรกการนำทางจะแสดงเมื่อเรือกำลังนำทางไปยังปลายทางใดปลายทางหนึ่งเท่านั้น

1 จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **MENU**
2 หากจำเป็น ให้เลือก **ตั้งค่าแผนที่**
3 เลือก **หมายเลขซ้อนทับ > ใส่แผนที่เดินเรือ > อัตโนมัติ**
4 เลือก **ตั้งค่าแผนที่เดินเรือ**
5 การดำเนินการให้เสร็จ:
   - ในการแสดงอัตราความเร็วที่ปรับให้เหมาะสม (velocity made good - VMG) ของเวย์พอยท์ในขณะนำทางเส้นทางที่มีมากกว่าหนึ่งเที่ยว ให้เลือก **ข้อมูลช่วงการเดินทาง > เปิด**
   - ในการแสดงข้อมูลเลี้ยวถัดไปโดยอ้างอิงระยะทาง ให้เลือก **โค้งถัดไป > ระยะทาง**
   - ในการแสดงข้อมูลเลี้ยวถัดไปโดยอ้างอิงเวลา ให้เลือก **โค้งถัดไป > เวลา**
   - ในการระบุลักษณะที่ปรากฏของข้อมูลปลายทาง ให้เลือก **จุดหมายปลายทาง** และเลือกตัวเลือก

การตั้งค่าเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น

คุณสามารถแสดงเส้นทิศมุ่งหน้าและเส้นทางบนพื้น (COG) บนแผนที่ได้

COG คือทิศทางการเคลื่อนที่ของคุณ ทิศมุ่งหน้าคือทิศที่เรือหันหัวไป เมื่อมีการเชื่อมต่อเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า

1 จากมุมมองแผนที่ ให้เลือก **MENU > ตั้งค่าแผนที่ > ลักษณะของแผนที่ > เส้นทิศมุ่งหน้า**
2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ที่มา** แล้วเลือกตัวเลือก
   - ในการใช้ที่มาที่มีอยู่ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
   - ในการใช้เส้นทิศมุ่งหน้าของเสา GPS สำหรับ COG ให้เลือก **ทิศหัวเรือจีพีเอส**
   - ในการใช้ข้อมูลจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ ให้เลือก **ทิศหัวเรือ**
   - ในการใช้ข้อมูลจากทั้งเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้าที่เชื่อมต่อ และจากเสา GPS ให้เลือก **COG และ มุ่งหน้า**

   ตัวเลือกนี้จะแสดงทั้งเส้นทิศมุ่งหน้า และเส้น COG บนแผนที่
3 เลือก **การแสดงผล** แล้วเลือกตัวเลือก
   - เลือก **ระยะทาง > ระยะทาง** แล้วป้อนความยาวของเส้นที่แสดงบนแผนที่
   - เลือก **เวลา > เวลา** แล้วป้อนเวลาที่ใช้ในการคำนวณระยะทางที่เรือของคุณจะต้องเดินทางภายในช่วงเวลาที่กำหนดที่ความเร็วปัจจุบันของคุณ

การตั้งค่าเวย์พอยท์และแทร็คบนแผนที่ และมุมมองแผนที่

จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **MENU > ติดตามจุดเดินทาง**

การติดตามเป้า: แสดงแทร็คบนแผนที่ หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ

จุดเดินทาง: แสดงรายการเวย์พอยท์ (*การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด*, หน้า 13)

สร้างจุดหักเลี้ยว: สร้างเวย์พอยท์ใหม่

จอแสดงผลจุดเดินทาง: ตั้งค่าวิธีการแสดงเวย์พอยท์บนแผนที่

แทร็กที่ใช้งานอยู่: แสดงเมนูตัวเลือกแทร็คที่ใช้งาน

บันทึกการติดตาม: แสดงรายการแทร็คที่บันทึกไว้ (*การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้*, หน้า 16).

แสดงผลการติดตามเป้า: ตั้งค่าว่าให้แสดงแทร็คตัวใดบ้างบนแผนที่ตามสีของแทร็ค

การตั้งค่าเรือลำอื่นบนแผนที่และมุมมองแผนที่

หมายเหตุ: ตัวเลือกเหล่านี้จำเป็นต้องมีอุปกรณ์เสริม เช่น เครื่องรับสัญญาณ AIS หรือวิทยุ VHF

จากแผนที่หรือมุมมองแผนที่ 3 มิติ เลือก **MENU > เรือลำอื่นๆ**

รายการ AIS: แสดงรายการ AIS (*การดูรายการภัยคุกคาม AIS*, หน้า 7)

บัญชีรายการ DSC: แสดงรายการ DSC (*รายการ DSC*, หน้า 27)

การติดตั้งจอแสดงผล: โปรดดู *การตั้งค่าการแสดง AIS*, หน้า 9

ติดตาม DSC: แสดงเส้นทางเดินเรือของเรือ DSC และเลือกความยาวของแทร็คที่จะปรากฏโดยใช้รอยทาง

การเตือน AIS: ตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 7)

การตั้งค่าการแสดง AIS

หมายเหตุ: AIS ต้องใช้อุปกรณ์ AIS ภายนอกและสัญญาณจากเครื่องรับส่งเรดาร์ที่ใช้งานจากเรือลำอื่น

จากมุมมองแผนที่หรือแผนที่ 3 มิติ ให้เลือก **MENU > เรือลำอื่นๆ > การติดตั้งจอแสดงผล**

ช่วงการแสดงผล AIS: ระบุระยะทางจากตำแหน่งของคุณซึ่งเรือ AIS จะปรากฏอยู่ภายในระยะดังกล่าว

รายละเอียด: แสดงรายละเอียดเกี่ยวกับเรือที่เปิดใช้งาน AIS

ทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้: ตั้งค่าเวลาทิศมุ่งหน้าที่คาดการณ์ไว้สำหรับเรือที่เปิดใช้งาน AIS

ทดลองความเร็ว: แสดงเส้นทางเดินเรือของเรือ AIS และเลือกระยะเวลาของเส้นทางที่จะปรากฏโดยใช้รอยทาง

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ*, หน้า 3) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU > Layline**

การแสดงผล: ตั้งค่าว่าจะให้ Layline และเรือปรากฏบนแผนที่ในรูปแบบใด และกำหนดความยาวของ Layline

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มากจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก แมนนวล จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมต้านลม และทิศทางลมด้วยตัวเอง

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Windward

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Leeward

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ค่าคงตัวเวลาของกรอง: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ป้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดง

ความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่า Fish Eye 3D

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

จากมุมมองแผนที่แบบ Fish Eye 3D เลือก MENU

มุมมอง: ตั้งค่ามุมมองของแผนที่ 3 มิติ

การติดตามเป้า: แสดงแทร็ค

กรวยโซนาร์: แสดงกรวยที่ระบุถึงบริเวณที่ถูกครอบคลุมโดยหัวโซนาร์

สัญลักษณ์ปลา: แสดงเป้าหมายที่ถูกพัก

แผนที่ที่รองรับ

เพื่อช่วยให้คุณใช้เวลาบนผืนน้ำได้อย่างปลอดภัยและเพลิดเพลิน อุปกรณ์ Garmin สนับสนุนเฉพาะแผนที่ทางการที่จัดทำโดย Garmin หรือผู้ผลิตภายนอกที่ได้รับการอนุมัติ

คุณสามารถซื้อแผนที่จาก Garmin หากคุณซื้อแผนที่จากผู้จำหน่ายนอกเหนือจาก Garmin ให้ตรวจสอบผู้จำหน่ายก่อนซื้อ ให้ระมัดระวังเป็นพิเศษสำหรับผู้จำหน่ายออนไลน์ หากคุณได้ซื้อแผนที่ที่ระบบไม่รองรับมาแล้ว ให้คืนแผนที่สู่ผู้จำหน่าย

แผนที่ Garmin Quickdraw Contours

⚠ คำเตือน

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

คุณสมบัติแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ทำให้คุณสามารถสร้างแผนที่ที่มีทั้งเลเบลเส้นชั้นความสูงและความลึกของแหล่งน้ำทุกประเภทได้ทันที

เมื่อ Garmin Quickdraw Contours บันทึกข้อมูล จะมีวงกลมสีขึ้นมารอบๆ ไอคอนเรือ วงกลมนี้แสดงถึงพื้นที่โดยประมาณของแผนที่ที่ถูกเก็บข้อมูลในแต่ละรอบ

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

คุณสามารถดู Garmin Quickdraw Contours ในหน้าจอรวม หรือดูเป็นมุมมองเดี่ยวบนแผนที่ก็ได้

ปริมาณของข้อมูลที่บันทึกได้จะขึ้นอยู่กับขนาดของการ์ดหน่วยความจำของคุณ ที่มาโซนาร์ของคุณ และความเร็วของเรือของคุณในขณะที่กำลังบันทึกข้อมูล คุณสามารถบันทึกได้นานขึ้นถ้าคุณใช้โซนาร์แบบลำคลื่นเดี่ยว โดยเฉลี่ยแล้วคุณสามารถบันทึกข้อมูลเป็นเวลา 1,500 ชั่วโมงได้โดยใช้การ์ดหน่วยความจำขนาด 2 GB

ตอนที่คุณบันทึกข้อมูลของคุณลงบนการ์ดหน่วยความจำในชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ ข้อมูลใหม่จะถูกเพิ่มลงไปในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours และจะถูกบันทึกลงในการ์ดหน่วยความจำ ในกรณีที่คุณเปลี่ยนการ์ดหน่วยความจำใหม่ ข้อมูลเดิมจะไม่ถูกถ่ายโอนไปที่การ์ดใหม่นั้น

การสร้างแผนที่แหล่งน้ำโดยใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours

ก่อนที่คุณจะสามารถใช้คุณสมบัติ Garmin Quickdraw Contours คุณจะต้องมีความลึกของโซนาร์ ตำแหน่ง GPS ของคุณ และการ์ดหน่วยความจำที่มีพื้นที่สำหรับเก็บข้อมูลเพียงพอ

1 จากหน้ามุมมองแผนที่ เลือก **MENU** > **Quickdraw Contours** > **เริ่มการบันทึก**
2 เมื่อการบันทึกเสร็จสมบูรณ์ เลือก **MENU** > **Quickdraw Contours** > **หยุดการบันทึก**
3 เลือก **จัดการ** > **ชื่อ** แล้วใส่ชื่อให้แผนที่นั้น

การเพิ่มเลเบลในแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

คุณสามารถเพิ่มเลเบลให้กับแผนที่ Garmin Quickdraw Contours เพื่อระบุถึงจุดอันตราย หรือจุดน่าสนใจต่างๆ ได้

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือกตำแหน่ง
2 เลือก **เพิ่มป้าย Quickdraw**
3 ใส่ข้อความสำหรับเลเบล แล้วเลือก **เสร็จ**

ชุมชน Garmin Quickdraw

ชุมชน Garmin Quickdraw เป็นชุมชนออนไลน์สาธารณะแบบไม่มีค่าใช้จ่ายซึ่งให้คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับคนอื่นๆ ได้ คุณยังสามารถดาวน์โหลดแผนที่ที่ผู้ใช้อื่นสร้างขึ้นได้ด้วย

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain*, หน้า 10)

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถใช้เว็บไซต์ Garmin Connect™ เพื่อเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 11)

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain

1 จากอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เปิดแอปพลิเคชัน ActiveCaptain และเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 3)
2 จากแอปพลิเคชัน ให้เลือก **Quickdraw Community**

คุณสามารถดาวน์โหลดเส้นชั้นความสูงจากผู้อื่นในชุมชน (*การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain*, หน้า 10) และแบ่งปันเส้นชั้นความสูงที่คุณสร้างไว้ (*การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain*, หน้า 10)

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้ใช้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

1 จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Quickdraw Community** > **Search for Contours**
2 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

   จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว
3 เลือก **Select Download Region**
4 ลากกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
5 ลากมุมเพื่อเปลี่ยนพื้นที่ดาวน์โหลด
6 เลือก **Download Area**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus เส้นชั้นความสูงที่ดาวน์โหลดไว้จะได้รับการถ่ายโอนไปยังอุปกรณ์โดยอัตโนมัติ

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ ActiveCaptain

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้

เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

เมื่อคุณตั้งค่าแอปพลิเคชัน ActiveCaptain ของคุณ คุณอาจเลือกที่จะแบ่งปันชั้นความสูงของคุณกับชุมชนโดยอัตโนมัติ หากไม่ ให้ทำตามขั้นตอนต่อไปนี้เพื่อเปิดใช้งานการแบ่งปัน

จากแอปพลิเคชัน ActiveCaptain บนอุปกรณ์มือถือของคุณ ให้เลือก **Quickdraw Community**

ครั้งต่อไปที่คุณเชื่อมต่อแอปพลิเคชัน ActiveCaptain กับอุปกรณ์ ECHOMAP Plus แผนที่ชั้นความสูงของคุณจะได้รับการถ่ายโอนไปยังชุมชนโดยอัตโนมัติ

การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect

1 ไปที่ connect.garmin.com
2 เลือก **เริ่มต้นใช้งาน** > **Quickdraw Community** > **เริ่มต้นใช้งาน**
3 หากคุณไม่มีแอคเคาท์ Garmin Connect ให้สร้างใหม่
4 ลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin Connect ของคุณ
5 เลือก **เรือ** ที่มุมบนขวาเพื่อเปิดวิดเจ็ต Garmin Quickdraw

คำแนะนำ: ตรวจสอบว่าคุณมีการ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์เพื่อแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours

การแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณกับชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถแบ่งปันแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่คุณสร้างขึ้นกับคนอื่นๆ ในชุมชน Garmin Quickdraw ได้

เมื่อคุณแบ่งปันแผนที่ชั้นความสูง จะแบ่งปันเฉพาะแผนที่ชั้นความสูงเท่านั้น เวย์พอยท์ของคุณจะไม่ถูกแบ่งปัน

1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์
2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
3 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 11)
4 เลือก **แบ่งปันชั้นความสูงของคุณ**
5 เรียกดูการ์ดหน่วยความจำของคุณและเลือกโฟลเดอร์ Garmin
6 เปิดโฟลเดอร์ Quickdraw และเลือกไฟล์ชื่อ ContoursLog.svy

หลังจากอัปโหลดไฟล์ ให้ลบไฟล์ ContoursLog.svy ออกจากการ์ดหน่วยความจำของคุณเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหากับการอัปโหลดในอนาคต ข้อมูลของคุณจะไม่สูญหาย

การดาวน์โหลดแผนที่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้ Garmin Connect

คุณสามารถดาวน์โหลดแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่ผู้ใช้อื่นสร้างขึ้นและแบ่งปันกับชุมชน Garmin Quickdraw

หากอุปกรณ์ของคุณไม่มีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณสามารถเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw ได้โดยการใช้เว็บไซต์ Garmin Connect

หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรเข้าสู่ชุมชน Garmin Quickdraw โดยใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย ActiveCaptain*, หน้า 10)

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
2 เข้าถึงชุมชน Garmin Quickdraw (*การเชื่อมต่อกับชุมชน Garmin Quickdraw ด้วย Garmin Connect*, หน้า 11)
3 เลือก **ค้นหาชั้นความสูง**
4 ใช้แผนที่และคุณสมบัติค้นหาเพื่อค้นหาพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด

จุดสีแดงแสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ที่แบ่งปันสำหรับพื้นที่ดังกล่าว

5 เลือก **เลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด**
6 ลากขอบของกล่องเพื่อเลือกพื้นที่ที่จะดาวน์โหลด
7 เลือก **เริ่มดาวน์โหลด**
8 บันทึกไฟล์ในการ์ดหน่วยความจำของคุณ

คำแนะนำ: หากคุณไม่พบไฟล์ ให้มองหาในโฟลเดอร์ "Downloads" เบราว์เซอร์อาจบันทึกไฟล์ไว้ที่นั่น

9 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากคอมพิวเตอร์
10 ใส่การ์ดหน่วยความจำเข้าสู่ชาร์ตพล็อตเตอร์

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะรู้จักแผนที่ชั้นความสูงโดยอัตโนมัติ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจใช้เวลาสองสามนาทีเพื่อโหลดแผนที่

การตั้งค่า Garmin Quickdraw Contours

จากแผนที่ ให้เลือก **MENU** > **Quickdraw Contours** > **ตั้งค่า**

การแสดงผล: แสดง Garmin Quickdraw Contours ตัว เส้นชั้นความสูงของผู้ใช้ แสดงแผนที่ Garmin Quickdraw Contours ของคุณเอง ตัวเลือก เส้นชั้นความสูงของชุมชน แสดงแผนที่ที่คุณดาวน์โหลดจากชุมชน Garmin Quickdraw

บันทึกซ้อน: ตั้งค่าระยะทางระหว่างความลึกของโซน่าร์กับความลึกของการบันทึกเส้นชั้นความสูง หากระดับน้ำเปลี่ยนแปลงหลังจากการบันทึกล่าสุดของคุณ ให้ปรับการตั้งค่านี้เพื่อให้ความลึกของการบันทึกเหมือนกันทั้งสองการบันทึก

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

ค่าชดเชยการแสดงผลของผู้ใช้: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของคุณเองเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

ค่าชดเชยการแสดงผลจากชุมชน: ตั้งค่าความแตกต่างในความลึกของเส้นชั้นความสูง และเลเบลความลึกบนแผนที่ชั้นความสูงของชุมชนเพื่อชดเชยการเปลี่ยนแปลงในระดับน้ำของแหล่งน้ำ หรือเพื่อชดเชยค่าความผิดพลาดของความลึกในแผนที่ที่ถูกบันทึก

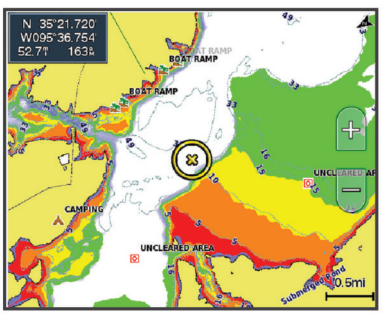
การสำรวจสี: ตั้งค่าสีของการแสดงผล Garmin Quickdraw Contours เมื่อเปิดการตั้งค่านี้ สีจะแสดงคุณภาพของการบันทึก เมื่อปิดการตั้งค่านี้ บริเวณเส้นชั้นความสูงจะใช้สีมาตรฐานของแผนที่

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

การแรเงาระดับความลึก: ระบุขีดจำกัดบนและล่างของช่วงความลึกและสีสำหรับช่วงความลึกนั้น

สีของระยะความลึก

คุณสามารถตั้งค่าช่วงสีบนแผนที่ของคุณเพื่อแสดงความลึกของน้ำในตำแหน่งที่ปลาที่เป็นเป้าหมายของคุณกำลังกินเหยื่อในขณะนั้นๆ คุณสามารถตั้งค่าช่วงที่ลึกกว่าได้ เพื่อตรวจดูว่าความลึกต่ำสุดเปลี่ยนแปลงรวดเร็วแค่ไหนภายในช่วงความลึกเฉพาะ คุณสามารถสร้างช่วงความลึกได้สิบช่วง สำหรับการตกปลาบนฝั่ง ช่วงความลึกสูงสุดห้าช่วงสามารถช่วยลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการบนแผนที่ได้



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

การนำทางด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์

⚠ ข้อควรระวัง

หากเรือของคุณมีระบบออโตไพลอต หน้าจอการควบคุมระบบออโตไพลอตโดยเฉพาะต้องได้รับการติดตั้งที่แต่ละพวงมาลัยเรือเพื่อปิดใช้งานระบบโตไพลอต

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: มุมมองแผนที่บางอันมีเฉพาะในแผนที่แบบพรีเมียมในบางบริเวณเท่านั้น

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

คุณสามารถกำหนด และเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: ไปที่, เส้นทางไปยัง หรือ การนำทางอัตโนมัติ

ไปที่: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบเส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

การนำทางอัตโนมัติ: ใช้ข้อมูลเฉพาะของเรือของคุณประกอบกับข้อมูลแผนที่เพื่อเลือกเส้นทางที่ดีที่สุดในการไปยังจุดหมายของคุณ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่น (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 14)

ในกรณีที่คุณใช้ออโตไพลอต Garmin ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000® ออโตไพลอตจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คำถามทั่วไปเกี่ยวกับการนำทาง

คำถาม	คำตอบ
ฉันจะทำให้ชาร์ตพล็อตเตอร์นำทางฉันไปในทิศทางที่ฉันต้องการไปได้อย่างไร (ทิศทาง)?	นำทางโดยใช้ตัวเลือก ไปที่ (*การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือก ไปที่*, หน้า 13)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางให้เป็นเส้นตรง (ลดการเลี้ยวให้เหลือน้อยที่สุด) ไปยังจุดหมายโดยใช้ระยะทางที่สั้นที่สุดจากตำแหน่งปัจจุบันได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบขาเดียว และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (*การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ*, หน้า 13)
ฉันจะทำให้อุปกรณ์แนะนำเส้นทางไปยังจุดหมายโดยหลีกเลี่ยงสิ่งกีดขวางที่มีอยู่ในแผนที่ได้อย่างไร?	สร้างเส้นทางแบบหลายขา และนำทางโดยใช้ตัวเลือก เส้นทางไปยัง (*การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ*, หน้า 13)
ฉันจะใช้ให้อุปกรณ์นี้บังคับระบบออโตไพลอตของฉันได้อย่างไร?	นำทางโดยใช้ตัวเลือกเส้นทางไปยัง (*การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ*, หน้า 13)
อุปกรณ์นี้สามารถสร้างเส้นทางให้ฉันได้หรือไม่?	ในกรณีที่คุณมีแผนที่พรีเมียมที่รองรับการแนะนำอัตโนมัติ และคุณอยู่ในบริเวณที่การแนะนำอัตโนมัติครอบคลุมถึง ให้คุณใช้การนำทางโดยใช้ตัวเลือกการแนะนำอัตโนมัติ (*การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ*, หน้า 14)
ฉันจะเปลี่ยนการตั้งค่าการแนะนำอัตโนมัติสำหรับเรือของฉันได้อย่างไร?	โปรดดู (*การแนะนำอัตโนมัติ*, หน้า 14)

จุดหมาย

คุณสามารถเลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่และมุมมองแผนที่ 3 มิติได้หลายชนิด หรือใช้เลือกจากรายการก็ได้

ค้นหาจุดหมายโดยใช้ชื่อ

คุณสามารถค้นหาเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้ เส้นทางที่บันทึกไว้ แทร็คที่บันทึกไว้ และจุดบริการทางทะเลโดยใช้ชื่อในการค้นหาได้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ค้นหาตามรายชื่อ**
2 ใส่ชื่อจุดหมายของคุณให้ได้บางส่วนเป็นอย่างน้อย
3 ในกรณีที่จำเป็น เลือก **เสร็จ**

จุดหมาย 50 แห่งที่ใกล้ที่สุดที่อยู่ในข้อกำหนดการค้นหาของคุณจะปรากฏขึ้นมา

4 เลือกจุดหมาย

เลือกจุดหมายโดยใช้แผนที่เดินเรือนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกจุดหมาย

การค้นหาปลายทางโดยใช้ข้อมูลผู้ใช้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง**
2 เลือกตัวเลือก:
- ในการดูรายการตำแหน่งที่โหลดล่วงหน้า และตำแหน่งที่ทำเครื่องหมายไว้ก่อนหน้า ให้เลือก **จุดเดินทาง**
- ในการดูรายการเส้นทางที่บันทึกไว้ก่อนหน้า ให้เลือก **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**
- ในการดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้ ให้เลือก **การติดตามเป้า**
- ในการดูรายการสลิป จุดผูกเรือ และจุดสนใจอื่นๆ นอกชายฝั่ง ให้เลือก **บริการนอกชายฝั่ง**
- ในการดูรายการท่าจอดเรือ และจุดสนใจอื่นๆ ในแผ่นดิน ให้เลือก **บริการภายในประเทศ**
- ในการค้นหาจุดหมายด้วยชื่อ ให้เลือก **ค้นหาตามรายชื่อ**

3 เลือกจุดหมาย

การค้นหาจุดบริการทางทะเล

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้มีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

ชาร์ตพล็อตเตอร์มีข้อมูลจุดบริการทางทะเลอยู่หลายพันแห่ง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง**
2 เลือก **บริการนอกชายฝั่ง** หรือ**บริการภายในประเทศ**
3 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือกประเภทของการบริการทางทะเล

ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงรายการสถานที่ที่ใกล้ที่สุด และระยะทางพร้อมทิศทางสำหรับแต่ละที่

4 เลือกจุดหมาย

คุณสามารถเลือก ❮ หรือ ❯ เพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติม หรือเพื่อแสดงตำแหน่งที่ตั้งบนแผนที่ได้

เส้นทาง

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

⚠ ข้อควรระวัง

Garmin แนะนำให้ใช้ นำทางไปยัง เมื่อใช้กำลังไฟจากมอเตอร์เท่านั้น การใช้ นำทางไปยัง ขณะอยู่ระหว่างการแล่นเรือสามารถทำให้เกิดการเปลี่ยนทิศโดยไม่คาดคิด มีโอกาสเกิดความเสียหายต่อเรือใบ ใบและระโยงเรือที่ไม่ได้ควบคุมอาจเสียหายหรือก่อให้เกิดการบาดเจ็บต่อลูกเรือหรือผู้โดยสารระหว่างการเปลี่ยนทิศโดยไม่คาดคิด

คุณสามารถกำหนดและเดินทางตามเส้นทางไปยังจุดหมายได้โดยใช้วิธีการหนึ่งในสามวิธีการต่อไปนี้: ไปที่, เส้นทางไปยัง หรือ นำทางไปยัง

ไปที่: นำคุณตรงไปยังจุดหมายโดยตรง วิธีการนี้คือตัวเลือกมาตรฐานของการนำทางไปยังจุดหมาย ชาร์ตพล็อตเตอร์สร้างเส้นทางแบบเส้นตรงหรือเส้นนำทางไปยังจุดหมาย เส้นทางอาจจะวิ่งผ่านพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

เส้นทางไปยัง: สร้างเส้นทางจากตำแหน่งของคุณไปยังจุดหมาย โดยอนุญาตให้คุณเพิ่มเลี้ยวระหว่างทางได้ ตัวเลือกนี้จะมอบเส้นทางแบบ

เส้นตรงไปยังจุดหมายให้ แต่จะอนุญาตให้คุณสามารถเพิ่มเลี้ยวลงไปในเส้นทางที่หลีกเลี่ยงพื้นดิน และสิ่งกีดขวางอื่นๆ ได้

การนำทางอัตโนมัติ: สร้างเส้นทางไปยังจุดหมายโดยใช้ การแนะนำอัตโนมัติ ตัวเลือกนี้มีเฉพาะเมื่อคุณใช้แผนที่แบบพรีเมียมที่รองรับในชาร์ตพล็อตเตอร์ที่รองรับการใช้งานด้วย ตัวเลือกนี้จะนำทางแบบบอกรายละเอียดทุกจุดไปสู่จุดหมาย โดยจะหลีกเลี่ยงพื้นดินและสิ่งกีดขวางอื่นๆ เส้นนำทางอ้างอิงตามข้อมูลแผนที่และการตั้งค่าความลึก ปลอดภัย ความสูงปลอดภัย และระยะห่างแนวชายฝั่งของชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ผู้ใช้ได้ตั้งไว้ การใช้การตั้งค่าเหล่านี้กับข้อมูลแผนที่ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะสร้างเส้นนำทางที่หลีกเลี่ยงพื้นที่ทั้งหมดที่ไม่สามารถนำทางได้ระหว่างตำแหน่งปัจจุบันและจุดหมายปลายทาง ในกรณีที่คุณใช้ออโตไพลอต Garmin ที่รองรับเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ NMEA 2000 ออโตไพลอตจะเดินทางตามเส้นทางของการแนะนำอัตโนมัติ

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทางตรงโดยใช้ตัวเลือกไปที่

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

คุณสามารถตั้งค่า และการเดินทางตามเส้นทางตรงจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมายที่เลือกได้

1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย*, หน้า 12)
2 เลือก **นำทางไปยัง** > **ไปที่**

   เส้นสีม่วงแดงจะปรากฏขึ้นมา ตรงกลางของเส้นสีม่วงแดงจะมีเส้นสีม่วงที่บางกว่าอยู่ซึ่งแสดงถึงเส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปยังจุดหมาย เส้นทางที่ได้รับการแก้ไขจะมีการเคลื่อนไหวอยู่เสมอ และมันจะเคลื่อนที่ตามเรือของคุณไปเมื่อคุณออกนอกเส้นทาง
3 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ
4 ในกรณีที่คุณออกนอกเส้นทาง ให้ตามเส้นสีม่วง (เส้นทางที่ได้รับการแก้ไข)เพื่อไปยังจุดหมายของคุณ หรือกลับไปหาเส้นสีม่วงแดง (เส้นทางหลัก)

การหยุดการนำทาง

จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา เลือก **MENU** > **หยุดการเดินเรือ**

Waypoint

Waypoint คือตำแหน่งที่คุณบันทึกและจัดเก็บไว้ในอุปกรณ์ Waypoint สามารถทำเครื่องหมายได้ว่าคุณอยู่ที่ใด คุณกำลังจะไปที่ใด และคุณได้ไปที่ใดมาแล้วบ้าง คุณสามารถเพิ่มรายละเอียดเกี่ยวกับตำแหน่ง เช่น ชื่อ ความสูง และความลึกได้

บันทึกตำแหน่งปัจจุบันของคุณให้เป็นเวย์พอยท์

จากหน้าจอใดก็ได้ เลือก **MARK**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งอื่น

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **จุดเดินทาง** > **สร้างจุดหักเลี้ยว**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้การใส่พิกัดตำแหน่ง ให้เลือก **ใส่พิกัด** แล้วป้อนพิกัดลงไป
   - ในการสร้างเวย์พอยท์โดยใช้แผนที่ ให้เลือก **ใช้แผนภูมิ** เลือกตำแหน่งแล้วเลือกปุ่ม **SELECT**

การทำเครื่องหมายตำแหน่ง MOB หรือ SOS

เลือก **MARK** > **คนตกน้ำ**

เครื่องหมาย Man Overboard (MOB) สากลจะทำเครื่องหมายจุด MOB ที่ดำเนินอยู่ และชาร์ตพล็อตเตอร์จะกำหนดเส้นทางตรงกลับไปยังตำแหน่งที่ทำเครื่องหมาย

การดูรายการเวย์พอยท์ทั้งหมด

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **จุดเดินทาง**

การแก้ไขเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **จุดเดินทาง**
2 เลือกเวย์พอยท์
3 เลือก **แก้ไขจุดเดินทาง**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการเพิ่มชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
   - ในการเปลี่ยนสัญลักษณ์ ให้เลือก **สัญลักษณ์**
   - ในการเปลี่ยนความลึก ให้เลือก **ความลึก**
   - ในการเปลี่ยนอุณหภูมิน้ำ ให้เลือก **อุณหภูมิน้ำ**
   - ในการเปลี่ยนความเห็น ให้เลือก **ข้อคิดเห็น**
   - ในการเลื่อนตำแหน่งของเวย์พอยท์ ให้เลือก **เลื่อน**

การเรียกดูและการนำทางไปยังเวย์พอยท์ที่บันทึกไว้

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

เมื่อใช้ไปที่ เส้นทางตรงและเส้นทางที่แก้ไขอาจข้ามผ่านแผ่นดินหรือน้ำตื้น ใช้การมองเห็นและพวงมาลัยในการหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และวัตถุอันตรายอื่นๆ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

ก่อนที่คุณจะสามารถนำทางไปยังเวย์พอยท์ คุณจะต้องสร้างเวย์พอยท์ขึ้นมาก่อน

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **จุดเดินทาง**
2 เลือกเวย์พอยท์
3 เลือก **นำทางไปยัง**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางไปยังตำแหน่งโดยตรงเลย ให้เลือก **ไปที่**
   - ในการสร้างเส้นทางไปยังตำแหน่งเฉพาะที่รวมถึงการเลี้ยวด้วย ให้เลือก **เส้นทางไปยัง**
   - ในการใช้การแนะนำอัตโนมัติ ให้เลือก **การนำทางอัตโนมัติ**
5 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง

   หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด
6 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบเวย์พอยท์หรือ MOB

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **จุดเดินทาง**
2 เลือกเวย์พอยท์หรือ MOB
3 เลือก **ลบ**

การลบเวย์พอยท์ทั้งหมด

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

เส้นทาง

เส้นทางคือลำดับของ Waypoint หรือตำแหน่ง ซึ่งจะนำทางคุณไปยังจุดหมายสุดท้าย

การสร้างเส้นทางและการนำทางจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

คุณสามารถสร้างเส้นทาง และใช้เส้นทางนั้นนำทางได้ทันทีบนแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา วิธีนี้จะไม่บันทึกข้อมูลเส้นทาง หรือข้อมูลเวย์พอยท์

1 จากแผนที่เดินเรือนำทางหรือแผนที่ตกปลา เลือกจุดหมาย
2 เลือก **นำทางไปยัง** > **เส้นทางไปยัง**
3 เลือกตำแหน่งของการเลี้ยวครั้งสุดท้ายก่อนถึงจุดหมาย
4 เลือก **เพิ่มทางโค้ง**
5 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำซ้ำเพื่อเพิ่มเลี้ยว โดยถอยหลังจากจุดหมายกลับมาที่ตำแหน่งปัจจุบันของเรือของคุณ

เลี้ยวสุดท้ายที่คุณเพิ่มเข้าไปควรเป็นจุดแรกที่คุณเลี้ยวโดยเริ่มจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณ จุดนั้นควรจะเป็นเลี้ยวที่ใกล้กับเรือของคุณที่สุด

6 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **MENU**
7 เลือก **นำร่องเส้นทาง**
8 ตรวจดูเส้นทางที่แสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
9 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การสร้างและการบันทึกเส้นทาง

ขั้นตอนนี้จะบันทึกเส้นทางและเวย์พอยท์ทุกอันในเส้นทางไว้ด้วย จุดเริ่มต้นอาจจะเป็นตำแหน่งปัจจุบันของคุณหรือเป็นตำแหน่งอื่นก็ได้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ** > **ใหม่** > **ใช้แผนภูมิ**
2 เลือกจุดเริ่มต้นของเส้นทาง
3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อเพิ่มเลี้ยว
4 ในกรณีที่จำเป็น ให้ทำขั้นตอน 3 ซ้ำเพื่อเพิ่มเลี้ยว
5 เลือกจุดหมายสุดท้าย

การดูรายการเส้นทาง

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**

การแก้ไขเส้นทางที่บันทึก

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อของเส้นทาง หรือเปลี่ยนเลี้ยวที่อยู่ในเส้นทางได้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**
2 เลือกเส้นทาง
3 เลือก **แก้ไขเส้นทาง**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการเปลี่ยนชื่อ ให้เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อลงไป
   - ในการเลือกเวย์พอยท์จากรายการเลี้ยว ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง** > **ใช้บัญชีรายการทางโค้ง** แล้วเลือกเวย์พอยท์จากรายการนั้น
   - ในการเลือกเลี้ยวโดยใช้แผนที่ ให้เลือก **แก้ไขเส้นทางโค้ง** > **ใช้แผนภูมิ** แล้วเลือกตำแหน่งบนแผนที่

การเรียกดูและการนำทางไปยังเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**
2 เลือกเส้นทาง
3 เลือก **นำทางไปยัง**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
   - ในการนำทางเส้นทางจากจุดหมายตอนที่สร้างเส้นทางขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**

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

การเรียกดูและการนำทางคู่ขนานกับเส้นทางที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการเส้นทาง และนำทางไปสู่เส้นทางเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้าง และบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง

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

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

การลบเส้นทางที่บันทึก

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**
2 เลือกเส้นทาง
3 เลือก **ลบ**

การลบเส้นทางที่บันทึกทั้งหมด

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **ลบข้อมูลผู้ใช้** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**

การแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

คุณสมบัติการแนะนำอัตโนมัติจะยึดข้อมูลแผนที่อิเล็กทรอนิกส์ ข้อมูลดังกล่าวไม่รับประกันในเรื่องสิ่งกีดขวางหรือระยะห่างใต้ท้องเรือ เปรียบเทียบเส้นทางกับสิ่งที่มองเห็นอย่างระมัดระวัง และหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น หรือสิ่งกีดขวางอื่นๆ ที่อาจขวางเส้นทางของคุณ

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

คุณสามารถใช้การแนะนำอัตโนมัติเพื่อร่างเส้นทางที่ดีที่สุดเพื่อไปยังจุดหมายของคุณ การแนะนำอัตโนมัติจะใช้ชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณในการเก็บข้อมูลแผนที่ เช่น ระดับความลึกของน้ำ และสิ่งกีดขวางที่มีบันทึกไว้เพื่อทำการคำนวณเส้นทางแนะนำ คุณสามารถปรับเปลี่ยนเส้นทางได้ในระหว่างการนำทาง

การตั้งค่าและการเดินทางตามเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

1 เลือกจุดหมาย (*จุดหมาย*, หน้า 12)
2 เลือก **นำทางไปยัง** > **การนำทางอัตโนมัติ**
3 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสีม่วงแดง
4 เลือก **เริ่มต้นการนำทาง**
5 เดินทางตามเส้นสีม่วงแดง บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

   หมายเหตุ: เมื่อใช้งานการแนะนำอัตโนมัติ เซกเมนต์สีเทาภายในส่วนใดๆ ของเส้นสีม่วงแดงระบุว่าการแนะนำอัตโนมัติไม่สามารถคำนวณส่วนของเส้นการแนะนำอัตโนมัติ ซึ่งเนื่องมาจากการตั้งค่าสำหรับความลึกของน้ำที่ปลอดภัยต่ำสุดและความสูงของสิ่งกีดขวางต่ำสุด

การสร้างเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

1 เลือก **การนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ** > **ใหม่** > **การนำทางอัตโนมัติ**
2 เลือก **SELECT** และเลือกจุดหมายปลายทาง

การกรองรายการของเส้นทางและเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

คุณสามารถกรองรายการเส้นทางของเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติเพื่อค้นหาปลายทางที่บันทึกไว้อย่างรวดเร็ว

1 เลือก **MENU** > **ตัวกรอง**
2 เลือกตัวเลือก

การตรวจดูเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง เลือกเส้นทาง
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการดูภัยอันตราย และปรับเปลี่ยนเส้นทางภัยอันตราย ให้เลือก **การตรวจดูอันตราย**
   - ในการเปลี่ยนชื่อเส้นทาง หรือปรับเปลี่ยนหรือคำนวณเส้นทางใหม่ ให้เลือก **แก้ไข**
   - ในการลบเส้นทาง ให้เลือก **ลบ**
   - ในการนำทางเส้นทางที่เลือก ให้เลือก **นำทางไปยัง**

การปรับเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอหรือใช้ปุ่มลูกศรเพื่อเลื่อนจุดปลายทางไปยังตำแหน่งใหม่
2 เลือก **SELECT** > **เลื่อนลูกศร**
3 เลือก **BACK** เพื่อกลับไปที่หน้าการนำทาง

ยกเลิการคำนวณ การนำทางอัตโนมัติ ที่กำลังทำงานอยู่

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU** > **ยกเลิก**

คำแนะนำ: คุณสามารถเลือก BACK เพื่อยกเลิกการคำนวณทันทีอย่างรวดเร็วได้

การตั้งค่าถึงตามเวลา

คุณสามารถใช้คุณสมบัตินี้บนเส้นทาง หรือบนเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เพื่อดูผลลัพธ์ว่าคุณจะไปถึงจุดที่เลือกไว้ในเวลาใด ตัวเลือกนี้ทำให้คุณสามารถกำหนดเวลาที่คุณจะไปถึงตำแหน่งนั้นได้ เช่น การเปิดสะพาน หรือเส้นเริ่มต้นการแข่งขัน

1 จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU**
2 ในกรณีที่จำเป็น ให้เลือก **ตัวเลือกการนำทาง**
3 เลือก **เวลาที่มาถึง**

คำแนะนำ: คุณสามารถเปิดเมนู เวลาที่มาถึง ได้อย่างรวดเร็วโดยการเลือกจุดบนเส้นทาง

การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง

การตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะระบุว่าคุณต้องการวางเส้น การนำทางอัตโนมัติ ใกล้กับชายฝั่งมากแค่ไหน เส้น การนำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่า ระยะห่างแนวชายฝั่ง จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้น การนำทางอัตโนมัติ จะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้น การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบได้

1 จอดเรือของคุณ หรือทอดสมอ
2 เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง** > **การนำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ปกติ**
3 เลือกจุดหมายที่คุณเคยเดินทางไปมาก่อนหน้านี้แล้ว
4 เลือก **นำทางไปยัง** > **การนำทางอัตโนมัติ**
5 ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด
6 เลือกตัวเลือก:
   - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **หยุดการเดินเรือ** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
   - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง** > **การนำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ไกล**
   - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง** > **การนำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้**
7 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้** หรือ **ไกล** ในขั้นตอนที่ 6 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติ และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

   การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
8 เลือกตัวเลือก:
   - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติเป็นที่พอใจแล้ว ให้เลือก **MENU** > **หยุดการเดินเรือ** แล้วดำเนินการตามขั้นตอนไปถึงขั้นตอนที่ 10
   - หากตำแหน่งการวางเส้นการแนะนำอัตโนมัติอยู่ใกล้สิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้วมากเกินไป ให้เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง** > **การนำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ไกลที่สุด**
   - หากเลี้ยวของเส้นการแนะนำอัตโนมัติกว้างไป ให้เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง** > **การนำทางอัตโนมัติ** > **ระยะห่างแนวชายฝั่ง** > **ใกล้ที่สุด**
9 ในกรณีที่คุณเลือก **ใกล้ที่สุด** หรือ **ไกลที่สุด** ในขั้นตอนที่ 8 ให้ตรวจทานตำแหน่งการวางเส้น **การนำทางอัตโนมัติ** และยืนยันว่าเส้นทางนี้ได้หลบหลีกสิ่งกีดขวางที่มีข้อมูลอยู่แล้ว และเลี้ยวทุกจุดทำให้เกิดการเดินทางที่มีประสิทธิภาพสูงสุด

   การนำทางอัตโนมัติ จะคงระยะห่างจากสิ่งกีดขวางในน่านน้ำให้กว้างไว้ ถึงแม้ว่าคุณจะตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่งเป็น ใกล้ หรือ ใกล้ที่สุด ก็ตาม ผลลัพธ์ที่ตามมาก็คือ ชาร์ตพล็อตเตอร์อาจจะไม่สามารถเปลี่ยนตำแหน่งเส้น การนำทางอัตโนมัติ ยกเว้นว่าจุดหมายที่เลือกจำเป็นต้องเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ
10 ทำขั้นตอนที่ 3 ถึงขั้นตอนที่ 9 ซ้ำอย่างน้อยอีกหนึ่งรอบ โดยใช้จุดหมายที่แตกต่างกันออกไปในแต่ละครั้งจนกระทั่งคุณคุ้นเคยกับการทำงานของการตั้งค่าระยะห่างแนวชายฝั่ง

การกำหนดค่าเส้นทางการแนะนำอัตโนมัติ

⚠ ข้อควรระวัง

การตั้งค่า ความลึกปลอดภัย และ ระยะห่างแนวตั้ง จะส่งผลต่อวิธีการที่ชาร์ตพล็อตเตอร์จะคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในกรณีที่บริเวณนั้นมีระดับความลึกของน้ำที่ยังไม่เคยมีข้อมูล หรือมีสิ่งกีดขวางที่ไม่มีข้อมูลความสูง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ในบริเวณนั้นจะไม่ถูกคำนวณ ในกรณีที่จุดเริ่มต้น และจุดจบของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ มีความตื้นกว่าค่า ความลึกปลอดภัย หรือต่ำกว่าระยะห่างแนวตั้ง เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะไม่ถูกคำนวณในบริเวณนั้น ทั้งนี้ขึ้นอยู่กับข้อมูลแผนที่ เส้นทางที่ผ่านบริเวณเหล่านั้นจะเส้นออกมาเป็นเส้นสีเทา หรือเส้นสีม่วงแดงคาดเทาบนแผนที่ เมื่อเรือของคุณเข้าสู่บริเวณเหล่านั้นจะมีข้อความเตือนปรากฏขึ้นมา

หมายเหตุ: การแนะนำอัตโนมัติมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่ระดับพรีเมี่ยมในบางพื้นที่

หมายเหตุ: การตั้งค่าบางประเภทไม่สามารถใช้กับแผนที่บางประเภท

คุณสามารถตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ใช้ในตอนที่คำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ ได้

ความลึกปลอดภัย: กำหนดค่าความลึกต่ำสุดโดยยึดจากข้อมูลความลึกของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถแล่นผ่านได้อย่างปลอดภัย

หมายเหตุ: ค่าความลึกต่ำสุดของแผนที่แบบพรีเมียม (ที่ผลิตก่อนปี 2016) คือ 3 ฟุต หากคุณใส่ค่าที่น้อยกว่า 3 ฟุต แผนที่จะใช้ความลึกที่ 3 ฟุตเท่านั้นสำหรับการคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ

ระยะห่างแนวตั้ง: กำหนดค่าความสูงต่ำสุดของสะพาน หรือสิ่งกีดขวางยึดจากข้อมูลของแผนที่ที่เรือของคุณจะสามารถลอดผ่านได้อย่างปลอดภัย

ระยะห่างแนวชายฝั่ง: กำหนดว่าคุณต้องการให้เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อยู่ใกล้แนวชายฝั่งแค่ไหน เส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ อาจจะเลื่อนได้หากคุณเปลี่ยนการตั้งค่านี้ในระหว่างที่กำลังเดินทาง ค่าที่เป็นไปได้สำหรับการตั้งค่าตัวนี้จะเป็นค่าสัมพัทธ์ ไม่ใช่ค่าตายตัว เพื่อให้แน่ใจว่าเส้นการแนะนำอัตโนมัติจะถูกวางห่างจากชายฝั่งในระยะที่เหมาะสม คุณสามารถประเมินการวางตำแหน่งของเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ โดยใช้จุดหมายที่คุ้นเคยที่จำเป็นต้องใช้การเดินทางผ่านทางน้ำที่แคบ (*การปรับระยะห่างจากชายฝั่ง*, หน้า 15)

แทร็ค

แทร็คคือการบันทึกเส้นทางการเดินเรือของคุณ แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน และสามารถบันทึกเก็บไว้ได้ คุณสามารถแสดงแทร็คในแผนที่ หรือมุมมองแผน 3 มิติแต่ละอันได้

การแสดงแทร็ค

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **การติดตามเป้า**

เส้นรอยทางบนแผนที่ระบุถึงแทร็คของคุณ

การตั้งค่าสีให้กับแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่** > **สีเป้าที่ติดตาม**
2 เลือกสีแทร็ค

การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตามปัจจุบัน**
2 เลือกตัวเลือก:
   - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
   - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**

การเรียกดูรายการแทร็คที่บันทึกไว้

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**

การแก้ไขแทร็คที่บันทึกไว้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**
2 เลือกแทร็ค
3 เลือก **แก้ไขการติดตามเป้า**
4 เลือกตัวเลือก:
   - เลือก **ชื่อ** แล้วป้อนชื่อใหม่ลงไป
   - เลือก **สีเป้าที่ติดตาม** แล้วเลือกสี

การบันทึกแทร็คเป็นเส้นทาง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**
2 เลือกแทร็ค
3 เลือก **แก้ไขการติดตามเป้า** > **บันทึกเป็น** > **บันทึกเป็นเส้นทาง**

การเรียกดูและการนำทางไปยังแทร็คที่บันทึกไว้

ก่อนที่คุณจะสามารถเรียกดูรายการแทร็คและนำทางไปสู่แทร็คเหล่านั้นได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค (*แทร็ค*, หน้า 16)

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**
2 เลือกแทร็ค
3 เลือก **ตามการติดตาม**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการนำทางแทร็คจากจุดเริ่มต้นตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ข้างหน้า**
   - ในการนำทางแทร็คจากจากจุดหมายตอนที่สร้างแทร็คขึ้นมา ให้เลือก **ย้อนกลับ**
5 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
6 เดินทางไปตามเส้นในแต่ละช่วงของเส้นทาง บังคับเรือเพื่อหลีกเลี่ยงพื้นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่บันทึกไว้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**
2 เลือกแทร็ค
3 เลือก **ลบ**

ลบแทร็คที่บันทึกไว้ทั้งหมด

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

การย้อนรอยแทร็คที่ใช้งาน

แทร็คที่กำลังถูกบันทึกอยู่จะเรียกว่าแทร็คที่ใช้งาน

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **ติดตามแทร็กที่ใช้งานอยู่**
2 เลือกตัวเลือก:
   - เลือกเวลาที่แทร็คที่ใช้งานเริ่มทำงาน
   - เลือก **บันทึกเหตุการณ์**
3 ตรวจดูเส้นทางที่ถูกแสดงโดยเส้นสี
4 เดินทางตามเส้นสี บังคับเรือหลีกเลี่ยงแผ่นดิน น้ำตื้น และสิ่งกีดขวางอื่นๆ

การลบแทร็คที่ใช้งาน

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **ลบแทร็กที่ใช้งานอยู่**

หน่วยความจำแทร็คจะถูกลบออก และแทร็คที่ใช้งานจะถูกบันทึกต่อไป

การจัดการหน่วยความจำบันทึกแทร็คในขณะที่กำลังทำการบันทึก

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่**
2 เลือก **โหมดบันทึก**
3 เลือกตัวเลือก:
   - ในการบันทึกแทร็คจนกระทั่งหน่วยความจำเต็ม ให้เลือก **เติม**
   - ในการบันทึกแทร็คอย่างต่อเนื่อง โดยให้แทนข้อมูลที่เก่าที่สุดด้วยข้อมูลใหม่ ให้เลือก **ห่อ**

การตั้งค่าช่วงการบันทึกของบันทึกแทร็ค

คุณสามารถระบุความถี่ที่จุดแทร็คจะถูกบันทึกได้ การบันทึกจุดให้ถี่ขึ้นจะให้ความแม่นยำที่มากกว่า แต่ก็จะทำให้บันทึกแทร็คเต็มเร็วขึ้นด้วย ขอแนะนำให้ใช้การบันทึกแบบเป็นช่วงเพื่อให้ใช้หน่วยความจำได้เกิดประโยชน์สูงสุด

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **ตัวเลือกแทร็กที่ใช้งานอยู่** > **บันทึกช่วงเวลา** > **อันตรภาค**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ระยะทางระหว่างจุดเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **ระยะทาง** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนระยะทางลงไป
   - ในการบันทึกแทร็คโดยใช้ช่วงระยะเวลาเป็นเกณฑ์ ให้เลือก **เวลา** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนช่วงเวลาลงไป
   - ในการบันทึกจุดแทร็คโดยใช้ตัวแปรจากเส้นทางของคุณ ให้เลือก **ความละเอียด** > **เปลี่ยน** แล้วป้อนจำนวนครั้งความผิดพลาดสูงสุดที่อนุญาตให้เกิดขึ้นได้จากเส้นทางจริงลงไปก่อนที่จะทำการบันทึกจุดแทร็ค

ขอบเขต

ขอบเขตจะทำให้คุณสามารถหลีกเลี่ยงการออกนอกเขต หรืออยู่ภายในบริเวณน่านน้ำที่กำหนดไว้ได้ คุณสามารถตั้งให้มีการเตือนในกรณีที่คุณเข้า หรือออกจากขอบเขตได้

คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณ เส้นขอบเขต หรือวงกลมขอบเขตได้โดยการใช้แผนที่ คุณยังสามารถแปลงแทร็ค และเส้นทางที่บันทึกไว้ให้กลายเป็นเส้นขอบเขตได้ด้วย คุณสามารถสร้างขอบเขตอาณาบริเวณโดยใช้เวย์พอยท์ได้โดยการสร้างเส้นทางจากเวย์พอยท์แล้วแปลงเส้นทางเป็นเส้นขอบเขต

คุณสามารถเลือกขอบเขตให้ทำหน้าที่เป็นขอบเขตปัจจุบันได้ คุณสามารถเพิ่มข้อมูลขอบเขตปัจจุบันลงในช่องข้อมูลบนแผนที่ได้

การสร้างขอบเขต

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ขอบเขต** > **เขตแดนใหม่**
2 เลือกรูปร่างของขอบเขต
3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

การตั้งค่าการแสดงขอบเขต

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ขอบเขต** > **ตัวเลือกการแสดงผล**

ระยะทาง/แบริ่ง: ทำให้คุณสามารถซ่อนหรือแสดงทิศทางและระยะทางสู่ปลายทางของคุณสำหรับขอบเขตที่ใช้งานอยู่

แสดงแผนภูมิ: ทำให้คุณสามารถซ่อนหรือแสดงขอบเขตบนแผนที่

สี: ตั้งค่าสีของขอบเขตบนแผนที่

การแปลงเส้นทางเป็นขอบเขต

ก่อนที่คุณจะสามารถแปลงเส้นทางเป็นขอบเขตได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกเส้นทางขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งเส้นทาง (*การสร้างและการบันทึกเส้นทาง*, หน้า 14)

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เส้นทางและแนะนำอัตโนมัติ**
2 เลือกเส้นทาง
3 เลือก **แก้ไขเส้นทาง** > **บันทึกเป็นขอบเขต**

การแปลงแทร็คเป็นขอบเขต

ก่อนที่คุณจะสามารถแปลงแทร็คเป็นขอบเขตได้ คุณจะต้องสร้างและบันทึกแทร็คขึ้นมาอย่างน้อยหนึ่งแทร็ค (*การบันทึกแทร็คที่ใช้งาน*, หน้า 16)

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **การติดตามเป้า** > **บันทึกการติดตาม**
2 เลือกแทร็ค
3 เลือก **แก้ไขการติดตามเป้า** > **บันทึกเป็น** > **บันทึกเป็นขอบเขต**.

การแก้ไขขอบเขต

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ขอบเขต**
2 เลือกขอบเขต
3 เลือก **แก้ไขเขตแดน**
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการแก้ไขลักษณะของขอบเขตบนผนที่ ให้เลือก **ตัวเลือกการแสดงผล**
   - ในการเปลี่ยนเส้นขอบเขตหรือชื่อขอบเขต ให้เลือก **แก้ไขเขตแดน**
   - ในการแก้ไขการเตือนขอบเขต ให้ลือก **การเตือน**

การตั้งค่าการเตือนขอบเขต

การเตือนขอบเขตจะเตือนคุณเมื่อคุณเข้าไปในระยะที่ใกล้กับขอบเขตที่กำหนดไว้

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ขอบเขต**
2 เลือกขอบเขต
3 เลือก **การเตือน** > **เปิด**
4 ป้อนระยะทาง
5 เลือกตัวเลือก
   - ในการตั้งค่าเสียงการเตือนเมื่อเรือของคุณเข้ามาในระยะที่กำหนดไว้ของเส้นขอบเขตของบริเวณที่คุณต้องการอยู่ภายในขอบเขตนั้น ให้เลือก **การออก**
   - ในการตั้งค่าเสียงการเตือนเมื่อเรือของคุณเข้ามาในระยะที่กำหนดไว้ของเส้นขอบเขตของบริเวณที่คุณไม่ต้องการเข้าไปภายในขอบเขตนั้น ให้เลือก **การเข้าสู่**

การลบขอบเขต

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ขอบเขต**
2 เลือกขอบเขต
3 เลือก **แก้ไขเขตแดน** > **ลบ**

Fishfinder โซน่าร์

เมื่อเชื่อมต่ออย่างถูกต้องกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ จะสามารถใช้อุปกรณ์ ECHOMAP Plus เป็น Fishfinder ได้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ดีที่สุดสำหรับความต้องการของคุณ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

มุมมองโซน่าร์ที่ต่างกันจะช่วยให้คุณดูปลาในพื้นที่ได้ มุมมองโซน่าร์จะพร้อมใช้ต่างกันไปตามชนิดของหัวโซน่าร์และโมดูลวัดความลึกที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ ตัวอย่างเช่น คุณสามารถดูหน้าจอโซน่าร์ Garmin ClearVü™ ได้เมื่อคุณมีโมดูลหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü ที่ใช้ร่วมกันได้เท่านั้น

มุมมองโซน่าร์พื้นฐานมีอยู่สี่แบบคือ มุมมองแบบเต็มจอ, มุมมองแบบแยกจอที่ผสานมุมมองสองมุมขึ้นไป, มุมมองแบบแยกซูม และมุมมองแบบแยกความถี่ที่แสดงความถี่ที่ต่างกันสองความถี่ คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าสำหรับแต่ละมุมมองในหน้าจอ ตัวอย่างเช่น ถ้าคุณกำลังดูมุมมองแบบแยกความถี่ คุณสามารถปรับเกนสำหรับความถี่แต่ละตัวได้

หากคุณไม่เห็นการจัดเรียงมุมมองโซน่าร์ที่ตรงกับความต้องการของคุณ คุณสามารถสร้างหน้าจอรวมที่กำหนดเองได้ (*การสร้างหน้ารวมใหม่ด้วย ECHOMAP Plus 70/90*, หน้า 2)

การหยุดการส่งสัญญาณโซน่าร์

จากหน้าจอโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **การส่งสัญญาณ**

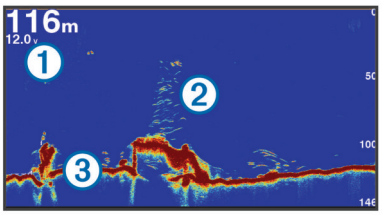
การเปลี่ยนมุมมองโซน่าร์

1 จากหน้าจอรวมที่มีโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **แก้ไขคอมโบ**
2 เลือกหน้าต่างเพื่อเปลี่ยนแปลง
3 เลือกมุมมองโซน่าร์

มุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม

มีมุมมองแบบเต็มจอพร้อมใช้อยู่หลายมุมมองขึ้นอยู่กับหัวโซน่าร์ที่เชื่อมต่อ

มุมมองโซน่าร์เต็มจอแบบ ดั้งเดิม แสดงภาพขนาดใหญ่ของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้จากหัวโซน่าร์ มาตราส่วนช่วงระยะทางด้านขวาของจอจะแสดงความลึกของวัตถุที่ตรวจจับได้ขณะที่หน้าจอเลื่อนจากขวาไปซ้าย



①	ข้อมูลความลึก
②	เป้าหมายหรือปลาที่หยุดนิ่ง
③	พื้นใต้น้ำ

มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่

ในมุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่ ด้านหนึ่งของจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซน่าร์ความถี่สูงแบบเต็ม และอีกด้านหนึ่งของจอจะแสดงกราฟข้อมูลโซน่าร์ความถี่ต่ำแบบเต็ม

หมายเหตุ: มุมมองของโซน่าร์แบบแยกความถี่ต้องใช้หัวโซน่าร์ชนิดความถี่คู่

มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูม

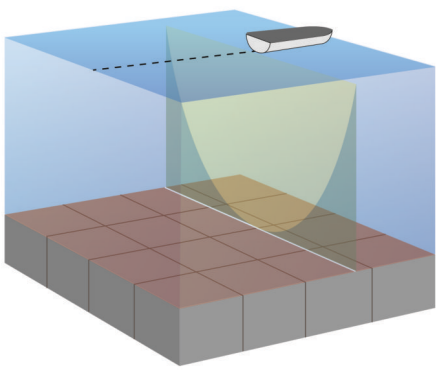
มุมมองของโซน่าร์แบบแยกซูมจะแสดงกราฟเต็มของค่าโซน่าร์ที่อ่านได้และส่วนที่ขยายของกราฟนั้นบนหน้าจอเดียวกัน

Garmin ClearVüมุมมองโซน่าร์

หมายเหตุ: ในการรับโซน่าร์แบบสแกน Garmin ClearVü คุณจำเป็นต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์หรือ Fishfinder และหัวโซน่าร์ที่ทำงานร่วมกันได้ สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com/transducers

โซน่าร์ความถี่สูง Garmin ClearVü จะให้ภาพที่มีรายละเอียดของสภาพแวดล้อมการตกปลารอบๆ เรือในการแสดงโครงสร้างที่เรือแล่นผ่านโดยละเอียด

หัวโซน่าร์แบบทั่วไปจะปล่อยลำคลื่นรูปกรวย เทคโนโลยีโซน่าร์แบบสแกน Garmin ClearVü จะปล่อยสองลำคลื่นแนวแคบออกมา ซึ่งคล้ายกับรูปร่างของลำคลื่นในเครื่องถ่ายเอกสาร ลำคลื่นเหล่านี้จะให้ภาพที่เหมือนรูปภาพของสิ่งที่อยู่ใต้เรือได้ชัดเจนกว่า

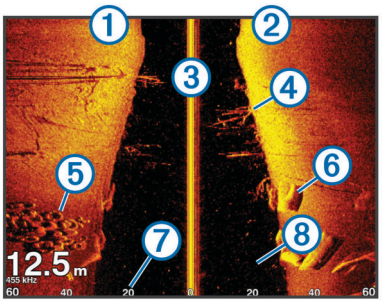


มุมมองโซน่าร์ SideVü

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นไม่รองรับโซน่าร์ SideVü ในตัว หากรุ่นของคุณไม่มีโซน่าร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีโมดูลวัดความลึกและหัวโซน่าร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

หากรุ่นของคุณมีโซน่าร์ SideVü ในตัว คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์ SideVü ที่ใช้ร่วมกันได้

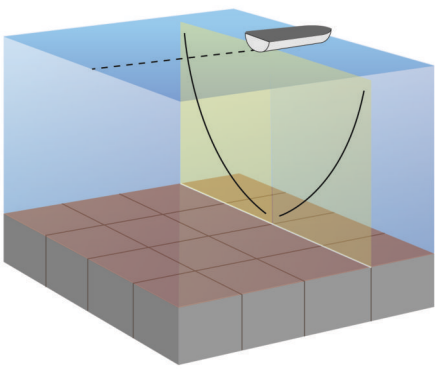
เทคโนโลยีโซน่าร์แบบสแกน SideVü จะแสดงภาพของสิ่งที่อยู่ด้านข้างของเรือให้คุณเห็น คุณสามารถใช้สิ่งนี้เป็นเครื่องมือค้นหาในการค้นหาโครงสร้างและปลาได้



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

เทคโนโลยีการสแกน SideVü

แทนที่จะใช้ลำคลื่นรูปกรวยทั่วไป หัวโซน่าร์ SideVü จะใช้ลำคลื่นแบบแบนในการสแกนน้ำและด้านใต้จนถึงด้านข้างของเรือของคุณ



มุมมองโซน่าร์ Panoptix

หมายเหตุ: บางรุ่นไม่รองรับหัวโซน่าร์ Panoptix

ในการรับโซน่าร์ Panoptix คุณจำเป็นต้องมีชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซน่าร์ที่ใช้งานร่วมกันได้

มุมมองโซน่าร์ Panoptix จะให้คุณดูรอบๆ เรือได้แบบเรียลไทม์ คุณยังสามารถดูเหยื่อของคุณใต้น้ำและฝูงปลารอบเหยื่อด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณ

มุมมองโซน่าร์ LiveVü จะให้คุณดูภาพเคลื่อนไหวสดของด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตเร็วมากซึ่งจะให้ภาพโซน่าร์ที่ดูเหมือนวิดีโอสด

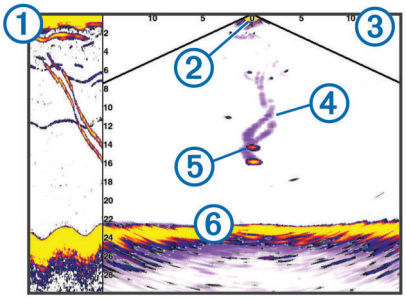
มุมมองโซน่าร์แบบ 3D RealVü จะให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าหรือด้านใต้เรือของคุณอย่างใดอย่างหนึ่ง หน้าจอจะอัปเดตในแต่ละการค้นหาของหัวโซน่าร์

ในการดูมุมมองโซน่าร์ Panoptix ทั้งห้ามุมมอง คุณจำเป็นต้องมีหัวโซน่าร์หนึ่งตัวเพื่อแสดงมุมมองด้านล่าง และหัวโซน่าร์ตัวที่สองเพื่อแสดงมุมมองด้านหน้า

ในการเข้าใช้มุมมองโซน่าร์ Panoptix ให้เลือก โซนาร์ และเลือกมุมมอง

มุมมองโซน่าร์ด้านล่าง LiveVü

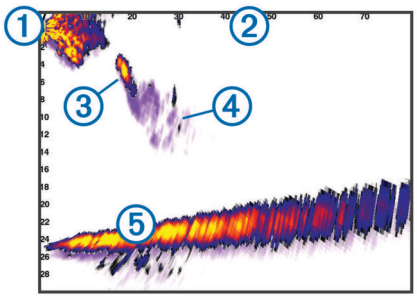
มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ใต้เรือ และสามารถใช้เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



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

มุมมองโซน่าร์ด้านหน้า LiveVü

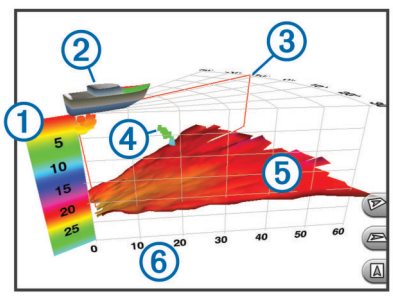
มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสองมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าเรือ และสามารถใช้เพื่อดูฝูงปลาและปลาได้



①	เรือ
②	ช่วงระยะ
③	ปลา
④	รอยทาง
⑤	พื้น

RealVü มุมมองโซน่าร์ด้านหน้าแบบ 3D

มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหน้าของหัวโซน่าร์ สามารถใช้มุมมองนี้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่ และจำเป็นต้องเห็นข้างใต้และปลาที่เข้ามาที่เรือ



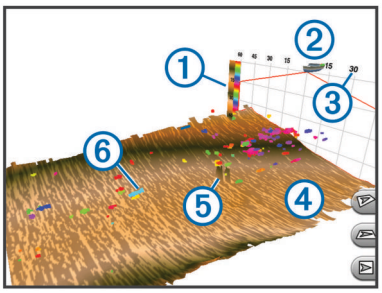
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ตัวระบุ Ping
④	ปลา
⑤	พื้น
⑥	ช่วงระยะ

มุมมองโซน่าร์ กวาดด้านล่าง

มุมมองโซน่าร์นี้จะแสดงภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ข้างใต้หัวโซน่าร์ และสามารถใช้เมื่อคุณไม่เคลื่อนที่และต้องการดูสิ่งที่อยู่รอบๆ เรือของคุณ

RealVü มุมมองโซน่าร์แบบประวัติ 3D

มุมมองโซน่าร์นี้ให้ภาพสามมิติของสิ่งที่อยู่ด้านหลังเรือของคุณในขณะที่เรือกำลังเคลื่อนที่ และแสดงห้วงน้ำทั้งหมดใน 3D ตั้งแต่ข้างใต้จนถึงด้านบนสุดของน้ำ ใช้มุมมองนี้สำหรับค้นหาปลา



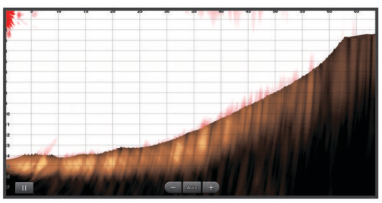
①	คำอธิบายสี
②	เรือ
③	ช่วงระยะ
④	พื้น
⑤	โครงสร้าง
⑥	ปลา

มุมมองของโซน่าร์ FrontVü

มุมมองของโซน่าร์ Panoptix FrontVü ช่วยเพิ่มการรับรู้สถานการณ์ด้วยการแสดงสิ่งกีดขวางที่อยู่ใต้น้ำด้านหน้าเรือในระยะสูงสุด 91 เมตร (300 ฟุต)

ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการชนด้านหน้าอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซน่าร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

ในการดูมุมมองของโซน่าร์ FrontVü คุณต้องติดตั้งและเชื่อมต่อหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น หัวโซน่าร์ PS21 ทั้งนี้คุณอาจต้องอัปเดตซอฟต์แวร์หัวโซน่าร์



การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์

ถ้าคุณกำลังเชื่อมต่อกับหัวโซน่าร์ที่ไม่มีมากับอุปกรณ์ คุณอาจต้องตั้งค่าชนิดของหัวโซน่าร์เพื่อทำให้โซน่าร์ทำงานได้อย่างถูกต้อง ก่อนเชื่อมต่อกับหัวโซน่าร์ คุณควรเลือกชนิดของหัวโซน่าร์ ชื่อของหัวโซน่าร์ควรปรากฏอยู่บนฉลากบนสายหัวโซน่าร์ ใกล้กับขั้วต่อ

อุปกรณ์นี้ใช้งานร่วมกันได้กับหัวโซน่าร์อุปกรณ์เสริมต่างๆ รวมถึงหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü ซึ่งมีอยู่ที่ garmin.com/transducers

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ชนิดทรานดิวเซอร์**
2 เลือกตัวเลือก:
   - หากคุณมีหัวโซน่าร์ลำคลื่นคู่ 200/77 kHz ให้เลือก **ลำแสงคู่ 200/77 kHz**
   - หากคุณมีหัวโซน่าร์ความถี่คู่ 200/50 kHz ให้เลือก **ความถี่คู่ 200/50kHz**
   - หากคุณมีหัวโซน่าร์ชนิดอื่น ให้เลือกจากรายการ

การปรับเข็มทิศ

ก่อนที่คุณจะปรับเข็มทิศได้ ต้องติดตั้งหัวโซน่าร์บนคานให้ห่างจากทรอลลิ่งมอเตอร์เพื่อหลีกเลี่ยงการรบกวนทางแม่เหล็ก และหย่อนลงในน้ำ การปรับเทียบต้องมีคุณภาพที่เพียงพอเพื่อเปิดใช้เข็มทิศภายใน

หมายเหตุ: ในการใช้เข็มทิศ คุณต้องติดตั้งหัวโซน่าร์บนคาน เข็มทิศจะไม่ทำงานเมื่อคุณติดตั้งหัวโซน่าร์บนมอเตอร์

หมายเหตุ: จะใช้งานการปรับเทียบเข็มทิศได้กับหัวโซน่าร์ที่มีเข็มทิศภายในเท่านั้น เช่น หัวโซน่าร์ PS21-TR

คุณสามารถเริ่มเลี้ยวเรือของคุณก่อนการปรับเทียบได้ แต่คุณต้องหมุนเรือของคุณเต็มที่ 1.5 ครั้งระหว่างการปรับเทียบ

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

การสร้างเวย์พอยท์บนหน้าจอโซน่าร์

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **หยุดโซนาร์**
2 เลือกตำแหน่ง
3 เลือก **จุดเดินทางใหม่** หรือ **SELECT**
4 หากจำเป็น ให้แก้ไขข้อมูลเวย์พอยท์ เช่น ชื่อของเวย์พอยท์

การหยุดจอแสดงผลโซน่าร์ชั่วขณะ

จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **หยุดโซนาร์**

การดูประวัติของโซน่าร์

คุณสามารถเลื่อนการแสดงผลโซน่าร์เพื่อดูประวัติข้อมูลโซน่าร์ได้

หมายเหตุ: หัวโซน่าร์บางตัวไม่บันทึกประวัติข้อมูลโซน่าร์

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้กด ◀ ค้างเพื่อเลื่อนผ่านประวัติ
2 เลือก **BACK** เพื่อออกจากประวัติ

การแบ่งปันโซน่าร์

คุณลักษณะนี้อาจใช้งานไม่ได้บนชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น

คุณสามารถดูข้อมูลโซน่าร์จากชาร์ตพล็อตเตอร์อื่นๆ ด้วยโมดูลโซน่าร์ในตัวที่เชื่อมต่อบน Garmin Marine Network

ชาร์ตพล็อตเตอร์แต่ละเครื่องบนเครือข่ายสามารถแสดงข้อมูลโซน่าร์จากโมดูลโซน่าร์และหัวโซน่าร์ที่ใช้ร่วมกันได้ทุกตัวบนเครือข่าย ไม่ว่าชาร์ตพล็อตเตอร์และหัวโซน่าร์จะติดตั้งที่ใดบนเรือของคุณก็ตาม ตัวอย่างเช่น จากหัวโซน่าร์ที่มี Garmin ClearVü ติดตั้งที่ด้านหลังของเรือ คุณสามารถดูข้อมูลโซน่าร์ด้วย 93sv ที่ติดตั้งที่ด้านหน้าของเรือ

เมื่อแบ่งปันข้อมูลโซน่าร์ ค่าการตั้งค่าโซน่าร์บางค่าเช่น ระยะ และ เพิ่ม จะได้รับการซิงโครไนซ์ทั่วทั้งอุปกรณ์บนเครือข่าย ค่าการตั้งค่าโซน่าร์อื่นๆ เช่น การตั้งค่า การปรากฏตัว จะไม่ได้รับการซิงโครไนซ์ และควรได้รับการกำหนดค่าบนอุปกรณ์รายอุปกรณ์แต่ละตัว นอกจากนี้อัตราการเลื่อนของมุมมองโซน่าร์แบบทั่วไปและ Garmin ClearVü จะได้รับการซิงโครไนซ์เพื่อทำให้มุมมองแบบแยกมีความสอดคล้องกันมากขึ้น

หมายเหตุ: การใช้หัวโซน่าร์หลายตัวพร้อมกันสามารถสร้างการแทรกสัญญาณข้ามซึ่งสามารถขจัดได้โดยการปรับ การรบกวน ในการตั้งค่าโซน่าร์

การเลือกที่มาของโซน่าร์

คุณลักษณะบางตัวอาจใช้ไม่ได้ในทุกรุ่น

เมื่อคุณกำลังใช้ที่มาของโซน่าร์สำหรับมุมมองโซน่าร์นั้นมากกว่าหนึ่งแหล่ง คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้สำหรับมุมมองโซน่าร์นั้นได้ ตัวอย่างเช่น หากคุณมีที่มาสองที่สำหรับ Garmin ClearVü คุณสามารถเลือกที่มาเพื่อใช้จากมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü ได้

1 เปิดมุมมองโซน่าร์ซึ่งคุณจะเปลี่ยนที่มา
2 เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ที่มา**
3 เลือกที่มาสำหรับมุมมองโซน่าร์นี้

การเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์

คุณสามารถเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์เพื่อให้ระบุที่มานั้นได้ง่าย ตัวอย่างเช่น คุณใช้ "Bow" เป็นชื่อของหัวโซน่าร์บนหัวเรือของคุณ

ที่มาถูกเปลี่ยนชื่อเพื่อมุมมองปัจจุบันเท่านั้น ตัวอย่างเช่น ในการเปลี่ยนชื่อที่มาของโซน่าร์ Garmin ClearVü คุณต้องเปิดมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ที่มา** > **เปลี่ยนชื่อที่มา**
2 ป้อนชื่อ

การปรับระดับของรายละเอียด

คุณสามารถควบคุมระดับของรายละเอียดและเสียงรบกวนที่ปรากฏบนหน้าจอโซน่าร์ได้โดยการปรับเกนสำหรับหัวโซน่าร์ดั้งเดิมหรือโดยการปรับความสว่างสำหรับหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü อย่างใดอย่างหนึ่ง

ถ้าคุณต้องการดูการกลับคืนของสัญญาณที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนหรือความสว่างเพื่อขจัดเสียงรบกวนและการกลับคืนความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนหรือความสว่างเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

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

การปรับความเข้มของสี

คุณสามารถปรับความเข้มของสีและเน้นพื้นที่ที่น่าสนใจบนจอโซน่าร์ได้โดยการปรับเกนของสีสำหรับหัวโซน่าร์ดั้งเดิมหรือความเปรียบต่างสำหรับหัวโซน่าร์ Garmin ClearVü และ SideVü/ClearVü การตั้งค่านี้จะทำงานได้ดีที่สุดหลังจากที่คุณได้ปรับระดับของรายละเอียดที่แสดงบนจอด้วยการตั้งค่าเกนหรือความสว่าง

ถ้าคุณต้องการเน้นเป้าหมายเป็นปลาที่มีขนาดเล็กหรือสร้างการแสดงผลเป้าหมายที่เข้มข้นขึ้น คุณสามารถเพิ่มเกนของสีหรือการตั้งค่าความเปรียบต่างได้ ซึ่งจะทำให้เกิดการสูญเสียการเปลี่ยนสภาพของการกลับคืนความเข้มข้นสูงที่ข้างใต้ ถ้าคุณต้องการลดความเข้มข้นของการกลับคืน คุณสามารถลดเกนของสีหรือความปรับต่างได้

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü หรือ SideVü ให้เลือก **คอนทราสต์**
   - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ Panoptix LiveVü ให้เลือก **เกนสี**
   - ขณะที่อยู่ในมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **การตั้งค่าโซนาร์** > **ขั้นสูง** > **เกนสี**
3 เลือกตัวเลือก:
   - ในการเพิ่มหรือลดความเข้มของสีเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ล่าง**
   - ในการใช้การตั้งค่าเริ่มต้น ให้เลือก **ค่าจากโรงงาน**

การบันทึกโซนาร์

การบันทึกหน้าจอของโซน่าร์

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นรองรับการบันทึกโซน่าร์

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
2 จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การบันทึกโซนาร์** > **บันทึกโซนาร์**

   การบันทึกโซน่าร์ 15 นาทีใช้พื้นที่ว่างในการ์ดหน่วยความจำที่เสียบอยู่ประมาณ 200 MB คุณสามารถบันทึกโซน่าร์ได้จนเต็มความจุการ์ด

การหยุดการบันทึกโซน่าร์

ก่อนที่คุณจะหยุดการบันทึกโซน่าร์ คุณต้องเริ่มการบันทึก (*การบันทึกหน้าจอของโซน่าร์*, หน้า 20)

   จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การบันทึกโซนาร์** > **หยุดการบันทึก**

การลบการบันทึกโซน่าร์

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
2 จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การบันทึกโซนาร์** > **ดูการบันทึก**
3 เลือกการบันทึก
4 เลือก **ลบ**

การเล่นการบันทึกโซนาร์

ก่อนที่คุณจะเล่นการบันทึกโซน่าร์ คุณต้องดาวน์โหลดและติดตั้งแอปพลิเคชัน HomePort™ และบันทึกข้อมูลโซน่าร์ลงในการ์ดหน่วยความจำ

1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากอุปกรณ์
2 ใส่การ์ดหน่วยความจำในเครื่องอ่านการ์ดของคอมพิวเตอร์
3 เปิดแอปพลิเคชัน HomePort
4 เลือกการบันทึกโซน่าร์จากรายการอุปกรณ์ของคุณ
5 คลิกขวาที่การบันทึกโซน่าร์ในหน้าต่างด้านล่าง
6 เลือก **การเล่น**

การตั้งค่าโซน่าร์ทั่วไป, Garmin ClearVü และ SideVü

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์ โมดูลตัวส่งเสียง และหัวโซน่าร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์**

เส้นระดับความลึก: แสดงเส้นความลึกที่อ้างอิงทันที

เลื่อนความเร็ว: ตั้งค่าอัตราการเลื่อนโซน่าร์จากขวาไปซ้าย

   ในน้ำตื้น คุณอาจต้องการที่จะลดความเร็วการเลื่อนให้ลงเพื่อขยายเวลาในการแสดงข้อมูลบนหน้าจอ ในน้ำลึก คุณสามารถเพิ่มความเร็วการเลื่อนได้

เส้นระยะ: แสดงเส้นแนวตั้งที่ระบุระยะทางด้านขวาและด้านซ้ายของเรือ การตั้งค่านี้ใช้ได้สำหรับมุมมองโซน่าร์ SideVü

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสีของมุมมองโซน่าร์ การตั้งค่านี้สามารถใช้ได้ในเมนู การปรากฏตัว

   รูปแบบสีที่มีความต่างสูงมอบการกำหนดสีที่เข้มกว่าให้กับสัญญาณสะท้อนกลับต่ำ รูปแบบสีที่มีความต่างต่ำมอบการกำหนดสีให้กับสัญญาณสะท้อนกลับต่ำที่คล้ายกับสีพื้นหลัง

การปรากฏตัว: โปรดดู *การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์*, หน้า 21

หมายเลขซ้อนทับ: ตั้งค่าข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

ขั้นสูง: โปรดดู *การตั้งค่าหัวโซน่าร์ขั้นสูง*, หน้า 21

การติดตั้งโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซน่าร์เริ่มต้น

การตั้งค่าระดับการซูมบนหน้าจอโซน่าร์

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **ซูม**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการซูมเข้าข้อมูลโซน่าร์จากความลึกส่วนลึก ให้เลือก **ปุ่มล็อกด้านล่าง**
   - ในการตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยายเอง ให้เลือก **แมนนวล**, เลือก **มุมมองบน** หรือ **มุมมองล่าง** เพื่อตั้งช่วงความลึกของพื้นที่ที่ขยาย และเลือก **ซูมเข้า** หรือ **ซูมออก** เพื่อเพิ่มหรือลดการขยายของพื้นที่ที่ขยาย
   - ในการตั้งความลึกและการซูมอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
   - ในการยกเลิกการซูม ให้เลือก **ไม่ย่อ/ขยาย**

การตั้งค่าความเร็วการเลื่อน

คุณสามารถตั้งอัตราความเร็วที่ภาพโซน่าร์จะเคลื่อนที่ผ่านหน้าจอ การใช้ความเร็วการเลื่อนสูงขึ้นจะแสดงให้เห็นรายละเอียดมากขึ้น โดยเฉพาะอย่างยิ่งในขณะที่กำลังเคลื่อนที่หรือกำลังตกปลา การใช้ความเร็วการเลื่อนต่ำลงจะแสดงข้อมูลโซน่าร์บนหน้าจอได้นานขึ้น การตั้งค่าความเร็วการเลื่อนบนมุมมองโซน่าร์หนึ่งมุมมองจะปรับใช้กับมุมมองโซน่าร์ทุกมุมมอง

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **เลื่อนความเร็ว**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการปรับความเร็วการเลื่อนอัตโนมัติด้วยข้อมูลความเร็วเหนือพื้นหรือความเร็วน้ำ ให้เลือก **อัตโนมัติ**

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

     ตัวเลือก Ultrascroll จะเลื่อนข้อมูลโซน่าร์อย่างรวดเร็ว แต่คุณภาพภาพจะลดลง ในสถานการณ์ส่วนใหญ่ ตัวเลือกเร็วจะให้สมดุลที่ดีระหว่างการเลื่อนภาพที่รวดเร็วและเป้าหมายที่บิดเบือนน้อยลง

การปรับช่วงระยะของมาตราส่วนความลึกหรือความกว้าง

คุณสามารถปรับช่วงระยะของมุมมองมาตราส่วนความลึกดั้งเดิมและมุมมองโซน่าร์ Garmin ClearVü และช่วงระยะของมาตราส่วนความกว้างสำหรับมุมมองโซน่าร์ SideVü

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างหรือสามส่วนด้านนอกหน้าจอโซน่าร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **ระยะ**

2 เลือกตัวเลือก:

- ในการอนุญาตให้ชาร์ตพล็อตเตอร์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติ ให้เลือก **อัตโนมัติ**
- ในการเพิ่มหรือลดช่วงระยะเอง ให้เลือก **ขึ้น** หรือ **ล่าง**

คำแนะนำ: จากหน้าจอโซน่าร์ คุณสามารถเลือก ✚ หรือ ━ ปรับช่วงระยะเองได้

คำแนะนำ: เมื่อดูหน้าจอโซน่าร์หลายจอ คุณสามารถเลือก SELECT เพื่อเลือกหน้าจอที่ทำงานอยู่ได้

การตั้งค่าลักษณะโซน่าร์

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การปรากฏตัว**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

ชายขอบ: เน้นสัญญาณที่แรงที่สุดจากด้านล่างเพื่อช่วยกำหนดความแรงหรือความอ่อนของสัญญาณ

ขอบเขต A: แสดงไฟฉายแนวตั้งตามแนวด้านขวาของหน้าจอที่แสดงช่วงถึงเป้าหมายตามสเกลทันที

ภาพถ่ายล่วงหน้า: แสดงภาพโซน่าร์อย่างรวดเร็วโดยลากจากมากกว่าหนึ่งคอลัมน์ข้อมูลบนหน้าจอสำหรับแต่ละคอลัมน์ของข้อมูลส่งเสียงที่ได้รับ โดยเฉพาะอย่างยิ่งเมื่อคุณใช้อุปกรณ์ส่งเสียงในน้ำลึก เนื่องจากสัญญาณโซน่าร์ใช้เวลาเดินทางไปยังท้องน้ำและกลับมายังหัวโซน่าร์นาน

การตั้งค่า 1/1 จะลากข้อมูลหนึ่งคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง การตั้งค่า 2/1 จะลากข้อมูลสองคอลัมน์บนหน้าจอต่อการตอบกลับของอุปกรณ์ส่งเสียง และสำหรับการตั้งค่า 4/1 และ 8/1

สัญลักษณ์ปลา: ตั้งค่าการแปลสัญญาณโซนาร์จากเป้าหมายที่ถูกพัก

เสียงเตือนโซน่าร์

หมายเหตุ: บางตัวเลือกอาจไม่มีในหัวโซน่าร์บางรุ่น

จากมุมมองโซน่าร์ที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **สัญญาณเตือน**

คุณยังสามารถเปิดเสียงเตือนโซน่าร์ได้โดยเลือก **ตั้งค่า** > **สัญญาณเตือน** > **โซนาร์**

น้ำตื้น: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกน้อยกว่าค่าที่ระบุ

น้ำลึก: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกมากกว่าค่าที่ระบุ

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ ซึ่งสามารถช่วยคุณหลีกเลี่ยงการเกยตื้นได้ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 22) การเตือนนี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

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

เส้นชั้นความสูง: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อหัวโซน่าร์ตรวจจับเป้าหมายที่ถูกพักในระยะความลึกที่กำหนดจากพื้นผิวน้ำและจากท้องน้ำ

ปลา: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่ออุปกรณ์ตรวจพบเป็นเป้าหมายที่ถูกพัก

- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อตรวจพบปลาทุกขนาด
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดกลางหรือใหญ่เท่านั้น
- ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อเฉพาะเมื่อตรวจจับปลาขนาดใหญ่เท่านั้น

การตั้งค่าหัวโซน่าร์ขั้นสูง

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซน่าร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **ขั้นสูง**

การรบกวน: ปรับความไวในการลดผลกระทบของการรบกวนจากที่มาค่ารบกวนที่อยู่ใกล้

ใช้การตั้งค่าการรบกวนต่ำที่สุดที่ปรับตามต้องการเพื่อตัดการรบกวนจากหน้าจอ การแก้ไขปัญหาการติดตั้งที่เกิดจากค่ารบกวนเป็นวิธีที่ดีที่สุดในการกำจัดการรบกวน

ค่ารบกวนบนผิวน้ำ: ซ่อนค่ารบกวนบนผิวน้ำเพื่อลดสัญญาณสะท้อนที่ไม่ต้องการ ลำคลื่นที่กว้าง (ความถี่ต่ำ) จะแสดงเป้าหมายได้มากขึ้นแต่จะสร้างค่ารบกวนบนผิวน้ำมากขึ้นด้วย

เกนสี: โปรดดู *การปรับระดับของรายละเอียด*, หน้า 19

TVG: ปรับลักษณะการแสดงการส่งกลับเพื่อชดเชยสัญญาณโซน่าร์ที่ไม่ชัดเจนในน้ำลึก และลดการปรากฏของเสียงรบกวนใกล้กับพื้นผิว เมื่อค่าของการตั้งค่านี้เพิ่มขึ้น สีที่เชื่อมโยงกับสัญญาณรบกวนระดับต่ำและปลาเป้าหมายจะปรากฏอย่างสม่ำเสมอมากกว่าผ่านความลึกของน้ำหลายระดับ นอกจากนี้ การตั้งค่านี้ช่วยลดสัญญาณรบกวนใกล้กับพื้นผิวของน้ำ

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์

หมายเหตุ: แต่ละรุ่นเรดาร์และหัวโซน่าร์มีตัวเลือกและการตั้งค่าแตกต่างกัน

จากมุมมองของโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์**

เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของโรงงานสำหรับมุมมองของโซน่าร์

ชนิดทรานดิวเซอร์: ทำให้คุณสามารถเลือกประเภทของหัวโซน่าร์ที่กำลังเชื่อมต่อกับอุปกรณ์

พลิกซ้าย/ขวา: เปลี่ยนทิศทางมุมมองของโซน่าร์ SideVü เมื่อหัวโซน่าร์ได้รับการติดตั้งโดยสลับด้าน

กลับ180องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซน่าร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซน่าร์โดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านท่าเรือ

ความกว้างลำแสง: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซน่าร์ Panoptix

ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้งาน AHRS: ทำให้เซนเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในสามารถตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix เมื่อปิดการตั้งค่านี้จะถือว่าหัวโซน่าร์ได้รับการติดตั้งที่มุม 45 องศา

ความถี่โซน่าร์

หมายเหตุ: ความถี่ที่ใช้ได้จะขึ้นอยู่กับชาร์ตพล็อตเตอร์, โมดูลวัดความลึก และหัวโซน่าร์ที่กำลังใช้

การปรับความถี่จะช่วยปรับโซน่าร์ให้เหมาะกับเป้าหมายเฉพาะของคุณและความลึกปัจจุบันของน้ำ

ความถี่ที่สูงจะใช้ลำคลื่นที่แคบ และเหมาะสำหรับการดำเนินการความเร็วสูง และสภาวะที่มีพายุรุนแรง คำอธิบายส่วนลึกและชั้นความร้อนกลางจะดีกว่าเมื่อใช้ความถี่ที่สูงกว่า

ความถี่ที่ต่ำจะใช้ลำคลื่นกว้าง ซึ่งทำให้ชาวประมงมองเห็นเป้าหมายได้มากขึ้น แต่จะทำให้เกิดการรบกวนที่พื้นผิวมากขึ้นและลดความต่อเนื่องของสัญญาณส่วนลึกระหว่างสภาวะที่มีพายุรุนแรง ลำคลื่นที่กว้างจะสร้างส่วนโค้งที่ใหญ่ขึ้นสำหรับผลคืนปลาเป้าหมายทำให้เหมาะสมมากสำหรับค้นหาปลา ลำคลื่นที่กว้างยังทำงานได้ดีกว่าในน้ำลึก เนื่องจากความถี่ต่ำมีการทะลุทะลวงน้ำที่ดีกว่า

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

กล่องดำโซน่าร์และหัวโซน่าร์บางตัวยังให้ความสามารถในการปรับแต่งความถี่ที่ตั้งล่วงหน้าสำหรับองค์ประกอบหัวโซน่าร์แต่ละองค์ประกอบ ซึ่งทำให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็วด้วยการตั้งค่าล่วงหน้าขณะที่น้ำและเป้าหมายมีการเปลี่ยนแปลง

การดูความถี่สองความถี่ร่วมกันด้วยมุมมองแบบแยกความถี่จะให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นด้วยผลคืนความถี่ต่ำ และเห็นรายละเอียดจากผลคืนความถี่สูงได้ละเอียดขึ้นในเวลาเดียวกัน

การเลือกความถี่

หมายเหตุ: คุณไม่สามารถปรับความถี่สำหรับมุมมองโซน่าร์และหัวโซน่าร์ทุกตัวได้

คุณสามารถระบุว่าจะให้ความถี่ใดปรากฏบนหน้าจอโซน่าร์ได้

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **ความถี่**
2 เลือกความถี่ที่เหมาะกับความต้องการของคุณและความลึกของน้ำ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับความถี่ ให้ดู *ความถี่โซน่าร์*, หน้า 21

การสร้างการตั้งค่าความถี่ล่วงหน้า

หมายเหตุ: ใช้งานกับหัวโซน่าร์บางตัวไม่ได้

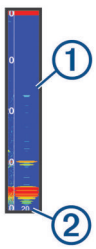
คุณสามารถสร้างการตั้งค่าล่วงหน้าเพื่อบันทึกความถี่โซน่าร์ที่กำหนด ซึ่งให้คุณเปลี่ยนความถี่ได้อย่างรวดเร็ว

1 จากมุมมองโซน่าร์ ให้เลือก **MENU** > **ความถี่**
2 เลือก **เพิ่ม**
3 ป้อนความถี่

การเปิดใช้ A-Scope

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ใช้ได้ในมุมมองโซน่าร์ ดั้งเดิม เท่านั้น

A-Scope เป็น Flasher แนวตั้งตามแนวด้านขวาของมุมมอง โดยแสดงสิ่งที่อยู่ใต้หัวโซน่าร์ในขณะนี้ คุณสามารถใช้ A-Scope เพื่อระบุการตอบกลับของเป้าหมายที่อาจพลาดไปเมื่อข้อมูลโซน่าร์เลื่อนอย่างรวดเร็วบนหน้าจอ เช่น เมื่อเรือของคุณเคลื่อนที่ด้วยความเร็วสูง นอกจากนี้ยังมีประโยชน์ในการตรวจหาปลาที่อยู่ใกล้กับพื้นได้ด้วย



A-Scope ด้านบนแสดงการตอบกลับของปลา ① และการตอบกลับของพื้นนุ่ม ②

1 จากมุมมองโซน่าร์ เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การปรากฏตัว** > **ขอบเขต A**
2 เลือกเวลาค้าง

คุณสามารถเพิ่มเวลาค้างเพื่อเพิ่มระยะเวลาที่แสดงสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์

การตั้งค่าโซน่าร์ Panoptix

การปรับมุมการดู RealVü และระดับการซูม

คุณสามารถเปลี่ยนแปลงมุมการดูของมุมมองของโซน่าร์ RealVü นอกจากนี้ คุณสามารถซูมระยะใกล้และไกลได้

จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือกตัวเลือก:

- เมื่อต้องการปรับมุมการดู ให้ใช้ปุ่มลูกศร
- ในการซูมเข้าและออก ให้หมุนปุ่ม

การปรับความเร็วในการกวาด RealVü

คุณสามารถอัปเดตความเร็วในการกวาดของหัวโซน่าร์ได้ อัตราการกวาดที่เร็วจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดน้อยแต่หน้าจอจะกะพริบเร็วขึ้น อัตราการกวาดที่ช้าจะสร้างภาพที่มีรายละเอียดมากแต่หน้าจอจะกะพริบช้ามาก

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่มีอยู่ในมุมมองโซน่าร์ น้ำตก

1 จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือก **MENU** > **ความเร็วในการกวาด**
2 เลือกตัวเลือก

เมนูโซน่าร์ LiveVü ด้านหน้าและ FrontVü

จากมุมมองโซน่าร์ LiveVü ด้านหน้า หรือ FrontVü ให้เลือก MENU

เพิ่ม: ควบคุมระดับของรายละเอียดและสัญญาณรบกวนที่แสดงบนหน้าจอโซน่าร์

ถ้าคุณต้องการดูสัญญาณสะท้อนกลับที่ความเข้มข้นสูงสุดบนหน้าจอ คุณสามารถลดเกนเพื่อขจัดเสียงรบกวนและสัญญาณสะท้อนกลับความเข้มข้นต่ำ ถ้าคุณต้องการดูข้อมูลการกลับคืนทั้งหมด คุณสามารถเพิ่มเกนเพื่อดูข้อมูลเพิ่มเติมบนหน้าจอ ซึ่งยังจะเพิ่มเสียงรบกวน และทำให้จำแนกการกลับคืนจริงได้ยากขึ้น

ระยะลึก: ปรับช่วงของสเกลความลึก

การอนุญาตให้อุปกรณ์ปรับช่วงระยะอัตโนมัติจะรักษาส่วนลึกไว้ภายในส่วนล่างของหน้าจอโซน่าร์และใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศน้อยหรือปานกลาง

การปรับช่วงระยะเองจะทำให้คุณดูช่วงระยะที่กำหนดได้ ซึ่งใช้เพื่อติดตามส่วนลึกที่มีการเปลี่ยนแปลงทางภูมิประเทศขนาดใหญ่เช่น ทางชันหรือหน้าผาได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง

ระยะด้านหน้า: ปรับระยะของสเกลด้านหน้า

อนุญาตให้อุปกรณ์ปรับระยะโดยอัตโนมัติ ปรับสเกลด้านหน้าสัมพันธ์กับความลึก การปรับระยะด้วยตัวเองทำให้คุณสามารถดูช่วงเฉพาะได้ พื้นสามารถปรากฏบนหน้าจอได้ตราบใดที่ปรากฏภายในช่วงระยะที่คุณตั้ง การลดตัวเลือกนี้ด้วยตัวเองจะสามารถลดประสิทธิภาพของ การเตือน FrontVü ซึ่งเป็นการลดเวลาการตอบสนองการอ่านค่าความลึกต่ำ

มุมส่งสัญญาณ: ปรับการโฟกัสของหัวโซน่าร์ไปด้านซ้ายหรือด้านขวา สามารถใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü ที่มีความสามารถ RealVü บางรุ่นเท่านั้น เช่น PS30, PS31 และ PS60

การส่งสัญญาณ: หยุดการส่งจากหัวโซน่าร์

การเตือน FrontVü: ตั้งเสียงเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความลึกด้านหน้าเรือน้อยกว่าค่าที่ระบุ (*การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü*, หน้า 22) สามารถใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

การตั้งค่าโซนาร์: ปรับการตั้งค่าของหัวโซน่าร์และภาพปรากฏของสัญญาณสะท้อนกลับของโซน่าร์

แก้ไขโอเวอร์เลย์: ปรับข้อมูลที่แสดงบนหน้าจอ

การตั้งค่ามุมส่งสัญญาณหัวโซน่าร์ LiveVü และ FrontVü

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix LiveVü และ FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถเปลี่ยนมุมส่งสัญญาณหัวโซน่าร์เพื่อเล็งหัวโซน่าร์ไปยังเป้าหมายที่ต้องการได้ เช่น คุณอาจเล็งหัวโซน่าร์ให้ติดตามลูกบอลที่ผูกติดกับเหยื่อหรือเล็งเป้าไปที่ต้นไม้ระหว่างทางที่ผ่าน

1 จากมุมมองโซน่าร์ LiveVü หรือ FrontVü เลือก **MENU** > **มุมส่งสัญญาณ**
2 เลือกตัวเลือก

การตั้งค่าการเตือนความลึก FrontVü

⚠ คำเตือน

การเตือนความลึก FrontVü คือเครื่องมือสำหรับการรับรู้สถานการณ์เท่านั้น และอาจไม่สามารถป้องกันการเกยตื้นทุกกรณี เป็นความรับผิดชอบของผู้ควบคุมเรือที่จะตรวจสอบว่าการดำเนินการต่างๆ ของเรือเป็นไปอย่างปลอดภัย

การเตือนนี้มีให้สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix FrontVü เท่านั้น

คุณสามารถตั้งการเตือนดังขึ้นเมื่อความลึกต่ำกว่าระดับที่ระบุ เพื่อผลลัพธ์ที่ดีที่สุด คุณควรตั้งค่าชดเชยหัวเรือเมื่อใช้การเตือนการชนด้านหน้า (*การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ*, หน้า 23)

1 จากมุมมองของโซน่าร์ FrontVü เลือก **MENU** > **การเตือน FrontVü**
2 เลือก **เปิด**
3 ป้อนความลึกที่เสียงเตือนจะดังขึ้น แล้วเลือก **เสร็จ**

บนหน้าจอ FrontVü เส้นความลึกจะแสดงความลึกที่ตั้งเสียงเตือน เส้นจะเป็นสีเขียวเมื่อคุณอยู่ที่ความลึกปลอดภัย เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีเหลืองเมื่อคุณเดินทางด้วยความเร็วกว่าระยะด้านหน้าที่เผื่อเวลาการตอบสนองให้คุณ (10 วินาที) เส้นจะเปลี่ยนเป็นสีแดงและเปิดเสียงเตือนเมื่อระบบสามารถตรวจจับสิ่งกีดขวาง หรือความลึกที่น้อยกว่าค่าที่ป้อน

⚠ ข้อควรระวัง

ความสามารถในการหลีกเลี่ยงการเกยตื้นอย่างมีประสิทธิภาพด้วยโซน่าร์ FrontVü จะลดลงเมื่อความเร็วเพิ่มขึ้นเกิน 8 น็อต

การตั้งค่าลักษณะ LiveVü และ FrontVü

จากมุมมองของโซน่าร์ LiveVü หรือ FrontVü Panoptix เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การปรากฏตัว**

การจัดผังสี: ตั้งค่ารูปแบบสี

เกนสี: ปรับความเข้มสีที่แสดงบนจอภาพ

คุณสามารถเลือกค่าเกนสีสูงขึ้นเพื่อดูเป้าหมายที่อยู่สูงขึ้นในคอลัมน์น้ำ ค่าเกนสีที่สูงขึ้น ยังทำให้คุณสามารถจำแนกสัญญาณสะท้อนกลับต่ำในคอลัมน์น้ำที่สูงขึ้น แต่นี่ทำให้สูญเสียการจำแนกสัญญาณสะท้อนกลับของพื้นใต้น้ำ คุณสามารถเลือกค่าเกนสีต่ำกว่าเมื่อเป้าหมายอยู่ใกล้พื้นน้ำ เพื่อช่วยให้คุณจำแนกระหว่างเป้าหมายที่มีสัญญาณตอบกลับความเข้มสูง เช่น ทราย หิน และโคลน

ทดลองความเร็ว: กำหนดระยะเวลาแสดงรอยทางบนหน้าจอ รอยทางแสดงการเคลื่อนที่ของเป้าหมาย

เติมด้านล่าง: เติมสีน้ำตาลด้านล่างเพื่อแยกระดับน้ำ

ซ้อนทับตาราง: แสดงกริดเส้นช่วง

เลื่อนภาพเก่า: แสดงประวัติโซน่าร์ในมุมมองโซน่าร์เดิม

การตั้งค่าลักษณะ RealVü

จากมุมมองของโซน่าร์ RealVü เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การปรากฏตัว**

จุดสี: ตั้งค่าตัวเลือกสีที่แตกต่างกันสำหรับจุดตอบกลับโซน่าร์

สีด้านล่าง: ตั้งค่าสีท้องน้ำ

รูปแบบด้านล่าง: ตั้งค่ารูปแบบท้องน้ำ เมื่ออยู่ในน้ำลึก คุณสามารถเลือกตัวเลือก จุด และตั้งค่าระยะน้ำตื้นด้วยตนเอง

ปุ่มสี: แสดงคำอธิบายความลึกตามสีที่แสดง

การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix

จากมุมมองของโซน่าร์ Panoptix เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์**

ติดตั้งความลึก: กำหนดค่าความลึกใต้เส้นน้ำที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix การป้อนความลึกที่แท้จริงที่จะติดตั้งหัวโซน่าร์จะส่งผลให้การแสดงภาพสิ่งที่อยู่ในน้ำถูกต้องแม่นยำมากขึ้น

ค่าชดเชยหัวเรือ: ตั้งระยะระหว่างหัวเรือและตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix มุมมองไปข้างหน้า นี่จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งหัวโซน่าร์

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ FrontVü LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

ความกว้างลำแสง: ตั้งค่าความกว้างของลำคลื่นหัวโซน่าร์ Panoptix มุมมองด้านล่าง ระยะลำคลื่นที่แคบจะช่วยให้คุณมองเห็นได้ลึกขึ้นและไกลขึ้น ระยะลำคลื่นที่กว้างจะช่วยให้คุณมองเห็นครอบคลุมพื้นที่ได้มากขึ้น

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ FrontVü LiveVü ด้านล่าง และ LiveVü ด้านหน้า

ใช้งาน AHRS: เปิดใช้เซนเซอร์ระบบอ้างอิงตำแหน่งและทิศมุ่งหน้า (Attitude and Heading Reference System - AHRS) ภายในเพื่อตรวจจับมุมการติดตั้งหัวโซน่าร์ Panoptix โดยอัตโนมัติ เมื่อปิดการตั้งค่านี้ คุณสามารถป้อนมุมติดตั้งหัวโซน่าร์ที่เจาะจงได้โดยใช้การตั้งค่า มุมทางตั้ง หัวโซน่าร์มุมมองไปข้างหน้าส่วนใหญ่จะติดตั้งที่มุม 45 องศาและหัวโซน่าร์มุมมองด้านล่างจะติดตั้งที่มุม 0 องศา

กลับ180องศา: กำหนดทิศทางมุมมองของโซน่าร์ Panoptix เมื่อติดตั้งหัวโซน่าร์ในมุมมองด้านล่างโดยให้สายเคเบิลชี้ไปทางด้านท่าเรือ

ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ LiveVü ด้านล่าง, RealVü ด้านล่างแบบ 3D และ RealVü แบบประวัติ 3D

ปรับเทียบเข็มทิศ: ปรับเข็มทิศภายในในหัวโซน่าร์ Panoptix (*การตั้งค่าการติดตั้งหัวโซน่าร์*, หน้า 21)

นี่ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ที่มีเข็มทิศภายใน เช่น หัวโซน่าร์ PS21-TR

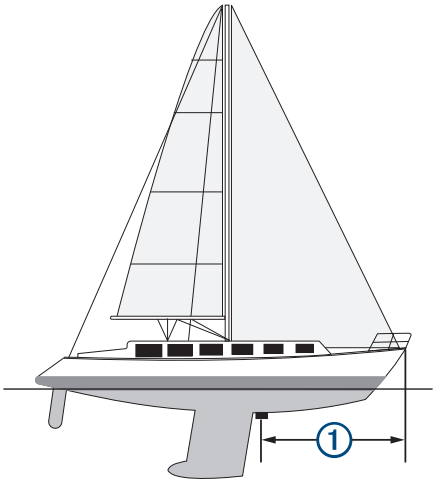
เรียกค่าเริ่มต้นโซนาร์: เรียกคืนการตั้งค่าโซน่าร์เป็นค่าเริ่มต้นจากโรงงาน

การตั้งค่าชดเชยหัวเรือ

สำหรับหัวโซน่าร์ Panoptix แบบมุมมองด้านหน้า คุณสามารถป้อนค่าชดเชยหัวเรือเพื่อชดเชยการอ่านระยะด้านหน้าเพื่อหาตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ นี่จะทำให้คุณสามารถดูระยะห่างด้านหน้าจากหัวเรือแทนตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์

คุณสมบัตินี้ใช้ได้กับหัวโซน่าร์ Panoptix ในมุมมองโซน่าร์ FrontVü, LiveVü ด้านหน้า และ RealVü ด้านหน้าแบบ 3D

1 วัดระยะแนวราบ ① จากหัวโซน่าร์ไปจนถึงหัวเรือ



2 จากมุมมองโซน่าร์ที่ใช้ได้ ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าโซนาร์** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ค่าชดเชยหัวเรือ**

3 ป้อนระยะที่วัดได้ และเลือก **เสร็จ**

ที่มุมมองโซน่าร์ที่ใช้ได้ ระยะด้านหน้าจะเปลี่ยนตามระยะที่คุณป้อน

ออโตไพลอต

⚠ คำเตือน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติออโตไพลอตได้เฉพาะในสถานีที่ติดตั้งใกล้กับพวงมาลัยเรือ ลิ้นปีกผีเสื้อและอุปกรณ์ควบคุมพวงมาลัยเรือเท่านั้น

คุณจะต้องรับผิดชอบในการควบคุมเรือของคุณอย่างปลอดภัยและรอบคอบ ออโตไพลอตเป็นเครื่องมือที่ช่วยเพิ่มความสามารถในการควบคุมเรือของคุณ ซึ่งไม่สามารถทดแทนความรับผิดชอบในการควบคุมเรืออย่างปลอดภัยของคุณได้ หลีกเลี่ยงอันตรายในการนำทางและอย่าปล่อยหางเสือโดยไม่มีการควบคุม

เตรียมพร้อมเสมอสำหรับกรณีที่ต้องควบคุมเรือด้วยตนเองอย่างกะทันหัน

เรียนรู้การใช้ออโตไพลอตบนผืนน้ำเปิดที่สงบและไม่มีอันตราย

ใช้ความระมัดระวังเมื่อใช้ออโตไพลอตใกล้อันตรายในน้ำ เช่น ท่าเรือ สิ่งปลูกสร้าง และเรือลำอื่น

หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้พร้อมใช้งานสำหรับรุ่นที่มีความสามารถเครือข่าย NMEA 2000 เท่านั้น

ระบบออโตไพลอตจะปรับการควบคุมเรือของคุณอย่างต่อเนื่องเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าอย่างต่อเนื่อง (รักษาทิศมุ่งหน้า) นอกจากนี้ระบบจะควบคุมพวงมาลัยและโหมดการทำงานและรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยอัตโนมัติอื่นๆ ด้วย

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ คุณจะสามารถสั่งการและควบคุมออโตไพลอตได้จากชาร์ตพล็อตเตอร์

สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับระบบออโตไพลอต Garmin ที่สามารถใช้ร่วมกันได้ ให้ไปที่ garmin.com

หน้าจอออโตไพลอต

①	ทิศมุ่งหน้าจริง
②	ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (ทิศมุ่งหน้าที่ออโตไพลอตบังคับทิศทาง)

③	ทิศมุ่งหน้าจริง (เมื่ออยู่ในโหมดสแตนด์บาย) ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการ (เมื่อใช้)
④	ตัวแสดงตำแหน่งหางเสือ (ฟังก์ชันนี้มีเฉพาะเมื่อเชื่อมต่อเซนเซอร์หางเสือเท่านั้น)

การปรับการเพิ่มการควบคุมพวงมาลัยทีละขั้น

1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **ขนาดระดับการเลี้ยว**
2 เลือกเพิ่ม

การตั้งค่าประหยัดพลังงาน

คุณสามารถปรับระดับการใช้หางเสือ

1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าดหมดพาวเวอร์** > **ประหยัดพลังงาน**
2 เลือกเปอร์เซ็นต์

เมื่อเลือกค่าเปอร์เซ็นต์สูง การใช้หางเสือและทิศมุ่งหน้าจะลดลง ยิ่งตั้งค่าเปอร์เซ็นต์สูง ระยะจะเบี่ยงเบนมากก่อนที่ออโตไพลอตจะทำการแก้ไข

คำแนะนำ: ในสภาพที่มีคลื่นมากที่ความเร็วต่ำ การเพิ่มเปอร์เซ็นต์ประหยัดพลังงาน จะลดการใช้หางเสือ

การใช้ออโตไพลอต

เมื่อคุณใช้ออโตไพลอต ออโตไพลอตจะควบคุมพวงมาลัยเรือและบังคับเลี้ยวเรือเพื่อรักษาทิศมุ่งหน้าของคุณ

จากหน้าจอ เลือก **เปิดใช้งาน**

ทิศมุ่งหน้าที่ต้องการจะแสดงตรงกลางหน้าจอออโตไพลอต

รูปแบบการบังคับเลี้ยว

⚠ คำเตือน

คุณมีหน้าที่รับผิดชอบต่อการทำงานที่ปลอดภัยบนเรือของคุณ ห้ามเริ่มรูปแบบการควบคุมพวงมาลัยจนกว่าคุณจะมั่นใจว่าไม่มีสิ่งกีดขวางในน้ำ

ออโตไพลอตจะควบคุมเรือตามรูปแบบที่กำหนดไว้ล่วงหน้าสำหรับการจับปลา และอาจควบคุมในกรณีพิเศษ เช่น การเลี้ยวกลับและการเลี้ยวแบบ Williamson

การขับตามรูปแบบยูเทิร์น

คุณสามารถใช้รูปแบบยูเทิร์นเพื่อเลี้ยวเรือประมาณ 180 องศา และรักษาทิศมุ่งหน้าใหม่

1 จากหน้าจอออโตไพลอต เลือก **MENU** > **รูปแบบการหมุนพังงา** > **การกลับลำ**
2 เลือก **เข้าสู่ทางซ้ายเรือ** หรือ **เข้าสู่ทางขวาเรือ**

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบวงกลม

คุณสามารถใช้รูปแบบวงกลมเพื่อบังคับเรือเป็นวงกลมต่อเนื่องในทิศทางที่ระบุ และภายในช่วงเวลาที่ระบุ

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

การตั้งค่าและการขับตามรูปแบบซิกแซก

คุณสามารถใช้รูปแบบซิกแซกเพื่อบังคับเรือจากพอร์ตไปยังกราบขวาและด้านหลังในช่วงเวลาและมุมที่ระบุไปตามทิศทางมุ่งหน้าปัจจุบันของคุณ

1 จากหน้าจอออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **รูปแบบการหมุนพังงา** > **ซิกแซก**
2 หากจำเป็น ให้เลือก **แอมปลิจูด** และเลือกองศา
3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่วงเวลา** และเลือกระยะเวลา
4 เลือก **ใช้ซิกแซก**

การขับตามรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน

คุณสามารถใช้รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันเพื่อบังคับเรือไปรอบๆ โดยตั้งใจแล่นเรือไปตามด้านข้างของตำแหน่งที่เริ่มต้นรูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสันสามารถใช้ในสถานะการณ์ Man Overboard

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

คุณลักษณะการแล่นเรือ

การตั้งค่าประเภทของเรือ

คุณสามารถเลือกประเภทเรือของคุณเพื่อกำหนดค่าชาร์ตพล็อตเตอร์และเพื่อใช้คุณสมบัติที่ปรับแต่งมาสำหรับเรือประเภทของคุณโดยเฉพาะได้

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ประเภทเรือ**
2 เลือกตัวเลือก

การแข่งขันเรือใบ

คุณสามารถใช้อุปกรณ์เพื่อเพิ่มโอกาสที่เรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นได้ทันทีเมื่อการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณซิงโครไนซ์ตัวนับเวลาการแข่งขันกับตัวนับเวลาถอยหลังอย่างเป็นทางการของการแข่งขัน คุณจะได้รับการเตือนในช่วงเวลาหนึ่งนาทีก่อนการแข่งขันเริ่มต้น เมื่อคุณรวมตัวนับเวลาการแข่งขันกับเส้นเริ่มต้นเสมือน อุปกรณ์จะวัดความเร็ว ทิศทาง และเวลาที่เหลือบนตัวนับเวลาถอยหลัง อุปกรณ์ใช้ข้อมูลเพื่อระบุว่าเรือของคุณจะข้ามเส้นเริ่มต้นก่อน หลัง หรือตรงตามเวลาเริ่มต้นการแข่งขันที่ถูกต้อง

การแนะนำเส้นเริ่มต้น

การแนะนำเส้นเริ่มต้นการแล่นเรือเป็นรูปแทนของข้อมูลที่คุณจำเป็นต้องใช้ในการข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาและความเร็วที่เหมาะสม

หลังจากที่คุณตั้งหมุดเส้นเริ่มต้นด้านขวาและซ้าย และความเร็วและเวลาที่เป็นเป้าหมาย และหลังจากที่คุณเริ่มตัวนับเวลาการแข่งขันแล้ว เส้นคาดการณ์จะปรากฏขึ้น เส้นคาดการณ์จะขยายออกจากตำแหน่งปัจจุบันของคุณไปสู่เส้นเริ่มต้น และเส้นที่ขยายออกจากแต่ละหมุด

จุดสิ้นสุดและสีของเส้นคาดการณ์ระบุสถานที่ที่เรือจะไปถึงเมื่อตัวจับเวลาจะหมดเวลา โดยอิงตามความเร็วของเรือในปัจจุบันของคุณ

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ก่อนเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าต้องเพิ่มความเร็วเรือเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นได้ทันเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่หลังเส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีแดง ซึ่งจะระบุว่าต้องลดความเร็วเรือเพื่อหลีกเลี่ยงการลงโทษสำหรับการไปถึงเส้นเริ่มต้นก่อนที่ตัวจับเวลาจะหมดเวลา

เมื่อจุดสิ้นสุดอยู่ที่เส้นเริ่มต้น เส้นจะเป็นสีขาว ซึ่งจะระบุว่าเรือกำลังเคลื่อนที่ด้วยความเร็วที่เหมาะสมเพื่อให้ไปถึงเส้นเริ่มต้นเมื่อตัวจับเวลาหมดเวลาพอดี

โดยค่าเริ่มต้นแล้ว หน้าต่างการแนะนำเส้นเริ่มต้นและตัวนับเวลาการแข่งขันจะปรากฏในหน้าจอรวมการแข่งขันเดินเรือ

การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น

1 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU** > **เส้นเริ่มต้น**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาในขณะที่คุณเดินเรือผ่าน ให้เลือก **Ping เครื่องหมาย**
   - ในการทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้นด้านซ้ายและขวาโดยใส่พิกัด ให้เลือก **ใส่พิกัด**
   - ในการสลับตำแหน่งของเครื่องหมายด้านซ้ายและขวาหลังจากที่คุณตั้งแล้ว ให้เลือก **สลับเครื่องหมายกราบซ้ายและขวา**

การใช้การแนะนำเส้นเริ่มต้น

คุณสามารถใช้คุณลักษณะการแนะนำเส้นเริ่มต้นเพื่อช่วยให้คุณข้ามเส้นเริ่มต้นได้ที่ความเร็วที่เหมาะสมระหว่างการแข่งขันแล่นเรือ

1 ทำเครื่องหมายเส้นเริ่มต้น (*การตั้งค่าเส้นเริ่มต้น*, หน้า 24)
2 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU** > **ความเร็วเป้าหมาย** และเลือกความเร็วเป้าหมายของคุณเมื่อข้ามเส้นเริ่มต้น
3 เลือก **เวลาเป้าหมาย** และเลือกเวลาเป้าหมายในการข้ามเส้นเริ่มต้น
4 เลือก **BACK**
5 เริ่มตัวนับเวลาการแข่งขัน (*การใช้ตัวนับเวลาการแข่งขัน*, หน้า 25)

การใช้ตัวนับเวลาการแข่งขัน

1 จากตัววัดการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก ━ หรือ ✚ เพื่อตั้งค่าตัวนับเวลา
2 เลือก **SELECT** เพื่อเริ่มต้นและหยุดตัวนับเวลา

การตั้งระยะห่างระหว่างหัวเรือและเสาอากาศ GPS

คุณสามารถใส่ระยะห่างระหว่างหัวเรือของคุณและตำแหน่งเสาสัญญาณ GPS ของคุณ นี่จะช่วยให้คุณมั่นใจว่าหัวเรือข้ามเส้นเริ่มต้น ณ เวลาเริ่มต้นที่เที่ยงตรง

1 จากเกจการแนะนำเส้นเริ่มต้น ให้เลือก **MENU** > **เส้นเริ่มต้น** > **ค่าชดเชยหัวเรือ GPS**
2 ป้อนระยะทาง
3 เลือก **SELECT**

การตั้งค่า Layline

ในการใช้คุณสมบัติ Layline คุณจะต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์รับลมเข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์

เมื่ออยู่ในโหมดการแล่นเรือ (*การตั้งค่าประเภทของเรือ*, หน้า 3) คุณสามารถแสดง Layline บนแผนที่เดินเรือนำทางได้ Layline จะมีประโยชน์มากในเวลาทำการแข่งขัน

จากแผนที่เดินเรือนำทาง ให้เลือก **MENU** > **Layline**

การแสดงผล: ตั้งค่าว่าจะให้ Layline และเรือปรากฏบนแผนที่ในรูปแบบใด และกำหนดความยาวของ Layline

มุมแล่นเรือ: ทำให้คุณสามารถเลือกวิธีการที่อุปกรณ์ใช้ในการคำนวณ Layline ตัวเลือก จริง จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้มุมการพัดของลมที่ได้มากจากเซนเซอร์รับลม ตัวเลือก แมนนวล จะทำการคำนวณ Layline โดยใช้การใส่มุมต้านลม และทิศทางลมด้วยตัวเอง

มุม Windward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Windward

มุม Leeward: ให้คุณตั้งค่า Layline ตามมุมแล่นเรือ Leeward

การปรับแก้ระดับน้ำ: ปรับความถูกต้องของ Layline ตามระดับน้ำ

ค่าคงตัวเวลาของกรอง: กรองข้อมูล Layline ตามช่วงเวลาที่ป้อน สำหรับ Layline ที่ราบรื่นขึ้นซึ่งกรองการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงออก ให้ป้อนจำนวนที่สูงขึ้น สำหรับ Layline ที่แสดงความไวต่อการเปลี่ยนแปลงในทิศมุ่งหน้าของเรือหรือมุมลมจริงสูงขึ้น ให้ป้อนจำนวนที่ต่ำลง

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

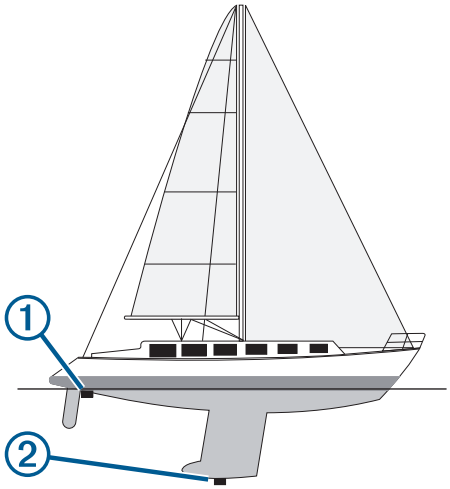
คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซน่าร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซน่าร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซน่าร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

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



2 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**
3 เลือก ✚ หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก ━ หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ
4 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือที่วัดในขั้นตอนที่ 1

การดำเนินการระบบออโตไพลอตของเรือใบ

⚠ ข้อควรระวัง

เมื่อใช้ ระบบออโตไพลอตจะควบคุมเฉพาะหางเสือเท่านั้น คุณและลูกเรือของคุณยังคงต้องควบคุมใบเรือเมื่อใช้ออโตไพลอต

นอกเหนือจากการรักษาทิศมุ่งหน้าแล้ว คุณยังสามารถใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อรักษาทิศทางลมได้ คุณยังสามารถใช้ระบบออโตไพลอตเพื่อควบคุมหางเสือในขณะ Tack และ Gybe

รักษาทิศทางลม

คุณสามารถตั้งให้ระบบออโตไพลอตรักษาทิศทางที่กำหนดที่สัมพันธ์กับมุมลมในปัจจุบัน ต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ของคุณกับเซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA® 0183 ที่ทำงานร่วมกันได้เพื่อรักษาทิศทางลมหรือปรับใบเรือหรือปรับทิศทางเรือตามลม

การตั้งชนิดการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบออโตไพลอต

สำหรับการกำหนดค่าระบบออโตไพลอตขั้นสูง ดูวิธีการติดตั้งที่มากับระบบออโตไพลอตของคุณ

1 จากหน้าออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **ชนิดลมปะทะ**
2 เลือก **ที่ปรากฏ** หรือ **อ้างอิงทิศเหนือจริง**

การใช้การรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบออโตไพลอต

เมื่อระบบออโตไพลอตอยู่ในโหมดเตรียมพร้อม ให้เลือก **ชนิดลมปะทะ**

การใช้การรักษาทิศทางลมจากการรักษาทิศมุ่งหน้า

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้ชนิดการรักษาทิศทางลม คุณต้องเชื่อมต่อเซนเซอร์ลม NMEA 2000 หรือ NMEA 0183 เข้ากับระบบออโตไพลอต

เมื่อใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า ให้เลือก **MENU** > **ชนิดลมปะทะ**

การปรับมุมการรักษาทิศทางลมด้วยออโตไพลอต

คุณสามารถปรับมุมการรักษาทิศทางลมบนระบบออโตไพลอตเมื่อใช้งานการรักษาทิศทางลม

- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 1° ให้เลือก ◄ หรือ ►
- ในการปรับมุมการรักษาทิศทางลมเพิ่ม 10° ให้กด ◄ หรือ ► ค้างไว้

Tack และ Gybe

คุณสามารถตั้งออโตไพลอตให้ทำการ Tack และ Gybe ในขณะที่ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้าหรือทิศทางลม

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศมุ่งหน้า

1 ใช้การรักษาทิศมุ่งหน้า (*การใช้ออโตไพลอต*, หน้า 24)
2 เลือก **MENU**
3 เลือกตัวเลือก

ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณผ่านการ Tack และ Gybe

การ Tack และ Gybe จากการรักษาทิศทางลม

ก่อนที่คุณจะใช้การรักษาทิศทางลมได้ คุณต้องมีเซนเซอร์ลมติดตั้งอยู่

1 ใช้การรักษาทิศทางลม (*การใช้การรักษาทิศทางลม*, หน้า 25)
2 เลือก **MENU**
3 เลือกตัวเลือก

ออโตไพลอตจะบังคับเรือของคุณทางการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือและข้อมูลเกี่ยวกับการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะปรากฏบนหน้าจอ

การตั้งการหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือ

การหน่วงการปรับใบเรือและการเปลี่ยนทิศทางเรือจะให้คุณหน่วงเวลาการบังคับปรับใบเรือและเปลี่ยนทิศทางเรือหลังจากที่คุณเริ่มใช้

1 จากหน้าออโตไพลอต ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าใบ** > **ความล่าช้า Tack/Gybe**
2 เลือกระยะเวลาการหน่วง
3 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เสร็จ**

การเปิดใช้ตัวยับยั้ง Gybe

หมายเหตุ: ตัวยับยั้ง Gybe ไม่ได้ขัดขวางไม่ให้คุณทำการ Gybe เองด้วยพังงาหรือการบังคับด้วยเท้า

ตัวยับยั้ง Gybe จะขัดขวางไม่ให้ออโตไพลอตทำการ Gybe

1 จากหน้าตัวยับยั้ง ให้เลือก **MENU** > **การตั้งค่าการขับเคลื่อนอัตโนมัติ** > **การตั้งค่าใบ** > **ตัวยับยั้ง Gybe**
2 เลือก **เปิด**

ตัววัดและกราฟ

ตัววัดและกราฟให้ข้อมูลต่างๆ เกี่ยวกับเครื่องยนต์และสภาพแวดล้อม หากต้องการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซน่าร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย ในการดูข้อมูล ต้องเชื่อมต่อหัวโซน่าร์หรือเซนเซอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เข้ากับเครือข่าย

การดูเข็มทิศ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับทิศทาง ทิศทางมุ่งหน้า และเส้นทางโดยใช้เข็มทิศ

เลือก **เกจ์วัด** > **เข็มทิศ**

การดูตัววัดการเดินทาง

ตัววัดการเดินทางจะแสดงข้อมูลสำหรับเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่าน ความเร็ว เวลา และน้ำมันเชื้อเพลิงสำหรับการเดินทางในปัจจุบันของคุณ

เลือก **เกจ์วัด** > **การเดินทาง**

การรีเซ็ตตัววัดการเดินทาง

1 เลือก **เกจ์วัด** > **การเดินทาง**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดสำหรับการเดินทางในปัจจุบันให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซทการเดินทาง**
   - ในการตั้งค่าค่าความเร็วสูงสุดที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซ็ตความเร็วสูงสุดใหม่**
   - ในการตั้งค่าค่าเครื่องมือวัดระยะทางที่ผ่านที่อ่านได้ให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซทมาตรวัดระยะ**
   - ในการตั้งค่าค่าที่อ่านได้ทั้งหมดให้เป็นศูนย์ ให้เลือก **รีเซตทั้งหมด**

การดูตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

ก่อนที่คุณจะสามารถดูตัววัดเครื่องยนต์และน้ำมันเชื้อเพลิงได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 ที่มีความสามารถในการรับรู้ข้อมูลก่อน โปรดดูรายละเอียดได้จากคำแนะนำในการติดตั้ง

เลือก **เกจ์วัด** > **เครื่องยนต์**

การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณสามารถแสดงข้อมูลเครื่องยนต์ได้สูงสุดสี่รายการ

1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งเกจ์วัด** > **การเลือกเครื่องยนต์** > **จำนวนเครื่องยนต์**
2 เลือกตัวเลือก:
   - เลือกจำนวนเครื่องยนต์
   - เลือก **กำหนดค่าอัตโนมัติ** เพื่อตรวจหาจำนวนเครื่องยนต์โดยอัตโนมัติ

การกำหนดค่าเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด

คุณต้องเลือกจำนวนของเครื่องยนต์ด้วยตนเองก่อนจึงจะสามารถกำหนดค่าวิธีการแสดงเครื่องยนต์ในตัววัดได้ (*การเลือกจำนวนเครื่องยนต์ที่แสดงในตัววัด*, หน้า 26)

1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งเกจ์วัด** > **การเลือกเครื่องยนต์** > **แก้ไขเครื่องยนต์**
2 เลือก **เครื่องยนต์แรก**
3 เลือกเครื่องยนต์ที่จะแสดงในตัววัดแรก
4 ทำซ้ำสำหรับแถบเครื่องยนต์ที่เหลือ

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่งยนต์

คุณสามารถเปิดใช้งานชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแสดงการเตือนสถานะของเครื่องยนต์ได้

จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งเกจ์วัด** > **การเตือนสถานะ** > **เปิด**

เมื่อมีการเรียกการเตือนเครื่องยนต์ ข้อความแจ้งเตือนสถานะของตัววัดจะปรากฏขึ้น และตัววัดจะกลายเป็นสีแดงโดยขึ้นอยู่กับประเภทของการเตือน

เปิดใช้งานการเตือนสถานะสำหรับตัววัดเครื่งยนต์บางรายการ

1 จากหน้าจอตัววัดเครื่องยนต์ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งเกจ์วัด** > **การเตือนสถานะ** > **กำหนดเอง**
2 เลือกการเตือนตัววัดเครื่องยนต์อย่างน้อยหนึ่งรายการเพื่อเปิดหรือปิดการเตือน

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

เซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้ต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

1 เลือก **ตั้งค่า** > **สัญญาณเตือน** > **น้ำมันเชื้อเพลิง** > **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** > **เปิด**
2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จ**

การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ความจุเชื้อเพลิง**
2 ป้อนความจุทั้งหมดของถังน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกัน

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ-ตามจริง

คุณสามารถซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ

1 เลือก **เกจ์วัด** > **เครื่องยนต์** > **MENU**
2 เลือกตัวเลือก:
   - หลักจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก **เติมทุกถังให้เต็ม** ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกรีเซ็ตเป็นความจุสูงสุด
   - หลักจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก **เติมน้ำมันใส่□เรือ** และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
   - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การดูตัววัดลม

คุณต้องมีเซนเซอร์วัดลมที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถดูข้อมูลลมได้

เลือก **เกจ์วัด** > **ลม**

การกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือ

คุณสามารถกำหนดค่าตัววัดลมการแล่นเรือเพื่อแสดงความเร็วและมุมของลมจริงหรือที่ปรากฏ

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **ตัววัดลมแล่นเรือ**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการแสดงมุมการพัดของลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **เข็ม** และเลือกตัวเลือก
   - ในการแสดงความเร็วลมจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ความเร็วลม** และเลือกตัวเลือก

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลความเร็ว

คุณสามารถระบุว่าข้อมูลความเร็วเรือที่แสดงบนตัววัดและที่ใช้สำหรับการคำนวณความเร็วลมจะยึดตามความเร็วน้ำหรือความเร็ว GPS

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **เกจวัดเข็มทิศ** > **การแสดงความเร็ว**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูลจากเซนเซอร์วัดความเร็วน้ำ ให้เลือก **ความเร็วน้ำ**
   - ในการคำนวณความเร็วเรือโดยยึดข้อมูล GPS ให้เลือก **ความเร็ว GPS**

การกำหนดค่าที่มาข้อมูลทิศมุ่งหน้าของตัววัดลม

คุณสามารถระบุที่มาข้อมูลของทิศมุ่งหน้าที่แสดงบนตัววัดลมได้ ทิศมุ่งหน้าของแม่เหล็กคือข้อมูลทิศมุ่งหน้าที่ได้รับจากเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า และทิศมุ่งหน้าของ GPS ถูกคำนวณโดย GPS ของชาร์ตพล็อตเตอร์ (เส้นทางบนพื้น)

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **เกจวัดเข็มทิศ** > **ที่มาทิศมุ่งหน้า**
2 เลือก **เข็มหัวเรือ** หรือ **แม่เหล็ก**

   หมายเหตุ: เมื่อแล่นเรือด้วยความเร็วต่ำหรือจอดนิ่งกับที่ ที่มาข้อมูลเข็มทิศแม่เหล็กมีความแม่นยำมากกว่าที่มาข้อมูล GPS

การกำหนดค่าตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่

คุณสามารถระบุช่วงของตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่สำหรับทั้งสเกลต้านลมและสเกลตามทิศทางลม

1 จากตัววัดลม ให้เลือก **MENU** > **เกจวัดเข็มทิศ** > **ตั้งค่าประเภทเกจ์วัด** > **ตัววัดทวนลม**
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ในทิศต้านลม ให้เลือก **เปลี่ยนเสกลสูงขึ้น** และตั้งค่ามุมองศาลม
   - ในการตั้งค่าสูงสุดและต่ำสุดที่ปรากฏเมื่อมีตัววัดลมเมื่อกางใบเรือเต็มที่ตามทิศทางลม ให้เลือก **เปลี่ยนสเกลต่ำลง** และตั้งค่ามุมองศาลม
   - ในการดูลมตามจริงหรือที่ปรากฏ ให้เลือก **ลม** และเลือกตัวเลือก

ระดับน้ำ กระแสน้ำ และข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

ข้อมูลสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความสูงของระดับน้ำ และเวลาที่จะเกิดระดับน้ำขึ้นและลงครั้งถัดไป ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลระดับน้ำสำหรับสถานีพยากรณ์ระดับน้ำ วันที่ปัจจุบัน ชั่วโมงก่อน ที่ดูล่าสุด

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง** > **น้ำขึ้นน้ำลง**

ข้อมูลสถานีกระแสน้ำ

หมายเหตุ: ข้อมูลสถานีกระแสน้ำมีให้ใช้งานร่วมกับแผนที่โดยละเอียดบางแผนที่

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับสถานีกระแสน้ำสำหรับวันที่และเวลาเฉพาะ รวมถึงความเร็วกระแสน้ำ และระดับของกระแสน้ำ ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแสดงข้อมูลกระแสน้ำสำหรับสถานีกระแสน้ำที่ดูครั้งล่าสุด และข้อมูลสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง** > **กระแสน้ำ**

ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า

คุณสามารถดูข้อมูลเกี่ยวกับพระอาทิตย์ขึ้น พระอาทิตย์ตกดิน พระจันทร์ขึ้น พระจันทร์ตกดิน ข้างขึ้นข้างแรม และตำแหน่งการดูท้องฟ้าที่ใกล้เคียงของพระอาทิตย์และพระจันทร์ กึ่งกลางของหน้าจอแสดงถึงท้องฟ้าเหนือศีรษะ และวงแหวนรอบนอกสุดแสดงถึงเส้นขอบฟ้า ตามค่าเริ่มต้น ชาร์ตพล็อตเตอร์แสดงข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้าสำหรับวันที่และเวลาปัจจุบัน

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง** > **ท้องฟ้า**

การดูสถานีระดับน้ำ, สถานีกระแสน้ำ หรือข้อมูล-ท้องฟ้าสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **กระแสน้ำขึ้น/ลง**
2 เลือก **น้ำขึ้นน้ำลง**, **กระแสน้ำ** หรือ **ท้องฟ้า**
3 เลือกตัวเลือก
   - ในการดูข้อมูลสำหรับวันเดือนปีที่ต่างกัน ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่** > **แมนนวล** และใส่วันเดือนปี
   - ในการดูข้อมูลสำหรับวันนี้ ให้เลือก **เปลี่ยนวันที่** > **กระแสไฟฟ้า**
   - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันถัดไป**
   - หากมีอยู่ ในการดูข้อมูลสำหรับวันหลังจากวันเดือนปีที่แสดง ให้เลือก **วันก่อนหน้า**

การดูข้อมูลสำหรับระดับน้ำที่ต่างกันหรือสถานี-กระแสน้ำ

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

ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล

ฟังก์ชันการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์และวิทยุ NMEA 0183 VHF

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณเชื่อมต่อกับวิทยุ NMEA 0183 VHF คุณสมบัติเหล่านี้จะเปิดใช้งาน

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

เปิดใช้งาน DSC

เลือก **ตั้งค่า** > **เรือลำอื่นๆ** > **DSC**

รายการ DSC

รายการ DSC คือบันทึกการเรียก DSCล่าสุด และที่ติดต่อ DSC อื่นๆ ที่คุณป้อน รายการ DSC สามารถมีรายการย่อยได้ถึง 100 รายการ รายการ DSC แสดงการเรียกล่าสุดจากเรือ หากการเรียกครั้งที่สองได้รับจากเรือลำเดียวกัน การเรียกนี้จะแทนที่การเรียกครั้งแรกในรายการเรียก

การดูรายการ DSC

ชาร์ตพล็อตเตอร์ต้องได้รับการเชื่อมต่อกับวิทยุ VHF ที่สนับสนุน DSC ก่อนคุณจึงจะสามารถดูรายการ DSC ได้

เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**

การเพิ่มที่ติดต่อ DSC

คุณสามารถเพิ่มเรือในรายการ DSC ของคุณได้ คุณสามารถเรียกที่ติดต่อ DSC จากชาร์ตพล็อตเตอร์

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC** > **เพิ่มรายชื่อ**
2 ป้อนหมายเลขรหัสกิจการเคลื่อนที่ทางทะเล (MMSI) ของเรือ
3 ป้อนชื่อเรือ

สัญญาณแจ้งเหตุร้ายเรียกเข้า

หากชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้และวิทยุ VHF ได้รับการเชื่อมต่อโดยใช้ NMEA 0183 ชาร์ตพล็อตเตอร์จะแจ้งเตือนคุณเมื่อวิทยุ VHF ของคุณได้รับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย DSC หากข้อมูลตำแหน่งถูกส่งมาพร้อมกับสัญญาณแจ้งเหตุร้าย ข้อมูลดังกล่าวยังพร้อมใช้งานและได้รับการบันทึกร่วมกับการเรียกด้วย

จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

การนำทางไปยังเรือเมื่อมีเหตุร้าย

จะระบุสัญญาณแจ้งเหตุร้ายในรายการ DSC และทำเครื่องหมายตำแหน่งของเรือบนแผนที่เดินเรือนำทาง ณ เวลาของสัญญาณแจ้งเหตุร้าย

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
3 เลือก **นำทางไปยัง**
4 เลือก **ไปที่** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การติดตามตำแหน่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ VHF โดยใช้ NMEA 0183 คุณสามารถติดตามเรือที่ส่งรายงานตำแหน่งมาได้

คุณสมบัตินี้ยังมีให้ใช้งานร่วมกับ NMEA 2000 เมื่อเรือส่งข้อมูล PGN ที่ถูกต้อง (PGN 129808; ข้อมูลการเรียก DSC)

การเรียกรายงานตำแหน่งทั้งหมดที่ได้รับจะถูกบันทึกในรายการ DSC (*รายการ DSC*, หน้า 27)

การดูรายงานตำแหน่ง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
3 เลือกตัวเลือก:
   - ในการสลับไปยังรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก **>**
   - ในการสลับไปยังแผนที่เดินเรือนำทางที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก **<**
   - ในการสลับไปยังแผนที่เดินเรือนำทางที่ทำเครื่องหมายตำแหน่ง ให้เลือก **หน้าถัดไป**
   - ในการดูรายละเอียดของรายงานตำแหน่ง ให้เลือก **หน้าก่อนหน้า**

การนำทางไปยังเรือที่ติดตาม

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
3 เลือก **นำทางไปยัง**
4 เลือก **ไปที่** หรือ **เส้นทางไปยัง**

การสร้างเวย์พอยท์ที่ตำแหน่งของเรือที่ติดตาม

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
3 เลือก **สร้างจุดหักเลี้ยว**

การแก้ไขข้อมูลในรายงานตำแหน่ง

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

การลบการเรียกรายงานตำแหน่ง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกการเรียกรายงานตำแหน่ง
3 เลือก **แก้ไข** > **ลบรายงาน**

การดูรอยทางของเรือบนแผนที่

คุณสามารถดูรอยทางของเรือสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมดได้บนมุมมองแผนที่บางมุมมอง ตามค่าเริ่มต้น เส้นสีดำจะระบุเส้นทางของเรือ จุดสีดำจะระบุตำแหน่งที่รายงานก่อนหน้านี้แต่ละตำแหน่งของเรือที่ติดตาม และธงสีฟ้าจะระบุตำแหน่งของเรือที่รายงาน

1 จากมุมมองแผนที่หรือมุมมอง 3 มิติ ให้เลือก **MENU** > **เรือลำอื่นๆ** > **ติดตาม DSC**
2 เลือกจำนวนชั่วโมงที่จะแสดงเรือที่ติดตามบนแผนที่เดินเรือ

   ตัวอย่างเช่น หากคุณเลือก 4 ชั่วโมง จุดรอยทางทั้งหมดที่เกิดขึ้นมาน้อยกว่าสี่ชั่วโมงจะปรากฏขึ้นสำหรับเรือที่ติดตามทั้งหมด

การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อคุณเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับวิทยุ Garmin VHF คุณสามารถใช้อินเตอร์เฟซของชาร์ตพล็อตเตอร์ในการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

เมื่อการตั้งค่าการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ คุณสามารถเลือกช่อง DSC ที่คุณต้องการติดต่อสื่อสารด้วย วิทยุจะส่งคำขอนี้พร้อมกับการเรียกของคุณ

การเลือกช่อง DSC

หมายเหตุ: การเลือกช่อง DSC ถูกจำกัดไว้เฉพาะช่องต่างๆ ที่มีให้ใช้งานในทุกคลื่นความถี่ ช่องเริ่มต้นคือ 72 หากคุณเลือกช่องอื่น ชาร์ตพล็อตเตอร์จะใช้ช่องนั้นสำหรับการเรียกต่อๆ มาจนกว่าคุณจะเรียกโดยใช้อีกช่องหนึ่ง

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกเรือหรือสถานีที่จะเรียก
3 เลือก **โทรด้วยคลื่นวิทยุ** > **ช่องสัญญาณ**
4 เลือกช่องที่มีให้ใช้งาน

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง

หมายเหตุ: เมื่อเริ่มต้นการเรียกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ หากวิทยุไม่ได้ติดตั้งโปรแกรมตัวเลข MMSI ไว้ วิทยุจะไม่ได้รับข้อมูลการเรียก

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **เรือลำอื่นๆ** > **บัญชีรายการ DSC**
2 เลือกเรือหรือสถานีที่จะเรียก
3 เลือก **โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
4 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องสัญญาณ** และเลือกช่องใหม่
5 เลือก **ส่ง**

   ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
6 บนวิทยุ Garmin VHF ของคุณ ให้เลือก **โทร**

การสร้างการเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่งไปยังเป้าหมาย AIS

1 จากมุมมองแผนที่เดินเรือหรือแผนที่เดินเรือ 3 มิติ ให้เลือกเป้าหมาย AIS
2 เลือก **เรือเดินสมุทรที่มีระบบ AIS** > **โทรด้วยคลื่นวิทยุ**
3 หากจำเป็น ให้เลือก **ช่องสัญญาณ** และเลือกช่องใหม่
4 เลือก **ส่ง**

   ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่งข้อมูลเกี่ยวกับการเรียกไปยังวิทยุ
5 บนวิทยุ Garmin VHF ของคุณ ให้เลือก **โทร**

Media Player

หมายเหตุ: คุณลักษณะ Media Player ใช้ไม่ได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์บางรุ่น

หมายเหตุ: คุณสมบัติบางอย่างจะใช้ไม่ได้ใน Media Player ที่เชื่อมต่อบางรุ่น

หากคุณมีสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันเชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000 คุณสามารถควบคุมสเตอริโอนั้นด้วยชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ ชาร์ตพล็อตเตอร์จะตรวจพบ Media Player โดยอัตโนมัติเมื่อเชื่อมต่อ

คุณสามารถเล่นสื่อจากที่มาที่เชื่อมต่อกับ Media Player และที่มาที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย NMEA 2000

การเปิด Media Player

ก่อนที่คุณจะเปิด Media Player ได้ คุณต้องเชื่อมต่ออุปกรณ์ที่ใช้กันได้กับชาร์ตพล็อตเตอร์

เลือก **สื่อ**

ไอคอน

หมายเหตุ: อุปกรณ์บางรุ่นจะไม่มีไอคอนเหล่านี้

ไอคอน	คำอธิบาย
★	บันทึกหรือลบช่องเป็นการตั้งค่าล่วงหน้า
↺	เล่นซ้ำทุกเพลง
↺1	เล่นซ้ำเพลงเดียว
◀▶	สแกนหาสถานี
⏮⏭	ค้นหาสถานีหรือข้ามเพลง
⤮	สับเปลี่ยน

การเลือกที่มาของสื่อ

เมื่อคุณมีอุปกรณ์สื่อหลายอุปกรณ์เชื่อมต่อกับเครือข่าย เช่น เครือข่าย NMEA 2000 คุณสามารถเลือกที่มาของสื่อที่คุณต้องการควบคุมจากชาร์ตพล็อตเตอร์ของคุณ

หมายเหตุ: คุณสามารถเล่นสื่อได้จากที่มาที่เชื่อมต่อกับอุปกรณ์เท่านั้น

หมายเหตุ: คุณลักษณะบางตัวไม่พร้อมใช้บนที่มาของสื่อทั้งหมด

1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **MENU** > **ที่มา**

   หมายเหตุ: เมนูที่มาจะปรากฏขึ้นสำหรับอุปกรณ์ที่รองรับที่มาของสื่อหลายแหล่งเท่านั้น

2 เลือกที่มา

การเล่นเพลง

เรียกดูเพลง

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **เรียกดู** หรือ **MENU** > **เรียกดู**

2 เลือก **SELECT** หรือเลือกตัวเลือก

การเปิดใช้งานค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข

คุณสามารถเปิดใช้คุณลักษณะการค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลขเพื่อค้นหาเพลงหรืออัลบั้มในรายการขนาดใหญ่

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข**

การตั้งค่าเพลงเพื่อเล่นซ้ำ

1 ในขณะที่เล่นเพลง ให้เลือก **MENU** > **ซ้ำ**

2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **เดี่ยว**

การตั้งค่าให้เล่นซ้ำทุกเพลง

จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **ซ้ำ** > **ทั้งหมด**

การตั้งค่าให้เล่นเพลงแบบสับเปลี่ยน

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **สับเปลี่ยน**

2 หากจำเป็น ให้เลือกตัวเลือก

การปรับระดับเสียง

การเปิดและปิดใช้งานโซน

ถ้าคุณได้ต่อสายลำโพงของเรือของคุณลงในโซน คุณสามารถเปิดใช้โซนที่ต้องการและเปิดโซนที่ไม่ใช้ได้

1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **MENU** > **ระดับเสียง** > **เปิด/ปิดใช้งานโซน**

2 เลือกโซน

การปิดเสียงสื่อ

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก 🔇

2 หากจำเป็น ให้เลือก **SELECT**

วิทยุ VHF

การสแกนช่อง VHF

ก่อนที่คุณจะสแกนช่อง VHF ได้คุณต้องตั้งแล่งที่มาเป็น VHF ก่อน

คุณสามารถตรวจดูช่อง VHF ที่บันทึกไว้เป็นการตั้งค่าล่วงหน้าสำหรับกิจกรรม และสลับไปช่องที่ใช้งานอยู่อัตโนมัติ

จากหน้าจอสื่อ VHF ให้เลือก **MENU** > **สแกน**

การปรับสเควลซ์ของ VHF

หมายเหตุ: Media Player ของคุณต้องรองรับวิทยุ VHF เพื่อใช้คุณลักษณะนี้

1 จากหน้าที่มา VHF ให้เลือก **MENU** > **สเควลซ์**

2 ใช้แถบเลื่อนเพื่อปรับสเควลซ์ของ VHF

วิทยุ

ในการฟังวิทยุ AM หรือ FM คุณต้องเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ทางทะเลที่เหมาะสมเข้ากับสเตอริโออย่างถูกต้อง และอยู่ในระยะของสถานีออกอากาศ สำหรับวิธีเชื่อมต่อเสาอากาศ AM/FM ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังวิทยุ SiriusXM® คุณต้องมีอุปกรณ์และการสมัครสมาชิกที่เหมาะสม (*วิทยุดาวเทียม SiriusXM*, หน้า 30) สำหรับวิธีเชื่อมต่อ SiriusXM Connect Vehicle Tuner ให้ดูที่วิธีการติดตั้งสเตอริโอ

ในการฟังสถานี DAB คุณต้องมีอุปกรณ์ที่เหมาะสม (*การเล่น DAB*, หน้า 30) สำหรับคำแนะนำเกี่ยวกับการเชื่อมต่ออะแดปเตอร์ DAB และเสาอากาศ โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งที่มาพร้อมกับอะแดปเตอร์และเสาอากาศของคุณ

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **พื้นที่เครื่องรับ**

2 เลือกตัวเลือก

การเปลี่ยนสถานีวิทยุ

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือกที่มาที่เกี่ยวข้อง เช่น **FM**

2 เลือก ⏮ หรือ ⏭ เพื่อปรับหาสถานี

การเปลี่ยนโหมดการปรับ

คุณสามารถเปลี่ยนวิธีเลือกสถานีสำหรับสื่อบางชนิดเช่น วิทยุ FM หรือ AM ได้

หมายเหตุ: โหมดการปรับบางโหมดใช้ไม่ได้กับที่มาสื่อทุกแหล่ง

1 จากหน้าสื่อ ให้เลือก **MENU** > **โหมดการปรับ**

2 เลือกตัวเลือก

3 หากจำเป็น ให้เลือก **SELECT**

ค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี AM และ FM ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้เพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี SiriusXM ที่คุณชื่นชอบถ้าคุณเชื่อมต่อกับเครื่องรับ SiriusXM เสริมและเสาอากาศ

การบันทึกสถานีเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้ปรับหาสถานีเพื่อบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

2 เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า** > **เพิ่มช่องปัจจุบัน**

การเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า

1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**

2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

3 เลือก **ปรับหาช่อง**

การลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า

1 จากหน้าจอสื่อที่เกี่ยวข้อง ให้เลือก **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**

2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

3 เลือก **ลบช่องปัจจุบัน**

การเล่น DAB

เมื่อคุณเชื่อมต่อโมดูลและเสาอากาศ Digital Audio Broadcasting (DAB) ที่ใช้ร่วมกันได้ เช่น FUSION® MS-DAB100A เข้ากับสเตอริโอที่ใช้ร่วมกันได้คุณก็สามารถจูนหาและเล่นสถานี DAB ได้

ในการใช้ที่มา DAB คุณต้องอยู่ในพื้นที่ที่สามารถใช้ DAB ได้ และเลือกพื้นที่ของเครื่องรับ (*การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB*, หน้า 30)

การตั้งค่าพื้นที่เครื่องรับ DAB

คุณต้องเลือกพื้นที่ที่คุณอยู่เพื่อรับสัญญาณสถานี DAB อย่างถูกต้อง

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **พื้นที่เครื่องรับ**
2 เลือกพื้นที่ที่คุณอยู่

การสแกนสถานี DAB

ก่อนที่คุณจะสแกนสถานี DAB ได้ คุณต้องเชื่อมต่อกับโมดูลและเสาอากาศ DAB ที่ใช้ร่วมกันได้ (ไม่มีให้) เข้ากับสเตอริโอ เนื่องจากมีการออกอากาศสัญญาณ DAB ในประเทศที่เลือกเท่านั้น คุณจึงต้องตั้งพื้นที่เครื่องรับเป็นตำแหน่งที่มีการออกอากาศสัญญาณ DAB

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

   เมื่อสแกนเสร็จแล้ว จะเริ่มเล่นสถานีแรกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีแรกที่พบ

   หมายเหตุ: หลังจากสแกนครั้งแรกแล้ว คุณสามารถเลือก สแกน อีกครั้งเพื่อสแกนสถานี DAB อีกครั้ง เมื่อสแกนอีกครั้งเสร็จแล้ว ระบบจะเริ่มเล่นสถานีแรกในชุดที่คุณกำลังฟังอยู่ขณะเริ่มการสแกนอีกครั้ง

การเปลี่ยนสถานี DAB

1 เลือกที่มา **DAB**
2 ถ้าจำเป็น ให้เลือก **สแกน** เพื่อสแกนสถานี DAB ท้องถิ่น
3 เลือก ⏮ หรือ ⏭ เพื่อเปลี่ยนสถานี

   เมื่อเล่นถึงสถานีสุดท้ายของชุด สเตอริโอจะเปลี่ยนไปเล่นสถานีแนกที่พร้อมเล่นในชุดสถานีถัดไปโดยอัตโนมัติ

การเลือกสถานี DAB จากรายการ

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

การเลือกสถานี DAB จากหมวดหมู่

1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู** > **หมวดหมู่**
2 เลือกหมวดหมู่จากรายการ
3 เลือกสถานีจากรายการ

ค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB ที่คุณชื่นชอบเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าเพื่อให้เปิดหาได้ง่าย

คุณสามารถบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้ถึง 15 สถานี

การบันทึกสถานี DAB เป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า

1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือกสถานีที่ต้องการบันทึกเป็นค่าที่ตั้งล่วงหน้า
2 เลือก **เรียกดู** > **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า** > **บันทึกปัจจุบัน**

การเลือกค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู** > **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า** > **ดูค่าที่ตั้งล่วงหน้า**
2 เลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้าจากรายการ

การลบค่า DAB ที่ตั้งล่วงหน้า

1 จากหน้าจอสื่อ DAB ให้เลือก **เรียกดู** > **ค่าที่ตั้งล่วงหน้า**.
2 เลือกตัวเลือก:
   - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าหนึ่งค่า ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้า** และเลือกค่าที่ตั้งล่วงหน้า
   - ในการลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด ให้เลือก **ลบค่าที่ตั้งล่วงหน้าทั้งหมด**

วิทยุดาวเทียม SiriusXM

เมื่อคุณติดตั้งและเชื่อมต่อสเตอริโอ FUSION-Link™ และ SiriusXM Connect Tuner เข้ากับชาร์ตพล็อตเตอร์คุณอาจใช้วิทยุดาวเทียม SiriusXM ได้โดยขึ้นอยู่กับการสมัครสมาชิกของคุณ

การหา ID วิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปิดใช้การสมัครสมาชิก SiriusXM ของคุณได้ คุณต้องมี ID วิทยุของ SiriusXM Connect Tuner ก่อน

คุณสามารถหา ID วิทยุ SiriusXM ได้ที่ด้านหลังของ SiriusXM Connect Tuner, ด้านหลังของบรรจุภัณฑ์ หรือเปลี่ยนช่องชาร์ตพล็อตเตอร์ไปที่ช่อง 0

1 เลือก **สื่อ** > **ที่มา** > **SiriusXM**
2 เปลี่ยนไปช่อง 0

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

การเปิดใช้งานการสมัครสมาชิก SiriusXM

1 เมื่อเลือกที่มา SiriusXM แล้ว ให้ปรับไปช่อง 1

   คุณควรได้ยินช่องตัวอย่าง ถ้าไม่ได้ยิน ให้ตรวจสอบการติดตั้ง SiriusXM Connect Tuner และเสาอากาศ และการเชื่อมต่อ แล้วจึงลองอีกครั้ง
2 เปลี่ยนเป็นช่อง 0 เพื่อหา ID วิทยุ
3 ติดต่อฝ่ายดูแลผู้ฟัง SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (866) 635-2349 หรือไปที่ www.siriusxm.com/activatenow เพื่อสมัครสมาชิกในสหรัฐอเมริกา ติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ได้ที่ (877) 438-9677 หรือไปที่ www.siriusxm.ca/activatexm เพื่อสมัครสมาชิกในแคนาดา
4 แจ้ง ID วิทยุ

   โดยปกติแล้วขั้นตอนการเปิดใช้งานจะใช้เวลา 10 ถึง 15 นาที แต่ก็อาจใช้เวลาถึงชั่วโมงได้ ในการให้ SiriusXM Connect Tuner รับข้อความเปิดใช้งาน ต้องเปิดเครื่องและรับสัญญาณ SiriusXM
5 ถ้าไม่เปิดใช้งานบริการภายในหนึ่งชั่วโมง ให้ไปที่ http://care.siriusxm.com/refresh หรือติดต่อ SiriusXM ทางโทรศัพท์ที่ 1-855-MYREFRESH (697-3373)

การปรับแต่งแนะนำช่อง

ช่องวิทยุ SiriusXM จะได้รับการจัดเป็นหมวดหมู่ คุณสามารถเลือกหมวดหมู่ช่องที่ปรากฏบนแนะนำช่องได้

เลือกตัวเลือก:
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นสเตอริโอ FUSION-Link ให้เลือก **สื่อ** > **เรียกดู** > **ช่องสัญญาณ**
- ถ้าอุปกรณ์สื่อเป็นเสาอากาศ GXM™ ให้เลือก **สื่อ** > **MENU** > **หมวดหมู่**

การบันทึกช่อง SiriusXM ในค่าที่ตั้งล่วงหน้า

คุณสามารถบันทึกช่องที่คุณชื่นชอบไปที่ค่าที่ตั้งล่วงหน้าได้

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

การปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครอง SiriusXM

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

   รหัสผ่านเริ่มต้นคือ 0000

การตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองบนช่องวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองได้นั้นต้องทำการปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะอนุญาตให้คุณจำกัดการเข้าถึงช่อง SiriusXM ใดๆ รวมถึงช่องที่มีเนื้อหาสำหรับผู้บรรลุนิติภาวะ เมื่อเปิดใช้ คุณลักษณะการควบคุมโดยผู้ปกครองจะให้คุณใส่รหัสผ่านในการปรับไปที่ช่องที่ล็อคไว้

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

รายชื่อช่องจะปรากฏขึ้น เครื่องหมายถูกจะระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

หมายเหตุ: เมื่อคุณดูช่องหลังจากตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครอง หน้าจอจะเปลี่ยนไป:
- 🔒 ระบุว่าเป็นช่องที่ล็อคอยู่

- ♫ ระบุว่าเป็นช่องที่ปลดล็อค

การเปลี่ยนรหัสผ่านการควบคุมโดยผู้ปกครองในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะเปลี่ยนรหัสผ่าน ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

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

การเรียกคืนการตั้งค่าเริ่มต้นของการควบคุมโดยผู้ปกครอง

กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้ เมื่อคุณเรียกคืนการตั้งค่าการควบคุมโดยผู้ปกครองไปเป็นค่าเริ่มต้น รหัสผ่านจะถูกรีเซ็ตเป็น 0000

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

การล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดในวิทยุ SiriusXM

ก่อนที่คุณจะล้างช่องที่ล็อคทั้งหมดได้ ต้องปลดล็อคการควบคุมโดยผู้ปกครองก่อน

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

การตั้งชื่ออุปกรณ์

1 จากหน้าจอสื่อ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **ตั้งค่าชื่ออุปกรณ์**
2 ป้อนชื่ออุปกรณ์
3 เลือก **SELECT** หรือ **เสร็จ**

การอัปเดตซอฟต์แวร์ Media Player

คุณสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ในสเตอริโอและอุปกรณ์เสริมที่เชื่อมต่ออยู่ซึ่งใช้ร่วมกันได้

1 ไปที่ www.fusionentertainment.com/marine และดาวน์โหลดการอัปเดตซอฟต์แวร์ลงในแฟลชไดรฟ์ USB

   การอัปเดตซอฟต์แวร์และคำแนะนำจะอยู่ในหน้าผลิตภัณฑ์ของอุปกรณ์

2 เสียบแฟลชไดรฟ์ USB ในพอร์ต USB ของสเตอริโอ
3 ในหน้าสื่อของชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้เลือก **MENU** > **การติดตั้งโซนาร์** > **อัปเดตซอฟต์แวร์**
4 เลือกรายการที่คุณต้องการอัปเดต

การกำหนดค่าอุปกรณ์

การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ

คุณสามารถตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์ให้เปิดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายไฟ ไม่เช่นนั้น คุณต้องเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยการกด ⏻

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ออโต้พาวเวอร์**

หมายเหตุ: เมื่อ ออโต้พาวเวอร์ ตั้งไว้ที่ เปิด และชาร์ตพล็อตเตอร์ถูกปิดเครื่องโดยใช้ ⏻ และแหล่งจ่ายไฟถูกถอดออกและมีการจ่ายไฟใหม่ภายในระยะเวลาน้อยกว่าสองนาที คุณอาจต้องกด ⏻ เพื่อเริ่มต้นการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้ง

การตั้งค่าระบบ

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ**

การแสดงผล: ปรับความสว่างและรูปแบบสีของแบ็คไลท์

สัญญาณเตือน: เปิดและปิดเสียงที่ดังสำหรับการเตือนและการเลือก

GPS: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับการตั้งค่าและการแก้ไขดาวเทียม GPS

ออโต้พาวเวอร์: เปิดอุปกรณ์โดยอัตโนมัติเมื่อมีการจ่ายกำลังไฟฟ้า (*การเปิดชาร์ตพล็อตเตอร์โดยอัตโนมัติ*, หน้า 31)

ภาษา: ตั้งค่าภาษาของข้อความบนหน้าจอ

แหล่งความเร็ว: ตั้งค่าแหล่งที่มาของข้อมูลความเร็วที่ใช้เพื่อคำนวณความเร็วลมจริงหรืออัตราการประหยัดน้ำมันเชื้อเพลิง ความเร็วน้ำเป็นการอ่านค่าความเร็วจากเซนเซอร์ความเร็วน้ำ และความเร็ว GPS จะได้รับการคำนวณจากตำแหน่ง GPS ของคุณ

ข้อมูลระบบ: ให้ข้อมูลเกี่ยวกับอุปกรณ์และเวอร์ชันซอฟต์แวร์

เครื่องจำลอง: เปิดเครื่องจำลองและทำให้คุณสามารถตั้งค่าความเร็วและตำแหน่งจำลองได้

การตั้งค่าการแสดงผล

บางตัวเลือกอาจไม่มีในบางรุ่น

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล**

ไฟหน้าจอ: ตั้งค่าระดับของไฟหน้าจอ

โหมดสี: ตั้งค่าให้อุปกรณ์แสดงสีกลางวันหรือกลางคืน

จับภาพหน้าจอ: ทำให้อุปกรณ์สามารถบันทึกภาพของหน้าจอได้

การตั้งค่า GPS

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **GPS**

ภาพบนท้องฟ้า: แสดงตำแหน่งของดาวเทียม GPS บนท้องฟ้า

WAAS/EGNOS: เปิดหรือปิด WAAS (ในอเมริกาเหนือ) หรือ EGNOS (ในยุโรป) สามารถสามารถให้ข้อมูลตำแหน่ง GPS ที่แม่นยำมากกว่าเมื่อใช้ WAAS หรือ EGNOS อุปกรณ์อาจใช้เวลาในการรับสัญญาณดาวเทียมนานขึ้น

ตัวกรองความเร็ว: ค่าเฉลี่ยความเร็วเรือของคุณในช่วงเวลาสั้นๆ สำหรับค่าความเร็วที่ราบรื่นขึ้น

ที่มา: ช่วยให้คุณเลือกแหล่งข้อมูลที่ต้องการสำหรับ GPS

การดูล็อกกิจกรรม

ล็อกกิจกรรมจะแสดงรายการกิจกรรมของระบบ

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **บันทึกเหตุการณ์**

การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ

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

คุณสามารถดูเวอร์ชันซอฟต์แวร์ เวอร์ชันแผนที่ฐาน ข้อมูลแผนที่เพิ่มเติมทั้งหมด (หากมี) และหมายเลข ID เครื่อง คุณอาจต้องใช้ข้อมูลนี้เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ระบบ หรือซื้อข้อมูลแผนที่เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **ข้อมูลซอฟท์แวร์**

การตั้งค่าเรือของฉัน

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน**

ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ: ชดเชยค่าพื้นผิวที่อ่านได้สำหรับความลึกของท้องเรือ เพื่อทำให้สามารถวัดความลึกจากใต้ท้องเรือแทนที่จะวัดจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ (*การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ*, หน้า 25)

สอบเทียบความเร็วของน้ำ: ปรับตั้งค่าหัวโซน่าร์หรือเซ็นเซอร์ตรวจจับความเร็ว (*การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ*, หน้า 32)

ความจุเชื้อเพลิง: ตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกันของถังน้ำมันเชื้อเพลิงบนเรือของคุณ (*การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ*, หน้า 26)

ประเภทเรือ: เปิดใช้งานคุณสมบัติชาร์ตพล็อตเตอร์ตามประเภทเรือ

เติมทุกถังให้เต็ม: ตั้งค่าระดับถังทั้งหมดเป็นเต็ม (*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 26)

เติมน้ำมันใส่□เรือ: ทำให้คุณสามารถป้อนปริมาณของน้ำมันเชื้อเพลิงที่คุณได้เพิ่มลงในถังของคุณ เมื่อคุณไม่ได้เติมน้ำมันจนเต็มถัง (*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 26)

ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ: ตั้งค่าปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถังน้ำมันเชื้อเพลิงทั้งหมดบนเรือของคุณ*การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง*, หน้า 26

ตั้งค่าขีดจำกัดเกจ์วัด: ตั้งค่าขีดจำกัดบนสุดและต่ำสุดของตัววัดหลายๆ ตัว (*การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง*, หน้า 32)

การตั้งค่าชดเชยความลึกท้องเรือ

คุณสามารถป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือเพื่อชดเชยการอ่านค่าความลึกของน้ำสำหรับตำแหน่งการติดตั้งหัวโซน่าร์ ซึ่งให้คุณดูความลึกของ

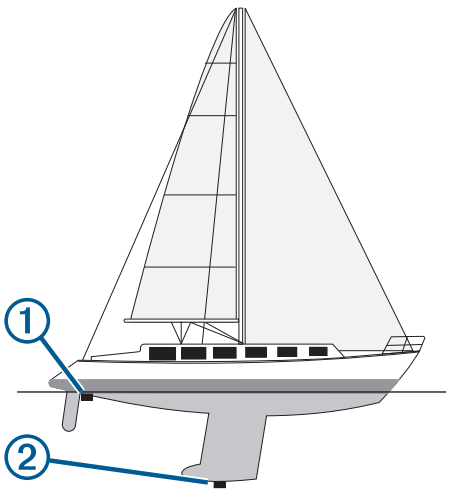
น้ำด้านล่างท้องเรือหรือความลึกจริงของน้ำ ขึ้นอยู่กับความต้องการของคุณ

หากคุณต้องการทราบความลึกของน้ำด้านล่างท้องเรือหรือจุดต่ำสุดของเรือของคุณและหัวโซน่าร์ติดตั้งที่เส้นน้ำหรือที่อื่นเหนือจุดสิ้นสุดท้องเรือ ให้วัดระยะทางจากตำแหน่งหัวโซน่าร์ไปยังท้องเรือ

หากคุณต้องการความลึกจริงของน้ำและหัวโซน่าร์ติดตั้งต่ำกว่าเส้นน้ำ ให้วัดระยะทางจากด้านล่างของหัวโซน่าร์ขึ้นไปยังเส้นน้ำ

หมายเหตุ: ตัวเลือกนี้ใช้ได้เมื่อคุณมีข้อมูลความลึกที่ถูกต้องเท่านั้น

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



2 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ**
3 เลือก **+** หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่เส้นน้ำ หรือเลือก **−** หากหัวโซน่าร์ถูกติดตั้งที่ด้านล่างของท้องเรือ
4 ใช้ปุ่มลูกศรเพื่อป้อนค่าชดเชยความลึกท้องเรือที่วัดในขั้นตอนที่ 1

การตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำ

คุณต้องมีเซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิน้ำ NMEA 0183 หรือหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้เพื่อวัดอุณหภูมิน้ำก่อนจึงจะสามารถตั้งค่าชดเชยอุณหภูมิน้ำได้

ค่าชดเชยอุณหภูมิจะชดเชยการอ่านค่าอุณหภูมิจากเซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิ

1 วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิหรือหัวโซน่าร์ที่สามารถวัดอุณหภูมิได้ซึ่งเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์
2 วัดอุณหภูมิน้ำโดยใช้เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิหรือเครื่องวัดอุณหภูมิชนิดอื่นที่มีความแม่นยำ
3 ลบอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 1 ออกจากอุณหภูมิของน้ำที่วัดได้ในขั้นตอนที่ 2

   นี่คือค่าชดเชยอุณหภูมิ ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนบวก หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าเย็นกว่าที่เป็นจริง ป้อนค่านี้ในขั้นตอนที่ 5 เป็นจำนวนลบ หากเซ็นเซอร์ที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์วัดอุณหภูมิของน้ำแล้วพบว่าอุ่นกว่าที่เป็นจริง
4 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ค่าชดเชยอุณหภูมิ**
5 ป้อนค่าชดเชยอุณหภูมิที่คำนวณในขั้นตอนที่ 3

การปรับตั้งค่าอุปกรณ์วัดความเร็วน้ำ

หากคุณมีหัวโซน่าร์ตรวจจับความเร็วที่เชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ คุณสามารถปรับตั้งค่าอุปกรณ์ตรวจจับความเร็วดังกล่าวเพื่อปรับปรุงความแม่นยำของข้อมูลความเร็วน้ำที่แสดงโดยชาร์ตพล็อตเตอร์

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **สอบเทียบความเร็วของน้ำ**
2 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ

   หากเรือแล่นไม่เร็วพอหรือเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ลงทะเบียนความเร็ว ข้อความจะปรากฏขึ้น
3 เลือก **ตกลง** และเพิ่มความเร็วของเรืออย่างปลอดภัย
4 หากข้อความปรากฏขึ้นอีกครั้ง ให้หยุดเรือ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเซ็นเซอร์วัดความเร็วไม่ติดกับอะไร
5 หากพวงมาลัยหมุนได้อย่างอิสระ ให้ตรวจสอบการเชื่อมต่อสายเคเบิล
6 หากคุณยังได้รับข้อความอยู่ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin

การตั้งค่าความจุน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือ

1 เลือก **ตั้งค่า** > **เรือของฉัน** > **ความจุเชื้อเพลิง**
2 ป้อนความจุทั้งหมดของถังน้ำมันเชื้อเพลิงรวมกัน

การซิงโครไนซ์ข้อมูลน้ำมันเชื้อเพลิงกับน้ำมันเชื้อเพลิงของเรือตามจริง

คุณสามารถซิงโครไนซ์ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงในชาร์ตพล็อตเตอร์กับน้ำมันเชื้อเพลิงตามจริงในเรือเมื่อคุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงในเรือของคุณ

1 เลือก **เกจ์วัด** > **เครื่องยนต์** > **MENU**
2 เลือกตัวเลือก:
   - หลักจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงจนเต็มทุกถังบนเรือของคุณแล้ว ให้เลือก **เติมทุกถังให้เต็ม** ระดับน้ำมันเชื้อเพลิงจะถูกรีเซ็ตเป็นความจุสูงสุด
   - หลักจากที่คุณเติมน้ำมันเชื้อเพลิงไม่เต็มถัง ให้เลือก **เติมน้ำมันใส่□เรือ** และป้อนปริมาณที่คุณเติมลงไป
   - ในการระบุน้ำมันเชื้อเพลิงรวมในถังของเรือ ให้เลือก **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** และป้อนปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงในถัง

การปรับแต่งขีดจำกัดตัววัดเครื่องยนต์และตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง

คุณสามารถกำหนดค่าขีดจำกัดบนและล่าง รวมถึงช่วงการทำงานมาตรฐานที่ต้องการของตัววัด เมื่อค่าเกินช่วงการทำงานมาตรฐาน ตัววัดจะเปลี่ยนเป็นสีแดง

หมายเหตุ: ตัวเลือกบางตัวอาจไม่พร้อมใช้งานสำหรับตัววัดบางตัว

1 เลือกตัววัด
2 เลือก **ข้อจำกัดเกจ์วัด** > **กำหนดเอง** > **แก้ไขข้อจำกัด**
3 เลือกตัวเลือก:
   - ในการตั้งค่าต่ำสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก **ค่าต่ำสุด**
   - ในการตั้งค่าสูงสุดของช่วงการทำงานมาตรฐาน ให้เลือก **ค่าสูงสุด**
   - ในการตั้งค่าขีดจำกัดล่างของตัววัดที่ต่ำกว่าค่าพิกัดต่ำสุด ให้เลือก **สเกลต่ำสุด**
   - ในการตั้งค่าขีดจำกัดบนของตัววัดที่สูงกว่าค่าพิกัดสูงสุด ให้เลือก **สเกลสูงสุด**
4 เลือกค่าขีดจำกัด
5 ทำซ้ำขั้นตอนที่ 4 และ 5 เพื่อตั้งค่าขีดจำกัดตัววัดเพิ่มเติม

การตั้งค่าการติดต่อสื่อสาร

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า** > **การสื่อสาร**

สายส่งข้อมูล: ตั้งค่ารูปแบบอินพุต/เอาท์พุตสำหรับพอร์ตซีเรียลเพื่อใช้เมื่อเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ NMEA ภายนอก คอมพิวเตอร์ หรืออุปกรณ์ Garmin อื่นๆ

การติดตั้ง NMEA 0183: ตั้งค่าประโยค NMEA 0183 ที่ชาร์ตพล็อตเตอร์ส่ง จำนวนหลักตัวเลขทางด้านขวาของจุดทศนิยมที่จะส่งในเอาท์พุต NMEA และวิธีการระบุเวย์พอยต์ (*NMEA การตั้งค่า 0183*, หน้า 33)

การติดตั้ง NMEA 2000: ทำให้คุณสามารถดูและเลเบลอุปกรณ์บนเครือข่าย NMEA 2000 (*การตั้งค่า NMEA 2000*, หน้า 33)

เครือข่ายทางทะเล: ทำให้คุณสามารถดูอุปกรณ์ที่คุณกำลังใช้แผนที่ โซน่าร์ หรือเรเดาร์ร่วมกัน ไม่พร้อมใช้สำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ทุกรุ่น

หมายเหตุ: คุณสามารถดูข้อมูลที่ได้รับการจัดทำเครือข่ายในรุ่นที่สนับสนุนข้อมูลดังกล่าว ตัวอย่างเช่น คุณไม่สามารถดูเรดาร์ที่ได้รับการจัดทำเครือข่ายบนรุ่นที่ไม่สนับสนุนเรดาร์

เครือข่าย Wi-Fi: ทำให้คุณสามารถตั้งค่าเครือข่าย Wi-Fi (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 33)

NMEA 0183

ชาร์ตพล็อตเตอร์รองรับมาตรฐาน NMEA 0183 ซึ่งใช้ในการเชื่อมต่ออุปกรณ์ NMEA 0183 หลายชนิด เช่น วิทยุ VHF, อุปกรณ์ NMEA, ออโตไพลอต, เซนเซอร์ลม และเซนเซอร์ทิศมุ่งหน้า

ในการเชื่อมต่อชาร์ตพล็อตเตอร์กับอุปกรณ์ NMEA 0183 เสริม โปรดดูคำแนะนำการติดตั้งชาร์ตพล็อตเตอร์

ประโยค NMEA 0183 ที่ได้รับการอนุมัติสำหรับชาร์ตพล็อตเตอร์ได้แก่ GPAPB, GPBOD, GPBWC, GPGGA, GPGLL, GPGSA, GPGSV, GPRMB, GPRMC, GPRTE, GPVTG, GPWPL, GPXTE และประโยคกรรมสิทธิ์ของ Garmin ได้แก่ PGRME, PGRMM และ PGRMZ

นอกจากนี้ ชาร์ตพล็อตเตอร์นี้มีการสนับสนุนสำหรับประโยค WPL, DSC และอินพุต NMEA 0183 โซน่าร์พร้อมการสนับสนุนสำหรับประโยค DPT (ความลึก) หรือ DBT, MTW (อุณหภูมิน้ำ) และ VHW (อุณหภูมิน้ำ ความเร็ว และทิศมุ่งหน้า)

NMEA การตั้งค่า 0183

เลือก **ตั้งค่า** > **การสื่อสาร** > **การติดตั้ง NMEA 0183**

เครื่องหยั่งน้ำ: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับตัววัดความลึก (ถ้ามี)

เส้นทาง: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับเส้นทาง

ระบบ: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับข้อมูลระบบ

Garmin: เปิดใช้งานประโยคเอาต์พุต NMEA 0183 สำหรับประโยคที่เป็นกรรมสิทธิ์ของ Garmin

ความแม่นยำตำแหน่ง: ปรับจำนวนหลักตัวเลขไปทางด้านขวาของจุดทศนิยมสำหรับการส่งเอาต์พุต NMEA

จุดเดินทาง: ตั้งค่าอุปกรณ์ให้ส่งชื่อหรือหมายเลขเวย์พอยท์ผ่าน NMEA 0183 ขณะนำทาง การใช้หมายเลขอาจแก้ไขปัญหาการใช้งานร่วมกันกับระบบออโตไพลอต NMEA 0183 ที่เก่ากว่า

การวินิจฉัย: แสดงข้อมูลการวินิจฉัย NMEA 0183

ค่าจากโรงงาน: เรียกคืนการตั้งค่า NMEA 0183 เป็นค่าเริ่มต้นเดิมจากโรงงาน

การตั้งค่า NMEA 2000

เลือก **ตั้งค่า** > **การสื่อสาร** > **การติดตั้ง NMEA 2000**

บัญชีรายชื่ออุปกรณ์: แสดงอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่าย

ปิดป้ายชื่ออุปกรณ์: เปลี่ยนเลเบลสำหรับอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อที่พร้อมใช้งาน

การตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ในเครือข่าย

คุณสามารถตั้งชื่ออุปกรณ์และเซนเซอร์ที่เชื่อมต่ออยู่กับเครือข่ายทางทะเล Garmin และเครือข่าย NMEA 2000

1 เลือก **ตั้งค่า** > **การสื่อสาร**
2 เลือก **เครือข่ายทางทะเล** หรือ **การติดตั้ง NMEA 2000** > **บัญชีรายชื่ออุปกรณ์**
3 เลือกอุปกรณ์จากรายการทางด้านซ้าย
4 เลือก **เปลี่ยนชื่อ**
5 ป้อนชื่อ และเลือก **เสร็จ**

เครือข่าย Wi-Fi

การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi

ชาร์ตพล็อตเตอร์สามารถสร้างเครือข่าย Wi-Fi ที่คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายได้ ในครั้งแรกที่คุณเข้าถึงการตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย คุณจะได้รับข้อความให้ตั้งค่าเครือข่าย

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

   คุณจะต้องใช้รหัสผ่านนี้ในการเข้าถึงเครือข่ายไร้สายจากอุปกรณ์ไร้สาย รหัสผ่านต้องตรงตามตัวพิมพ์ใหญ่-เล็ก

การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับชาร์ตพล็อตเตอร์

คุณต้องกำหนดค่าเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อนจึงจะสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายกับเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 33)

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สายหลายรายการกับชาร์ตพล็อตเตอร์เพื่อแชร์ข้อมูล

1 จากอุปกรณ์ไร้สาย ให้เปิดใช้เทคโนโลยี Wi-Fi และค้นหาเครือข่ายไร้สาย
2 เลือกชื่อของเครือข่ายไร้สายของชาร์ตพล็อตเตอร์ (*การตั้งค่าเครือข่ายไร้สาย Wi-Fi*, หน้า 33)
3 ป้อนรหัสผ่านเครือข่าย

การเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สาย

คุณสามารถเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายได้ หากคุณมีปัญหาในการค้นหาหรือเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ หรือหากคุณพบว่ามีการรบกวน

1 เลือก **ตั้งค่า** > **การสื่อสาร** > **เครือข่าย Wi-Fi** > **ขั้นสูง** > **ช่อง**
2 ป้อนช่องสัญญาณใหม่

คุณไม่จำเป็นต้องเปลี่ยนช่องสัญญาณไร้สายของอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกับเครือข่ายนี้

การตั้งค่าการเตือน

การเตือนการนำทาง

เลือก **ตั้งค่า** > **สัญญาณเตือน** > **การนำทาง**

เวลาถึง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณอยู่ภายในระยะทางหรือเวลาที่ระบุจากการเลี้ยวหรือปลายทาง

การลากสมอ: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกระยะการลอยที่ระบุเมื่อทอดสมอ

ออกนอกเส้นทาง: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อคุณออกนอกเส้นทางตามระยะทางที่ระบุ

การเตือนระบบ

นาฬิกาปลุก: ตั้งนาฬิกาปลุก

แรงดันไฟฟ้าอุปกรณ์: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อแบตเตอรี่มีความดันไฟฟ้าต่ำตามที่ระบุ

ความแม่นยำGPS: ตั้งการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อความแม่นยำของตำแหน่ง GPS อยู่นอกค่าที่ผู้ใช้กำหนด

การตั้งค่าการเตือนน้ำมันเชื้อเพลิง

เซนเซอร์การไหลของน้ำมันเชื้อเพลิงที่ใช้ร่วมกันได้ต้องเชื่อมต่อกับชาร์ตพล็อตเตอร์ก่อน คุณจึงจะสามารถตั้งค่าการเตือนระดับน้ำมันเชื้อเพลิงได้

คุณสามารถตั้งค่าการเตือนให้ส่งเสียงเมื่อปริมาณรวมของน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือในตัวเครื่องถึงระดับที่คุณระบุ

1 เลือก **ตั้งค่า** > **สัญญาณเตือน** > **น้ำมันเชื้อเพลิง** > **ตั้งค่าน้ำมันเชื้อเพลิงที่มีบนเรือ** > **เปิด**
2 ป้อนปริมาณน้ำมันเชื้อเพลิงที่เหลือที่จะเรียกการเตือน และเลือก **เสร็จ**

การตั้งค่าหน่วยวัด

เลือก **ตั้งค่า** > **หน่วยวัดระยะทาง**

หน่วยระบบ: ตั้งค่ารูปแบบหน่วยสำหรับอุปกรณ์

ความแปรปรวน: ตั้งค่ามุมบ่ายเบนแม่เหล็กโลก มุมระหว่างทิศเหนือของเข็มทิศและทิศเหนือจริง สำหรับตำแหน่งปัจจุบันของคุณ

อ้างอิงทิศเหนือ: ตั้งค่าการอ้างอิงทิศทางที่ใช้ในการคำนวณข้อมูลทิศมุ่งหน้า อ้างอิงทิศเหนือจริง ตั้งค่าทิศเหนือทางภูมิศาสตร์เป็นการอ้างอิงทิศเหนือ ตารางสี ตั้งค่าทิศเหนือกริดเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ (000º) แม่เหล็ก ตั้งค่าทิศเหนือแม่เหล็กเป็นการอ้างอิงทิศเหนือ

รูปแบบตำแหน่ง: ตั้งค่ารูปแบบตำแหน่งที่การอ่านตำแหน่งที่ระบุจะปรากฏ อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุรูปแบบตำแหน่งอื่น

ตัวเลขสถิติบนแผนที่: ตั้งค่าระบบพิกัดที่แผนที่ถูกวางโครงสร้าง อย่าเปลี่ยนการตั้งค่านี้ เว้นแต่คุณกำลังใช้แผนที่หรือแผนที่เดินเรือที่ระบุข้อมูลแผนที่อื่น

เวลาอ้างอิงความดัน: ตั้งค่าเวลาอ้างอิงที่ใช้คำนวณแนวโน้มของบารอมิเตอร์ แนวโน้มถูกระบุในฟิลด์ของบารอมิเตอร์

รูปแบบเวลา: ตั้งค่ารูปแบบเวลา 12 ชั่วโมง 24 ชั่วโมง หรือแบบ UTC

โซนเวลา: ตั้งค่าโซนเวลาหรืออนุญาตให้มีการเลือกอัตโนมัติตามตำแหน่ง GPS

การตั้งค่าการนำทาง

หมายเหตุ: การตั้งค่าและตัวเลือกบางรายการต้องใช้แผนที่เดินเรือหรือฮาร์ดแวร์เพิ่มเติม

เลือก **ตั้งค่า** > **การนำทาง**

ป้ายเส้นทาง: ตั้งค่าประเภทเลเบลที่แสดงพร้อมกับการเลี้ยวในเส้นทางบนแผนที่

การนำทางอัตโนมัติ: ตั้งพารามิเตอร์ที่ชาร์ตพ็อตเตอร์จะใช้เมื่อทำการคำนวณเส้นทาง การนำทางอัตโนมัติ เมื่อคุณกำลังใช้แผนที่แบบพรีเมี่ยมบางแผนที่

เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว: ตั้งให้การเปลี่ยนการเลี้ยวมีการคำนวณโดยอ้างอิงเวลาหรือระยะทาง

เปลี่ยนเวลาการเลี้ยว: ตั้งจำนวนนาทีก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก เวลา ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว คุณสามารถเพิ่มค่านี้เพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้น การนำทางอัตโนมัติ ที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตได้

เปลี่ยนระยะการเลี้ยว: ตั้งระยะทางก่อนการเลี้ยวที่คุณเปลี่ยนเป็นเที่ยวต่อไป เมื่อเลือก ระยะทาง ไว้สำหรับการตั้งค่า เริ่มเปลี่ยนการเลี้ยว คุณสามารถเพิ่มค่านี้เพื่อช่วยปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตเมื่อนำทางตามเส้นทางหรือเส้น การนำทางอัตโนมัติ ที่มีการเลี้ยวถี่ๆ หลายครั้งหรือมีความเร็วสูง สำหรับเส้นทางที่เป็นเส้นตรงมากกว่าหรือมีความเร็วต่ำกว่า การลดค่านี้สามารถปรับปรุงความแม่นยำของระบบออโตไพลอตได้

เริ่มต้นเส้นทาง: เลือกจุดเริ่มต้นสำหรับการนำทางเส้นทาง

การตั้งค่าเรือลำอื่น

เมื่อชาร์ตพล็อตเตอร์ที่ใช้ร่วมกันได้เชื่อมต่อกับอุปกรณ์ AIS หรือวิทยุ VHF คุณสามารถตั้งค่าวิธีการแสดงเรือลำอื่นบนชาร์ตพล็อตเตอร์ได้

เลือก **ตั้งค่า** > **เรือลำอื่นๆ**

AIS: เปิดและปิดใช้งานการรับสัญญาณ AIS

DSC: เปิดและปิดใช้งานระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล (DSC)

การเตือน AIS: ตั้งค่าการเตือนการชน (*การตั้งค่าการเตือนระยะปลอดภัยในการชน*, หน้า 7 และ *การเปิดใช้งานการเตือนการทดสอบสัญญาณ AIS*, หน้า 8)

การเรียกคืนการตั้งค่าชาร์ตพล็อตเตอร์เดิมจากโรงงาน

หมายเหตุ: กระบวนการนี้จะลบข้อมูลการตั้งค่าทั้งหมดที่คุณได้ป้อนไว้

เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **ค่าติดตั้งจากโรงงาน**

การแบ่งปันและการจัดการข้อมูลผู้ใช้

คุณสามารถแบ่งปันและจัดการข้อมูลผู้ใช้ด้วยการ์ดหน่วยความจำ คุณต้องติดตั้งการ์ดหน่วยความจำไว้ในอุปกรณ์ อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอร์แมตเป็น FAT32

คุณสามารถแบ่งปันข้อมูลได้หากอุปกรณ์ที่ใช้ร่วมกันได้สองเครื่องเชื่อมต่อกัน โดยใช้สายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลบนสายไฟ หรือใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (*การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 34)

การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ Garmin เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้

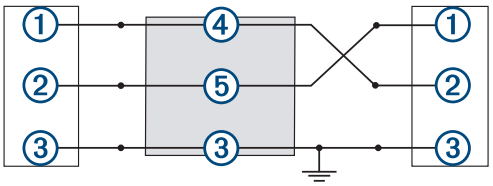
หมายเหตุ: คุณสมบัตินี้ไม่พร้อมใช้งานในอุปกรณ์ ECHOMAP Plus 70/90 สายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลในอุปกรณ์เหล่านั้นสามารถเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ NMEA 0183 เท่านั้น

คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์ ECHOMAP Plus 40/60 กับอุปกรณ์ Garmin ที่ใช้ร่วมกันได้เพื่อแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ เช่น เวย์พอยท์ หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน คุณสามารถเชื่อมต่อสายสีน้ำเงินและสีน้ำตาลได้ หากติดตั้งอุปกรณ์ไกลจากกันเกินกว่าสายจะเชื่อมถึงได้ คุณสามารถเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยใช้สายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06)

1 ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ทั้งสองเชื่อมต่ออยู่กับสายกราวด์เดียวกัน
2 การดำเนินการให้เสร็จ:
   - หากติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน ให้เชื่อมต่อสายสีน้ำเงินจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำตาลของอุปกรณ์ที่สอง และเชื่อมต่อสายสีน้ำตาลจากอุปกรณ์แรกเข้ากับสายสีน้ำเงินของอุปกรณ์ที่สอง
   - หากไม่ได้ติดตั้งอุปกรณ์ใกล้ๆ กัน ให้หาซื้อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้ (010-12234-06) และเชื่อมต่ออุปกรณ์โดยทำตามคำแนะนำที่ให้มากับสายเคเบิล (*แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้*, หน้า 34)
3 ที่อุปกรณ์ทั้งสอง ให้เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน**

ข้อมูลผู้ใช้จะถูกแบ่งปันระหว่างอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกัน หากคุณเลือก ลบข้อมูลผู้ใช้ ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อกันทั้งสอง

แผนภาพการต่อสายเคเบิลการแบ่งปันข้อมูลผู้ใช้



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

การเลือกประเภทไฟล์สำหรับเวย์พอยท์และเส้นทางของบุคคลที่สาม

คุณสามารถอิมปอร์ตและเอ็กซ์ปอร์ตเวย์พอยท์และเส้นทางจากอุปกรณ์ของบุคคลที่สาม

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลนำทาง** > **การถ่ายโอนข้อมูล** > **ประเภทไฟล์**
3 เลือก **GPX**

ในการถ่ายโอนข้อมูลด้วยอุปกรณ์ Garmin อีกครั้ง ให้เลือกประเภทไฟล์ ADM

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถโอนย้ายข้อมูลผู้ใช้จากการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายจากอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

หมายเหตุ: สนับสนุนไฟล์ขอบเขตที่มีนามสกุล .adm เท่านั้น

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **การถ่ายโอนข้อมูล**
3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และรวมกับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **ผนวกเข้าด้วยกันจากการ์ด**
   - ในการถ่ายโอนข้อมูลจากการ์ดหน่วยความจำไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ และเขียนทับข้อมูลผู้ใช้ที่มีอยู่ ให้เลือก **แทนที่จากการ์ด**
5 เลือกชื่อไฟล์

การคัดลอกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลผู้ใช้ไปยังการ์ดหน่วยความจำเพื่อโอนย้ายไปยังอุปกรณ์อื่นๆ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **การถ่ายโอนข้อมูล** > **บันทึกไปที่การ์ด**

3 เลือกว่าจะคัดลอกข้อมูลไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
4 เลือกตัวเลือก:
   - ในการสร้างไฟล์ใหม่ ให้เลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่** และป้อนชื่อ
   - ในการเพิ่มข้อมูลลงในไฟล์ที่มีอยู่ ให้เลือกไฟล์จากรายการ และเลือก **บันทึกไปที่การ์ด**

การคัดลอกแผนที่ในตัวไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถคัดลอกแผนที่จากชาร์ตพล็อตเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำสำหรับการใช้งานกับ HomePort

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **การถ่ายโอนข้อมูล**
3 เลือก **คัดลอกแผนที่ติดตั้งในตัว**

การคัดลอกเวย์พอยท์, เส้นทาง และแทร็คจาก HomePort ไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

ก่อนที่คุณจะสามารถคัดลอกข้อมูลไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์ได้ คุณต้องโหลดโปรแกรมซอฟต์แวร์ HomePort เวอร์ชันล่าสุดไว้บนคอมพิวเตอร์ และติดตั้งการ์ดหน่วยความจำไว้ในชาร์ตพล็อตเตอร์

คัดลอกข้อมูลจาก HomePort ไปยังการ์ดหน่วยความจำที่เตรียมไว้

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติม โปรดดูไฟล์วิธีใช้ HomePort

การสำรองข้อมูลลงในคอมพิวเตอร์

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **การถ่ายโอนข้อมูล** > **บันทึกไปที่การ์ด**
3 เลือกชื่อไฟล์จากรายการ หรือเลือก **เพิ่มไฟล์ใหม่**
4 เลือก **บันทึกไปที่การ์ด**
5 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
6 เปิดโฟลเดอร์ Garmin\UserData บนการ์ดหน่วยความจำ
7 คัดลอกไฟล์สำรองบนการ์ด และวางลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การเรียกคืนข้อมูลสำรองไปยังชาร์ตพล็อตเตอร์

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในเครื่องอ่านการ์ดที่ต่อกับคอมพิวเตอร์
2 คัดลอกไฟล์สำรองจากคอมพิวเตอร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำในโฟลเดอร์ที่ชื่อ Garmin\UserData
3 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
4 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **การถ่ายโอนข้อมูล** > **แทนที่จากการ์ด**

การบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำ

คุณสามารถบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำเป็นเครื่องมือการแก้ไขปัญหา ตัวแทนฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์อาจขอให้คุณใช้ข้อมูลนี้เพื่อดึงข้อมูลเกี่ยวกับเครือข่าย

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **ข้อมูลระบบ** > **อุปกรณ์ Garmin** > **บันทึกไปที่การ์ด**
3 เลือกว่าจะบันทึกข้อมูลระบบไปยังการ์ดหน่วยความจำใด หากจำเป็น
4 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

การล้างข้อมูลที่บันทึก

คุณสามารถลบข้อมูลผู้ใช้ที่บันทึกออกจากหน่วยความจำของอุปกรณ์ ข้อมูลผู้ใช้ประกอบด้วยเวย์พอยท์ เส้นทาง เส้นทางการนำทางอัตโนมัติ แทร็ค และขอบเขต

1 เลือก **ข้อมูลนำทาง** > **ข้อมูลผู้ใช้** > **ลบข้อมูลผู้ใช้**
2 เลือกตัวเลือก

ประกาศ

หากคุณเลือก ทั้งหมด ข้อมูลทั้งหมดที่คุณได้บันทึกไว้จะถูกลบ ยกเว้นข้อมูล Garmin Quickdraw Contours

หากคุณเชื่อมต่อกับอุปกรณ์อีกเครื่องและมีการเปิดใช้ ข้อมูลผู้ใช้ร่วมกัน ข้อมูลจะถูกลบออกจากอุปกรณ์ที่เชื่อมต่อทั้งหมด

ภาคผนวก

การทำความสะอาดหน้าจอ

ประกาศ

สารความสะอาดที่มีแอมโมเนียจะเป็นอันตรายต่อสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อน

อุปกรณ์มีการเคลือบด้วยสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนชนิดพิเศษที่มีความไวสูงต่อขี้ผึ้ง และสารทำความสะอาดที่มีฤทธิ์กัดกร่อน

1 ใช้สารความสะอาดเลนส์แว่นตาที่ระบุว่าปลอดภัยสำหรับสารเคลือบผิวป้องกันแสงสะท้อนร่วมกับผ้า
2 เช็ดหน้าจอเบาๆ ด้วยผ้านุ่มที่สะอาดและไม่เป็นขุย

ภาพหน้าจอ

คุณสามารถจับภาพหน้าจอของหน้าจอใดๆ ที่แสดงบนชาร์ตพล็อตเตอร์เป็นไฟล์ Bitmap (.bmp) คุณสามารถถ่ายโอนภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์ของคุณได้

การจับภาพหน้าจอ

1 เสียบการ์ดหน่วยความจำลงในช่องเสียบการ์ด
2 เลือก **ตั้งค่า** > **ระบบ** > **การแสดงผล** > **จับภาพหน้าจอ** > **เปิด**
3 ไปยังหน้าจอที่คุณต้องการจับภาพ
4 กด **HOME** ค้างไว้อย่างน้อยหกวินาที

การคัดลอกภาพหน้าจอไปยังคอมพิวเตอร์

1 ถอดการ์ดหน่วยความจำออกจากชาร์ตพล็อตเตอร์ และเสียบลงในเครื่องอ่านการ์ดที่เชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์
2 จาก Windows® Explorer ให้เปิดโฟลเดอร์ Garmin\scrn บนการ์ดหน่วยความจำ
3 คัดลอกไฟล์ .bmp จากการ์ดและวางไฟล์ลงในตำแหน่งที่ตั้งใดๆ บนคอมพิวเตอร์

การแก้ไขปัญหา

อุปกรณ์ของฉันไม่รับสัญญาณ GPS

หากอุปกรณ์ไม่รับสัญญาณดาวเทียม อาจมีสาเหตุสองสามข้อ หากมีการเคลื่อนย้ายอุปกรณ์เป็นระยะทางไกลตั้งแต่ครั้งล่าสุดที่อุปกรณ์นี้ได้รับสัญญาณดาวเทียม หรือมีการปิดเครื่องเป็นเวลานานกว่าสองสามสัปดาห์หรือสองสามเดือน อุปกรณ์อาจไม่สามารถรับสัญญาณดาวเทียมได้อย่างถูกต้อง

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์กำลังใช้งานซอฟต์แวร์ล่าสุด หากไม่ใช่ ให้อัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์, หน้า 37*)
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าอุปกรณ์อยู่ในตำแหน่งที่โล่งท้องฟ้าโปร่ง เพื่อให้เสาอากาศสามารถรับสัญญาณ GPS ได้ หากมีการติดตั้งไว้ภายในห้องของเรือ อุปกรณ์นี้ควรอยู่ใกล้กับหน้าต่าง เพื่อให้สามารถรับสัญญาณ GPS ได้

อุปกรณ์ของฉันเปิดไม่ได้หรือเครื่องปิดอยู่ตลอดเวลา

อุปกรณ์ที่ปิดหรือเปิดไม่ได้อาจระบุถึงปัญหาที่เกิดกับไฟที่จ่ายเข้าอุปกรณ์ ตรวจสอบรายการเหล่านี้เพื่อทำการแก้ไขสาเหตุของปัญหาด้านพลังงานไฟฟ้า

- ตรวจสอบว่าที่มาจ่ายไฟกำลังผลิตพลังงานไฟฟ้า

  คุณสามารถตรวจสอบได้หลายวิธี ตัวอย่างเช่น คุณสามารถตรวจสอบว่าอุปกรณ์อื่นๆ ที่ได้รับพลังงานจากที่มาจ่ายไฟกำลังทำงานอยู่หรือไม่
- ตรวจสอบฟิวส์ในสายไฟ

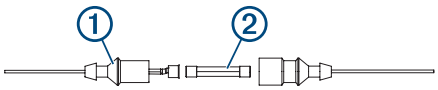
  ฟิวส์ควรอยู่ในช่องใส่ที่เป็นส่วนหนึ่งของสายสีแดงของสายไฟ ตรวจสอบว่ามีการติดตั้งฟิวส์ที่มีขนาดเหมาะสม อ้างอิงฉลากบนสายไฟหรือคำแนะนำในการติดตั้งเพื่อดูขนาดฟิวส์ที่จำเป็นต้องใช้ ตรวจสอบฟิวส์เพื่อให้มั่นใจว่ายังคงเชื่อมต่อภายในฟิวส์ คุณสามารถทดสอบฟิวส์โดยใช้มัลติมิเตอร์ หากฟิวส์มีสภาพปกติ มัลติมิเตอร์จะอ่านค่าได้ 0 โอห์ม

- ตรวจสอบเพื่อให้มั่นใจว่าอุปกรณ์ได้รับไฟฟ้าอย่างน้อย 10 V แต่ขอแนะนำที่ 12 V

  ในการตรวจสอบแรงดันไฟฟ้า ให้วัดเต้ารับไฟฟ้าตัวเมียและเต้ารับสายดินของสายไฟสำหรับแรงดันไฟฟ้ากระแสตรง หากแรงดันไฟฟ้าต่ำกว่า 10 V อุปกรณ์จะเปิดไม่ติด
- ตรวจสอบว่าอุปกรณ์ได้รับการยึดอยู่ในแท่นอย่างแน่นหนา หากรุ่นของคุณใช้ขายึดล็อค ให้ตรวจสอบว่าขายึดปิดเข้าที่แล้วอย่างแน่นหนา เมื่อติดตั้งอุปกรณ์หรือขายึดล็อคอย่างถูกต้อง จะมีเสียงคลิกดังขึ้น อุปกรณ์อาจไม่ได้รับไฟเลี้ยงหากไม่ได้ยึดอย่างแน่นหนา หากไม่ได้ติดตั้งอย่างแน่นหนา อุปกรณ์ยังอาจหล่นออกจากแท่นและเกิดความเสียหายอีกด้วย
- หากอุปกรณ์ได้รับไฟเลี้ยงที่เพียงพอแล้ว แต่เปิดเครื่องไม่ได้ ให้ติดต่อฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin ที่ support.garmin.com

การเปลี่ยนฟิวส์ในสายไฟ

1 เปิดเฮาส์ซิงของฟิวส์ ①



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

โซน่าร์ของฉันไม่ทำงาน

- ดันสายหัวโซน่าร์เข้าไปในด้านหลังอุปกรณ์จนสุด

  แม้ว่าสายจะดูเหมือนเชื่อมต่อแล้ว คุณควรดันสายให้แน่นเพื่อให้เข้าที่
- กด ⏻ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าเปิดใช้งานโซน่าร์แล้ว
- เลือกชนิดของหัวโซน่าร์ที่ถูกต้อง (*การเลือกชนิดของหัวโซน่าร์*, หน้า 19)

อุปกรณ์ของฉันไม่สร้างเวย์พอยท์ในตำแหน่งที่ถูกต้อง

คุณสามารถป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์ด้วยตนเองเพื่อถ่ายโอนและใช้ข้อมูลร่วมกันจากอุปกรณ์เครื่องหนึ่งไปยังเครื่องถัดไปได้ หากคุณได้ป้อนตำแหน่งเวย์พอยท์โดยใช้พิกัดด้วยตนเอง และตำแหน่งของจุดไม่ปรากฏในที่ที่ควรมี ข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งของอุปกรณ์อาจไม่ตรงกับข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งเดิมที่ใช้ทำเครื่องหมาย เวย์พอยท์ ไว้

รูปแบบตำแหน่งคือวิธีที่ตำแหน่งของตัวรับสัญญาณ GPS ปรากฏบนหน้าจอ โดยทั่วไปแล้วจะแสดงเป็นละติจูด/ลองจิจูดในรูปแบบองศาและนาที โดยมีให้เลือกเป็นองศา นาทีและวินาที องศาเท่านั้น หรือรูปแบบตารางรูปแบบใดรูปแบบหนึ่ง

ข้อมูลแผนที่คือโมเดลทางคณิตศาสตร์ที่อธิบายให้เห็นส่วนหนึ่งของพื้นผิวโลก เส้นละติจูดและลองจิจูดบนแผนที่แบบกระดาษถูกใช้อ้างอิงกับข้อมูลแผนที่เฉพาะ

1 ดูว่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งใดที่ใช้เมื่อเวย์พอยท์เดิมถูกสร้างขึ้น

  หากเวย์พอยท์เดิมถูกนำมาจากแผนที่ ควรมีคำอธิบายบนแผนที่ที่แสดงรายการข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ใช้ในการสร้างแผนที่นั้น ซึ่งส่วนใหญ่แล้วมักจะพบใกล้กับปุ่มแผนที่
2 เลือก **ตั้งค่า** > **หน่วยวัดระยะทาง**
3 เลือกการตั้งค่าข้อมูลแผนที่และรูปแบบตำแหน่งที่ถูกต้อง
4 สร้างเวย์พอยท์อีกครั้ง

อุปกรณ์ของฉันไม่แสดงเวลาที่ถูกต้อง

เวลาจะถูกตั้งโดยการตั้งค่าตำแหน่ง GPS และโซนเวลา

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

ข้อมูล NMEA 2000 PGN

ประเภท	PGN	คำอธิบาย
ส่งและรับสัญญาณ	059392	การรับรอง ISO
	059904	คำขอ ISO
	060928	การอ้างสิทธิ์เลขที่อยู่ ISO
	126208	NMEA: ฟังก์ชันกลุ่มคำสั่ง คำขอ และการรับรอง
	126996	ข้อมูลผลิตภัณฑ์
	127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
	128259	ความเร็ว: น่านน้ำอ้างอิง
	128267	ความลึกของน้ำ
	129539	GNSS DOPs
	129799	ความถี่วิทยุ, โหมด และกำลัง
	130306	ข้อมูลลม
	130312	อุณหภูมิ
ส่ง	126464	ส่งและรับฟังก์ชันกลุ่มรายการ PGN
	127258	ความแปรปรวนทางแม่เหล็ก
	129025	ตำแหน่ง: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
	129026	COG และ SOG: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
	129029	ข้อมูลตำแหน่ง GNSS
	129283	ข้อผิดพลาดครอสแทร็ค
	129284	ข้อมูลนำทาง
	129285	เส้นทางการนำทางและข้อมูลเวย์พอยท์
	129540	สัญญาณดาวเทียม GNSS ในมุมมอง
รับ	127245	หางเสือ
	127250	ทิศมุ่งหน้าของเรือ
	127488	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: การอัปเดตอย่างรวดเร็ว
	127489	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: ไดนามิก
	127493	พารามิเตอร์การส่ง: ไดนามิก
	127498	พารามิเตอร์เครื่องยนต์: สแตติก
	127505	ระดับของเหลว
	129038	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส A
	129039	รายงานตำแหน่ง AIS คลาส B
	129040	รายงานตำแหน่งที่ขยาย AIS คลาส B
	129794	ข้อมูลที่เกี่ยวข้องกับการอยู่กับที่และการเดินทาง AIS คลาส A
	129798	รายงานตำแหน่งเครื่องบิน AIS SAR
	129802	ข้อความออกอากาศเกี่ยวกับความปลอดภัย AIS
	129808	ข้อมูลการโทร DSC
	130310	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม
	130311	พารามิเตอร์ทางสภาพแวดล้อม (ล้าสมัย)
	130313	ความชื้น
	130314	ความดันจริง
	130576	สถานะเรือขนาดเล็ก
ข้อมูลนี้ใช้กับผลิตภัณฑ์ที่ใช้ร่วมกันได้กับ NMEA 2000 เท่านั้น		

NMEA ข้อมูล 0183

ประเภท	ประโยค	คำอธิบาย
ส่ง	GPAPB	APB: ทิศมุ่งหน้าหรือตัวควบคุมแทร็ค (ออโตไพลอต) ประโยค "B"
	GPBOD	BOD: ทิศทาง (จุดเริ่มต้นไปยังที่หมาย)
	GPBWC	BWC: ทิศทางและระยะทางถึงเวย์พอยท์
	GPGGA	GGA: ข้อมูลคงที่ของ Global Positioning System
	GPGLL	GLL: ตำแหน่งทางภูมิศาสตร์ (ละติจูดและ-ลองจิจูด)
	GPGSA	GSA: GNSS DOP และดาวเทียมที่ใช้งาน
	GPGSV	GSV: สัญญาณดาวเทียม GNSS ในมุมมอง
	GPRMB	RMB: ข้อมูลนำทางขั้นต่ำที่แนะนำ
	GPRMC	RMC: ข้อมูลเฉพาะ GNSS ขั้นต่ำที่แนะนำ
	GPRTE	RTE: เส้นทาง
	GPVTG	VTG: เส้นทางบนพื้นและความเร็วภาคพื้น
	GPWPL	WPL: ตำแหน่งเวย์พอยท์
	GPXTE	XTE: ข้อผิดพลาดครอสแทร็ค
	PGRME	E: ข้อผิดพลาดโดยประมาณ

ประเภท	ประโยค	คำอธิบาย
	PGRMM	M: ข้อมูลแผนที่
	PGRMZ	Z: ระดับความสูง
	SDDBT	DBT: ความลึกใต้หัวโซน่าร์
	SDDPT	DPT: ความลึก
	SDMTW	MTW: อุณหภูมิน้ำ
	SDVHW	VHW: ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ
รับ	DPT	ความลึก
	DBT	ความลึกใต้หัวโซน่าร์
	MTW	อุณหภูมิน้ำ
	VHW	ความเร็วและทิศมุ่งหน้าของน้ำ
	WPL	ตำแหน่งเวย์พอยท์
	DSC	ข้อมูลระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล
	DSE	ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอลที่-ขยายเพิ่ม
	HDG	ทิศมุ่งหน้า ความคลาดเคลื่อน ค่าแปรผัน
	HDM	ทิศมุ่งหน้า, แม่เหล็ก
	MWD	ทิศทางและความเร็วลม
	MDA	องค์ประกอบทางอุตุนิยมวิทยา
	MWV	ความเร็วและมุมของลม
	VDM	ข้อความลิงค์ข้อมูล AIS VHF
	คุณสามารถซื้อข้อมูลทั้งหมดเกี่ยวกับรูปแบบและประโยคของ Marine Electronics Association (NMEA) จาก: NMEA, Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA (www.nmea.org)	

การลงทะเบียนอุปกรณ์ของคุณ

หมายเหตุ: หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ (*เริ่มต้นใช้งานแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 3)

คุณสามารถช่วยเราในการสนับสนุนคุณได้ดียิ่งขึ้น โดยกรอกการลงทะเบียนแบบออนไลน์วันนี้ โปรดเก็บใบเสร็จการซื้อขายตัวจริงหรือสำเนาไว้ในที่ปลอดภัย

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนชาร์ตพล็อตเตอร์
2 รอสักครู่

   ชาร์ตพล็อตเตอร์จะเปิดหน้าการจัดการการ์ดและสร้างไฟล์ชื่อ GarminDevice.xml ในโฟลเดอร์ Garmin บนการ์ดหน่วยความจำ
3 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก
4 ใส่การ์ดหน่วยความจำในคอมพิวเตอร์
5 ไปที่ garmin.com/express ในคอมพิวเตอร์ของคุณ
6 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อดาวน์โหลด ติดตั้ง และเปิดแอปพลิเคชัน Garmin Express
7 เลือก **+** > **เพิ่มอุปกรณ์**
8 ขณะที่แอปพลิเคชันค้นหา ให้เลือก **ลงชื่อเข้าใช้** ถัดจาก **มีแผนที่เดินเรือหรืออุปกรณ์?** ใกล้ด้านล่างของหน้าจอ
9 สร้างหรือลงชื่อเข้าใช้แอคเคาท์ Garmin ของคุณ
10 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อตั้งค่าเรือของคุณ
11 เลือก **+** > **เพิ่ม**

   แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาการ์ดหน่วยความจำสำหรับข้อมูลอุปกรณ์
12 เลือก **เพิ่มอุปกรณ์** เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์

   เมื่อการลงทะเบียนเสร็จสมบูรณ์ แอปพลิเคชัน Garmin Express จะค้นหาแผนที่และการอัปเดตแผนที่เพิ่มสำหรับอุปกรณ์ของคุณ

เมื่อคุณเพิ่มอุปกรณ์ในเครือข่ายชาร์ตพล็อตเตอร์ ให้ทำซ้ำขั้นตอนเหล่านี้เพื่อลงทะเบียนอุปกรณ์ใหม่

การอัปเดตซอฟต์แวร์

หมายเหตุ: หากอุปกรณ์ของคุณมีเทคโนโลยี Wi-Fi คุณควรใช้แอปพลิเคชัน ActiveCaptain เพื่ออัปเดตซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์ด้วยแอปพลิเคชัน ActiveCaptain*, หน้า 4)

คุณอาจจะต้องอัปเดตซอฟต์แวร์ของอุปกรณ์ตอนที่คุณติดตั้งอุปกรณ์หรือเพิ่มอุปกรณ์เสริมให้กับอุปกรณ์ของคุณ

อุปกรณ์นี้รองรับการ์ดหน่วยความจำสูงสุด 32 GB ฟอร์แมตเป็น FAT32

ก่อนที่คุณจะอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณสามารถตรวจสอบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งในอุปกรณ์ของคุณได้ (*การดูข้อมูลซอฟต์แวร์ของระบบ*, หน้า 31) จากนั้น คุณสามารถไปที่ garmin.com/support/software/marine.html เลือก ดูอุปกรณ์ทั้งหมดในชุดนี้ และเปรียบเทียบเวอร์ชันซอฟต์แวร์ที่ติดตั้งกับเวอร์ชันซอฟต์แวร์ในรายการสำหรับผลิตภัณฑ์ของคุณ

หากซอฟต์แวร์ในอุปกรณ์ของคุณเก่ากว่าที่แสดงในเว็บไซต์ ให้ทำตามขั้นตอนเพื่อโหลดซอฟต์แวร์ในการ์ดหน่วยความจำ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 37) แล้วอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์ (*การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์*, หน้า 37)

การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ

คุณต้องคัดลอกการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำโดยใช้คอมพิวเตอร์ที่ใช้ซอฟต์แวร์ Windows

หมายเหตุ: คุณสมารถติดต่อฝ่ายบริการลูกค้า Garmin เพื่อสั่งซื้อการ์ดอัปเดตซอฟต์ที่โหลดล่วงหน้าหากคุณไม่มีคอมพิวเตอร์ที่มีซอฟต์แวร์ Windows

1 ใส่การ์ดหน่วยความจำลงในช่องใส่การ์ดบนคอมพิวเตอร์
2 ไปที่ garmin.com/support/software/marine.html

   คำแนะนำ: คุณยังสามารถดาวน์โหลดคู่มือสำหรับเจ้าของที่อัปเดตเพื่อโหลดในชาร์ตพล็อตเตอร์ได้จากหน้าเว็บนี้
3 เลือก **echoMAP Series ที่มีการ์ด SD**.
4 เลือก **ดาวน์โหลด** ที่อยู่ถัดจาก **echoMAP Series ที่มีการ์ด SD**
5 อ่านและยอมรับเงื่อนไข
6 เลือก **ดาวน์โหลด**
7 เลือกตำแหน่ง และเลือก **บันทึก**
8 ดับเบิลคลิกไฟล์ที่ดาวน์โหลด

   โฟลเดอร์ Garmin มีการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่สร้างในตำแหน่งที่เลือก กล่องข้อความจะเปิดเพื่อช่วยเหลือในการถ่ายโอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ไปยังการ์ดหน่วยความจำ
9 เลือก **ถัดไป**
10 เลือกไดรฟ์ที่เป็นของการ์ดหน่วยความจำ แล้วเลือก **ถัดไป** > **เสร็จสิ้น**

โฟลเดอร์ Garmin มีการอัปเดตซอฟต์แวร์ที่สร้างในการ์ดหน่วยความจำ การอัปเดตซอฟต์แวร์อาจใช้เวลาหลายนาทีเพื่อโหลดลงในการ์ดหน่วยความจำ

การอัปเดตซอฟต์แวร์อุปกรณ์

ก่อนที่คุณจะสามารถอัปเดตซอฟต์แวร์ คุณจะต้องมีการ์ดหน่วยความจำสำหรับการอัปเดตซอฟต์แวร์ก่อน หรือทำการโหลดซอฟต์แวร์ล่าสุดมาไว้บนการ์ดหน่วยความจำ (*การโหลดซอฟต์แวร์ใหม่ลงบนการ์ดหน่วยความจำ*, หน้า 37)

1 เปิดชาร์ตพล็อตเตอร์
2 หลังจากหน้าจอหลักปรากฏขึ้นแล้ว ให้ใส่การ์ดหน่วยความจำลงไปในช่องเสียบการ์ด

   หมายเหตุ: เพื่อให้ขั้นตอนการอัปเดตซอฟต์แวร์ปรากฏขึ้น อุปกรณ์จะต้องได้รับการเปิดเครื่องให้สมบูรณ์ก่อนที่จะใส่การ์ดลงไป
3 ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ
4 รอประมาณสามถึงสี่นาทีให้กระบวนการอัปเดตซอฟต์แวร์เสร็จสมบูรณ์
5 เมื่อเสร็จสมบูรณ์แล้ว ให้คงการ์ดหน่วยความจำไว้ที่เดิม และเริ่มการทำงานของชาร์ตพล็อตเตอร์อีกครั้งด้วยตนเอง
6 ถอดการ์ดหน่วยความจำออก

   หมายเหตุ: หากการ์ดหน่วยความจำถูกถอดออกก่อนที่อุปกรณ์จะเริ่มการทำงานอีกครั้งเสร็จสมบูรณ์ การอัปเดตซอฟต์แวร์จะไม่สมบูรณ์

ศูนย์สนับสนุน Garmin

ไปที่ support.garmin.com สำหรับความช่วยเหลือและข้อมูล เช่น คู่มือผลิตภัณฑ์ คำถามที่พบบ่อย วิดีโอ การอัปเดตซอฟต์แวร์ และการให้บริการลูกค้า

ดัชนี

A
ActiveCaptain 3
quickdraw 10
การแจ้งเตือนอัจฉริยะ 3
การปรับปรุงซอฟต์แวร์ 4
การอัปเดตแผนที่ 4
AIS 6, 8, 9
SART 8
การเตือน 7
การเปิด 34
เป้าหมาย 7, 8
ภัยคุกคาม 7
เรือ 7
อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ 7, 8
AM 29

D
DAB 29, 30
DSC. *ดู* ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล

E
EGNOS 31
EPIRB 7

F
Fish Eye 3D 8
กรวยโซน่าร์ 10
แทร็ค 10
เป้าหมายที่ถูกพัก 10
FM 29

G
Garmin ClearVü 17
Garmin Marine Network 32
GPS 35
EGNOS 31
WAAS 31
ที่มา 2
สัญญาณ 2

I
ID เครื่อง 31

M
Man Overboard 13, 24
media player 28–31
DAB 30
FUSION-Link 28
VHF 29
การปิดเสียง 29
การเล่นซ้ำ 29
ค้นหาด้วยตัวอักษรและตัวเลข 29
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า 29
ชื่ออุปกรณ์ 31
โซน 29
ที่มา 29
พื้นที่เครื่องรับ 29, 30
วิทยุ 30
วิทยุดาวเทียม SiriusXM 30
สับเปลี่ยน 29
โหมดการปรับ 29
MOB, อุปกรณ์ 7

N
navaids 5
NMEA 0183 27, 32, 33, 36
NMEA 2000 33, 36

Q
quickdraw 10, 11
การตั้งค่า 11

S
SART 7, 8
SideVü 17
SiriusXM 29
วิทยุดาวเทียม 30
SOS 13

W
WAAS 31
Waypoint 13
Wi-Fi 3

ก
กระแสน้ำแบบเคลื่อนไหว, ระดับน้ำ 6
การ gybe. *ดู* การ tack และ gybe
การ jib. *ดู* การ tack และ gybe
การ tack และ gybe 25, 26
รักษาทิศทางลม 25
รักษาทิศมุ่งหน้า 26
การแก้ไขปัญหา 35, 36
การแจ้ง 3
การแจ้งเตือนอัจฉริยะ 3
การ์ดหน่วยความจำ 34, 35
การติดตั้ง 2
ช่อง 1
แผนที่รายละเอียด 35
การตั้งค่า 11, 31, 33, 34
ข้อมูลระบบ 31
การตั้งค่าการแสดงผล 31
การตั้งค่าจากโรงงาน 34
โซน่าร์ 21
การเตือน 17, 33
การชน 7
การนำทาง 33
การลากสมอ 33
เครื่องยนต์ 26
โซน่าร์ 21
ตัววัด 26
น้ำตื้น 21
น้ำมันเชื้อเพลิง 26, 33
น้ำลึก 21
มาถึง 33
ออกนอกเส้นทาง 33
อุณหภูมิน้ำ 21
การเตือนการชน 7
การเตือนการนำทาง 33
การเตือนการลากสมอ 33
การเตือนมาถึง 33
การเตือนระยะปลอดภัยในการชน 7
การเตือนออกนอกเส้นทาง 33
การแทรกการนำทาง 9
การแนะนำอัตโนมัติ 11, 12, 14, 15, 34
ระยะห่างแนวชายฝั่ง 15
เส้นทาง 14, 15
การแบ่งปันข้อมูล 34
การรวม 2, 3
การปรับแต่ง 2
การรีเซ็ต, การตั้งค่า 31
การลงทะเบียนผลิตภัณฑ์ 37
การลงทะเบียนอุปกรณ์ 37
การลบ, ข้อมูลผู้ใช้ 35
การแล่นเรือ 9, 25
ตัวนับเวลาการแข่งขัน 25
เส้นเริ่มต้น 24
การแล่นเรือใบ 24
การวัดระยะทาง, แผนที่ 5
การสนับสนุน. *ดู* ฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์
การแสดงความลึกด้วยเฉดสี 11
การอัปเดต
ซอฟต์แวร์ 4, 37
แผนที่ 4

ข
ขอบเขต, การคัดลอก 34
ข้อมูล
การคัดลอก 34
การจัดการ 34
การลบ 35
การสำรองข้อมูล 35
ข้อมูลเกี่ยวกับท้องฟ้า 27
ข้อมูลท้องฟ้า 27
ข้อมูลผู้ใช้, การลบ 35
ข้อมูลระบบ 31, 35

ค
ความกว้างของช่องทาง 8
ความจุน้ำมันเชื้อเพลิง 26, 31, 32
ความแม่นยำของ GPS 33
ค่าชดเชยความลึกท้องเรือ 25, 31
ค่าที่ตั้งล่วงหน้า 29, 30
DAB 30

จ
จุดบริการทางทะเล 12
จุดหมาย
การเลือก 12
แผนที่เดินเรือนำทาง 12

ซ
ซอฟต์แวร์, การอัปเดต 4, 31, 37
ซูม
โซน่าร์ 20
แผนที่ 4

ต
ตัววัด
การเดินทาง 26
การเตือนสถานะ 26
ขีดจำกัด 32
เครื่องยนต์ 26
น้ำมันเชื้อเพลิง 26, 32
ลม 26, 27
ตัววัดการเดินทาง 26
ตัววัดการแล่นเรือ 27
ตัววัดเครื่องยนต์ 26, 32
การกำหนดค่า 26
การเตือนสถานะ 26
ตัววัดน้ำมันเชื้อเพลิง 26, 32
การซิงโครไนซ์น้ำมันเชื้อเพลิงตามจริง 26, 32
การเตือนสถานะ 26, 33
ตัววัดลม 26, 27
ตัววางแผนการเดินทาง. *ดู* เส้นทาง
ตำแหน่ง, การติดตาม 28

ท
ทางลัด 1
ทำเครื่องหมายตำแหน่ง 13
ทิศมุ่งหน้า
การรักษา 24
รักษาทิศมุ่งหน้า 25
เส้น 5, 9

น
นาฬิกา 33
การเตือน 33
น้ำ
ความเร็ว 32
ค่าชดเชยอุณหภูมิ 32
นำทางไปยัง 12

ป
ปุ่ม 1
ไฟ 1
ปุ่ม power 1
ปุ่ม Power 31

ฝ
ฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ 37
ฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์ Garmin. *ดู* ฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์

ฟ
ฟิลด์ข้อมูล 9

ภ
ภาพจากดาวเทียม 6
ภาพถ่าย, ทางอากาศ 6
ภาพถ่ายทางอากาศ 6
ภาพหน้าจอ 35
การจับภาพ 35
ภาษา 31

ร
รอยทางของเรือ 9, 28
ระบบการเรียกแบบแยกคลื่นแบบดิจิตอล 27, 28
การเปิด 27, 34
การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง 28
ช่อง 28
ที่ติดต่อ 27

ระยะของวงแหวน 8
ระยะห่างแนวชายฝั่ง 15
รักษาทิศทางลม 25, 26
    การปรับ 25
รายงานตำแหน่ง 28

ล
ล็อกกิจกรรม 31

ว
วิทยุ 29
    AM 29
    FM 29
    SiriusXM 30, 31
วิทยุ VHF 27
    การเรียกที่เป็นกิจวัตรแบบหนึ่งต่อหนึ่ง 28
    การเรียกเป้าหมาย AIS 28
    ช่อง DSC 28
    สัญญาณแจ้งเหตุร้าย 28
วิทยุดาวเทียม SiriusXM 29–31
วิธีใช้. *ดู* ฝ่ายสนับสนุนผลิตภัณฑ์

ส
สถานีกระแสน้ำ 27
    เครื่องหมาย 6
สถานีพยากรณ์ระดับน้ำ 6, 27
    เครื่องหมาย 6
สถานีระดับน้ำ 27
สภาพอากาศ 8
สัญญาณแจ้งเหตุร้าย 28
สัญญาณดาวเทียม, การรับ 2
สัญลักษณ์ 7
สายอากาศ, GPS 2
สีเตือนอันตราย 8

ห
หน่วยวัด 33
หน้าจอ, ความสว่าง 3
หน้าจอหลัก, การปรับแต่ง 2, 3
หมายเลขโอเวอร์เลย์ 9
หัวโซน่าร์ 17, 19, 21, 23

อ
ออโตไพลอต 23
    การขับตามรูปแบบวงกลม 24
    การใช้ 24
    การเพิ่มการควบคุม 24
    รูปแบบการบังคับเลี้ยว 24
    รูปแบบการเลี้ยวของวิลเลียมสัน 24
    รูปแบบซิกแซก 24
    รูปแบบยูเทิร์น 24
    ลดการใช้หางเสือ 24
อุปกรณ์
    การทำความสะอาด 35
    การลงทะเบียน 37
    ปุ่ม 1, 4
อุปกรณ์ไร้สาย 33
    การกำหนดค่าเครือข่าย 33
    การเชื่อมต่อกับอุปกรณ์ไร้สาย 3
    การเชื่อมต่ออุปกรณ์ไร้สาย 33
อุปกรณ์สัญญาณขอความช่วยเหลือ 7

support.garmin.com

พฤศจิกายน 2017
190-02242-26_0A