

**SIMRAD**

# GO XSE

Brukerhåndbok

NORSK





# Innledning

---

## Fraskrivelse

Ettersom Navico jobber kontinuerlig med å forbedre dette produktet, forbeholder vi oss retten til å gjøre endringer i produktet når som helst. Disse endringene er kanskje ikke gjenspeilt i denne versjonen av brukerhåndboken. Kontakt nærmeste leverandør hvis du trenger ytterligere hjelp.

Eieren er ene og alene ansvarlig for å installere og bruke utstyret på en måte som ikke forårsaker ulykker, personskade eller skade på eiendom. Brukeren av dette produktet er ene og alene ansvarlig for å utøve sikker båtskikk.

NAVICO HOLDING AS OG DETS DATTERSELSKAPER, AVDELINGER OG TILKNYTTETE SELSKAPER FRASKRIVER SEG ALT ANSVAR FOR ALL BRUK AV DETTE PRODUKTET SOM KAN FORÅRSAKE ULYKKER ELLER SKADE ELLER SOM KAN VÆRE LOVSTRIDIG.

Gjeldende språk: Denne erklæringen og alle instruksjoner, brukerveiledninger eller annen informasjon som er tilknyttet produktet (dokumentasjon), kan oversettes til, eller har blitt oversatt fra, et annet språk (oversettelse). Hvis det skulle oppstå uoverensstemmelser mellom en oversettelse av dokumentasjonen, er det den engelske versjonen av dokumentasjonen som er den offisielle versjonen av dokumentasjonen.

Denne brukerhåndboken representerer produktet på tidspunktet for trykking. Navico Holding AS og dets datterselskaper, avdelinger og tilknyttede selskaper forbeholder seg retten til å gjøre endringer i spesifikasjoner uten varsel.

## Varemerker

Lowrance<sup>®</sup> og Navico<sup>®</sup> er registrerte varemerker for Navico.

Simrad<sup>®</sup> brukes på lisens fra Kongsberg.

Navionics<sup>®</sup> er et registrert varemerke for Navionics, Inc.

NMEA<sup>®</sup> og NMEA 2000<sup>®</sup> er registrerte varemerker for National Marine Electronics Association.

SiriusXM<sup>®</sup> er et registrert varemerke for Sirius XM Radio Inc.

Fishing Hot Spots<sup>®</sup> er et registrert varemerke for Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ er et registrert varemerke for FUSION Electronics Ltd.

C-MAP er et varemerke for Jeppesen.

Begrepene HDMI og HDMI High-Definition Multimedia Interface samt HDMI-logoen er varemerker eller registrerte varemerker for HDMI Licensing LLC i USA og andre land.

SD™ og microSD™ er varemerker eller registrerte varemerker for SD-3C, LLC i USA og andre land.

Wi-Fi® er et registrert varemerke for Wi-Fi Alliance®.

Ytterligere kartdata: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 av Richardson's Maptech.

Bluetooth® er et registrert varemerke for Bluetooth SIG, Inc.

## **Navico-produkthenvisninger**

Denne håndboken kan henvise til følgende Navico-produkter:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlegg)
- ForwardScan™ (ForwardScan)
- GoFree™ (GoFree)
- INSIGHT GENESIS® (Insight Genesis)
- StructureMap™ (StructureMap)
- StructureScan® (StructureScan)
- StructureScan® HD (StructureScan HD)

## **Copyright**

Copyright © 2016 Navico Holding AS.

## **Garanti**

Garantikortet leveres som et separat dokument.

Hvis du har spørsmål, kan du besøke nettsiden til produsenten av skjermen din eller systemet ditt: [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## **Forskriftsmessige erklæringer**

Dette utstyret er ment for bruk i internasjonalt farvann samt kystområder som er administrert av USA og land i EU. og EØS.

Dette utstyret er i samsvar med:



- CE i henhold til direktivet 2014/53/EU
- kravene for enheter på nivå 2 i Radio communications (Electromagnetic Compatibility) Standard 2008
- del 15 av FCC-reglene Driften er underlagt følgende to betingelser: (1) Denne enheten skal ikke forårsake skadelig elektrisk støy, og (2) denne enheten må kunne fungere med eventuell støy som mottas, inkludert støy som kan forårsake uønsket drift.

Du finner den relevante samsvarserklæringen på følgende nettsted: [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## Om denne håndboken

Denne håndboken er en referanseveiledning for betjening av GO5 og GO7. Det forutsettes at alt utstyr er installert og konfigurert, og at systemet er klart for bruk.

Håndboken forutsetter at brukeren har grunnleggende kunnskap om navigasjon, nautisk terminologi og vanlig praksis.

Viktig tekst som krever spesiell oppmerksomhet fra leseren, er understreket på følgende måte:

→ **Merk:** Brukes til å trekke leserens oppmerksomhet mot en kommentar eller viktig informasjon.

**⚠ Advarsel:** Brukes når det er nødvendig å advare mannskapet om at de må være forsiktige for å unngå risiko for skader på utstyr/mannskap.

## Håndbokversjon

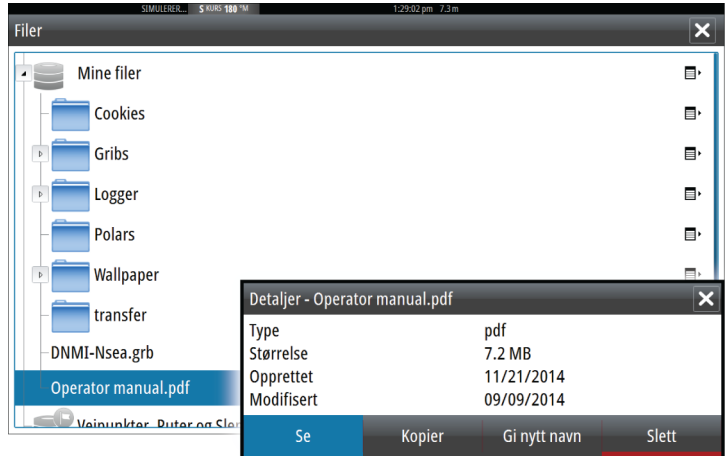
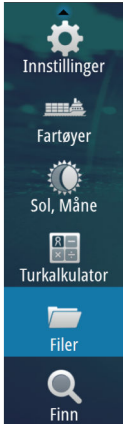
Denne håndboken er skrevet for programwareversjon 1.0. Håndboken oppdateres kontinuerlig for å være i tråd med nye programwareversjoner. Du kan laste ned den nyeste tilgjengelige versjonen av håndboken fra [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

## Vise håndboken på skjermen

Det er mulig å lese håndbøkene og andre PDF-filer på skjermen ved hjelp av PDF-visningsprogrammet som følger med enheten.

Håndbøker kan lastes ned fra [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Håndbøkene kan leses fra et kort som er satt inn i en kortleser, eller kopieres til enhetens interne minne.



Bruk menyalternativene og knappene på skjermen til å manøvrere i PDF-filen, som beskrevet her:

- Søk, Gå til side, Side opp og ned  
Velg den relevante vinduknappen.
- Bla i sidene  
Dra fingeren i hvilken som helst retning på skjermen.
- Panorere på siden  
Dra fingeren i hvilken som helst retning på skjermen.
- Zoome inn/ut  
Velg den relevante vinduknappen.  
Berøringsbetjening: Knip eller spre med fingrene.
- Avslutte PDF-visningsprogrammet  
Velg **X** øverst til høyre i vinduet.

## Programvareversjonen

Programvareversjonen som for øyeblikket brukes på denne enheten, vises i dialogboksen About (Om). Dialogboksen About (Om) er tilgjengelig i systeminnstillingene.

Hvis du vil ha informasjon om oppgradering av programvaren, kan du se "*Programvareoppgraderinger*" på side 149.



# Innhold

---

## **15 Introduksjon**

- 15 Hjem-skjermvindu
- 16 Applikasjonsskjermvinduer
- 18 Integrasjon av tredjepartsenheter
- 19 Fjernkontroller

## **20 Grunnleggende betjening**

- 20 Dialogboksen Systemkontroll
- 20 Slå systemet på og av
- 21 Visningsbelysning
- 21 Låse berøringsskjermen
- 21 Bruke menyer og dialogbokser
- 22 Velge skjermvinduer og vinduer
- 22 Opprette et veipunkt for mann over bord
- 23 Kopi av skjermbilde

## **24 Tilpasse systemet**

- 24 Tilpasse bakgrunnen i Hjem-skjermvinduet
- 24 Justere størrelsen på vinduer
- 25 Passordbeskyttelse
- 26 Legge til nye favoritt-skjermvinduer
- 26 Redigere favoritt-skjermvinduer
- 27 Angi utseendet på informasjonslinjen

## **30 Kart**

- 30 Kartvinduet
- 31 Kartdata
- 31 Visning av doble karttyper
- 32 Fartøysymbol
- 32 Kartskala
- 32 Panorere kartet
- 32 Plassere fartøyet på kartpanelet
- 33 Vise informasjon om kartelementer
- 33 Bruke markøren på kartvinduet
- 35 Opprette ruter
- 35 Søke etter objekter i kartvinduet
- 36 3D-kart
- 37 Kartoverlegg

- 38 Insight-kart
- 39 Navionics-kart
- 44 Jeppesen-kart
- 49 Kartinnstillinger

## **51 Veipunkter, Ruter og Spor**

- 51 Veipunkter
- 53 Ruter
- 57 Spor
- 59 Dialogboksene Veipunkter, Ruter og Spor

## **60 Navigere**

- 60 Navigasjonspaneler
- 61 Navigere til markørposisjonen
- 61 Navigere langs en rute
- 62 Navigere med autopiloten
- 62 Navigasjonsinnstillinger

## **65 TripIntel**

- 65 Statistikk for gjeldende tur
- 65 Automatisk turoptak
- 66 Starte og stoppe turoptak
- 66 Langtidshistorikk
- 67 Avstandsring for estimert drivstofforbruk
- 68 Drivstoffmåler
- 68 Tidevannsmåler
- 69 Vise turoptak

## **71 Autopilot**

- 71 Sikker betjening med autopiloten
- 71 Aktivere autopiloten
- 71 Bytte fra automatisk modus til manuell styring
- 72 Autopilotangivelse på sidene
- 73 Autopilot-panelet
- 74 Modusoversikt
- 75 Standby-modus
- 76 Non-Follow Up (Ikke oppfølging, NFU, servostyring)
- 76 Oppfølgingsstyring (FU)
- 76 AUTO-modus (automatisk kompass)
- 77 Ingen avdrift-modus

- 78 NAV-modus
- 80 WIND-modus
- 82 WIND Nav-modus
- 82 Svingmønsterstyring
- 85 Bruke GO XSE i et AP24-/AP28-system
- 86 Bruke autopiloten i et EVC-system
- 86 Autopilotinnstillinger

## **90 Ekkolodd**

- 90 Bildet Ekkolodd
- 90 Zoome bildet
- 91 Bruke markøren på bildet
- 92 Lagre veipunkt
- 92 Vise historikk
- 93 Konfigurere bildet
- 95 Avanserte alternativer
- 95 Start opptak av loggdata
- 97 Stopp opptak av loggdata
- 97 Visning av registrerte ekkoloddata
- 98 Visningsalternativer for ekkolodd
- 100 Ekkolodd -innstillinger

## **102 StructureScan**

- 102 StructureScan-bilde
- 103 Zoome StructureScan-bildet
- 103 Bruke markøren i StructureScan-vinduet
- 104 Lagre veipunkt
- 104 Vise StructureScan-historikk
- 105 Konfigurere StructureScan-bildet
- 106 Avanserte StructureScan-innstillinger

## **107 StructureMap**

- 107 StructureMap-bildet
- 107 Aktivere strukturoverlegg
- 108 StructureMap-kilder
- 109 StructureMap-tips
- 109 Ta opp StructureScan-data
- 109 Bruke StructureMap med kartkort
- 110 Strukturvalg

## **112 ForwardScan**

- 112 ForwardScan-bildet
- 113 Konfigurere ForwardScan-bildet
- 113 Alternativer for ForwardScan-visning
- 114 Forlenget kompasskurslinje
- 115 ForwardScan-oppsett

## **118 Trådløs tilkobling**

- 118 Koble til og fra et trådløst hotspot
- 119 GoFree Shop
- 119 GoFree Controller & Viewer
- 119 Laste opp filer til Insight Genesis
- 120 Trådløsinnstillinger

## **122 Automatisk identifikasjonssystem (AIS)**

- 122 AIS-målsymboler
- 123 Vise informasjon om AIS-mål
- 124 Anrope et AIS-fartøy
- 124 AIS SART
- 126 Fartøyalarmer
- 127 Fartøyinnstillinger

## **130 Infopaneler**

- 130 Instrumentpanel
- 130 Tilpasse Instruments -vinduet

## **132 Lyd**

- 132 Aktivere lyd
- 133 SonicHub 2 støttes
- 136 Lyd-panelet
- 138 Konfigurere lydsystemet
- 139 Bruke lydsystemet
- 139 Favorittkanaler
- 139 Sirius-radio (bare Nord-Amerika)

## **140 Tidsploetter**

- 140 Tidsploetter-panelet
- 140 Velge data



## **141 Alarmer**

- 141 Alarmsystem
- 141 Type meldinger
- 141 Enkeltstående alarmer
- 141 Flere alarmer
- 142 Bekrefte en melding
- 142 Dialogboksen Alarmer

## **144 Verktøy**

- 144 Veipunkter/ruter/spor
- 144 Tidevann
- 144 Alarmer
- 144 Innstillinger
- 144 Fartøy
- 145 Sun, Moon (Sol, måne)
- 145 Turkalkulator
- 145 Filer
- 145 Finn
- 145 GoFree Shop

## **147 Simulator**

- 147 Demomodus
- 147 Kildefiler for simulator
- 148 Avanserte simulatorinnstillinger

## **149 Vedlikehold**

- 149 Forebyggende vedlikehold
- 149 Rengjøre skjermenheten
- 149 Rengjøre døren til medieporten
- 149 Kontrollere tilkoblingene
- 149 Programvareoppgraderinger
- 150 Service-assistent
- 150 Sikkerhetskopiering av systemdata

## **153 Betjening med berørings skjerm**



# 1

HJEM

## Introduksjon

### Hjem-skjermvindu

Du åpner **Hjem**-skjermvinduet fra hvilken som helst operasjon ved å velge **Hjem**-knappen øverst til venstre i et vindu.



#### 1 Verktøy

Velg en knapp for å åpne dialogbokser som brukes til å utføre en oppgave, eller for å bla gjennom lagret informasjon.

#### 2 Applikasjoner

Velg en knapp for å vise applikasjonen som et vindu på hele skjermen. Hold inne en knapp for å vise forhåndsconfigurerte alternativer for delt skjermvindu for applikasjonen.

#### 3 Lukk-knappen

Velg denne for å lukke Hjem-skjermvinduet og gå tilbake til det forrige aktive skjermvinduet.

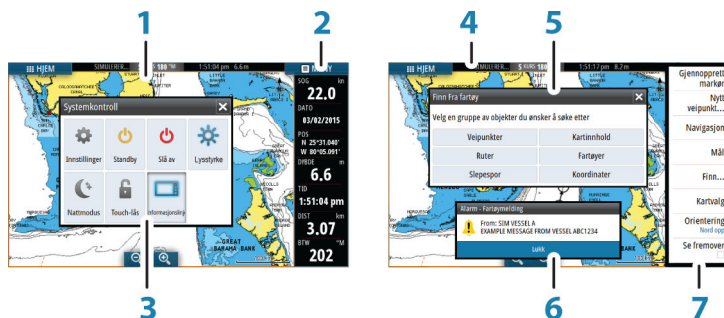
#### 4 Favoritter

Velg en knapp for å vise vindukombinasjonen. Hold inne en favorittknapp for å gå inn i redigeringsmodus for Favoritter-vinduet.

## 5 Knappen Mann over bord (MOB)

Velg denne for å lagre et veipunkt for mann over bord (MOB) på fartøyets nåværende posisjon.

## Applikasjonsskjermvinduer



Hver applikasjon som er koblet til systemet, vises i vinduer.

Applikasjonen kan vises som fullskjerm eller i kombinasjon med andre vinduer på et skjermvindu med flere vinduer.

Alle applikasjonsskjermvinduer åpnes fra **Hjem-skjermvinduet**.

### 1 Applikasjonvindu

### 2 Instrumentfelt

Navigasjons- og sensorinformasjon. Linjen kan deaktiveres og konfigureres av brukeren.

### 3 Dialogboksen Systemkontroll

Hurtigtilgang til grunnleggende systeminnstillinger.

Vis dialogboksen ved å trykke kort på **på/av**-knappen eller dra ned fra toppen av skjermen.

### 4 Statuslinje

### 5 Dialogboks

Informasjon til eller inndata fra brukeren.

### 6 Alarm-melding

Vises hvis det oppstår farlige situasjoner eller systemfeil.

### 7 Meny

Vinduspesifikk meny.

Vis menyen ved å velge **MENU**-vinduknappen.

## Delt skjermvindu

Du kan ha opptil fire vinduer på hvert skjermvindu.



Skjermvindu med to vinduer



Skjermvindu med tre vinduer



Skjermvindu med fire vinduer

Vindustørrelser på et delt skjermvindu kan justeres i dialogboksen **Systemkontroll**.

→ **Merk:** Hvis Mercury-funksjoner er aktivert, tillates ikke delte skjermvinduer.

## Forhåndskonfigurerte delte sider

Hver enkelt fullskjermsapplikasjon har flere forhåndskonfigurerte delte sider, som inneholder den valgte applikasjonen i kombinasjon med hvert av de andre panelene.

→ **Merk:** Antallet forhåndskonfigurerte delte sider kan ikke endres, og sidene kan ikke tilpasses eller slettes.

Åpne en forhåndskonfigurert delt side ved å holde inne hovedpanelknappen.



## Favoritt-panel

Alle forhåndskonfigurerte favoritt-panel kan endres og slettes, og du kan opprette dine egne. Du kan totalt ha tolv favoritt-panel.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Legge til nye favoritt-panel*" på side 26.

## Integrering av tredjepartsenheter

Flere tredjepartsenheter kan kobles til GO XSE. Applikasjonene vises på separate paneler eller integrert med andre paneler.

En enhet som kobles til NMEA 2000-nettverket, skal automatisk bli identifisert i systemet. Hvis den ikke blir det, aktiverer du funksjonen fra alternativet Avansert i dialogboksen Systeminnstillinger.

Tredjepartsenheten betjenes ved hjelp av menyer og dialogbokser, som på andre paneler.

Denne håndboken inkluderer ikke spesifikke betjeningsinstruksjoner for noen tredjepartsenheter. Hvis du vil ha informasjon om funksjoner, kan du se dokumentasjonen som fulgte med tredjepartsenheten.

### SmartCraft VesselView-integrasjon

Det er mulig å vises og bruke SmartCraft-data via Vulcan når en VesselView 7- eller VesselView 4-gatewayenhet er tilkoblet nettverket.

Motorleverandørikonet vises på **Hjem**-skjermvinduet når en enhet er tilgjengelig.

### Integrering med FUSION-Link

FUSION-Link-enheter som er koblet til NMEA 2000-nettverket, kan styres fra GO XSE-systemet.

FUSION-Link-enhetene vises som tilleggsikler ved bruk av lydfunksjonen. Ingen tilleggsikoner er tilgjengelige.

Se "*Lyd*" på side 132 hvis du vil ha mer informasjon.

### Integrering med BEP CZone



GO XSE integreres med BEPs CZone-system, som brukes til å styre og overvåke et strømfordelingssystem på fartøyet.

CZone-ikonet er tilgjengelig på panelet Verktøy på **Hjem**-skjermen når et CZone-system er tilgjengelig i nettverket.

CZone-systemet leveres med en separat håndbok. Se denne dokumentasjonen og installasjonshåndboken for GO XSE hvis du vil ha informasjon om hvordan du installerer og konfigurerer CZone-systemet.

### **CZone-instrumentpanel**

Når CZone er installert og konfigurert, legges det til et ekstra CZone-instrumentpanel på Instruments-panelene.

Du bytter mellom instrumentbordene på et panel ved å velge symbolene for pil venstre og høyre eller ved å velge instrumentbordet på menyen.

### **Redigering av et CZone-instrumentpanel**

Du kan tilpasse et CZone-instrumentbord ved å endre data for hver av målerne. Hvilke redigeringsalternativer som er tilgjengelige, avhenger av målertypen og hvilke datakilder som er koblet til systemet.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Instrumentpaneler*" på side 130.

## **Fjernkontroller**

Du kan koble en fjernkontroll til nettverket og fjernstyre enheten. Hvis du vil finne ut hvilke fjernkontroller som kan brukes, kan du gå til nettsiden for produktet på:

[simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Det følger en egen håndbok med fjernkontrollen.

# 2

## Grunnleggende betjening

### Dialogboksen Systemkontroll

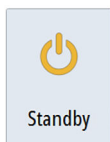
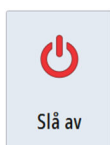
Dialogboksen Systemkontroll gir rask tilgang til grunnleggende systeminnstillinger. Du viser dialogboksen ved å trykke kort på **på/av**-knappen eller dra ned fra øverst på skjermen.

Hvilke ikoner som vises i dialogboksen, kan variere. Alternativet Juster splitt er for eksempel bare tilgjengelig hvis du viser et delt skjermvindu når du åpner dialogboksen **Systemkontroll**.



### Aktivering av funksjoner

Velg ikonet for funksjonen du ønsker, eller slå på eller av. For funksjonene som kan slås på og av, angir et uthevet ikon at funksjonen er aktivert, som vist i ikonet for informasjonslinjen ovenfor.



### Slå systemet på og av

Du slår systemet på og av ved å trykke på og holde nede **på/av**-knappen. Du kan også deaktivere enheten fra dialogboksen **Systemkontroll**.

Hvis du slipper opp **på/av**-knappen før avslutningen er fullført, blir avslutningen avbrutt.

### Standby-modus

I Standby-modus blir ekkoloddet og bakgrunnsbelysningen for skjermen og knappene slått av for å spare strøm. Systemet fortsetter å kjøre i bakgrunnen.

Du velger Standby-modus i dialogboksen **Systemkontroll**.



Bytt fra Standby-modus til vanlig bruk ved å trykke kort på **av/på**-knappen.

## Visningsbelysning



### Lysstyrke

Bakgrunnsbelysningen for skjermen kan justeres når som helst fra dialogboksen **Systemkontroll**.

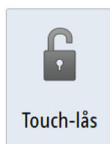
Du kan også bla gjennom de forhåndsdefinerte nivåene for bakgrunnsbelysning med korte trykk på **på/av**-knappen.

### Nattmodus

Alternativet Nattmodus optimaliserer fargepaletten og bakgrunnsbelysningen for forhold med lite lys.

→ **Merk:** Detaljer på kartet er kanskje mindre synlige når Nattmodus er valgt!

## Låse berøringsskjermen



Du kan låse en berøringsskjerm midlertidig for å forhindre utilsiktet betjening av systemet. Lås berøringsskjermen når det er store mengder vann på skjermen, for eksempel i tung sjø eller regnvær. Denne funksjonen er også nyttig du rengjør skjermen mens enheten er slått på.

Du låser berøringsskjermen i dialogboksen **Systemkontroll**.

Du opphever låsefunksjonen ved å trykke kort på **På/av**-knappen.

## Bruke menyer og dialogbokser

### Menyer

Du kan vise en skjermvindumeny ved å velge knappen **MENU** i øvre høyre hjørne på skjermvinduet.

- Aktiver et menyelement og slå et alternativ på/av ved å velge det.
- Juster en glidefeltverdi på følgende måte:
  - Dra i glidefeltet.
  - Velg ikonene **+** eller **-**.

Velg menyalternativet **Tilbake** for å gå tilbake til forrige menynivå og deretter avslutte.

Du kan få menyen til å gli bort ved å trykke kort på skjermen utenfor menyområdet eller ved å trykke på **MENU**-knappen. Når du trykker på **MENU**-knappen på nytt, åpnes menyen med samme status som før den ble lukket.

Statusen til markøren (aktiv eller inaktiv) endrer menyalternativene.

### **Dialogbokser**

Numeriske og alfanumeriske tastaturer vises automatisk når du skal angi brukerinformasjon i dialogbokser.

Du lukker en dialogboks ved å lagre eller avbryte angivelsen.

Du kan også lukke en dialogboks ved å klikke på **X** øverst til høyre i dialogboksen.

## **Velge skjermvinduer og vinduer**

### **Velge et skjermvindu**

- Velg et fullskjermsvindu ved å velge den relevante applikasjonsknappen i **Hjem**-skjermvinduet.
- Velg et favoritt-skjermvindu ved å velge den relevante favorittknappen.
- Velg et forhåndsdefinert delt vindu ved å holde inne det relevante applikasjonsikonet.

### **Velge aktivt vindu**

Bare ett vindu kan være aktivt om gangen på et skjermvindu med flere vinduer. Det aktive vinduet har en kantlinje som uthever det.

Du kan bare åpne skjermvindumenyen til et aktivt vindu.

Du aktiverer et vindu ved å trykke kort på det.

## **Opprette et veipunkt for mann over bord**

Hvis det oppstår en nødssituasjon, kan du lagre et veipunkt for mann over bord (MOB) på fartøyets nåværende posisjon ved å velge knappen **MOB** i **Hjem**-skjermvinduet.

Når du aktiverer MOB-funksjonen, utføres følgende handlinger automatisk:

- Det opprettes et MOB-veipunkt på fartøyets posisjon.
- Visningen bytter til et zoomet kartvindu som er sentrert på fartøyets posisjon.

- Systemet viser navigasjonsinformasjon tilbake til veipunktet for mann over bord.

Flere MOB-veipunkter kan lagres ved å trykke på **MOB**-knappene gjentatte ganger. Fartøyet fortsetter å vise navigasjonsinformasjon til det opprinnelige MOB-veipunktet. Navigasjon til påfølgende MOB-veipunkter må gjøres manuelt.

### Slette et MOB-veipunkt

1. Velg MOB-veipunktet for å aktivere det.
2. Velg hurtigmenyen for MOB-veipunktet for å vise dialogboksen for MOB-veipunktet.
3. Velg alternativet Slett i dialogboksen.

Et MOB-veipunkt kan også slettes fra menyen når det er aktivert.

### Kopi av skjermbilde

Du må aktivere alternativet Kopi av skjermbilde i dialogboksen System innstillinger for å kunne ta et skjermbilde på en berøringsskjerms. Når funksjonen er aktivert, kan du ta et skjermbilde på en berøringsskjerms ved å dobbelklikke på tittellinjen i en åpen dialogboks eller ved å dobbelklikke på statuslinjen hvis det ikke finnes åpne dialogbokser.

Du finner informasjon om å vise filer i "**Filer**" på side 145.

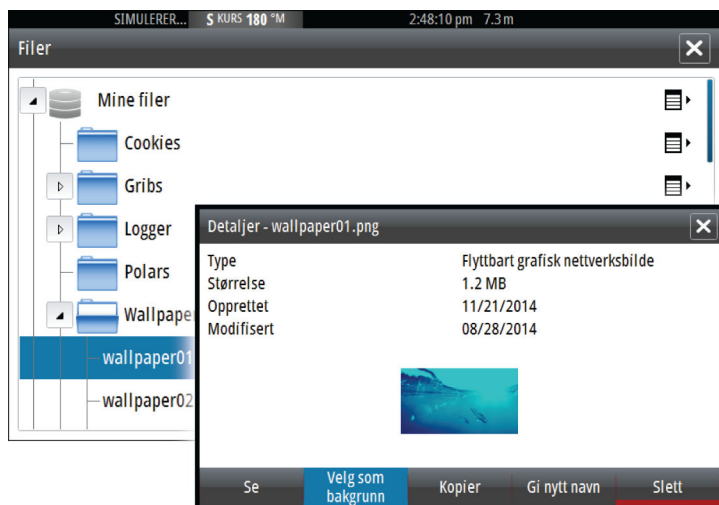
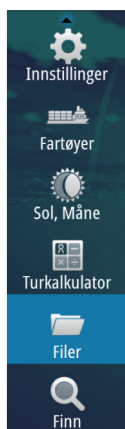
# 3

## Tilpasse systemet

### Tilpasse bakgrunnen i Hjem-skjermvinduet

Bakgrunnen i Hjem-skjermvinduet kan tilpasses. Du kan velge et av bildene som fulgte med systemet, eller du kan bruke ditt eget bilde i JPG- eller PNG-format.

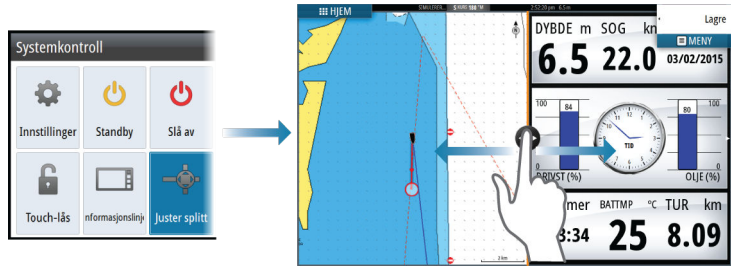
Bildene kan være tilgjengelige på alle plasseringer som vises i filleseren. Når et bilde blir valgt som bakgrunn, kopieres det automatisk til mappen Bakgrunn (Wallpaper).



### Justere størrelsen på vinduer

Du kan endre vindustørrelsen for et aktivt delt skjermvindu. Du kan endre størrelsen på vinduet for både favoritt-skjermvinduer og forhåndsdefinerte delte skjermvinduer.

1. Aktiver dialogboksen **Systemkontroll**.
2. Velg alternativet Juster splitt i dialogboksen.
3. Juster vindustørrelsen ved å dra i justeringsikonet
4. Bekreft endringene ved å trykke kort på et av vinduene eller velge alternativet Lagre på menyen.



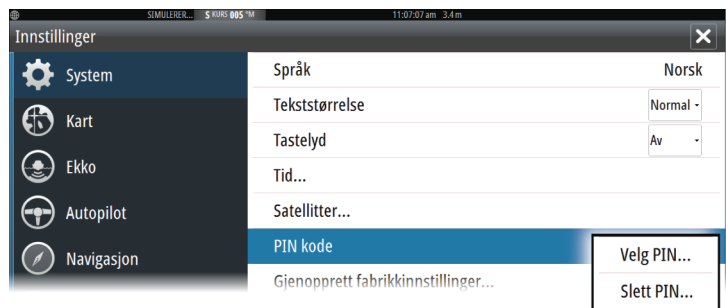
Endringene lagres på det aktive favoritt-skjermvinduet eller delte skjermvinduet.

## Passordbeskyttelse

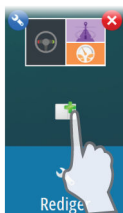
Du kan angi en PIN-kode for å hindre uautorisert tilgang til systeminnstillingene. Når du tar i bruk passordbeskyttelse, må du oppgi PIN-koden når noe av det følgende er valgt. Etter at riktig PIN-kode er oppgitt, har du tilgang til alle alternativer uten å måtte oppgi PIN-koden flere ganger.

- Innstillinger, aktivert fra Verktøy-vinduet eller dialogboksen Systemkontroll
- Alarmer, aktivert fra Verktøy-vinduet
- Filer, aktivert fra Verktøy-vinduet
- GoFree Shop, aktivert fra Verktøy-vinduet
- Innstillinger, aktivert fra Kart-menyen under Kartvalg

Du angir og fjerner passordbeskyttelse fra dialogboksen System innstillinger.



## Legge til nye favoritt-skjermvinduer



1. Velg **Ny**-ikonet i Favoritt-vinduet i **Hjem**-skjermvinduet for å åpne dialogboksen Endre skjermvindu
  2. Dra og slipp skjermvindu-ikoner for å definere et nytt skjermvindu.
- **Merk:** GO5 XSE-favoritt-skjermvinduer kan ha maksimalt 2 applikasjoner. GO7 XSE-favoritt-skjermvinduer kan ha maksimalt 4 applikasjoner.
3. Endre rekkefølgen på vinduene (bare mulig for to eller tre vinduer) hvis det er nødvendig.
  4. Lagre skjermvinduoppsettet.

Systemet viser det nye favoritt-skjermvinduet, og det nye skjermvinduet inkluderes i listen over favoritt-skjermvinduer i **Hjem**-skjermvinduet.



## Redigere favoritt-skjermvinduer

1. Velg redigeringsikonet i Favoritt-vinduet:
  - Velg X-ikonet på et favorittikon for å fjerne skjermvinduet
  - Velg verktøyikonet på et favorittikon for å vise dialogboksen Endre skjermvindu
2. Legg til eller fjern vinduer i dialogboksen Endre skjermvindu
3. Lagre eller forkast endringene for å gå ut av modusen for favorittredigering.

## Angi utseendet på informasjonslinjen

Datakilder som er koblet til systemet, kan vises på informasjonslinjen.

Du kan konfigurere informasjonslinjen til å vise én eller to linjer. Hvis du velger å vise to linjer, kan du angi at visningen skal veksle mellom linjene automatisk. Du kan angi hvilken informasjon som skal vises på informasjonslinjene.

Du kan deaktivere informasjonslinjen fra dialogboksen

### Systemkontroll.

→ **Merk:** Dette deaktiverer bare informasjonslinjen for det gjeldende skjermvinduet.

### Aktivere/deaktivere informasjonslinjen

1. Aktivere dialogboksen **Systemkontroll**
2. Deaktivere/aktivere informasjonslinjenikonet for å aktivere/deaktivere linjen.

### Velge en forhåndsdefinert aktivitetslinje

1. Aktiver informasjonslinjen ved å velge den.
2. Trykk på **MENU**-knappen for å åpne menyen.
3. Velg **Linje 1** eller **Linje 2** og deretter en forhåndsdefinert aktivitetslinje.

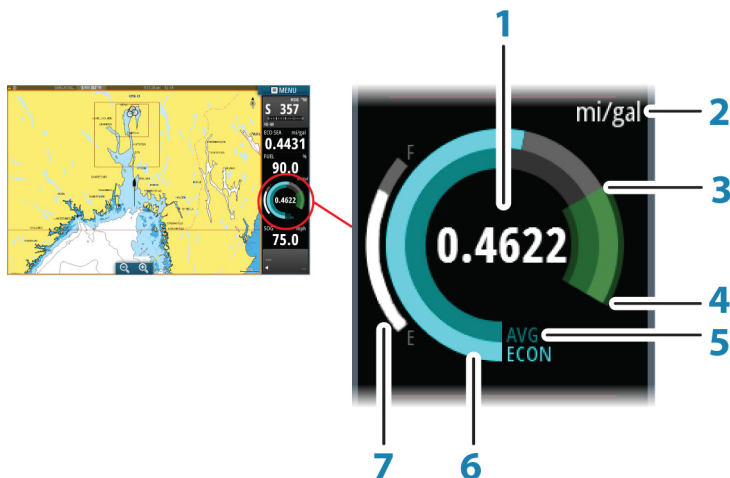
Forhåndsdefinerte målere vises på informasjonslinjen. Du kan endre en måler på informasjonslinjen for en aktivitet. Se Redigere innholdet på informasjonslinjen nedenfor.

### Redigere innholdet på informasjonslinjen

1. Aktiver informasjonslinjen ved å velge den.
2. Trykk på **MENU**-knappen for å åpne menyen.
3. Velg **Rediger** for å endre en instrumentmåler etterfulgt av måleren du vil endre.
4. Velg innholdet du vil vise, i dialogboksen Velg data.
5. Velg **Meny** og deretter **Ferdig med redigering** for å lagre endringene.

## Måler for drivstofføkonomi

Du kan vise en måler for drivstofføkonomi på informasjonslinjen i applikasjonsskjermvinduer (Kart, Radar, Ekko, NAV og så videre). Velg den forhåndsdefinerte aktivitetslinjen for drivstoff, eller endre en målerkilde til Drivstofføkonomi. Hvis du vil endre en målerkilde, kan du se *"Angi utseendet på informasjonslinjen"* på side 27.



- 1 Digital avlesing av gjeldende økonomi
- 2 Enheter for måling av drivstofføkonomi
- 3 100 % effektivitet, noe som er i overensstemmelse med det "nominelle forbruket"
- 4 120 % effektivitet
- 5 Gjennomsnittlig drivstofføkonomi
- 6 Umiddelbar økonomi
- 7 Gjeldende drivstoffnivå

Måleren for drivstoffnivået viser umiddelbar gjennomsnittlig drivstofføkonomi i forhold til historisk gjennomsnittlig drivstofføkonomi. Starten på den grønne sonen representerer den "nominelle drivstofføkonomien", og den viser et ekstra 20 %-område slik at drivstoffeffektiviteten kan vises over den nominelle drivstofføkonomien.



Jo mer effektivt du forbruker drivstoff, jo mer kryper den ytre blå ringen opp mot den grønne delen av skalaen. Hvis du når den nominelle effektiviteten for fartøyet, ender du opp i den grønne sonen. Hvis du når en effektivitet som er bedre enn den nominelle effektiviteten, ender du opp i øvre del av den grønne sonen.

Nominell drivstofføkonomi kan oppgis i dialogboksen Fartøyoppsett, som du åpner fra dialogboksen Drivstoffinnstillinger (Fuel settings).

Du kan tilbake stille den gjennomsnittlige drivstofføkonomien ved å trykke på knappen Tilbakestill drivstoffberegning i dialogboksen Drivstoffinnstillinger (Fuel settings). Når du tilbake stiller drivstoffberegningen, begynner systemet å beregne det nye gjennomsnittet.

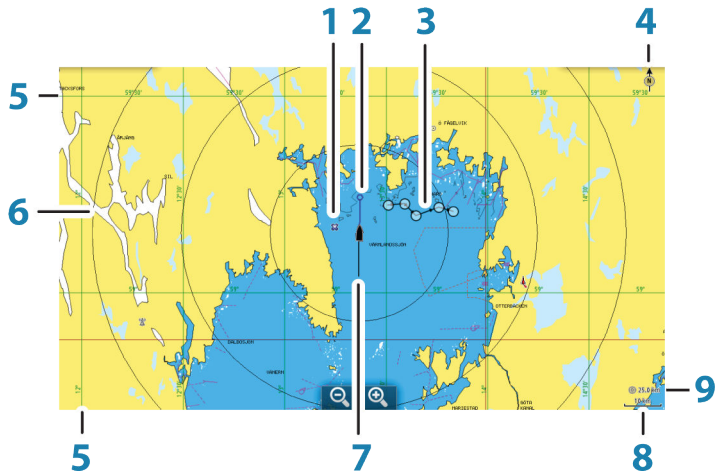
Still inn måleenhetene for drivstofføkonomimåleren i feltet Økonomi (Economy) i dialogboksen Enhetsinnstillinger (Units settings).

# 4

## Kart

Kartfunksjonen viser fartøyets posisjon i forhold til land og andre kartobjekter. På kartvinduet kan du planlegge og navigere langs ruter, plassere veipunkter og vise AIS-mål.

### Kartvinduet



- 1 Veipunkt\*
- 2 Båt med kursforlenger (kursforlenger er valgfritt)
- 3 Rute\*
- 4 Nordindikering
- 5 Rutenettlinjer\*
- 6 Avstandsringer\*
- 7 Spor\*
- 8 Kartskalering
- 9 Intervall for avstandsringer (vises bare hvis Avstandsringer er slått på)

\* Ekstra kartelementer. Du aktiverer/deaktiverer ekstra kartelementer enkeltvis fra dialogboksen Kartinnstillinger.

## Kartdata

Systemet leveres med ulik innebygd kartografi, avhengig av regionen.

Alle enheter støtter Insight-kart fra Navico, inkludert Insight Genesis. Systemet støtter også kart fra Navionics og Jeppesen samt innhold som er skapt av en rekke ulike tredjeparts kartleverandører i AT5-format. Du finner et fullstendig utvalg av tilgjengelige kart på [gofreeshop.com](http://gofreeshop.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) eller [navionics.com](http://navionics.com).

- **Merk:** I denne håndboken er alle mulige kartmenyalternativer beskrevet. Disse alternativene varierer avhengig av kartet du bruker.
- **Merk:** Systemet bytter ikke automatisk til innebygd kartografi hvis kartkortet fjernes. Det vises et kart med lav oppløsning til du setter inn kortet igjen eller bytter manuelt til innebygd kartografi.

## Visning av doble karttyper

Hvis du har ulike tilgjengelige karttyper, enten innebygd eller i kortsporet, kan du vise to ulike karttyper samtidig på en side med to kartpaneler.

Du kan velge et dobbelt kartpanel ved å holde inne applikasjonsknappen Kart på **Hjem**-siden eller ved å opprette en favorittside med to kartpaneler.

## Velge karttype

Du kan angi karttypen i Kart-vinduet ved å velge en av de tilgjengelige karttypene på menyalternativet Kartkilde.

Hvis du har et vindu med flere kartvinduer, angis karttypen individuelt for hvert kartvindu. Aktiver ett av kartvinduene, og velg deretter én av de tilgjengelige karttypene under menyalternativet Kartkilde. Gjenta prosessen for det andre kartvinduet, og velg en alternativ karttype for dette vinduet.

Hvis du har identiske kart tilgjengelig, for eksempel innebygd eller i kortsporet, velger systemet automatisk kartet som har flest kartdetaljer for regionen som vises.



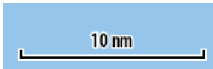


## Fartøysymbol

Når systemet har en gyldig GPS-posisjonslås, indikerer fartøysymbolet fartøysposisjonen. Hvis GPS-posisjon ikke er tilgjengelig, inneholder fartøysymbolet et spørsmålstegn.

## Kartskala

Du zoomer inn og ut av kartet ved å bruke ikonene i zoomvinduet, eller ved å bruke to fingre til å knipe sammen (zooome ut) eller spre (zooome inn).



Skaleringen av kartområdet og intervallet mellom avstandsringer (når dette er aktivert) vises nederst til høyre i kartvinduet.

## Panorere kartet

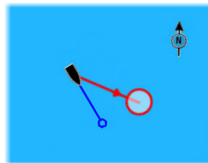
Du kan flytte kartet i hvilken som helst retning ved å dra med fingeren på skjermen.

Velg menyalternativet **Fjern markør** for å fjerne markøren og markørvinduet fra vinduet. Da sentreres også kartet etter fartøyets posisjon.

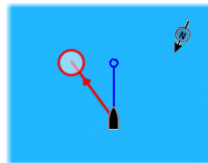
## Plassere fartøyet på kartpanelet

### Kartorientering

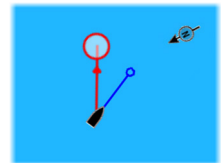
Flere alternativer er tilgjengelige for hvordan kartet roteres i vinduet. Symbolet for kartorienteringen som indikerer nordlig retning vises øverst i høyre hjørne.



*Nord opp*



*Baug opp*



*Kurs opp*

### Nord opp

Viser kartet med nord oppover.

## Baug opp

Viser kartet med fartøyets kurs rettet oppover. Kursinformasjon mottas fra et kompass. Hvis kursen ikke er tilgjengelig, brukes COG fra GPS-en.

## Kurs opp

Roterer kartet i retning av det nye veipunktet ved navigering langs en rute eller navigering til et veipunkt. Hvis du ikke navigerer, brukes retningen Baug opp til navigasjonen startes.

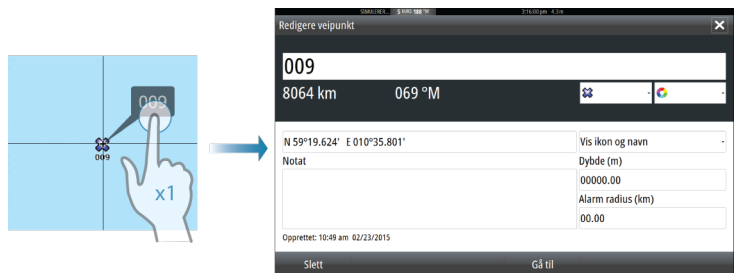
## Se fremover

Flytter fartøysikonet nærmere bunnen av skjermen, slik at du kan maksimere sikten fremover.

## Vise informasjon om kartelementer

Når du velger et kartelement, et veipunkt, en rute eller et mål, vises grunnleggende informasjon om det valgte elementet. Velg hurtigmenyen for kartelementet for å vise all tilgjengelig informasjon om det elementet. Du kan også aktivere dialogboksen med detaljert informasjon fra menyen.

- **Merk:** Hvis du viser aktuelle Jeppesen-kart på systemet, kan du velge sjøfartsobjekter for å vise informasjon om tjenester og tilgjengelige multimedier (bilder) knyttet til plasseringen eller objektet.
- **Merk:** Informasjonen på hurtigmenyen må aktiveres i kartinnstillinger for å vise grunnleggende elementinformasjon.



## Bruke markøren på kartvinduet

Som standard vises ikke markøren på kartvinduet.

N 59°01.280'  
E 13°37.148'  
110.5 mi, 104 °M

Når du aktiverer markøren, vises markørposisjonsvinduet. Når markøren er aktiv, panorerer eller roterer ikke kartet for å følge fartøyet.

Velg menyalternativet **Fjern markør** for å fjerne markøren og markørvinduet fra vinduet. Dette sentrerer også kartet etter fartøyets posisjon.

Velg menyalternativet **Gjenopprett markør** for å vise markøren på den forrige plasseringen. Alternativene **Fjern markør** og **Gjenopprett markør** er nyttige funksjoner for å veksle mellom den nåværende posisjonen til fartøyet og markørposisjonen.

## Gå til-markør

Du kan navigere til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet **Gå til markør** på menyen.

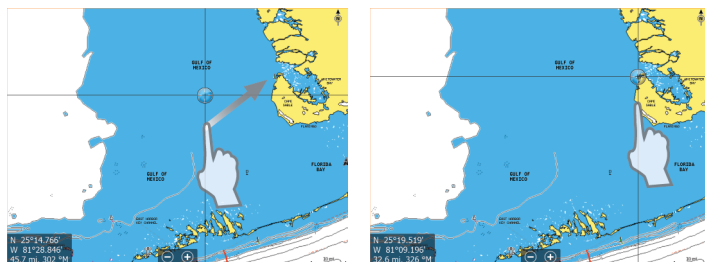
## Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av funksjonen for markørassistanse kan du finjustere og plassere markøren nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.

Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.





## Avstandsmåling

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom fartøyet og en valgt posisjon, eller mellom to punkter i kartvinduet.

1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra. Start målefunksjonen fra menyen.
  - Måleikonene vises med en linje tegnet fra båtens sentrum til markørposisjonen, og avstanden vises i vinduet for markørinformasjon.
2. Du kan flytte målepunktene ved å dra ikonene mens målefunksjonen er aktiv.

→ **Merk:** Peilingen måles alltid fra det grå ikonet til det blå ikonet.

Du kan også starte målefunksjonen uten en aktiv markør. Begge måleikonene befinner seg da til å begynne med på fartøyets posisjon. Det grå ikonet følger fartøyet mens det beveger seg, mens det blå ikonet blir værende på posisjonen som ble angitt da du aktiverte funksjonen.

Du avslutter målefunksjonen ved å velge menyalternativet **Ferdig med måling**.

## Opprette ruter

Du kan opprette ruter på følgende måte i kartvinduet.

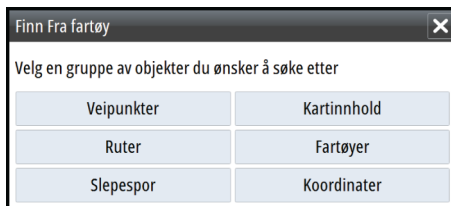
1. Plasser markøren i kartvinduet.
2. Velg **Ny** etterfulgt av **Ny rute** på menyen.
3. Trykk kort på kartvinduet for å plassere det første rutepunktet
4. Fortsett å plassere resten av rutepunktene.
5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.

→ **Merk:** Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Veipunkter, Ruter og Spor*" på side 59.

## Søke etter objekter i kartvinduet

Du kan søke etter andre fartøy eller ulike kartelementer fra et kartvindu.

Aktiver markøren i vinduet for å søke fra markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, søker systemet etter elementer fra fartøyets posisjon.



→ **Merk:** Du må ha et abonnement på en SIRIUS-datapakke for å kunne søke etter drivstoffstasjoner og en tilkoblet AIS-mottaker for å kunne søke etter fartøy.

## 3D-kart

3D-alternativet gir en tredimensjonal grafisk visning av land- og havkonturer.

→ **Merk:** Alle karttyper fungerer i 3D-modus, men hvis det ikke finnes 3D-kartografi for det aktuelle området, ser kartet flatt ut.

Når alternativet for 3D-kart er valgt, vises ikonene for panorering og rotasjon i kartvinduet.

### Panorere 3D-kartet

Du kan flytte kartet i hvilken som helst retning ved å velge panoreringsikonet og deretter panorere i ønsket retning.

Velg menyalternativet **Tilbake til fartøy** for å avslutte panoreringen og sentrere kartet etter fartøyets posisjon.

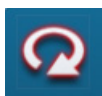


### Styre visningsvinkelen

Du kan styre visningsvinkelen ved å velge rotasjonsikonet og deretter panorere kartvinduet.

- Panorere vannrett for å endre retningen du ser i.
- Panorere loddrett for å endre vippevinkelen for visningen.

→ **Merk:** Når kartet er sentrert etter fartøyets posisjon, kan du bare justere vippevinkelen. Visningsretningen styres av innstillingen for kartretning. Se "*Plassere fartøyet i kartvinduet*" på side 32.





## Zoome i et 3D-kart

Du zoomer inn og ut i et tredimensjonalt kart ved å bruke zoomknappene (+ eller -), eller ved å bruke berøringsmetoden med å knipe og spre fingrene.

## Kartoverlegg

Det kan vises strukturekkoloddinformasjon (StructureMap) som overlegg i kartvinduet.

Når et overlegg er valgt, utvides kartmenyen med grunnleggende funksjoner for det valgte overlegget.

Hvis du vil ha mer informasjon om StructureMap-menyfunksjonene, kan du se "*Strukturvalg*" på side 110.

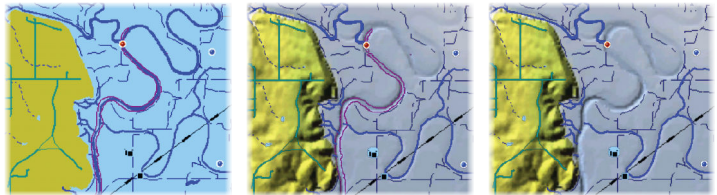
## Insight-kart

### Insight-spesifikke kartalternativer

Orientering, Se fremover, 3D og Bytt kartkilde (beskrevet tidligere i denne delen) er felles for alle karttyper.

### Bildevisningsstil for kart

Kartene kan vises i tre bildestiler.



2D-kartleggingsstil

Skyggerelieff

Ingen konturer

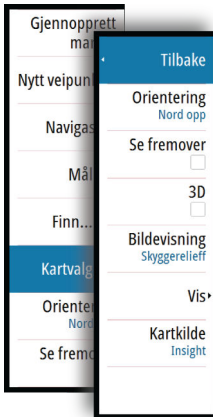
### Alternativer for Insight-visning

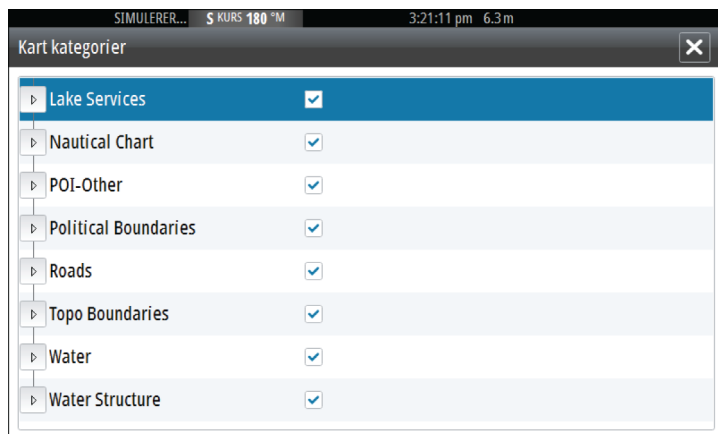
Kartdetaljer

- **Full**  
All tilgjengelig informasjon for kartet som er i bruk.
- **Middels**  
Minimumsinformasjon som er tilstrekkelig for navigering.
- **Lav**  
Grunnleggende informasjonsnivå som ikke kan fjernes, som omfatter informasjon som er nødvendig i alle geografiske områder. Den er ikke ment å være tilstrekkelig for trygg navigering.

Insight-kartkategorier

Insight-kart inneholder flere kategorier og underkategorier som du kan aktivere og deaktivere individuelt, avhengig av hvilken informasjon du vil se.





### Land 3D forsterkning og Vann 3D forsterkning

Grafikkinnstillinger er bare tilgjengelige i 3D-modus. Forsterkning er en multiplikator som brukes på tegnede høyder av åser på land og renner i vann for at de skal se høyere eller dypere ut.

## Navionics-kart

### Navionics-spesifikke kartalternativer

Orientering, Se fremover, 3D og Bytt kartkilde (beskrevet tidligere i denne delen) er felles for alle karttyper.

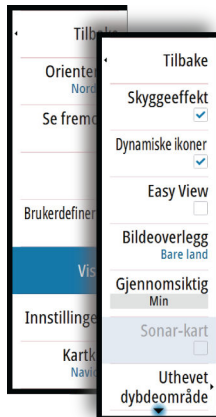
#### Bruker generert oppdatering

Aktiverer/deaktiverer kartlaget inkludert Navionics-oppdateringer. Dette er brukerinformasjon eller oppdateringer som er lastet opp til Navionics Community av brukere, og som er gjort tilgjengelige på Navionics-kart.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se Navionics-informasjonen som fulgte med kartet, eller gå til nettstedet til Navionics: [www.navionics.com](http://www.navionics.com).



## Visningsalternativer for Navionics



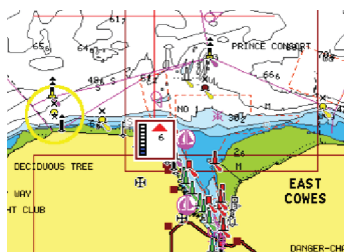
### Skyggeeffekt på kart

Skyggeeffekt legger til terrenginformasjon på kartet.

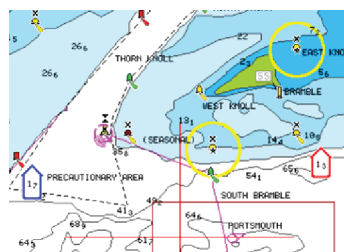
### Navionics-ikoner for dynamisk tidevann og strøm

Viser tidevann og strøm med en måler og en pil i stedet for rombeikonene som brukes til statisk informasjon om tidevann og strøm.

Data om tidevann og strøm som er tilgjengelige på Navionics-kart, er knyttet til en bestemt dato og et bestemt klokkeslett. Pilene og/eller målerne animeres i systemet for å vise utviklingen for tidevann og strøm over tid.



*Dynamisk tidevannsinformasjon*



*Dynamisk strøminformasjon*

Følgende ikoner og symboler brukes:



### Strømhastighet

Pilens lengde avhenger av hastigheten, og symbolet roteres i henhold til strømretningen.

Strømhastigheten vises inni pilsymbolet. Det røde symbolet brukes når strømhastigheten er økende, og det blå symbolet brukes når strømhastigheten er synkende.



### Tidevannshøyde

Måleren har åtte etiketter og angis i henhold til absolutt maksimums-/minimumsverdi for den evaluerte dagen. Den røde pilen brukes når tidevannet stiger, og den blå pilen brukes når tidevannet faller.

→ **Merk:** Alle numeriske verdier vises i de relevante systemenhetene (enhet) som er angitt av brukeren.

### Easy View (Enkel visning)

Forstørrelsesfunksjon som øker størrelsen på kartelementer og tekst.

→ **Merk:** Det er ingen angivelse på kartet som viser at denne funksjonen er aktiv.

### Bildeoverlegg

Med bildeoverlegg kan du vise satellittbilder av et område som et overlegg på kartet. Tilgjengeligheten av slike bilder er begrenset til enkelte regioner og kartografversjoner.

Du kan vise bildeoverlegg i 2D- eller 3D-modus.



*Ikke noe bildeoverlegg*

*Bildeoverlegg, bare land*

*Fullstendig bildeoverlegg*

### Bildegjennomsiktighet

Bildegjennomsiktighet angir gjennomsiktighetsgraden for bildeoverlegget. Med minimumsinnstillinger for gjennomsiktighet blir kartdetaljene nesten helt skjult av bildet.



*Minimal gjennomsiktighet*

*Maksimal gjennomsiktighet*

### Navionics Fish N' Chip

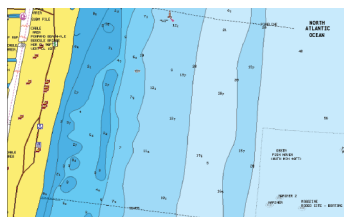
Systemet støtter kartfunksjonen Navionics Fish N' Chip (bare i USA).

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

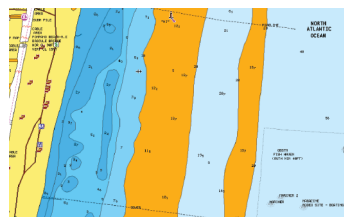
### Utthevet dybdeområde

Velg et dybdeområde som Navionics fyller med en annen farge.

Dette gjør at du kan utheve et spesifikt dybdeområde for fiskeformål. Området er bare så nøyaktig som de underliggende kartdata er, det vil si at hvis kartet bare inneholder intervaller på fem meter for konturlinjer, blir skyggeleggingen rundet av til den nærmeste tilgjengelige konturlinjen.



*Ikke noe uthevet dybdeområde*

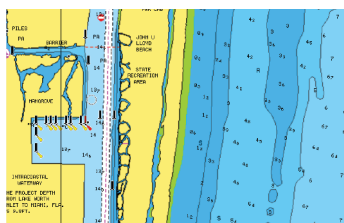


*Utthevet dybdeområde: 6–12 m*

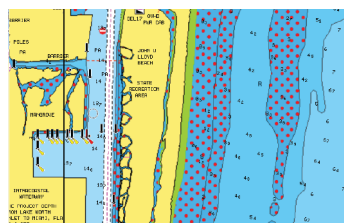
### Utthevet grunt vann

Utthever områder med grunt vann.

Dette gjør at du kan utheve vannområder på mellom 0 og den valgte dybden (opptil 10 meter).



*Grunt vann ikke uthevet*



*Utthevet grunt vann: 0–3 m*

## Navionics-kartinnstillinger



### Fargede havbunnområder

Brukes til å vise ulike dybdeområder i ulike blånyanser.

### Presentasjonstype

Angir marin kartinformasjon som symboler, farger på navigasjonskartet og vendinger for internasjonale eller amerikanske presentasjonstyper.

### Presentasjon

Fastsetter hvilken områdeinformasjon, for eksempel navn på plasseringer og notater for områder, som er tilgjengelig for visning.

### Kartdetaljer

Gir deg ulike nivåer med informasjon om geografiske lag.

### Sikkerhetsdybde

Navionics-kartene bruker ulike skygger av blått til å skille mellom grunt og dypt vann.

Sikkerhetsdybden, basert på en valgt grense, tegnes uten blå skygge.

→ **Merk:** Den innebygde Navionics-databasen inneholder data ned til 20 m, og etter dette er alt hvitt.

### Dybdekonturer

Fastsetter hvilke konturer du ser på kartet ned til den valgte sikkerhetsdybdeverdien.

### Filtrer dybde på steiner

Skjuler identifikasjon av steiner under en angitt dybde på kartet.

Dette bidrar til å fjerne forstyrrelser på kartet i områder der det finnes mange steiner som ligger så dypt at fartøyets kjøler ikke er i nærheten av dem.

## Jeppesen-kart

Alle mulige menyalternativer for Jeppesen-kart er beskrevet nedenfor. Jeppesen-funksjonene og -menyalternativene kan variere avhengig av Jeppesen-kartene du bruker.

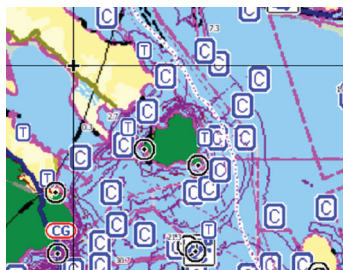
### Tidevann og strøm fra Jeppesen

Systemet kan vise tidevann og strøm fra Jeppesen. Med denne informasjonen er det mulig å forutsi tidspunkt, nivå, retning og styrke på strøm og tidevann. Dette er et viktig verktøy for planlegging og navigasjon av en tur.

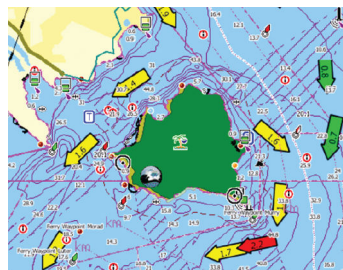
I store zoomområder vises tidevann og strøm som et firkantet ikon med bokstaven **T** (tidevann) eller **C** (strøm). Når du velger et av ikonene, vises det tidevanns- eller strøminformasjon for denne plasseringen.

Du kan vise dynamiske strømdata ved å zoome innenfor et zoomområde på 1 nautisk mil. Ved den avstanden endres strømikonet til et animert, dynamisk ikon som viser strøm hastigheten og -retningen. Dynamiske ikoner er svarte (over 6 knop), røde (over 2 knop og under eller lik 6 knop), gule (over 1 knop og under eller lik 2 knop) eller grønne (under eller lik 1 knop), avhengig av strømmen i området.

Hvis det ikke er noen strøm (0 knop), vises dette som et hvitt, kvadratisk ikon.



Statiske strøm- og tidevannsikoner



Dynamiske strømikoner

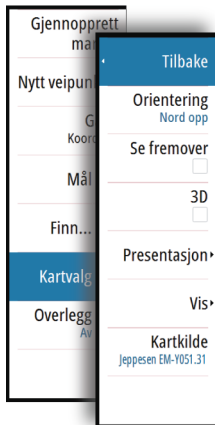


## Jeppesen-spesifikke kartalternativer

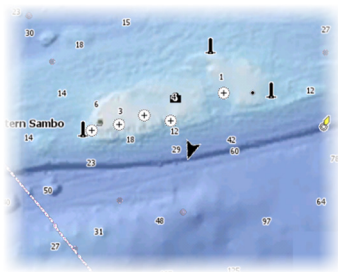
Orientering, Se fremover, 3D og Bytt kartkilde (beskrevet tidligere i denne delen) er felles for alle karttyper.

### Presentasjon

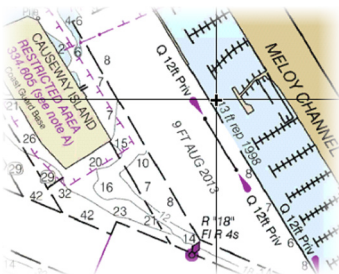
Kartene kan vises i ulike bildestiler.



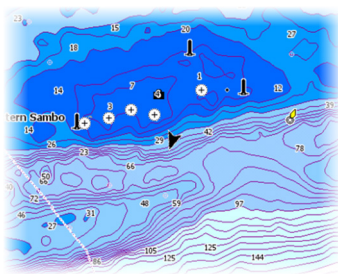
Skyggerelieff



Ingen konturer



Rasterbilder



Høyoppløselig batymetri



### Skyggerelieff

Skyggelegger terreng på havbunnen.

### Ingen konturer

Fjerner konturlinjene fra kartet.

### Rasterkart

Endrer kartvisningen slik at det ser ut som et vanlig papirkart.

### Rastergjennomsiktighet

Angir gjennomsiktigheten for rasterbildene.

## Høyoppløselig batymetri

Aktiverer og deaktiverer en høyere konsentrasjon av konturlinjer.

## Visningsalternativer for Jeppesen



### Kartdetaljer

- **Full**  
All tilgjengelig informasjon for kartet som er i bruk.
- **Middels**  
Minimumsinformasjon som er tilstrekkelig for navigering.
- **Lav**  
Grunnleggende informasjonsnivå som ikke kan fjernes, som omfatter informasjon som er nødvendig i alle geografiske områder. Den er ikke ment å være tilstrekkelig for trygg navigering.

### Jeppesen-kartkategorier

Jeppesen-kart inneholder flere kategorier og underkategorier som du kan aktivere og deaktivere individuelt, avhengig av hvilken informasjon du vil se.

### Bildeoverlegg

Med bildeoverlegg kan du se satellittbilder av et område som et overlegg på kartet. Tilgjengeligheten av slike bilder er begrenset til enkelte regioner og kartografiversjoner.

Du kan vise bildeoverlegg i 2D- eller 3D-modus.



*Ikke noe bildeoverlegg*

*Bildeoverlegg, bare land*

*Fullstendig bildeoverlegg*

### Bildegjennomsiktighet

Bildegjennomsiktighet angir gjennomsiktighetsgraden for bildeoverlegget. Hvis du bruker minimal gjennomsiktighet, skjuler bildet nesten alle kartdetaljene.



*Minimal gjennomsiktighet*



*Gjennomsiktighet på 80*



### Dybde palett

Styrer dybdepaletten som brukes på kartet.

### Papirkart

Endrer kartets utseende slik at det ser ut som et papirkart.

### Sikkerhetsdybde

Jeppesen-kart bruker ulike blånyanser for å skille mellom grunt (lysere nyanser) og dypt (mørkere nyanser) vann. Når du har aktivert Sikkerhetsdybde, må du angi ønsket sikkerhetsdybde. Sikkerhetsdybden angir grensen for når dybder gjengis uten blånyanser.

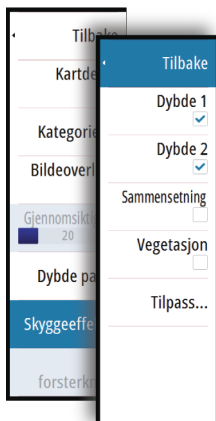
### Dybdefilter

Filterer vekk dybdeverdier som er grunnere enn den valgte grensen for dybdefilteret.

### Skyggeeffekt

Skyggelegger forskjellige områder av bunnen avhengig av den valgte skyggeeffekt-kategorien.

→ **Merk:** Komposisjon og lagskyggelegging for vegetasjon er ikke aktuelle for Jeppesen-kart.



## Dybde 1 og Dybde 2

Dybdeforhåndsinnstillinger som skyggelegger forskjellige dybder i forskjellige farger.

### Tilpasse

Du kan justere dybdeterskelen, fargen og uklarheten (gjennomsiktigheten) for farget skyggelegging for Dybde 1 og Dybde 2.

11:03:35 am

Tilpass sjattering

Dybde 1	Dybde 2	Sammensetning	Vegetasjon
Dybde (m)	Farge	Uklarhet (%)	
0		100	
12		100	
24		100	
37		100	
49		100	
Legg til punkt...			

## 3D-forsterkning

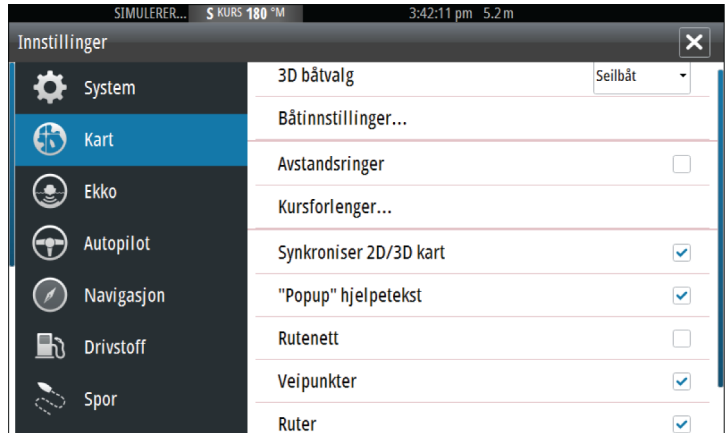
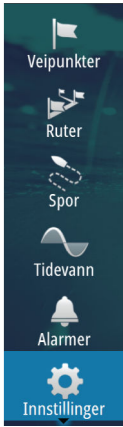
Grafikkinnstillinger som bare er tilgjengelige i 3D-modus.

Forsterkning er en multiplikator som brukes på tegnede høyder av åser på land og renner i vann for at de skal se høyere eller dypere ut.

→ **Merk:** Dette alternativet vises som nedtonet hvis dataene ikke er tilgjengelige på kartkortet som er satt inn.

## Kartinnstillinger

Innstillinger og visningsalternativer som angis på skjermvinduet med kartinnstillinger, er felles for alle kartvinduer.



### 3D båtvalg

Fastsetter hvilket ikon som skal brukes på 3D-kart.

### Båttinnstillinger

Båttinnstillingene brukes ved beregning av en automatisk rute. Kjøldybden, bredden og høyden på båten må angis for bruk av funksjonene for automatisk rutevalg og enkelt rutevalg.

### Avstandsringer

Avstandsringene kan brukes til å presentere avstanden fra fartøyet til andre kartobjekter.

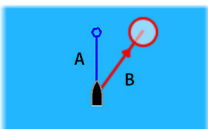
Avstandsskalaen angis automatisk i systemet slik at den passer til kartskalaen.

### Kursforlengere

**A:** Retning

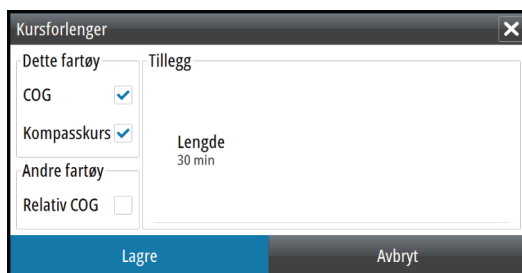
**B:** Kurs over grunn (COG)

Lengdene på kursforlengerne angis enten som en fast avstand eller for å indikere hvor langt fartøyet vil forflytte seg i den valgte



tidsperioden. Hvis ingen alternativer er slått på for fartøyet, vises ingen kursforlengere for fartøyet.

Kursen til båten baseres på informasjon fra den aktive kurssensoren, mens COG baseres på informasjon fra den aktive GPS-sensoren.



## Synkroniser 2D/3D kart

Kobler posisjonen som vises på det ene kartet, til posisjonen som vises på det andre kartet, når et 2D- og et 3D-kart vises side om side.

## "Popup" hjelpetekst

Velger om grunnleggende informasjon for kartelementer skal vises når du velger elementet.

## Rutenett

Aktiverer/deaktiverer visning av rutenett med lengde- og breddegrader på kartet.

## Veipunkter, Ruter, Spor

Slår av og på visning av disse elementene på kartpaneler. Åpner også dialogbokser for veipunkter, ruter og Spor du kan bruke til å administrere dem.

# 5

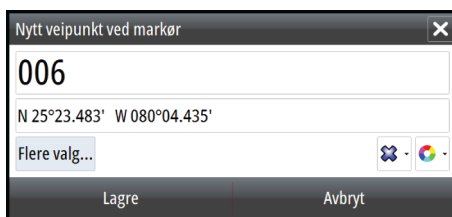
## Veipunkter, Ruter og Spor

### Veipunkter

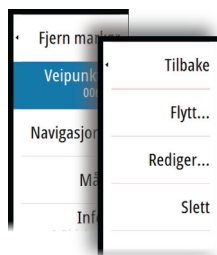
Et veipunkt er et brukergenerert merke som er plassert på et kart eller Ekkolodd -bildet. Hvert veipunkt har en nøyaktig posisjon med breddegrad- og lengdegradkoordinater. Et veipunkt plassert på bildet Ekkolodd har en dybdeverdi i tillegg til posisjonsinformasjon. Et veipunkt brukes til å merke en posisjon du kanskje vil vende tilbake til senere. To eller flere veipunkter kan også kombineres for å opprette en rute.

### Lagre veipunkter

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren i vinduet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.



I kart- og navigasjonsvinduer kan du lagre et veipunkt på fartøyets posisjon når markøren er ikke aktiv. Dette gjør du ved å velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.



### Flytte et veipunkt

1. Velg veipunktet du vil flytte. Veipunktikonet utvides, noe som viser at det er aktivt.
2. Aktiver menyen, og velg veipunktet på menyen.
3. Velg alternativet Flytt.
4. Velg den nye veipunktposisjonen.
5. Velg Ferdig på menyen.

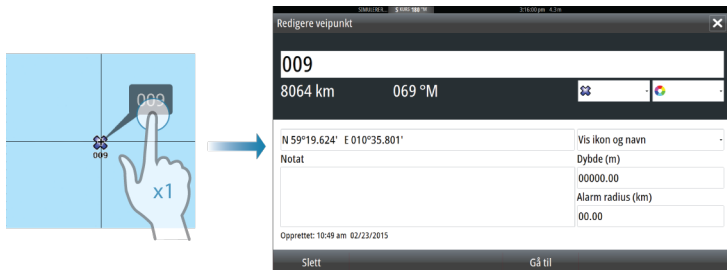
Veipunktet blir nå automatisk lagret på den nye posisjonen.

## Redigere et veipunkt

Du kan redigere all informasjon om et veipunkt fra dialogboksen **Redigere veipunkt**.

Denne dialogboksen aktiveres ved å velge hurtigmenyen for veipunktet eller fra menyen når veipunktet er aktivert.

Dialogboksen kan også åpnes fra Veipunkter-verktøyet i **Hjem**-skjermvinduet.



## Slette et veipunkt

Du kan slette et veipunkt fra dialogboksen **Edit Waypoint** (Rediger veipunkt) eller ved å velge menyalternativet **Delete** (Slett) når veipunktet er aktivert.

Du kan også slette veipunkt fra verktøyet Waypoints (Veipunkt) på siden **Home** (Hjem).

Du kan slette MOB-veipunkt på samme måte.

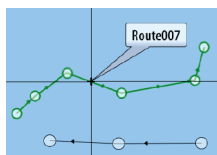
## Alarminnstillinger for veipunkt

Du kan angi en alarmradius for hvert individuelle veipunkt du oppretter. Alarmen angis i dialogboksen **Redigere veipunkt**.

→ **Merk:** Radiusalarmen for veipunktet må slås PÅ i alarmdialogboksen for å aktivere en alarm når fartøyet kommer innenfor den definerte radiusen. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Dialogboksen Alarmer*" på side 142.



## Ruter



En rute består av en rekke rutepunkter som angis i den rekkefølgen du vil navigere til dem.

Når du velger en rute på kartvinduet, blir den grønn, og rutenavnet vises.

Systemet har støtte for Navionics Auto-ruting og Jeppesen Easy-ruting. Denne funksjonen foreslår automatisk rutepunkt mellom det første og siste rutepunktet i en rute, eller mellom valgte rutepunkt i en komplisert rute. Du kan bruke funksjonen når du oppretter en ny rute, eller du kan bruke den til å redigere ruter som allerede er lagret.

### Opprette en ny rute i kartvinduet

1. Aktiver markøren i kartvinduet.
2. Velg alternativet Ny rute på menyen.
3. Plasser det første veipunktet i kartvinduet.
4. Fortsett å plassere nye rutepunkter i kartvinduet til ruten er fullført.
5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.

### Redigere en rute fra kartvinduet

1. Velg ruten for å aktivere den.
  2. Velg alternativet for ruteredigering på menyen.
  3. Plasser det nye rutepunktet på kartvinduet:
    - Hvis du angir det nye rutepunktet på en etappe, blir et nytt punkt lagt til mellom eksisterende rutepunkter.
    - Hvis du angir det nye rutepunktet utenfor ruten, blir det nye rutepunktet lagt til etter det siste punktet i ruten.
  4. Dra i et rutepunkt for å flytte det til en ny posisjon.
  5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.
- **Merk:** Menyene endres avhengig av det valgte redigeringsalternativet. Alle redigeringer bekreftes eller avbrytes fra menyen.

### Slette en rute

Du kan slette en rute ved å velge menyalternativet **Delete** (Slett) mens ruten er aktivert. Du kan også slette ruter fra verktøyet Routes (Ruter) på siden **Home** (Hjem).

## Auto-ruting og Easy-ruting

Auto-ruting og Easy-ruting foreslår nye rutepunktplasseringer basert på informasjon på kartet og båtens størrelse. Båtens kjøldybde, bredde og høyde må angis i systemet før du kan begynne å bruke denne funksjonen. Dialogboksen med båttinnstillinger vises automatisk hvis informasjonen mangler når du starter funksjonen.

- **Merk:** Enheter som er beregnet på salg i USA, har ikke funksjonene Auto-ruting og Easy-ruting. Funksjonene Auto-ruting og Easy-ruting er deaktivert på alle enheter som ikke er fra USA, når de brukes i USAs territorialfarvann.
  - **Merk:** Det er ikke mulig å starte Auto-ruting eller Easy-ruting hvis et av de valgte rutepunktene befinner seg i et utrygt område. Det vises en advarsel, og du må flytte de relevante rutepunktene til et trygt område for å kunne fortsette.
  - **Merk:** Hvis det ikke finnes kompatibel kartografi, er ikke menyalternativene Auto-ruting eller Easy-ruting tilgjengelige. Kompatibel kartografi er blant annet Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ og Navionics Platinum. Hvis du vil ha en fullstendig oversikt over tilgjengelige kart, kan du gå til [insightstore.navico.com](http://insightstore.navico.com), [c-map.jeppesen.com](http://c-map.jeppesen.com) eller [navionics.com](http://navionics.com).
1. Plasser minst to rutepunkter på en ny rute, eller åpne en eksisterende rute for redigering.
  2. Velg **Auto-ruting**, etterfulgt av:
    - **Hele ruten** hvis du vil at det skal legges til nye rutepunkter mellom det første og siste rutepunktet i den åpne ruten.
    - **Utvalg** hvis du vil velge rutepunktene som definerer grensene for den automatiske rutingen, manuelt. Velg deretter de relevante rutepunktene. Valgte rutepunkter er røde. Bare to rutepunkter kan velges, og alle rutepunkter mellom valgt start- og slutt punkt forkastes av systemet.
  3. Velg **Akseptert** for å starte automatisk ruting.
    - Når den automatiske rutingen er fullført, vises ruten i forhåndsvisningsmodus, og etappene er fargekodet med trygge og utrygge områder. Navionics bruker rødt (utrygt) og grønt (trygt), mens C-MAP bruker rødt (utrygt), gult (farlig) og grønt (trygt).
  4. Flytt om nødvendig eventuelle rutepunkter mens ruten er i forhåndsvisningsmodus.

5. Velg **Behold** for å godta posisjonene til rutepunktene.
6. Gjenta eventuelt trinn 2 (**Utvalg**) og trinn 3 hvis du vil at rutepunkter for andre deler av ruten skal plasseres automatisk av systemet.
7. Velg **Lagre** for å fullføre den automatiske rutingen og lagre ruten.

#### Eksempler på automatisk rutevalg og enkelt rutevalg

- Alternativet **Hele ruten** brukt når første og siste rutepunkt er valgt.



*Første og siste rutepunkt*



*Resultat etter automatisk rutevalg*

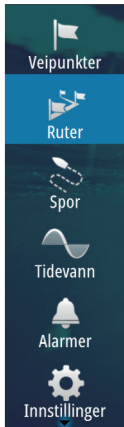
- Alternativet **Utvalg** brukt til automatisk rutevalg for en del av en rute.



*To rutepunkter valgt*

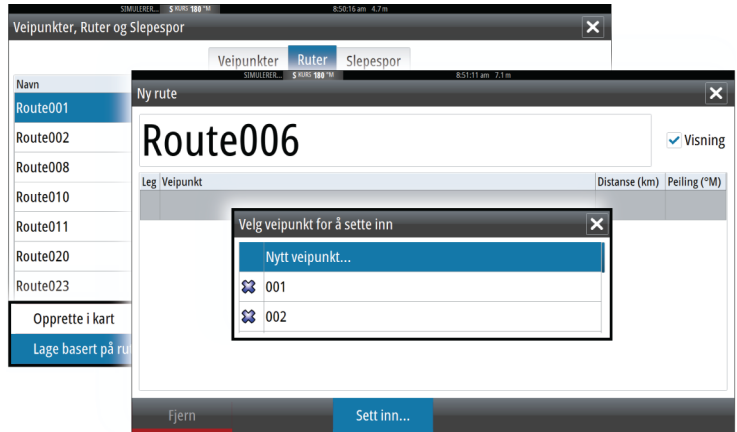


*Resultat etter automatisk rutevalg*



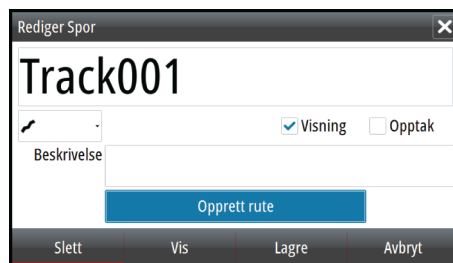
## Opprette ruter med eksisterende veipunkter

Du kan opprette en ny rute ved å kombinere eksisterende veipunkter fra dialogboksen **Ruter**. Dialogboksen aktiveres ved hjelp av verktøyet **Ruter** i **Hjem**-skjermvinduet.



## Konvertere Spor til ruter

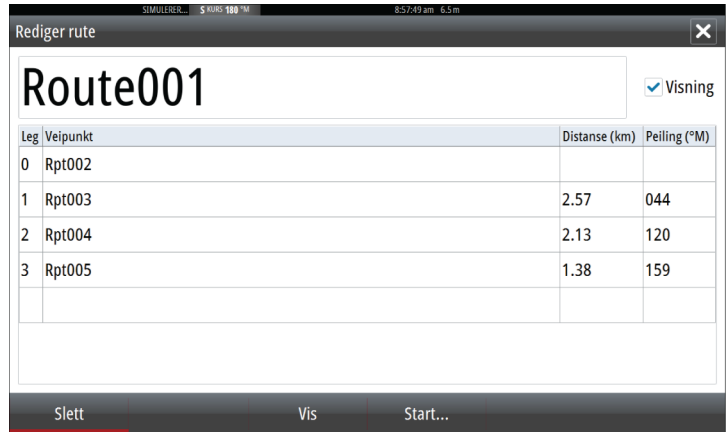
Du kan konvertere et spor til en rute fra dialogboksen Rediger spor. Du aktiverer dialogboksen ved å aktivere sporet og deretter velge sporets hurtigvindu eller velge informasjonsalternativet på menyen. Dialogboksen Rediger Spor kan også åpnes ved å velge verktøyet Spor i **Hjem**-skjermvinduet.



## Dialogboksen Rediger rute

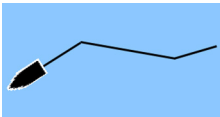
Du kan legge til eller fjerne rutepunkter fra dialogboksen **Rediger rute**. Denne dialogboksen aktiveres ved å velge hurtigmenyen for en aktiv rute eller velge fra menyen.

Dialogboksen kan også åpnes ved hjelp av verktøyet **Ruter** i Hjem-skjermvinduet.



Leg	Veipunkt	Distanse (km)	Peiling (°M)
0	Rpt002		
1	Rpt003	2.57	044
2	Rpt004	2.13	120
3	Rpt005	1.38	159

## Spor



Spor er en grafisk fremstilling av fartøyets historiske bane, slik at du kan spore hvor du har reist. Spor kan konverteres til ruter fra dialogboksen **Rediger**.

Systemet er fabrikkinnstilt til automatisk å spore og tegne fartøyets bevegelse på kartvinduet. Systemet fortsetter å ta opp Spor til det maksimale antallet punkter er nådd. Deretter blir de eldste punktene overskrevet automatisk.

Funksjonen for automatisk sporing kan deaktiveres fra dialogboksen Spor .

## Opprette nye Spor

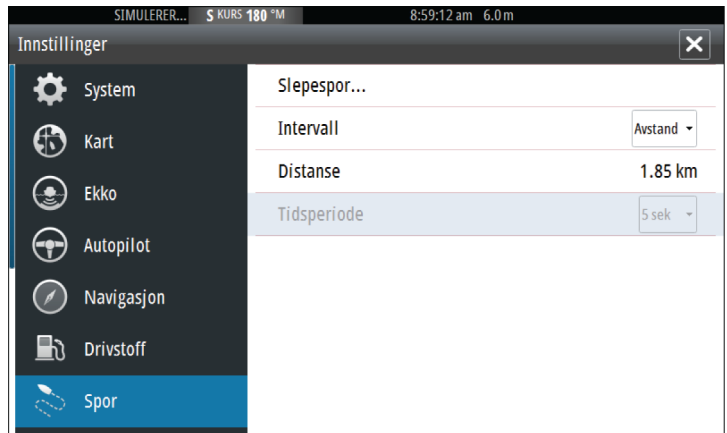
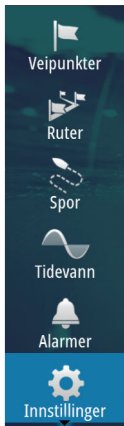
Du kan starte et nytt spor i dialogboksen **Spør**, som aktiveres ved hjelp av verktøyet **Spør** i Hjem-skjermvinduet.

## Spor -innstillinger

Spor består av en serie punkter forbundet av linjesegmenter med en lengde som avhenger av opptaksfrekvensen.

Du kan velge å plassere sporpunkter basert på tidsinnstillinger eller avstand eller la systemet plassere et veipunkt automatisk når det registreres en kursendring.

→ **Merk:** Alternativet Spor må også være satt til PÅ i kartinnstillingene for å vises.



## Dialogboksene Veipunkter, Ruter og Spor

Dialogboksene Veipunkter, Ruter og Spor gir tilgang til avanserte redigeringsfunksjoner og innstillinger for disse elementene.

Dialogboksene åpnes fra **Verktøy-vinduet** i **Hjem-skjermvinduet**.

The screenshot shows three overlapping dialog boxes titled "Veipunkter, Ruter og Slepessor". The top dialog is in the "Slepessor" tab, showing a table with columns "Visning", "Ta opp", "Navn", "Farge", and "Punkter". The middle dialog is in the "Ruter" tab, showing a table with columns "Navn", "Start", "Slutt", "Etappe", and "Distanse (km)". The bottom dialog is in the "Veipunkter" tab, showing a table with columns "Ikone", "Navn", "Distanse", "Peiling", "Posisjon", and "Tid".

Ikone	Navn	Distanse	Peiling	Posisjon	Tid
✖	001	12.2 km	351 °M	N 25°45.704' W 80°08.002'	10:12 am 02/25/2015
✖	002	8059 km	069 °M	N 59°19.275' E 10°38.454'	11:03 am 02/23/2015
✖	003	81.7 km	049 °M	N 26°11.593' W 79°32.670'	12:33 pm 02/23/2015
✖	004	8076 km	069 °M	N 59°41.283' E 10°59.622'	3:23 pm 02/13/2015
✖	005	1.40 km	218 °M	N 25°38.682' W 80°06.524'	1:33 pm 02/27/2015
✖	006	29.5 km	181 °M	N 25°23.483' W 80°04.435'	3:45 pm 03/02/2015
...	...	8056 km		N 59°19.624'	10:49 am

# 6

## Navigere

Du kan bruke navigasjonsfunksjonen i systemet til å navigere til markørposisjonen, til et veipunkt eller langs en forhåndsdefinert rute.

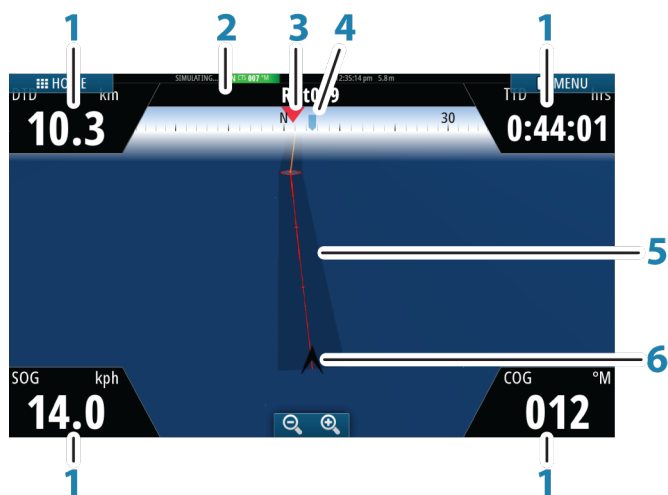
Hvis det finnes autopilotfunksjonalitet i systemet, kan autopiloten settes til automatisk navigasjon av fartøyet.

Hvis du vil ha informasjon om hvordan du plasserer veipunkter og oppretter ruter, kan du se *"Veipunkter, Ruter og Spor"* på side 51.

## Navigasjonspaneler

Navigasjonspanelene kan brukes til å vise informasjon mens du navigerer.

### Nav-panelet



Nav-panelet aktiveres fra Hjem-siden, enten som et fullskjermspanel eller som en del av en side med flere paneler.

- 1 **Datafelt**
- 2 **Ruteinformasjon**
- 3 **Fartøyets kurs**



#### 4 Peiling til neste rutepunkt

#### 5 Peilelinje med grense for tillatt avvik fra kurs

Når du ferdes langs en rute, viser peilelinjen den tiltenkte kursen fra ett veipunkt til det neste. Når du navigerer mot et veipunkt (markørposisjon, MOB eller en angitt lengde-/breddegradsposisjon), viser peilelinjen den tiltenkte kursen fra punktet navigasjonen ble startet fra, og mot veipunktet.

#### 6 Fartøysymbol

Angir avstand og peiling i forhold til den tiltenkte kursen. Hvis XTE (Seilingsavvik) overskrider den definerte XTE-grensen, er dette angitt med en rød pil som også inkluderer avstanden fra sporlinjen. Se "*XTE-grense*" på side 63.



### Rediger datafelt

Slik endrer du datafeltene som vises i navigasjonsvindue:

1. Aktiver menyen.
2. Velg alternativet Rediger på menyen.
3. Aktiver feltet du vil redigere.
4. Velg informasjonstypen.
5. Lagre endringene.

### Navigere til markørposisjonen

Du kan starte navigasjon til en markørposisjon på hvilket som helst kart eller Ekkolodd -vindu

Plasser markøren på det valgte bestemmelsesstedet i vinduet, og velg deretter alternativet **Gå til markør** på menyen.

→ **Merk:** Menyalternativet **Gå til markør** er ikke tilgjengelig hvis du allerede navigerer.

### Navigere langs en rute

Du kan begynne å navigere langs en rute fra kartvinduet eller fra dialogboksen **Rute**.

Når rutenavigasjonen er startet, utvides menyen med alternativer for å avbryte navigasjonen, hoppe over et veipunkt og starte ruten på nytt fra fartøyets gjeldende posisjon.

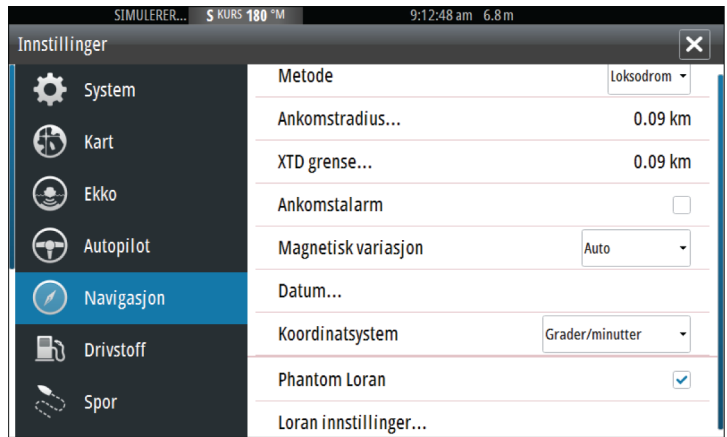
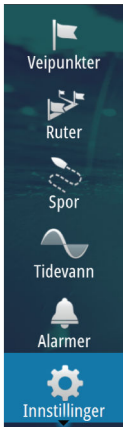
## Navigere med autopiloten

Når du starter navigasjon i et system med autopilotfunksjonalitet, blir du bedt om å sette autopiloten i navigasjonsmodus.

Hvis du ikke aktiverer autopiloten, kan du sette den i navigasjonsmodus i Autopilotkontroller senere.

Hvis du vil ha mer informasjon om autopilotfunksjonaliteten, kan du se "*Autopilot*" på side 71.

## Navigasjonsinnstillinger



### Navigasjonsmetode

Ulike metoder er tilgjengelige for beregning av avstanden og peilingen mellom to punkter på et kart.

Storsirkelruten er den korteste banen mellom to punkt. Hvis du skal ferdes på en slik rute, vil det imidlertid være vanskelig å styre manuelt fordi kursen vil endres konstant (med unntak av tilfeller med rett nord, rett sør eller langs ekvator).

Loksodromer er spor med konstant peiling. Det er mulig å ferdes mellom to plasseringer med loksodromberegning, men avstanden vil vanligvis være større enn ved bruk av storsirkel.

### Ankomstradius

Angir en usynlig sirkel rundt målveipunktet.

Fartøyet regnes som ankommet til et veipunkt når det er innenfor denne radiusen.

### **XTE-grense**

Denne innstillingen definerer hvor langt båten kan avvike fra den valgte ruten. Hvis båten overskrider denne grensen, utløses det en alarm.

### **Ankomstalarm**

Når ankomstalarmen er aktivert, avgis det en alarm når fartøyet når veipunktet, eller når det er innenfor den angitte ankomstradiusen.

### **Magnetisk variasjon**

Magnetisk variasjon er forskjellen mellom sanne peilinger og magnetiske peilinger, som skyldes ulike plasseringer for de geografiske og magnetiske nordpolene. Alle lokale uregelmessigheter, for eksempel jerndepoter, kan også påvirke de magnetiske peilingene.

Når variasjonen er satt til Auto, konverteres automatisk magnetisk nord til sann nord. Velg manuell modus hvis du må angi egen lokal magnetisk variasjon.

### **Datum**

De fleste papirkart lages i WGS84-format, som også brukes i GO XSE. Hvis papirkartene er i et annet format, kan du endre datuminnstillingene slik at de samsvarer med papirkartene.

### **Koordinatsystem**

Det kan brukes flere koordinatsystemer til å kontrollere formatet for lengde- og breddegrads koordinater som vises på kartpanelet.

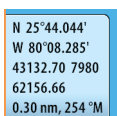
### **Phantom Loran**

Gjør det mulig å bruke posisjoneringssystemet Phantom Loran.

### **Loran-innstillinger**

Definerer Loran-kjeder (GRI) og foretrukket stasjon for registrering av veipunkt, markørposisjon og posisjonspanel.

Det grafiske eksemplet viser et vindu for markørposisjon med informasjon om Loran-posisjon.



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

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se dokumentasjonen for Loran-systemet.

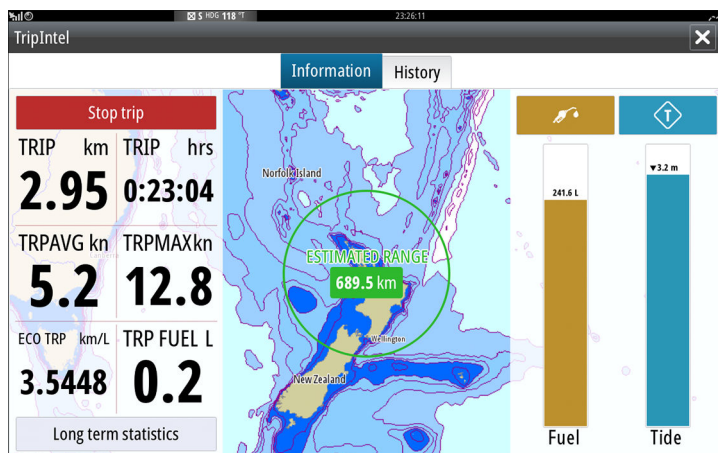
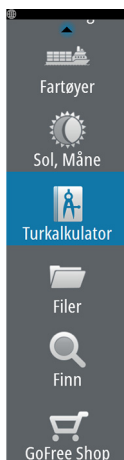
# 7

## TripIntel

Ved hjelp av TripIntel kan du lagre og hente frem informasjon om turer. Du kan bruke informasjonen til å ta veloverveide avgjørelser før du starter en tur, eller underveis.

→ **Merk:** Du oppnår best resultater ved å kjøre programvareversjon 2.4.0 eller nyere i EP-85R-lagringseenheten.

Trykk på TripIntel-knappen i Verktøy-vinduet for å vise TripIntel-skjermvinduet.



## Statistikk for gjeldende tur

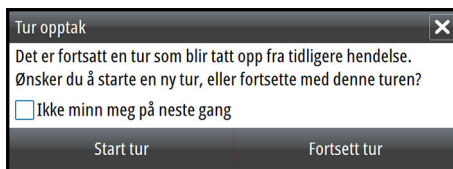
Informasjon-fanen i Turkalkulator-skjermvinduet viser statistikk for gjeldende tur:

- Tilbakelagt avstand
- Reisetid
- Gjennomsnittshastighet
- Maksimal hastighet
- Drivstofføkonomi
- Drivstofforbruk

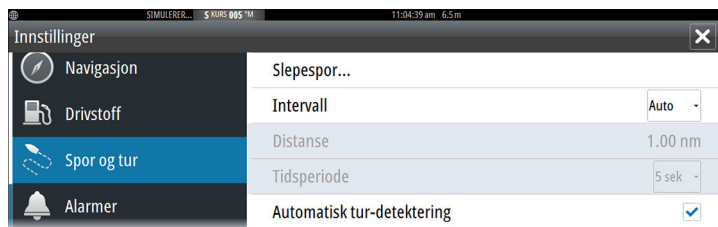
## Automatisk turoptak

Det finnes en automatisk turvarsler-funksjon. Når du begynner å navigere, blir du bedt om å starte opptak av turen hvis ingen tur for

øyeblikket er underveis, og hvis hastigheten har vært mer enn 2 knop i 20 sekunder. Du blir bedt om å fortsette en tur eller starte en ny tur hvis turen ikke ble eksplisitt lagret før strømmen ble slått av.



Du kan starte opptaket manuelt senere fra TripIntel-skjermvinduet. Du kan slå av funksjonen Automatisk turvarslar i dialogboksen Innstillinger for spor og tur (Tracks and Trip settings).



## Starte og stoppe turopptak

Hvis du har valgt ikke å starte opptak av en tur fra ledeteksten Automatisk tur-detektering, kan du starte et opptak manuelt fra Turkalkulator-skjermvinduet.

Ved hjelp av alternativene **Start** og **Stopp** tur kan du angi et turopptak. Du kan bruke alternativene til å dele opp én tur i flere turer med et mer detaljert kontrollnivå for informasjonen som logges for en reise.

## Langtidshistorikk

Langtidshistorikk

Velg Langtidshistorikk for å vise turinformasjon per sesong, for eksempel motorkjøringstimer, tilbakelagt avstand og drivstofføkonomi.

Langtidshistorikk	
<b>MOTORTIMER</b>	
<b>BabordMotor</b>	51:08 timer
<b>SBMotor</b>	51:08 timer
<b>KILOMETERTELLER</b>	
<b>Total distanse</b>	101.7 nm
<b>Juster total distanse</b>	
<b>DRIVSTOFF</b>	
<b>Drivstofføkonomi</b>	Gjennomsnitt: 0.0173 nm/L Best: 0.0330 nm/L
<b>Tilbakestill drivstoffberegning</b>	

### Justere total distanse

Trykk på knappen **Juster total distanse** for å endre den totale distansen. Bruk dette alternativet hvis du ikke har spilt inn en tur eller deler av en tur du har gjennomført, og du vil inkludere distansen i statistikken over total distanse.

### Tilbakestill drivstofføkonomi

Velg **Tilbakestill drivstofføkonomi** for å tilbakestille drivstofføkonomien i måleren Drivstofføkonomi på informasjonslinjen.

## Avstandsring for estimert drivstofforbruk

Avstandsringen for estimert drivstofforbruk i TripIntel-skjermvinduet representerer den anslåtte totale avstanden som båten kan tilbakelegge basert på tidligere forbruk, og mengden drivstoff som er igjen i tankene.

- **Merk:** Avstandsringen for estimert drivstofforbruk representerer drivstofforbruk bare for en enveistur. Den inkluderer ikke drivstoffestimer for tilbaketuren til din nåværende posisjon. Den representerer avstanden det tar før båten går tom for drivstoff.
- **Merk:** Avstandsringen for estimert drivstofforbruk blir beregnet bare basert på mengden gjenværende drivstoff og ikke på nivåsensorene. Når du registrerer opptanking, må du velge

verdien Satt til full eller Legg til drivstoff for at avstandsringen skal være presis.

## Drivstoffmåler

Drivstoffmåleren i Turkalkulator-skjermvinduet og på økonomimåleren vises basert på innstillingen i Fartøyoppsett-skjermvinduet. Du må velge måletypen Gjenværende drivstoff.

- Drivstoff forbruk motor(er)
- Drivstoffnivå sensor(er)

→ **Merk:** Dette gjelder bare for Turkalkulator-skjermvinduet og økonomigrafen.



## Registrere drivstoffpåfylling

Trykk på drivstoffknappen for å registrere drivstoffmengden du fyller. Drivstoff fylt brukes til å beregne mengden gjenværende drivstoff i fartøyet.

## Tidevannsmåler

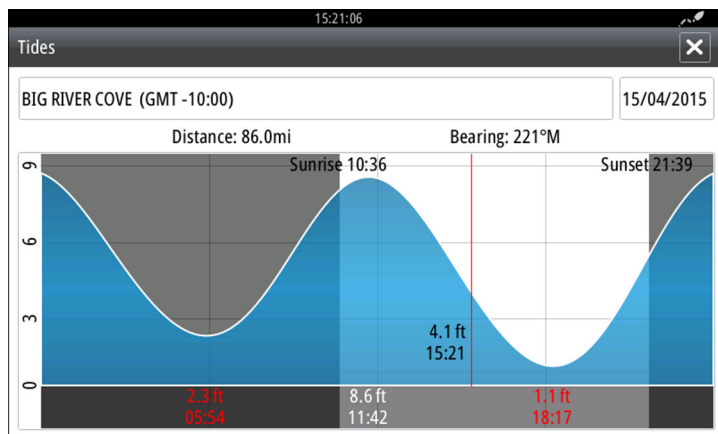
Tidevannsmåleren i Turkalkulator-skjermvinduet viser tidevannshøyden ved den valgte tidevannsstasjonen.

## Tidevannsgrafer og -stasjoner

Tidevannsstasjoner på kartkort formidler informasjon om tidevann. Trykk på tidevannsknappen for å vise grafene og angi hvilken tidevannsstasjon som formidler tidevannsinformasjon. Hvis ingen stasjon er valgt, blir tidevannsinformasjon fra den nærmeste stasjonen brukt.







## Vise turoptak

Turer som er tatt opp, er oppført i Historikk-fanen i Turkalkulator-skjermvinduet. Hvis du vil vise detaljert turinformasjon, velger du en tur i listen.

**TripIntel** SIMULATING... \$ 1000 006™ 11:51:41 am 21.4m

Information **History**

Today's activity

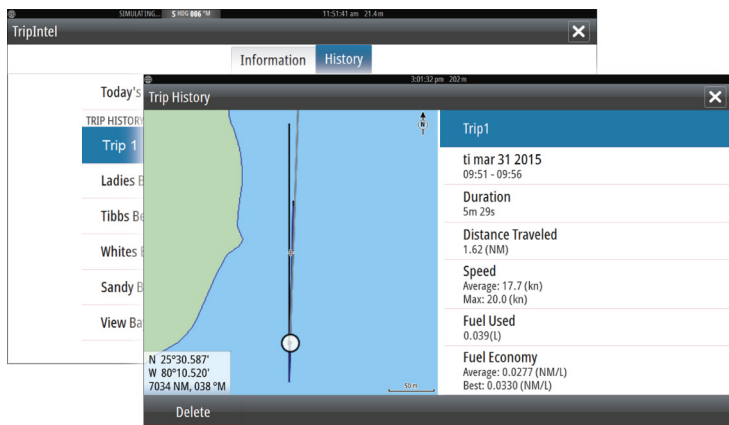
TRIP HISTORY

<b>Trip 1</b>	14m 37s	4.39 NM
Ladies Bay-Karaka B	11m 10s	3.62 NM
Tibbs Beach-Coxs Bay	45m 10s	14.10 NM
Whites Bay-Sandy Bay	37m 45s	11.37 NM
Sandy Bay-Little Bay	17m 13s	5.03 NM
View Bay- Shelly Bay	1h 14m	20.00 NM

## Endre navn på turoptak

Turer blir gitt generelle navn når de opprettes. Du kan endre turnavnet til et mer hensiktsmessig navn ved å merke turen i historikklisten og deretter merket navnet i dialogboksen med

detaljer for turhistorikk. Da åpnes dialogboksen Tur navn, der du kan endre turnavnet.



# 8

## Autopilot

Hvis en autopilotprosessor av typen AC12N, AC42N, SG05 eller NAC-1 er koblet til systemet, er autopilotfunksjonalitet tilgjengelig i systemet.

Systemet tillater ikke mer enn én autopilotprosessor på nettverket. Skjermenheten registrerer automatisk om autopilotprosessoren er tilgjengelig på nettverket, og viser innstillinger, konfigurasjon og brukeralternativer for den tilkoblede prosessoren.

En autopilot er utformet for å opprettholde nøyaktig kurs under ulike sjøforhold, med minimale bevegelser på styreposisjonen.

### Sikker betjening med autopiloten

**⚠ Advarsel:** En autopilot er et nyttig hjelpemiddel for navigasjon, men kan ALDRI erstatte en menneskelig navigatør.

**⚠ Advarsel:** En fysisk Standby-knapp må være tilgjengelig for autopiloten. NAC-1 leveres med en Standby-knapp, og compatible fjernkontroller med en Standby-knapp kan brukes med de andre datamaskinene for autopilot.



### Aktivere autopiloten

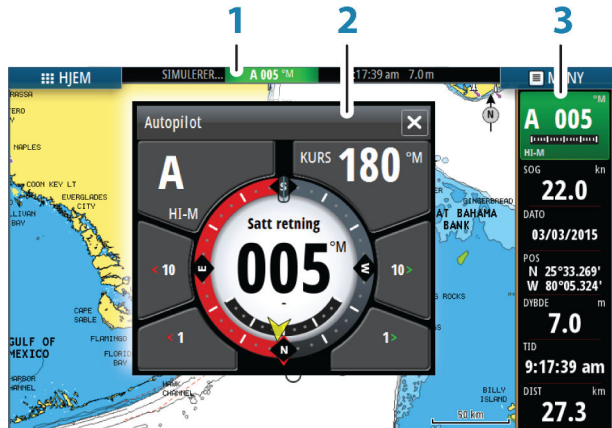
Du aktiverer autopiloten fra hvilket som helst vindu ved å velge autopilotvinduet på informasjonslinjen og deretter velge en modus i **Autopilotkontroller**.

### Bytte fra automatisk modus til manuell styring

Du setter autopiloten i STBY-modus fra hvilken som helst automatisk betjeningsmodus ved hjelp av hurtigmenyen for autopilot eller selve Standby-knappen.

→ **Merk:** Hvis enheten er koblet til et EVC-system via SG05, kan du ta manuell kontroll over styringen uavhengig av autopilotmodusen. Se "*Bruke autopiloten i et EVC-system*" på side 86.

## Autopilotangivelse på sidene



- 1 Autopilotangivelse på statuslinje
- 2 Hurtigmeny for autopilot
- 3 Autopilotvindu på informasjonslinjen

### Angivelse av autopilotmodus på statuslinjen

S HDG 007 °M

Statuslinjen viser autopilotinformasjon så sant en autopilotdatamaskin er koblet til nettverket.

Ikoner er inkludert hvis autopiloten er passiv eller låst av en annen kontrollenhet for autopilot.

### Hurtigmeny for autopilot

Du styrer autopiloten fra hurtigmenyen for autopilot.

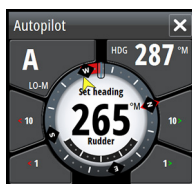
Hurtigmenyen har en fast plass på siden, og den er tilgjengelig for alle sider med unntak av når det finnes et aktivt autopilotpanel.

Når hurtigmenyen for autopilot er aktiv, kan du ikke betjene bakgrunnspanelet eller menyen på panelet.

Du fjerner hurtigmenyen fra en side ved å velge **X** øverst til høyre. Du aktiverer den igjen ved å velge autopilotvinduet på informasjonslinjen.

Følgende hurtigmenyer er tilgjengelige:

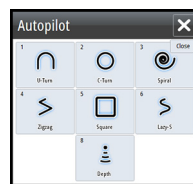
- **Autopilot controller** (Autopilotkontroller), som viser aktiv modus, kurs, rorinformasjon og ulike styreinformasjon, avhengig av den aktive autopilotmodusen. Manuelle justeringer av den angitte kursen kan bare foretas når pilindikatorene for babord og styrbord lyser rødt og grønt.
- **Mode selection** (Modusvalg), inkludert tilgang til valg av svingmønster.
- **Turn pattern selection** (Valg av svingmønster)



*Autopilotkontroller*



*Mode selection  
(Modusvalg)*



*Valg av svingmønster*



## Autopilot-vinduet på informasjonslinjen

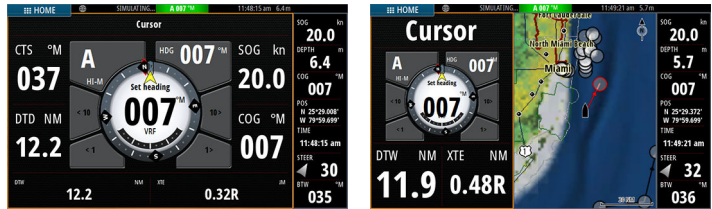
Du kan velge å vise Autopilot-vinduet på informasjonslinjen.

Hvis hurtigmenyen for autopilot er deaktivert, kan du aktivere den ved å velge vinduet på informasjonslinjen.

## Autopilot-panelet

Autopilot-panelet brukes til å vise navigasjonsdata. Det kan vises som et fullskjermspanel eller på en side med flere paneler.

Hvor mange datafelt som er inkludert på Autopilot-panelet, er avhengig av den tilgjengelige panelstørrelsen.



## Datafelt

Følgende forkortelser brukes på Autopilot-panelet:

CTS	Kurs å styre
DTD	Distanse til ankomstpunkt
DTW	Distanse til neste veipunkt
SOG	Fart over grunn
COG	Kurs over grunn
XTE	Seilingsavvik (L: venstre eller R: høyre)

## Modusoversikt

Autopiloten har flere styremodi. Antallet modi og funksjoner i hver enkelt modus avhenger av båttypen og tilgjengelige inndata, som vist i denne listen:

- **Standby**  
Modusen Standby brukes ved manuell styring ved roret. Kompass og rorvinkel vises på skjermen.
- **NFU**  
NFU der rorbevegelsen blir kontrollert med tastene Port (Babord) og Starboard (Styrbord) på betjeningsmenyen for piloten, eller av en annen NFU-enhet.
- **FU**  
Styring med oppfølging der rorvinkelen angis av en annen FU-enhet.
- **AUTO**  
Automatisk styring der den angitte kursen opprettholdes.
  - **Heading capture (Kursregistrering)**  
Avbryter svingen og bruker den umiddelbare kompassavlesningen som angitt kurs.

- **Svingmønstre**  
Flytter fartøyet automatisk i forhåndsdefinerte styremønstre for sving.
- **Slag**  
Bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil (Sail) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og de er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopiloten.  
Slag med en fast vinkel.
- **Ingen avdrift**  
Automatisk styring som holder fartøyet på en rett peilelinje ved å kompensere for drift.
- **Unnamanøver**  
Går tilbake til modusen for ingen avdrift etter en kursendring.
- **NAV**  
Navigeringsstyring. Styrer fartøyet til et bestemt veipunkt eller gjennom en rute.
- **VIND**  
Bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil (Sail) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og de er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopiloten.  
Automatisk styring der fartøyets kurs endres for å opprettholde en angitt vindvinkel.
- **Slag/jibbing**  
Bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil (Sail) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og de er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopiloten.  
Slag/jibbing med relativ eller sann vindvinkel som referanse.
- **VIND Nav**  
Bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil (Sail) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og de er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopiloten.  
Automatisk styring som bruker både vind- og GPS-data til å styre fartøyet til et bestemt veipunkt eller gjennom en rute.

## Standby-modus

Standby-modus (STBY) brukes når du styrer båten fra styreposisjonen.

- Sett autopiloten i STBY-modus fra hvilken som helst operasjon ved å velge knappen for **STBY**-modus på hurtigmenyen for autopilot.

## Non-Follow Up (Ikke oppfølging, NFU, servostyring)

I NFU-modus bruker du pilknappene for babord og styrbord på hurtigmenyen for autopilot til å styre roret. Roret beveger seg så lenge knappen holdes inne.

- Aktiver NFU-modus ved å velge pilknappen for babord eller styrbord på hurtigmenyen mens autopiloten er i STBY- eller FU-modus.

Du går tilbake til STBY-modus ved å velge knappen for STBY-modus på hurtigmenyen for autopilot.

## Oppfølgingsstyring (FU)

→ **Merk:** FU-modus er bare tilgjengelig hvis du har en OP40 eller lignende inkludert i systemet. GO XSE har ingen roteringsknapp.

I FU-modus bruker du roteringsknappen til å styre rorvinkelen. Trykk på roteringsknappen, og vri deretter på knappen for å angi rorvinkelen. Roret flyttes til angitt vinkel og stopper deretter.

- Du velger FU-modus fra hurtigmenyen for autopilot.
- **Merk:** Hvis hurtigmenyen for autopilot er lukket, eller hvis en dialogboks for alarmer er aktivert på enheten som styrer autopiloten i FU-modus, endres autopiloten automatisk til STBY-modus.

**⚠ Advarsel:** Når du er i FU-modus, kan du ikke ta manuell kontroll over rattet.

## AUTO-modus (automatisk kompass)

I AUTO-modus utsteder autopiloten rorkommandoer som kreves for å styre fartøyet automatisk i en valgt kurs.

- Du velger AUTO-modus fra hurtigmenyen for autopilot. Når modusen er aktivert, velger autopiloten den gjeldende kursen som valgt kurs.



## Endre valgt kurs i AUTO-modus

Du justerer valgt kurs ved hjelp av pilknappene for babord/styrbord på hurtigmenyen for autopilot, eller du kan velge vinduet Heading (Kurs) på hurtigmenyen for autopilot og deretter angi ønsket verdi for kursen.

Det foretas umiddelbart en kursendring. Den nye kursen holdes til en ny kurs blir valgt.

## Registrere retning

Når fartøyet svinger i AUTO-modus, vil en umiddelbar tilbakestilling av modusen aktivere funksjonen for registrering av retning. Dette avbryter automatisk svingen, og fartøyet fortsetter i retningen som ble avlest fra kompasset i det øyeblikket du aktiverte modusen på nytt.

## Slag i AUTO-modus

→ **Merk:** Slagfunksjonen er bare tilgjengelig når systemet er konfigurert for båttypen SEIL (SAIL) i dialogboksen Autopilot igangkjøring.



Slag må bare utføres mot vinden, og det må testes under rolige sjøforhold med lett vind for å finne ut hvordan det fungerer på båten din. Det finnes svært mange båtegenskaper (fra saktegående båter til racerbåter), derfor kan slagfunksjonen variere i ytelse fra båt til båt.

Slag i AUTO-modus er annerledes enn slag i WIND-modus. I AUTO-modus er slagvinkelen fast slik brukeren har definert den. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Slag i WIND-modus*" på side 81.

Du starter slagfunksjonen fra AUTO-modus.

Når slagretningen er valgt, endrer autopiloten den gjeldende angitte kursen i henhold til den angitte faste slagvinkelen.

Du kan avbryte slagoperasjonen så lenge dialogboksen Slag (Tack) er åpen, ved å velge motsatt slagretning. Når operasjonen blir avbrutt, returnerer båten til den forrige angitte retningen.

## Ingen avdrift-modus

Ingen avdrift-modus kombinerer autopiloten og posisjoneringsinformasjonen fra GPS.

I Ingen avdrift-modus styres fartøyet langs en beregnet sporlinje i en retning brukeren har angitt. Hvis fartøyets kurs driver bort fra den opprinnelige kursen på grunn av strøm og/eller vind, følger fartøyet linjen med en driftvinkel.

1. Snu fartøyet i ønsket kurs
2. Aktiver Ingen avdrift-modusen. Autopiloten tegner en usynlig peilelinje basert på gjeldende kurs fra båtens posisjon.

I motsetning til i AUTO-modus (kompassmodus) bruker autopiloten nå posisjonsinformasjonen til å beregne seilingsavviket, og den holder sporet rett automatisk.

Du bruker pilpanelknappene for babord/styrbord på hurtigmenyen for autopilot til å tilbakestille peilelinjen når du er i modusen for ingen avdrift.

## Unnamanøver

Hvis du må styre unna en hindring mens du er i Ingen avdrift-modus, kan du sette autopiloten i STBY og styre manuelt eller bruke styreposisjonen til hindringen er passert.

Hvis du går tilbake til Ingen avdrift-modus i løpet av 60 sekunder, kan du velge å fortsette på den tidligere angitte peilelinjen.

Hvis du ikke svarer, forsvinner dialogboksen og autopiloten går tilbake til Ingen avdrift-modus med gjeldende kurs angitt som peilelinje.

## NAV-modus

**⚠ Advarsel:** NAV-modus må bare brukes i åpent farvann.

Du kan bruke autopiloten til å styre båten automatisk til et spesifikt veipunkt, eller langs en forhåndsdefinert rute.

Posisjonsinformasjonen fra GPS brukes til å endre kursen som skal styres, slik at båten holdes på sporlinjen og føres til veipunktet som er målet.

→ **Merk:** Gyldig posisjon må være registrert på GO XSE for å oppnå tilfredsstillende navigeringsstyring. Autostyring må testes og vurderes som tilfredsstillende før du går inn i NAV-modus.

## Starte automatisk navigering

Når du starter navigering langs en rute eller til et veipunkt fra kartpanelet, blir du bedt om å sette autopiloten i NAV-modus. Hvis du avviser denne forespørselen, kan du starte NAV-modus fra menyen for autopilotmodus.

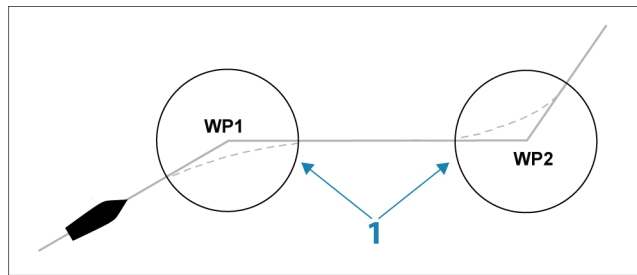
Når NAV-modus er startet, holder autopiloten automatisk fartøyet på etappen.

Når fartøyet kommer til ankomstsirkelen for et rutepunkt, høres et lydssignal fra autopiloten, og det vises en dialogboks med den nye kursinformasjonen. Hvis den nødvendige kursendringen til neste veipunkt er under grensen for kursendring, endrer autopiloten automatisk kursen. Hvis den nødvendige kursendringen til neste veipunkt i en rute er over den angitte grensen, blir du bedt om å bekrefte at den kommende kursendringen er godkjent.

→ **Merk:** Hvis du vil ha informasjon om navigeringsinnstillinger, kan du se "*Navigeringsinnstillinger*" på side 62.

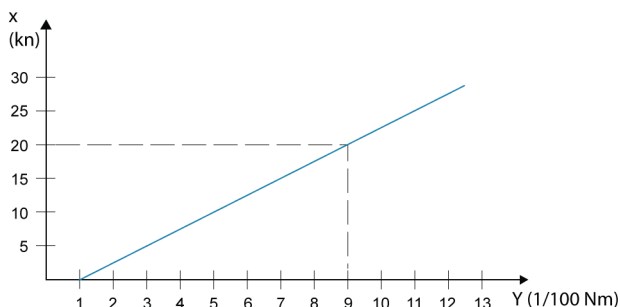
## Ankomstsirkel for veipunkt

Ankomstradiusen definerer punktet der en sving startes når du navigerer etter en rute.



Ankomstsirkelen (**1**) må justeres i henhold til båtens hastighet. Jo høyere hastigheten er, jo større må sirkelen være. Hensikten er at autopiloten skal starte retningsendringen tidsnok til at det blir en jevn sving inn i neste etappe.

Figuren nedenfor kan brukes til å velge den passende veipunktssirkelen når du oppretter en rute.



**X-akse** = båtens hastighet i knop

**Y-akse** = ankomstsirkel, radius i 1/100 nautisk mil

Eksempel: Med en hastighet på 20 knop bør du bruke en veipunktssirkel med radiusen 0,09 nautisk mil.

→ **Merk:** Avstanden mellom veipunkt i en rute må ikke være mindre enn radiusen for ankomstsirkelen for veipunktet.

## WIND-modus

→ **Merk:** Modusen WIND (Vind) er bare tilgjengelig hvis systemet er konfigurert for seilbåt i dialogboksen Autopilot Commissioning (Klargjøring av autopiloten). Denne modusen er ikke tilgjengelig for datamaskiner med NAC-1-autopiloten.

Du må kontrollere at gyldige inndata er tilgjengelige fra vindsignalomformerer, før WIND-modus startes.

Start vindstyring på følgende måte:

1. Sett autopiloten i AUTO-modus.
2. Juster båtkursen til vindvinkelen er den vinkelen du vil opprettholde.
3. Velg modusangivelsen i autopilotkontrolleren for å aktivere autopilotmenyen, og velg deretter WIND-modus.

Satt styrekurs (CTS) og satt vindvinkel angis fra kompasskursen og vindsignalomformerer i det øyeblikket WIND-modusen velges. Fra da av endrer autopiloten kurs for å opprettholde vindvinkelen etter hvert som vindretningen endrer seg.

## Slag i WIND-modus

→ **Merk:** Slagfunksjonen er bare tilgjengelig når systemet er konfigurert for båttypen SEIL (SAIL) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og den er ikke tilgjengelig for datamaskiner med NAC-1-autopiloten.



Slag må bare utføres mot vinden, og det må testes under rolige sjøforhold med lett vind for å finne ut hvordan det fungerer på båten din. Det finnes svært mange båtegenskaper (fra saktegående båter til racerbåter), derfor kan slagfunksjonen variere i ytelse fra båt til båt.

Slag i WIND-modus sammenlignet med AUTO-modus utføres ved seiling med relativ eller sann vind som referanse. Sann vindvinkel må være under 90 grader.

Svinghastigheten under slaget vil bli angitt av slagtiden som er definert i oppsettet for seileparametre. Slagtiden styres også av båtens hastighet for å forhindre tap av hastighet under slag.

Du kan starte slagfunksjonen fra WIND-modus.

Når du starter slaget, speiler autopiloten umiddelbart den angitte vindvinkelen til motsatt side av baugen.

Du kan avbryte slagoperasjonen så lenge dialogboksen Slag (Tack) er åpen, ved å velge motsatt slagretning. Når operasjonen blir avbrutt, returnerer båten til den forrige angitte retningen.

### Jibber

Jibbing er mulig når sann vindvinkel er over 120°.

Jibbetiden fastsettes av båtens hastighet for å gjøre det så raskt som mulig med kontroll.

### Forhindre slag/jibb

Du bør være forsiktig med å bruke autopiloten under skarp seiling og kjøring.

Hvis seilene ikke er i balanse under skarp seiling, kan roterende krefter fra seilene føre båten inn i vinden. Hvis båten drives lenger enn den angitte minimumsvindvinkelen, forsvinner thrusten fra seilene plutselig, og båtens hastighet reduseres. Det blir vanskeligere å styre båten fordi roret blir mindre effektivt.

Funksjonen for å forhindre slag i WIND-modus er implementert for å unngå slike situasjoner. Den reagerer umiddelbart når den relative

vindvinkelen blir 5° mindre enn den angitte minimumsvindvinkelen, og mer rorbruk blir iverksatt.

Under kjøring kan det være vanskelig å styre båten når bølger kommer fra siden eller bakfra. Bølgene kan rotere båten inn i en uønsket jibbing. Dette kan være farlig for både mannskapet og masten.

Funksjonen for å forhindre jibbing aktiveres når den faktiske relative vindvinkelen blir større enn 175° eller blir motsatt av den angitte vindvinkelen. Mer bruk av roret blir iverksatt for å forhindre en uønsket jibbing.

Funksjonene for å forhindre slag og jibbing er ikke en garanti mot å havne i farlige situasjoner. Hvis effekten av roret og/eller drivenheten ikke er tilstrekkelig, kan det oppstå en farlig situasjon. Vær spesielt oppmerksom i slike situasjoner.

## WIND Nav-modus

→ **Merk:** WIND Nav-modusen er bare tilgjengelig hvis systemet er konfigurert for seilbåt i dialogboksen Autopilot igangkjøring. Denne modusen er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

I WIND Nav-modus styrer autopiloten båten i forhold til både vind- og posisjonsdata.

I denne modusen beregner autopiloten den første kursendringen som er nødvendig for å navigere mot det aktive veipunktet, men piloten tar også hensyn til gjeldende vindretning i beregningen.

## Svingmønsterstyring

Autopiloten har en rekke funksjoner for automatisk svingstyring når autopiloten er i AUTO-modus.

→ **Merk:** Alternativet for svingstyring er ikke tilgjengelig hvis båttypen er satt til SEIL (SAIL) i dialogboksen Autopilot igangkjøring. Funksjonen for å baute/jibbe blir da implementert i stedet.

### Starte en sving

Du starter svingen ved å velge det relevante svingikonet. Deretter velger du alternativene for babord eller styrbord i svingdialogboksen for å velge svingretningen.



## Stoppe svingen

Du kan stoppe svingen fra dialogboksen Sving.

Du kan når som helst under en sving velge **Autopilot i standby** i dialogboksen Systemkontroll for å gå tilbake til STBY-modus og manuell styring.

## Svingvariabler

Alle alternativer for svingstyring, med unntak av C-sving, har innstillinger du kan justere før du starter en sving, og når som helst mens båten er i en sving.

## U-sving

U-sving endrer den gjeldende angitte retningen 180° i motsatt retning.

Svinghastigheten er identisk med innstillingene for Svinghastighet. Denne kan ikke endres i løpet av svingen.

→ **Merk:** Se den separate installasjonshåndboken for GO XSE hvis du vil ha informasjon om innstillinger for Svinghastighet.

## C-sving

Styrer båten i en sirkel.

Du kan justere svinghastigheten i dialogboksen for svinging før svingingen starter, og under svingingen. Hvis du øker svinghastigheten, svinger båten i en mindre sirkel.

## Spiralsving

En spiralsving får fartøyet til å svinge i spiral med minkende eller økende radius. Du angir utgangsradiusen før svingen startes, og endringen per sving i løpet av svingen. Hvis endringen per sving settes til null, svinger fartøyet i en sirkel. Negative verdier angir minkende radius, mens positive verdier angir økende radius.

## Sikksakksvinger

Styrer båten i et sikksakkmønster.

Hvis du vil navigere i et sikksakkmønster, angir du den første kursendringen før svingen startes.

I løpet av svingen kan du endre hovedkursen, kursendringen og etappeavstanden.

## Firkantet sving

Får til båten til automatisk å svinge 90° etter å ha tilbakelagt en definert etappeavstand.

Du kan når som helst i løpet av svingen endre hovedkursen og avstanden for etappen til fartøyet foretar en ny sving på 90°.

## Saktegående S-sving

Får båten til slingre rundt hovedkursen.

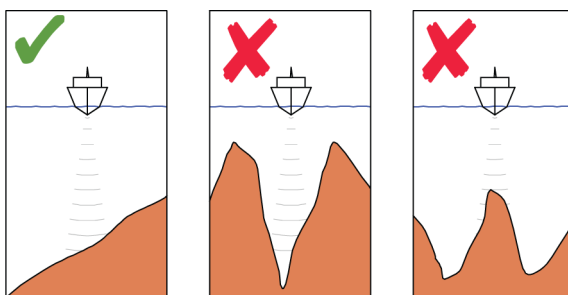
Du angir endringen av valgt kurs før svingen startes.

I løpet av svingen kan du endre hovedkursen, kursendringen og svingradiusen fra dialogboksen Sving.

## Dybdekonturspring, DCT™

Hvis systemet har inndata fra Ekkolodd, kan autopiloten konfigureres til å følge en dybdekontur.

**⚠ Advarsel:** Ikke bruk denne funksjonen hvis ikke havbunnen er egnet for det. Ikke bruk den i steinete farvann der dybden varierer kraftig på små områder.



Bruk følgende prosess til å starte DCT-styring:

1. Kontroller at du har dybdeavlesning på panelet eller på et separat dybdeinstrument.
2. Styr båten til dybden du vil følge, og i ønsket retning av dybdekonturen.
3. Aktiver modusen **AUTO**, velg dybdekonturstyring, og overvåk dybdeavlesningen.



4. Velg alternativet Port (Babord) eller Starboard (Styrbord) i dialogboksen (Turn) Sving for å starte dybdekonturstyringen og følge bunnhellingen mot styrbord eller babord.

Følgende parametre er tilgjengelige for dybdekontursporing:

### Dybdeforsterkning

Denne parameteren fastsetter forholdet mellom angitt ror og avviket fra den valgte dybdekonturen. Jo høyere verdien for dybdeforsterkning er, jo mer ror brukes.

Hvis verdien er for lav, tar det lang tid å kompensere for avdrift fra den angitte dybdekonturen, og autopiloten klarer ikke å holde båten på den valgte dybden.

Hvis verdien er for høy, øker overstyringen, og styringen blir ustabil.

### Konturkryssvinkel (CCA)

CCA er en vinkel som legges til eller trekkes fra angitt kurs.

Med denne parameteren kan du få båten til å rotere rundt referansedybden med saktegående s-bevegelser.

Jo større CCA-verdien er, jo større giring tillates. Hvis du setter CCA til null, blir det ingen sakte s-bevegelser.

## Bruke GO XSE i et AP24-/AP28-system

### Kommandooverføring

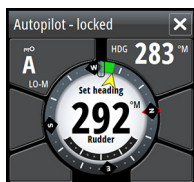
Hvis GO XSE er koblet til et autopilotssystem som har en AP24- eller AP28-kontrollenhet, kan bare én kontrollenhet være aktiv om gangen. En inaktiv kontrollenhet er angitt med en firkant med et kryss på hurtigmenyen for autopilotkontrolleren.

Du overtar kommandoen fra en inaktiv kontrollenhet ved å velge modusen på hurtigmenyen for autopilot og deretter bekrefte aktiv modus.

### Låse eksterne stasjoner

AP24/AP28 inkluderer en funksjon for ekstern låsing som deaktiverer autopilotkontroll fra andre enheter. En låst kontrollenhet er angitt med et nøkkelsymbol på hurtigmenyen for autopilotkontrolleren.

Når funksjonen for ekstern lås er aktivert på en AP24-/AP28-kontrollenhet, beholder bare den aktive kontrollenheten kommandoen. Det er ikke mulig å overføre kommandoen til GO XSE eller andre kontrollenheter for autopilot i systemet.



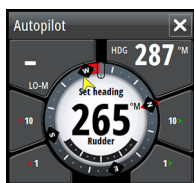
Du kan bare låse opp de eksterne stasjonene fra AP24-/AP28-enheten som har kommandoen.

## Bruke autopiloten i et EVC-system

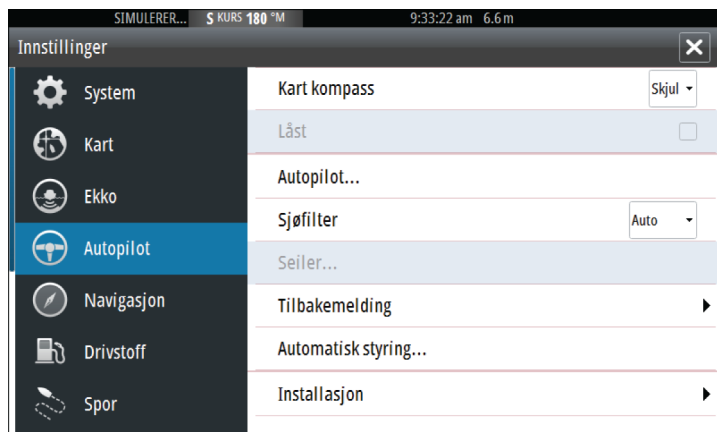
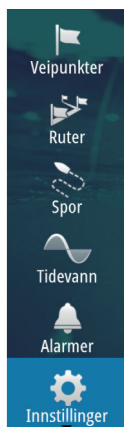
Når GO XSE er koblet til et EVC-system via SG05, kan du ta manuell kontroll over styringen uavhengig av autopilotmodusen.

Modusindikatoren på hurtigmenyen for piloten erstattes med en strek for å angi EVC-overstyring.

Systemet går tilbake til GO XSE kontroll i Standby-modus hvis ingen rorkommando blir gitt fra EVC-systemet innen en forhåndsdefinert periode.



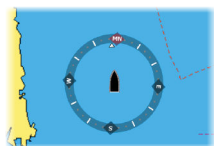
## Autopilotinnstillinger



→ **Merk:** Alternativene som vises i dialogboksen for autopilotinnstillinger, varierer avhengig av hvilken autopilotdatamaskin som er koblet til.

## Kartkompass

Du kan velge å vise et kompassymbol rundt båten i kartvinduet. Kompassymbolet er av når markøren er aktiv i vinduet.



## Låse bruk av autopiloten fra en enhet

Du kan låse en GO XSE-enhet for å forhindre uautorisert bruk av autopiloten. Når enheten er låst, er dette angitt med et låsesymbol og med tekst på hurtigmenyen. Ingen automatiske modi kan velges fra en låst enhet.

→ **Merk:** Låsefunksjonen er ikke tilgjengelig på en enhet som har autopilotkontroll!

Hvis GO XSE er en del av et AP24-/AP28-system, kan alle andre enheter for autopilotstyring låses for autopilotstyring fra AP24-/AP28-kontrollenheten.

## Sjøfilter

→ **Merk:** Dette alternativet er ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

Sjøfilteret brukes til å redusere følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær. Alternativer i innstillingene er:

- **AV**  
Sjøfilteret er deaktivert. Dette er standardinnstillingen.
- **AUTO**  
Reduserer følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær gjennom en tilpasningsprosess. Innstillingen AUTO anbefales hvis du vil bruke sjøfilteret.
- **MANUELL**  
Koblet til styringsinnstillingene for styringsrespons, som er beskrevet tidligere. Kan brukes til manuelt å finne den optimale kombinasjonen av en stabil kurs med lav roraktivitet under tøffe, men stabile sjøforhold.

## Seileparametre

→ **Merk:** Innstillinger for seileparametre er bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil (Sail) i dialogboksen Autopilot igangkjøring, og de er ikke tilgjengelige for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

## Tid til å slå

Når du utfører et slag i WIND-modus, kan svinghastigheten (bautetiden) justeres. Dette gir seilere som er alene på sjøen, muligheten til å håndtere båten og seilene under et slag.

En sving som utføres uten å bytte vindside, foretas også med en kontrollert svinghastighet.

### **Slagvinkel**

Denne verdien brukes til å forhåndsdefinere kursendringen som brukes ved bauting i AUTO-modus. Når du trykker på indikatorene for babord og styrbord på hurtigmenyen for autopilot, endres kursen like mye som denne verdien.

### **Vindfunksjon**

Når vindfunksjonen er satt til Auto, velger autopiloten automatisk mellom relativ og sann vindstyring. AUTO er standard og anbefales for normal fart.

Når båten kjører, surfer den også på bølgene. Dette kan føre til betydelige endringer i båtens hastighet og dermed også endringer i relativ vindvinkel. Sann vindstyring brukes derfor under kjøring, mens styring etter relativ vind brukes under skarp seiling.

Relativ vindstyring foretrekkes når du vil oppnå maksimal båthastighet. Autopiloten prøver å opprettholde en konstant relativ vindvinkel for å få maksimal thrust fra en gitt trim av seilene.

Når du seiler i lukket farvann, kan den relative vindvinkelen bli midlertidig endret på grunn av vindkast. Det kan da være å foretrekke å seile etter sann vind.

### **VMG-optimalisering**

Du kan optimalisere VMG etter vind. Når denne funksjonen er valgt, er den aktiv i 5–10 minutter etter at en ny vindvinkel er angitt, og bare under skarp seiling.

### **Legglinjestyring**

Legglinjestyring er nyttig under navigasjon. Seilingsavvik (XTE) fra navigatoren holder båten på sporlinjen. Hvis XTE fra navigatoren overskrider 0,15 nautiske mil, beregner autopiloten legglinjen og sporet mot veipunktet.

### **Respons**

→ **Merk:** Ikke tilgjengelig for datamaskiner med NAC-1-autopiloten. NAC-1 bruker innstillingene for styrerespons.

Systemet bytter som standard mellom HI/LO-parametersettet basert på hastighet (motorbåter) eller hastighet og vind (seilbåter). Du kan imidlertid manuelt velge hvilket parametersett som skal brukes.

HI eller LO må velges hvis ingen hastighetsinndata er tilgjengelige. Du kan finjustere hvert av de to parametersettene (HI/LO) manuelt. Nivå 4 er standardinnstillingen med parameterverdiene som angitt av funksjonen for automatisk justering. Hvis ingen automatisk justering foretas (anbefales ikke), brukes standardverdiene fra fabrikk for nivå 4.

Et lavt responsnivå reduserer roraktiviteten og angir en "løser" styring.

Et høyt responsnivå øker roraktiviteten og angir en "fastere" styring. Hvis responsnivået er for høyt, begynner båten å bevege seg i S-form.

## Automatisk styring

→ **Merk:** Ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

Dette alternativet viser en oversikt over alle parametre for styring med autopilot, og du kan justere parametrene hvis det er behov for det.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se den separate GO XSE installasjonshåndboken.

## Installasjon

→ **Merk:** Ikke tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

Brukes til installasjon og igangkjøring av autopilot. Se den separate GO XSE installasjonshåndboken.

## Klargjøre

→ **Merk:** Bare tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

Brukes til å klargjøre tilbakemelding om roret eller det virtuelle roret.

## Styrerespons

→ **Merk:** Bare tilgjengelig for prosessorer med NAC-1-autopiloten.

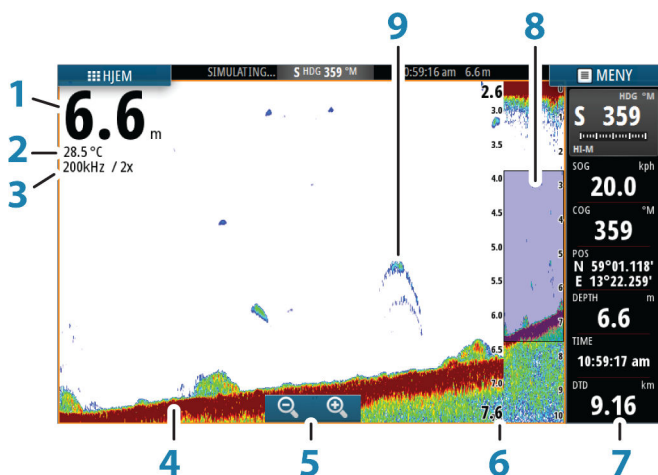
Brukes til å øke eller redusere styrefølsomheten. Et lavt responsnivå reduserer roraktiviteten og gir en *løser* styring. Et høyt responsnivå øker roraktiviteten og gir en *fastere* styring. Hvis responsnivået er for høyt, begynner båten å bevege seg i S-form.

# 9

## Ekkolodd

Ekkolodd-funksjonen viser vannet og havbunnen under fartøyet, slik at du kan oppdage fisk og undersøke strukturen på havbunnen.

### Bildet Ekkolodd



- 1 Dybde
- 2 Temperatur
- 3 Frekvens og zoomskala
- 4 Bunn
- 5 Zoomknapper
- 6 Dybdeskala
- 7 Instrumentvindu
- 8 Zoomsøyle
- 9 Fiskebuer

\* Ekstra Ekkolodd elementer.

### Zoom bildet

Du kan zoome bildet ved å gjøre følgende:

- bruke zoomknappene (+ eller –)

Zoomnivået vises øverst til venstre på bildet.

Når du zoomer inn, holdes havbunnen nær bunnen av skjermen, uansett om du er i automatisk avstand eller manuell avstand.

Hvis avstanden er satt betydelig lavere enn den faktiske dybden, vil ikke enheten finne bunnen ved zooming.

Hvis markøren er aktiv, zoomer enheten inn dit markøren peker.

### **Zoomsøyle**

Zoomsøylen vises når du zoomer bildet.

Dra zoomsøylen loddrett for å vise ulike deler av vannsøylen.

## **Bruke markøren på bildet**

Markøren kan brukes til å måle en avstand til et mål, merke en posisjon og velge mål.

Som standard vises ikke markøren på bildet.

Når du plasserer markøren på bildet, settes skjermen på pause, dybden på markørposisjonen vises, og informasjonsvinduet aktiveres.

Hvis du vil fjerne markøren og markørelementene fra vinduet, velger du menyalternativet **Fjern markør**.

### **Gå til-markør**

Du kan navigere til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet **Gå til markør** på menyen.

### **Funksjonen for markørassistanse**

Ved hjelp av funksjonen for markørassistanse kan du finjustere og plassere markøren nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.

Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

## Måle avstand

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom posisjonen til to observasjoner på bildet.

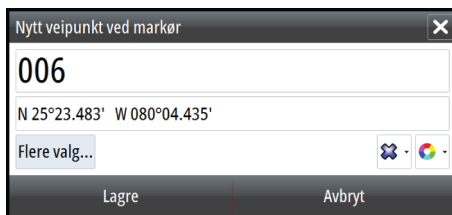
1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra.
2. Start målefunksjonen fra menyen.
3. Plasser markøren på det andre målepunktet.
  - Det tegnes en linje mellom målepunktene, og avstanden vises i Markørinformasjon-vinduet
4. Fortsett å velge nye målepunkter hvis du ønsker det.

Du kan bruke menyen til å flytte startpunktet og sluttpunktet så lenge målefunksjonen er aktiv.

Når du velger **Ferdig med måling**, gjenopptas vanlig blaing i bildet.

## Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren i vinduet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

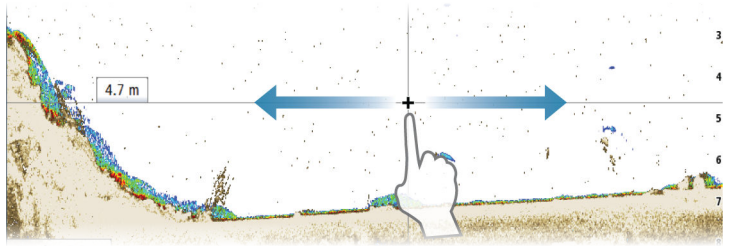


## Vise historikk

Du kan vise ekkoloddhistorikken ved å panorere bildet.

Du gjenopptar vanlig visning ved å velge menyalternativet **Fjern markør**.





## Konfigurere bildet

Bruk alternativene på menyen Ekkolodd til å konfigurere bildet. Når markøren er aktiv, erstattes noen alternativer på menyen Ekkolodd av funksjoner for markørmodus. Velg **Fjern markør** for å gå tilbake til den vanlige Ekkolodd -menyen.

Dybdeområde	Auto: 8m
Frekvens	200kHz
Avansert	
Styrke	Auto
Farge	35
Vis	
Pause	<input type="checkbox"/>

### Området

Områdeinnstillingen bestemmer sjødybden som er synlig på skjermen.

### Frekvens

Enheter støtter flere svingerfrekvenser. Tilgjengelige frekvenser er avhengig av svingermodellen som er tilkoblet.

Du kan vise to frekvenser samtidig ved å velge to Ekkolodd -vinduer fra **Hjem**-skjermvinduet.

Frekvens er "tonen" svingeren sender ut. Svingere er konstruert til å fungere på forskjellige frekvenser fordi de ulike frekvensene har forskjellige egenskaper.

- En lav frekvens, for eksempel 50 kHz, vil gå dypt. Den genererer en bred konus, men er noe mer følsom for støy. Den passer til å vurdere bunnen samt til søk over store områder.
- En høy frekvens, for eksempel 200 kHz, gir kraftigere skille og er mindre følsom for støy. Den passer til å skille mellom mål og til fartøy med høyere hastighet.

### Styrke

Styrken kontrollerer følsomheten. Jo mer du øker styrken, jo flere detaljer vises det på bildet. En høyere innstilling for styrke vil

imidlertid kanskje føre til mer bakgrunnsforstyrrelser på bildet. Hvis styrken er satt for lavt, er det ikke sikkert at svake ekkoer vises.

### **Auto styrke**

Alternativet Auto styrke holder følsomheten på et nivå som fungerer bra under de fleste forhold. Når styrken er i automatisk modus, kan du angi et positivt eller negativt avvik som brukes på den automatiske styrken.

### **Farge**

Sterke og svake signaler har forskjellige farger for å indikere de ulike signalstyrkene. Hvilke farger som brukes, avhenger av hvilken palett du velger. Jo mer du øker fargeinnstillingen, jo flere ekkoloddbilder vises med farge på den sterke returenden av skalaen.

### **DownScan-alternativer**

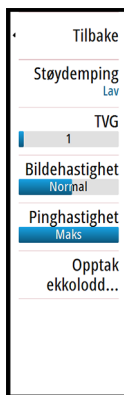
Gir alternativer for angivelse av DownScan-bildet. Dette menyalternativet er tilgjengelig når Overlay downscan (DownScan-overlegg) er valgt i dialogboksen Echo settings (Ekkoloddinnstillinger). Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*Ekkoloddinnstillinger*" på side 100.

### **Sette bildet på pause**

Du kan sette bildet på pause slik at du kan analysere det.

Denne funksjonen er nyttig når du må plassere et veipunkt nøyaktig på bildet, og hvis du bruker markøren til å måle en avstand mellom to elementer på bildet.

Pause-funksjonen hindrer at Ekkolodd pinger svingeren. Systemet samler ikke inn data for Ekkolodd når det blir satt på pause på denne måten.



## Avanserte alternativer

Alternativet Avansert er bare tilgjengelig når markøren ikke er aktiv.

### Støydemping

Signalstøy fra lensepumper, motorvibrasjon og luftbobler kan forstyrre bildet.

Alternativet Støydemping filtrerer signalstøyen og reduserer forstyrrelsene på skjermen.

### TVG

Bølger, båtens kjølevann og temperaturpåvirkning kan forårsake forstyrrelser på skjermen nær overflaten. Alternativet TVG (tidsvariabelforsterkning) begrenser overflateforstyrrelser ved å redusere følsomheten til mottakeren nær overflaten.

→ **Merk:** For å få optimal bildekvalitet og -klarhet under de fleste forhold må standardverdien settes til en lav verdi.

### Oppdateringshastighet

Du kan velge oppdateringshastigheten for bildet på skjermen. Ved høy oppdateringshastighet oppdateres bildet raskere, mens ved lav oppdateringshastighet vises en lengre historikk.

→ **Merk:** Under gitte forhold kan det være nødvendig å justere oppdateringshastigheten for å få et bedre bilde. Bildet kan for eksempel justeres til en raskere hastighet ved vertikal fising uten forflytning.

### Pinghastighet

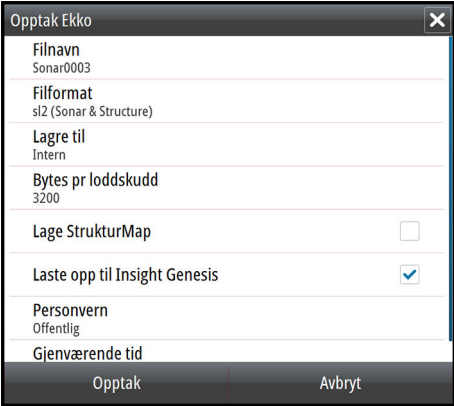
Pinghastighet kontrollerer hastigheten svingeren overfører signalet til vannet ved. Som standard er pinghastigheten satt til maks. Det kan være nødvendig å justere pinghastigheten for å begrense forstyrrelser eller for å justere for spesielle fiskeforhold.

## Start opptak av loggdata

Du kan starte opptak av loggdata og lagre filen internt i enheten, eller du kan lagre den på et kort som settes inn i kortleseren på enheten.

Funksjonen aktiveres fra menyalternativet **Avansert**

Når dataene tas opp, ser du et blinkende rødt symbol øverst til venstre, og det vises jevnlig en melding nederst på skjermen.



Opptak Ekko	
Filnavn	Sonar0003
Filformat	sl2 (Sonar & Structure)
Lagre til	Intern
Bytes pr loddskudd	3200
Lage StrukturMap	<input type="checkbox"/>
Laste opp til Insight Genesis	<input checked="" type="checkbox"/>
Personvern	Offentlig
Gjenværende tid	
Opptak	
Avbryt	

## Filnavn

Angi navnet for opptaket (loggen).

## Filformat

Velg et filformat fra rullegardinlisten, SLG (bare Ekkolodd), XTF (bare DownScan\*) eller SL2 (Ekkolodd og DownScan).

→ **Merk:** XTF-formatet brukes bare for utvalgte visningsverktøy for Ekkolodd fra tredjeparter.

## Save to (Lagre i)

Velg om registreringen skal lagres internt eller på et minnekort i kortleseren.

## Bytes pr loddskudd

Angir hvor mange byte i sekundet som skal brukes ved lagring av loggfilen. Flere byte gir bedre oppløsning, men fører til en større loggfil sammenlignet med innstillinger med færre byte.

## Lag StructureMap

Hvis StructureScan er tilgjengelig på nettverket, kan du konvertere .sl2-loggfilene til StructureMap-formatet (.smf) når

registreringen er fullført. Loggfilene kan også konverteres til StructureMap-format via alternativet Filer.

## Last opp til Insight Genesis

Så lenge du er tilkoblet et trådløst hotspot, sendes filene til Insight Genesis når registreringen er fullført. Du finner mer informasjon om trådløse hotspot i *"Trådløs tilkobling"* på side 118.

## Personvern

Hvis Insight Genesis-kontoen du har valgt, tillater det, kan du velge mellom å angi loggfilene som er tatt opp, som Privat eller Offentlig i Insight Genesis.

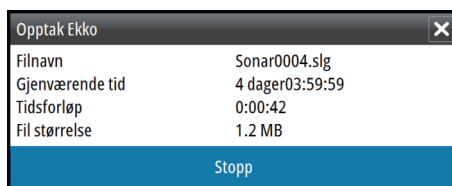
## Time remaining (Tid som gjenstår)

Viser den tilgjengelige plassen som gjenstår for opptak.

## Stopp opptak av loggdata

Velg **Stopp** i dialogboksen Opptak Ekko for å stoppe opptak av alle ekkoloddata fullstendig.

→ **Merk:** Hvis du har valgt alternativet **Laste opp til Insight Genesis** og er koblet til et trådløst hotspot, blir filene som er tatt opp, overført til Insight Genesis når du velger **Stopp**.



## Visning av registrerte ekkoloddata

Både internt og eksternt lagrede ekkolodopptak kan vurderes når alternativet Vis ekkolodd opptak er valgt i dialogboksen Ekkoloddinnstillinger. Se *"Ekkoloddinnstillinger"* på side 100.

Loggfilen vises som et stillbilde, og du kontrollerer rullingene og visningen fra menyalternativet Spill av på nytt.

Du kan bruke markøren på avspillingsbildet og panorere bildet som på et vanlig ekkoloddbilde.

Hvis flere kanaler ble tatt opp i den valgte ekkoloddfilen, kan du velge hvilken kanal du vil vise.

Du avslutter avspillingsmodusen ved å velge **X**-symbolet øverst til høyre på avspillingsbildet.

## Visningsalternativer for ekkolodd

### Alternativer for delt skjerm

#### Zoomer

Zoom-modusen presenterer en forstørret visning av ekkoloddbildet på venstre side av vinduet.

Som standard er zoomnivået satt til 2x. Du kan velge opptil 8x fra rullegardinmenyen ved å bruke knappene **+/-** eller zoomknappene (**+** eller **-**).

Avstandszoomsøylene på høyre side av skjermen viser området som er forstørret. Hvis du øker zoomfaktoren, reduseres området. Dette vises som redusert avstand mellom zoomsøylene.

#### Bunnlås

Bunnlåsmodusen er nyttig når du ønsker å vise ekkoer nær bunnen. I denne modusen viser den venstre siden av panelet et bilde der bunnen er gjort flat. Rekkeviddeskalaen endres til å måle fra havbunnen (0) og oppover. Bunnen og nullinjen vises alltid på bildet til venstre, uavhengig av rekkeviddeskalaen. Skaleringsfaktoren for bildet til venstre på panelet justeres som beskrevet for alternativet Zoom.

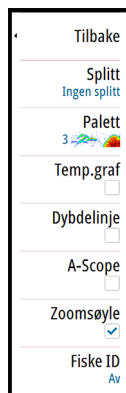
#### Paletter

Du kan velge mellom flere visningspaletter som er optimalisert for ulike fiskeforhold.

#### Temperaturgraf

Temperaturgrafene brukes til å illustrere endringer i vanntemperaturen.

Når den er aktivert, vises det en farget linje og temperaturtall på Ekkolodd-bildet.



## Dybdelinje

Det kan legges til en dybdelinje på bunnen for å gjøre det enklere å skille bunnen fra fisk og strukturer.

## A-Scope

A-Scope er en visning av sanntidsekkoeer i vinduet. Styrken til det faktiske ekkoet angis med både bredde og fargeintensitet.

## Zoomsøyler

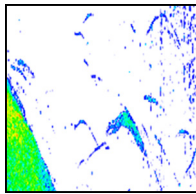
Zoomsøylene viser rekkevidden som er forstørret i et delt vindu med zoomvisninger.

Avstandszoomsøylene på høyre side av skjermen viser området som er forstørret, og vises på venstre side. Hvis du øker zoomfaktoren, reduseres området. Dette vises som redusert avstand mellom zoomsøylene.

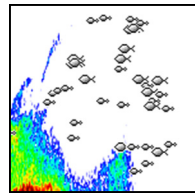
Du kan flytte zoomsøylene på høyre side opp eller ned slik at bildet til venstre vises med ulike dybder for vannsøylen.

## Fiske-ID

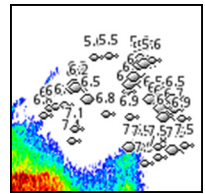
Du kan velge hvordan ekkoene skal vises på skjermen. Du kan også velge å bli varslet med en pipelyd når en fiske-ID vises i vinduet.



*Tradisjonelle fiskeekko*



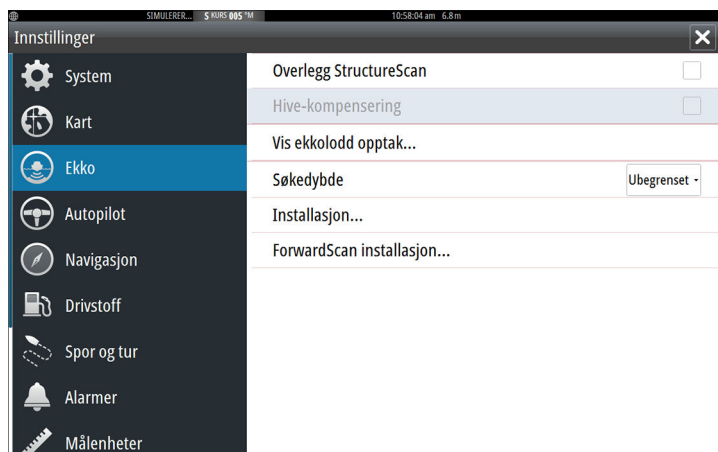
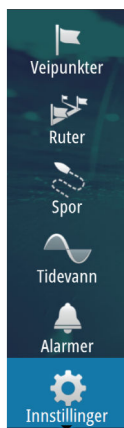
*Fisksymboler*



*Fisksymboler og dybdeangivelse*

→ **Merk:** Ikke alle fisksymboler er faktisk fisk.

## Ekkolodd -innstillinger



### DownScan-overlegg

Når en HDI-svinger med DownScan er koblet til systemet, kan du legge DownScan-bilder over det vanlige Ekkolodd -bildet.

Når dette er aktivert, utvides menyen Ekkolodd til å inkludere grunnleggende alternativer for DownScan.

### Vis Ekkolodd logg

Brukes til å vise Ekkolodd -opptak. Loggfilen vises som et bilde på pause, og du styrer blaingen og visningen fra menyen.

Du kan bruke markøren på bildet, måle avstand og angis visningsalternativer som på et bilde Ekkolodd i sanntid. Hvis det ble tatt opp mer enn én kanal i den valgte Ekkolodd -filen, kan du velge hvilken kanal som skal vises.

Du avslutter visningsfunksjonen ved å velge **X** øverst til høyre.

### Søkedybde

Støy kan føre til at Ekkolodd søker etter urealistiske dybder.

Hvis du angir søkedybden manuelt, vises ekko som mottas fra objekter innenfor den angitte dybden.



## **Installasjon**

Brukes til installasjon og konfigurasjon. Se den separate GO XSE - installasjonshåndboken.

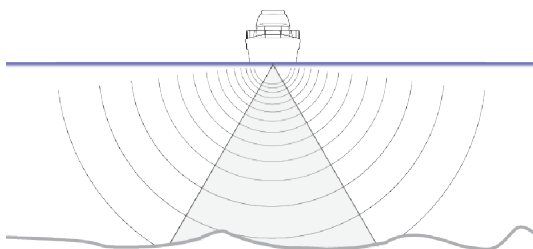
## **ForwardScan installasjon**

Brukes til installasjon og oppsett av ForwardScan. Se "*ForwardScan-oppsett*" på side 115.

# 10

## StructureScan

StructureScan HD bruker høye frekvenser for å gi et fotolignende bilde av havbunnen med høy oppløsning.

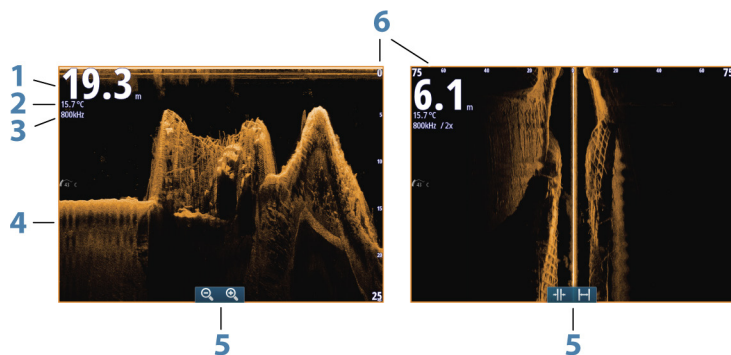


### StructureScan-bilde

#### Visningen

StructureScan-vinduet kan konfigureres som et DownScan-bilde eller vise sideskanning til venstre/høyre.

DownScan-bildet kan også legges til som et overlegg på det tradisjonelle Ekkolodd -bildet.



- 1 Dybde
- 2 Temperatur
- 3 Frekvens
- 4 Bunn

- 5 Ikoner for zoom (nedskanning) / område (sideskanning)
- 6 Områdeskala

## Zoom StructureScan-bildet

Du kan zoome et StructureScan-bilde ved å gjøre følgende:

- bruke zoomeikonene i vinduet
- knipe eller spre med fingrene på skjermen

## Bruke markøren i StructureScan-vinduet

Som standard vises ikke markøren på StructureScan-bildet.

Når du posisjonerer markøren på et DownScan-bilde, settes skjermen på pause, og vinduet for markørinformasjon og historikkraden aktiveres. På et DownScan-bilde vises dybden på markørposisjonen.

Når du posisjonerer markøren på et SideScan-bilde, settes skjermen på pause, og vinduet for markørinformasjon aktiveres. På et SideScan-bilde vises venstre/høyre avstand fra fartøyet til markøren på markørposisjonen.

### Gå til-markør

Du kan navigere til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet **Gå til markør** på menyen.

### Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av funksjonen for markørassistanse kan du finjustere og plassere markøren nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.

Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

### Måle avstand

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom posisjonen til to observasjoner på bildet.

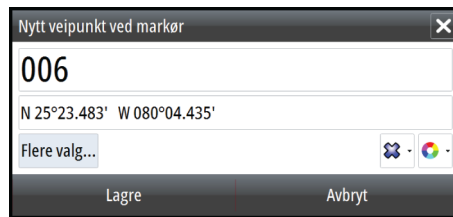
1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra.
2. Start målefunksjonen fra menyen.
3. Plasser markøren på det andre målepunktet.
  - Det tegnes en linje mellom målepunktene, og avstanden vises i Markørinformasjon-vinduet
4. Fortsett å velge nye målepunkter hvis du ønsker det.

Du kan bruke menyen til å flytte startpunktet og sluttpunktet så lenge målefunksjonen er aktiv.

Når du velger **Ferdig med måling**, gjenopptas vanlig blaing i bildet.

## Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren i vinduet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

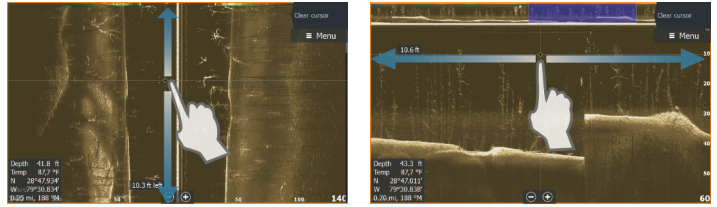


## Vise StructureScan-historikk

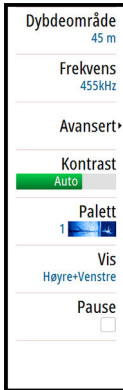
Når markøren er aktiv i et StructureScan-vindu, vises rullefeltet i vinduet. Rullefeltet viser bildet du viser for øyeblikket, i forhold til hele StructureScan-bildehistorikken som er lagret. Avhengig av hvilken visning som er valgt, er rullefeltet lengst til høyre (SideScan) eller øverst på skjermen (DownScan).

Du kan panorere bildehistorikken ved å dra opp/ned (SideScan) eller venstre/høyre (DownScan).

For å gå tilbake til vanlig StructureScan-visning, trykk **Fjern markør**.



## Konfigurere StructureScan-bildet



### Område

Områdeinnstillingen bestemmer sjødybdens som er synlig på skjermen.

### Autoområde

Når området er satt til Auto, angis området automatisk avhengig av vanddybden.

### Forhåndsdefinerte områdenivåer

Du kan velge mellom flere forhåndsdefinerte områdenivåer.

### StructureScan-frekvenser

StructureScan støtter to frekvenser – 455 kHz gir ideell rekkevidde og bildekvalitet i de fleste situasjoner, mens 800 kHz brukes til å gi bedre detaljer i grunt vann.

### Kontrast

Fastsetter lysstyrkeforholdet mellom lyse og mørke områder på skjermen.

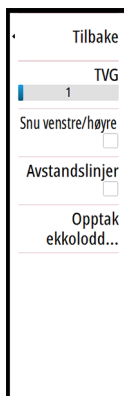
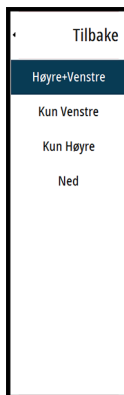
Slik justerer du kontrastinnstillingen:

1. Velg kontrastikonet eller aktiver kontrastalternativet på menyen for å vise fargejusteringslinjen.
2. Dra raden opp eller ned for å få ønsket kontrastinnstilling, eller velg **Auto-kontrast**.

→ **Merk:** Vi anbefaler at du bruker **Auto-kontrast**.

### Paletter

Du kan velge mellom flere visningspaletter som er optimalisert for ulike fiskeforhold.



## Vise

Du kan konfigurere StructureScan-skjermvinduet som et DownScan-bilde, bare venstre, bare høyre, eller for venstre/høyre-sideskanning. Velg menyalternativet Vis og deretter visningen du vil vise.

## Sette StructureScan-bildet på pause

Du kan sette StructureScan-bildet på pause, slik at du kan undersøke strukturene og andre bilder grundigere og mer detaljert.

Denne funksjonen er nyttig når du må plassere et veipunkt nøyaktig på StructureScan-bildet, og hvis du bruker markøren til å måle en avstand mellom to elementer i bildet.

## Avanserte StructureScan-innstillinger

### TVG

Bølger, båtens kjølevann og temperaturpåvirkning kan forårsake forstyrrelser på skjermen nær overflaten. Alternativet TVG (tidsvariabelforsterkning) begrenser overflateforstyrrelser ved å redusere følsomheten til mottakeren nær overflaten.

→ **Merk:** For å få optimal bildekvalitet og -klarhet under de fleste forhold må standardverdien settes til en lav verdi.

### Bytte om venstre/høyre i strukturbildet

Om nødvendig kan de venstre og høyre SideScanning-bildene vendes slik at de stemmer med den tilsvarende siden av båten hvis svingeren har blitt installert bak frem.

### Avstandslinjer

Du kan legge til avstandslinjer i bildet for å gjøre det enklere å beregne dybde (nedskanning) og avstand (sideskanning)

### Ta opp StructureScan-data

Du kan ta opp StructureScan-data og lagre filen internt i GO XSE-enheten, eller du kan lagre den på et minnekort, som beskrevet under "*Start opptak av ekkolodd*" på side 95.

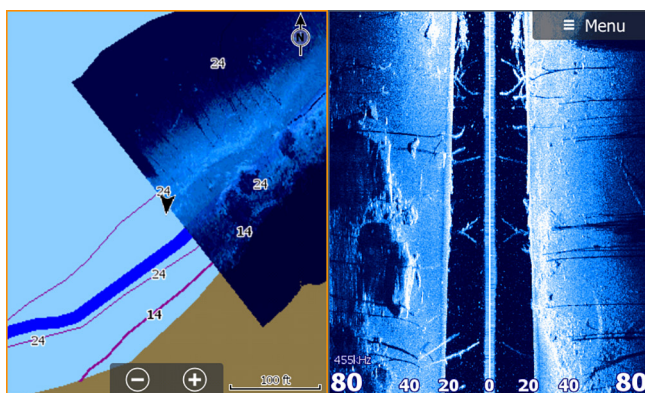
# 11

## StructureMap

StructureMap™-funksjonen legger SideScan-bilder fra en StructureScan-kilde over kartet. Dette gjør det enklere å visualisere undervannsmiljøet i forhold til posisjonen din, og det hjelper til med tolking av SideScan-bilder.

### StructureMap-bildet

Eksemplet nedenfor viser et kartvindu med et strukturoverlegg, kombinert med et tradisjonelt SideScan-vindu.



Du flytter rundt i kartet på vanlig måte når du bruker et strukturoverlegg:

### Aktivere strukturoverlegg

1. Aktiver strukturoverlegget fra Kart-menyen.
    - Kart-menyen utvides med strukturalternativer.
    - Strukturdata vises på kartskjermen så snart strukturoverlegget er aktivert.
  2. Velg strukturkilde.
    - Data i sanntid er standarden.
- **Merk:** Strukturoverlegg kan også aktiveres ved å velge en lagret StructureMap-fil i filleseren.

## StructureMap-kilder

Det kan brukes to kilder til å overlegge Structure-logger på kartene, med det kan bare vises én om gangen:

- Data i sanntid – brukes når StructureScan-data er tilgjengelige i systemet.
- Lagrede filer – dette er StructureScan-data (\*.sl2) som er tatt opp, som er konvertert til StructureMap-format (\*.smf). Lagrede \*.smf-filer kan brukes selv om ingen StructureScan-kilder er tilkoblet.

### Kilde i sanntid

Når Data i sanntid er valgt, vises SideScan-bildehistorikken som et spor som starter bak fartøysikonet. Lengden på dette sporet varierer avhengig av tilgjengelig minne i enheten og områdeinnstillingene. Etter hvert som minnet fylles opp, slettes de eldste dataene automatisk når det legges til nye data. Når søkeområdet utvides, reduseres ping-hastigheten til StructureScan-svingeren, men bredden og lengden til bildehistorikken økes.

→ **Merk:** Sanntidsmodus lagrer ikke noen data. Hvis enheten blir slått av, går alle nylige data tapt.

### Lagrede filer

Når Lagrede filer velges, legges StructureMap-filen over kartet basert på posisjonsinformasjon i filen.

Hvis kartskaleringen er stor, angis StructureMap-området med en grenseboks til skaleringen er stor nok til å vise strukturdetaljer.

Lagret modus brukes til å vurdere og undersøke StructureMap-filer, og til å plassere fartøyet på bestemte interessante punkter i et tidligere skannet område.

→ **Merk:** Når lagrede filer brukes som kilde, vises alle StructureMap-filer som blir funnet på minnekortet og i systemets interne minne. Hvis det ikke finnes mer enn ett StructureMap over det samme området, overlapper bildene og gjør kartet uoversiktlig. Hvis det er behov for flere logger for det samme området, bør kartene plasseres på forskjellige minnekort.



## StructureMap-tips

- Hvis du vil ha et bilde av en høy struktur (et skipsvrak osv.), skal du ikke kjøre over den. Styr i stedet båten slik at strukturen er til venstre eller høyre for båten.
- Ikke bruk Autorange når du bruker StructureScan. Sett strukturavstanden til et betydelig høyere nivå (to til tre ganger høyere) enn vanndybden for å sikre at du får en fullstendig skanning og maksimal konverteringsnøyaktighet.
- Ikke overlapp historikkspor når du utfører en side-ved-side-skanning av et område.

## Ta opp StructureScan-data

StructureScan-data kan tas opp fra et kartvindu der et strukturoverlegg er aktivert.

StructureScan-opptak kan også startes fra et StructureScan-vindu.

Når StructureScan-data tas opp, ser du et blinkende rødt symbol, og det vises jevnlig en melding nederst på skjermen.

- **Merk:** Meldingen inkluderer informasjon om filstørrelse. Begrens størrelsen på loggene på til 100 MB eller mindre hvis du ønsker raskere filkonvertering.

Opptaket stoppes ved å velge opptaksfunksjonen på nytt.

### **Konvertere StructureScan-data til StructureMap-format**

En StructureScan-loggfil (SL2) konverteres til StructureMap-format (SMF) etter opptak fra dialogboksen for opptak eller fra filleseren.

Du kan opprette filer med standard eller høy oppløsning. SMF-filer med høy oppløsning fanger opp flere detaljer, men det tar lengre tid å konvertere dem, og de er større enn filer med standard oppløsning.

Hvis du vil spare diskplass, anbefales det at du fjerner StructureScan-filene (SL2) etter konvertering.

## Bruke StructureMap med kartkort

Med StructureMap kan du opprettholde fullstendige kartfunksjoner. Det kan brukes med innebygd kartografi samt Navionics, Insight og andre tredjeparts kartkort som er kompatible med systemet.

Når du bruker StructureMap med kartleggingskort, kopierer du StructureMap-filene (.smf) til internminnet i enheten. Vi anbefaler at du oppbevarer kopier av StructureMap-filer på eksterne kartleggingskort.

## Strukturvalg

Du justerer StructureMap-innstillingene fra menyen Strukturvalg. Menyene er tilgjengelig når strukturoverlegg er aktivert.

Ikke alle alternativer er tilgjengelige når lagrede StructureMap-filer brukes som kilde. Alternativer som ikke er tilgjengelige, er nedtonet.

### Område

Angir søkeområdet.

### Gjennomsiktighet

Angir gjennomsiktigheten for Structure-overlegget. Hvis du bruker minimal gjennomsiktighet, skjuler StructureMap-overlegget nesten alle kartdetaljene.

### Palett

Velger strukturpalett.

### Kontrast

Fastsetter lysstyrkeforholdet mellom lyse og mørke områder på skjermen.

### Vannsøyle

Viser/skjuler vannsøylen i sanntidsmodus.

Hvis den er deaktivert, kan det hende at stimer med småfisk ikke vises på sideskanningsbildet.

Hvis den er aktivert, kan nøyaktigheten av sideskanningsbildet på kartet bli påvirket av vanddybden.

### Frekvens

Angir svingerfrekvensen som brukes av enheten. 800 kHz gir best oppløsning, mens 455 kHz gir større dybde- og områdedekning.

## **Støydemping**

Signalstøy fra lensepumper, motorvibrasjon og luftbobler kan forstyrre ekkoloddskjermen. Alternativet Støydemping filtrerer signalforstyrrelsene og reduserer rot på skjermen.

## **Slett historie**

Fjerner eksisterende sanntidshistorikkdata fra skjermen og begynner å vise bare de nyeste dataene.

## **Opptak data**

Registrerer StructureScan-data.

## **Kilde**

Velger StructureMap-kilde.

# 12

## ForwardScan

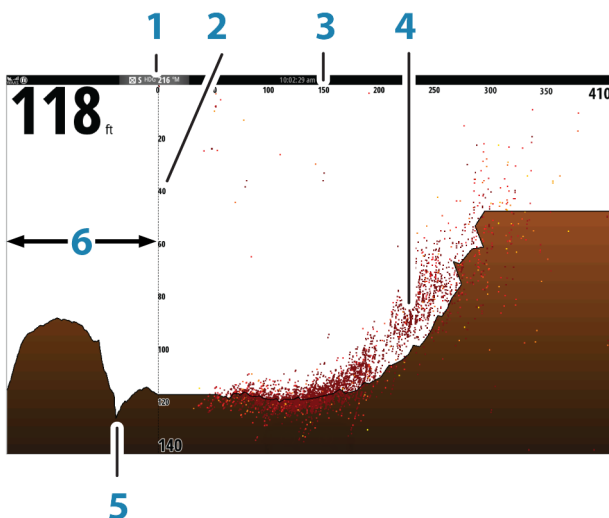
ForwardScan-ekkolodd er et hjelpemiddel for navigasjon, som hjelper med å overvåke undervannsmiljøet foran fartøyet mens du manøvrerer i sakte fart.

Hvis du vil bruke ForwardScan-funksjonen, må du ha en ForwardScan-svinger montert på fartøyet. Hvis du vil ha installasjonsinstruksjoner, kan du se installasjonshåndboken for ForwardScan-svinger.

**⚠ Advarsel:** Ikke stol fullt og helt på dette utstyret som hovedkilden til navigasjon eller oppdaging av farer.

**⚠ Advarsel:** Ikke bruk dette utstyret til å måle dybde eller andre forhold for svømming eller dykking.

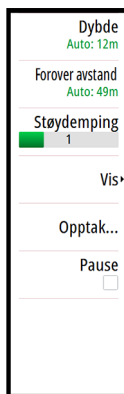
### ForwardScan-bildet



- 1 Svingerstedet vist som startpunktet i skjermvinduet
- 2 Dybdeområdeskala og fartøysposisjon

- 3 Fremoveravstandsskala
- 4 Punktdata
- 5 Bunn
- 6 Dybdehistorikk

## Konfigurere ForwardScan-bildet



### Dybde

Kontrollerer dybdeområdet. Dybdeområde er satt til automatisk modus som standard.

### Avstand fremover

Kontrollerer området for fremoversøk. Maksimal avstand fremover er 91 meter (300 fot).

### Støydemping

Filterer vekk signalstøyen og reduserer forstyrrelsene på skjermen.

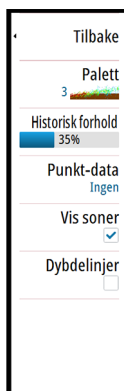
### Opptak

Opptak ForwardScan-ekkoloddlogging.

### Sette på pause

Pauser Forward-looking Ekkolodd fremdriften.

## Alternativer for ForwardScan-visning



### Palett

Flere visningspaletter er tilgjengelige for en rekke vannforhold.

### Historikkforhold

Kontrollerer hvor mye Ekkolodd -historikk som vises bak båten. Jo høyere forhold, jo mer historikk vises.

## Punktdata

Som standard viser ForwardScan bare bunnen. Velg menyalternativet Punktdata for å vise ingen ekkoloddatapunkter, alle ekkoloddatapunkter eller bare punkter (objekter) i vannsøylen.

## Vise soner

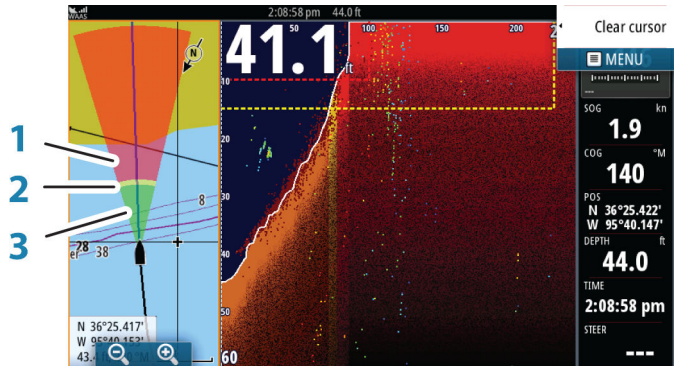
Viser faresoner (gule) og kritiske soner (røde) på skjermen. Se "*Kritisk fremover avstand og Kritisk dybde*" på side 115.

## Dybdelinjer

Viser linjer på skjermen slik at det blir enklere å utføre en rask beregning av dybde og undervannsobjekter.

## Forlengt kompasskurslinje

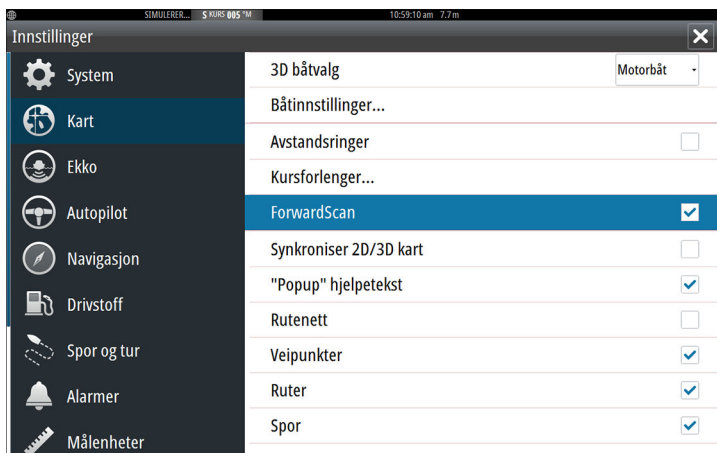
Du kan bruke den forlengede kompasskurslinjen til å overvåke ForwardScan i kartvinduet. Fargene for den forlengede kompasskurslinjen er basert på verdiene for ForwardScan-alarm.



## ForwardScan-forlenger

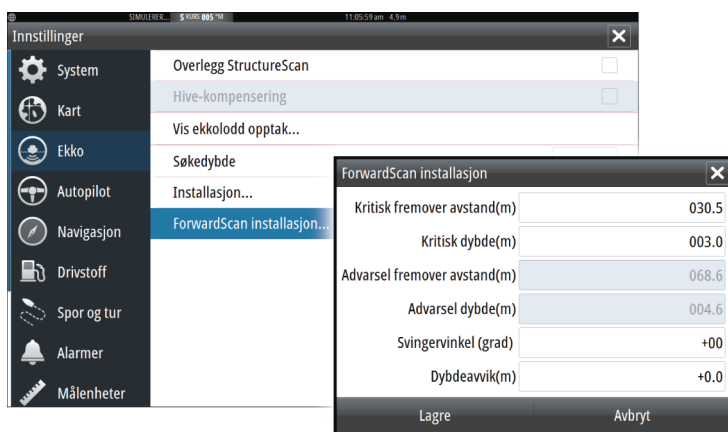
- 1 Rød – Kritisk
- 2 Gul – Fare
- 3 Grønn – Trygt

Velg ForwardScan i dialogboksen Kartinnstillinger for å vise den forlengede kompasskurslinjen for ForwardScan i kartvinduet.



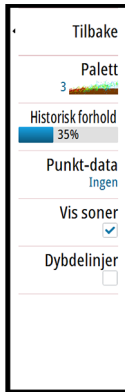
## ForwardScan-oppsett

Angi oppsettet i dialogboksen **ForwardScan installasjon**.

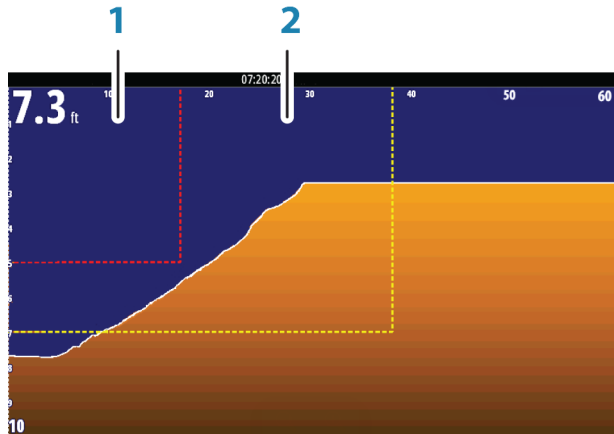


### Kritisk fremover avstand og Kritisk dybde

Kritisk fremover avstand og Kritisk dybde er brukerdefinerte terskler som definerer en kritisk sone fremover for fartøyet.



Hvis du ferdes i farvann som er grunne nok til at du krysser inn i en kritisk sone, aktiveres alarmer for kritisk sone. Du kan vise de kritiske faresonene ved å aktivere menyalternativet **Vis soner**.



*ForwardScan-bilde med Vis soner aktivert*

- 1 Kritisk sone
- 2 Faresone

Verdiene Advarsel fremover avstand og Advarsel dybde er basert på verdiene for Kritisk fremover avstand og Kritisk dybde.

→ **Merk:** Hvis du vil motta varsler om kritiske soner, aktiverer du ForwardScan-alarmer i dialogboksen Alarminnstillinger. Hvis du vil ha mer informasjon om hvordan du aktiverer alarmer, kan du se Alarmer.

## Svingervinkel

Det anbefales å montere svingeren vertikalt i forhold til vannlinjen. I tilfeller der dette ikke lar seg gjøre, kan du bruke innstillingen Svingervinkel til å stille inn avstanden mellom svingervinkelen og vannlinjen.

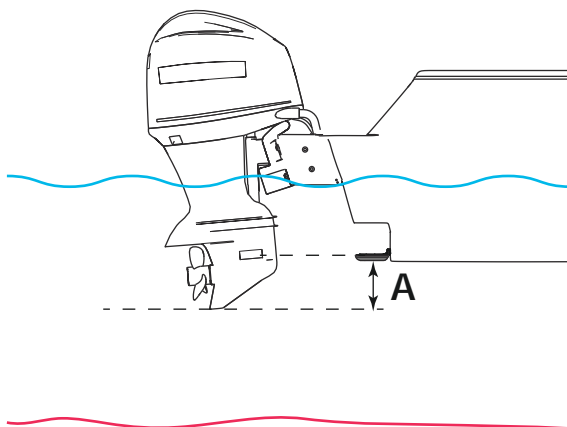
Vinkelen kan justeres fra 0 (vertikalt) til 20 grader.



**⚠ Advarsel:** Justeringer av svingervinkelverdien bør gjøres med varsomhet. Store variasjoner i svingervinkelverdien kan forstyrre dybde data og øke risikoen for å treffe hindringer under vann.

## Dybdeavvik

Alle svingere måler vanddybden fra svingeren til bunnen. Resultatet er at avlesninger av vanddybde ikke tar høyde for avstanden fra svingeren til det laveste punktet i båten (for eksempel bunnen av kjølen, roret eller propellen) i vannet eller fra eller fra svingeren til vannoverflaten.



**A** Kjølavvik, for eksempel:  $-0,3$  m ( $-1$  fot)

Før du stiller inn kjølavvik, må du måle avstanden fra svingeren til bunnen av motoren – se illustrasjon. Hvis avstanden for eksempel er  $0,3$  meter ( $1$  fot), skal den angis som (minus):  $-0,3$  meter ( $-1$  fot).

# 13

## Trådløs tilkobling

Trådløs tilkobling med GoFree gir deg mulighet til å:

bruke en trådløs enhet til å vise (smarttelefon og nettbrett) og styre systemet (bare nettbrett) eksternt.

Åpne GoFree Shop.

Last opp Ekkolodd -loggene dine for å opprette egendefinerte kart på Insight Genesis.

Last ned programvareoppdateringer

Koble til tredjepartsapplikasjoner

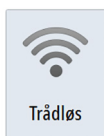


→ **Merk:** Kart, programvareoppdateringer og andre datafiler kan være store. Dataleverandøren din kan ta betalt basert på mengden data du overfører. Ta kontakt med serviceleverandøren for å få informasjon hvis du er usikker.

Enheten inkluderer innebygd trådløs funksjonalitet for å koble til Internett og trådløse enheter som smarttelefoner og nettbrett.

Første konfigurering og oppsett av den innebygde trådløse funksjonaliteten er beskrevet i installasjonshåndboken for systemet.

### Koble til og fra et trådløst hotspot



Hvis du vil koble til et trådløst hotspot, velger du alternativet Trådløs i dialogboksen Systemkontroll og velger deretter Ikke tilkoblet. Da åpnes dialogboksen Trådløse enheter. Bruk denne dialogboksen til å velge ønsket hotspot, oppgi påloggingsinformasjonen, og velg deretter Tilkoble. Når du kobler til et trådløst hotspot, endres trådløs modus til **klientmodus**. I denne modusen har du tilgang til GoFree Shop.

Hvis du vil koble fra et trådløst hotspot, velger du alternativet Trådløs i dialogboksen Systemkontroll og velger deretter Tilkoblet *hotspotnavn* og til slutt Frakoble. Da endres den trådløse modusen til **tilgangspunktmodus**. I denne modusen kan du koble til en trådløs enhet slik at apper som GoFree Controller & Viewer kan få tilgang til fartøyets navigasjonsinformasjon.



## GoFree Shop

Den innebygde trådløse funksjonaliteten må være koblet til et eksternt trådløst hotspot for å få tilgang til GoFree Shop.

I GoFree Shop kan du søke etter, kjøpe og laste ned kompatibelt innhold for systemet ditt, inkludert navigasjonskart og Insight Genesis-kart. Når du logger deg på, gir systemet deg automatisk et varsel hvis en ny programvareversjon er tilgjengelig for systemet ditt. Hvis en oppdatering er tilgjengelig, kan du laste den ned til et kortspor eller utsette nedlastingen til senere. Hvis du utsetter nedlastingen til senere, er varselet tilgjengelig i dialogboksen Om fra System innstillinger.



## GoFree Controller & Viewer

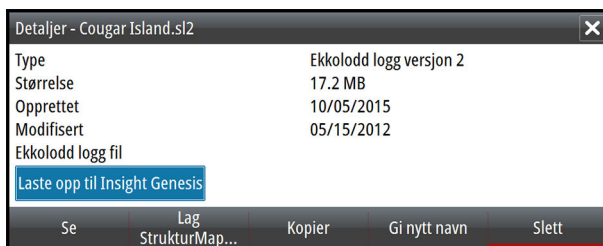
Den trådløse funksjonaliteten gir deg mulighet til å bruke en trådløs enhet til å vise (smarttelefon og nettbrett) og styre systemet (bare nettbrett) eksternt. Systemet vises og styres fra den trådløse enheten med GoFree Controller & Viewer-appene som lastes ned fra den relevante appbutikken. Når fjernkontroller er godtatt, speiles det aktive skjermvinduet på den trådløse enheten.

- **Merk:** Hvis du vil bruke smarttelefoner og nettbrett til å vise og styre systemet, må den trådløse funksjonaliteten være koblet til det trådløse hotspotet (i **tilgangspunktmodus**).
- **Merk:** Av sikkerhetshensyn kan ikke funksjonene Autopilot eller CZone styres fra en trådløs enhet.

## Laste opp filer til Insight Genesis

For å laste opp en Ekkolodd loggfil som er tatt opp, til Insight Genesis velger du filen du vil laste opp fra Filer-vinduet og velger alternativet Laste opp til Insight Genesis.

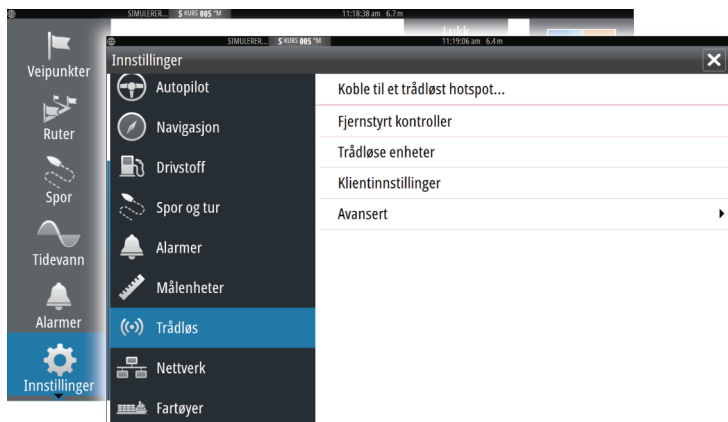
- **Merk:** Du må være koblet til et trådløst hotspot for å laste opp loggfiler som er tatt opp, til Insight Genesis.
- **Merk:** Loggfiler som er tatt opp, kan også lastes opp til Insight Genesis hvis du har angitt **Laste opp til Insight Genesis** i dialogboksen Opptak Ekko. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "**Start opptak av loggdata**" på side 95.



## Trådløsinnstillinger

Har konfigurerings- og oppsettalternativer for den trådløse funksjonaliteten.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se GO XSE - installasjonshåndboken.



### Koble til et trådløst hotspot

Åpner dialogboksen Trådløse enheter der du kan koble til trådløst Internett via et trådløst hotspot.

### Fjernstyrt kontrollere

Når en trådløs enhet (smarttelefon eller nettbrett) er tilkoblet, skal den vises i listen Fjernstyrt kontrollere. Velg Alltid tillate hvis du vil at enheten skal kunne kobles til automatisk uten at et passord må

angis hver gang. På denne menyen kan du også koble fra enheter som ikke lenger behøver tilgang.

### **Trådløse enheter**

Viser den interne trådløse modulen og eventuelle tilkoblede WIFI-1-enheter, i tillegg til tilhørende IP- og kanalnummer. Hvis en WIFI-1-enhet er tilkoblet og systemet oppdager at programvaren er utdatert, vises det også et alternativ for oppdatering. WIFI-1-oppdateringer er ved behov inkludert i skjermoppdateringene.

Velg en enhet for å vise mer informasjon om den. Nettverksnavn og Nettverksnøkkel kan redigeres for sikkerhet, og Kanal kan endres dersom tilkoblingen til enheten er dårlig pga. støy. Modus kan bare endres på WIFI-1-enheter. Gjenopprett fabrikkinnstillinger tilbakestiller enheten til fabrikkinnstillingene.

### **Klientinnstillinger**

Viser informasjon om det trådløse hotspotet enheten er koblet til, eller om forrige hotspot enheten var koblet til. Du kan velge hotspotet i dialogboksen for å angi at det alltid skal kobles til når det er innenfor rekkevidde, eller for å slette det.

### **Avansert**

Starter verktøyene Iperf og DHCP Probe. Disse hjelper deg med å feilsøke og konfigurere det trådløse nettverket.

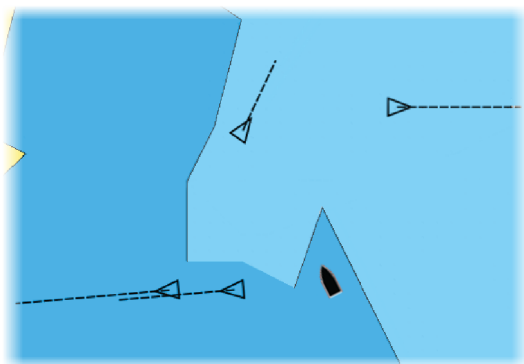
→ **Merk:** Iperf og DHCP Probe er verktøy til diagnostikkformål for brukere som er kjent med nettverksterminologi og -konfigurasjon. Navico er ikke den opprinnelige utvikleren av disse verktøyene og gir ikke brukerstøtte for dem.

# 14

## Automatisk identifikasjonssystem (AIS)




Hvis det er koblet en NAIS400-, AI50- eller NMEA 2000 VHF-enhet med automatisk identifikasjonssystem (AIS) til nettverket, kan alle mål som oppdages av disse enhetene, vises og spores. Du kan også vise meldinger og posisjonen til DSC-overføringsenheter innenfor rekkevidde.



AIS-mål kan vises som overlegg på kartbilder, og denne funksjonen er derfor et viktig verktøy for en trygg ferd og for å unngå kollisjoner. Du kan angi alarmer som varslers deg hvis et AIS-mål kommer for nært, eller hvis målet har forsvunnet.



### AIS-målsymboler

Systemet bruker disse AIS-målsymbolene:

	Sovende AIS-mål (ikke i bevegelse eller ankret).
	Bevegelig og trygt AIS-mål med kursforlenger.
	Farlig AIS-mål, illustrert med uthevet linje. Et mål defineres som farlig basert på CPA- og TCPA-innstillingene. Se " <i>Definere farlige fartøy</i> " på side 128.

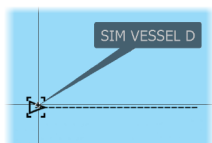
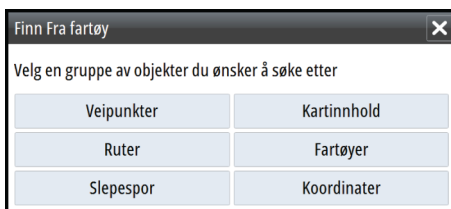
	<p>Tapt AIS-mål. Når ingen signaler er mottatt innen en gitt tidsgrense, blir et mål definert som tapt. Målsymbolet representerer den siste gyldige posisjonen målet hadde før datamottaket gikk tapt.</p>
	<p>Valgt AIS-mål, aktivert ved å velge et målsymbol. Målet returnerer til standard målsymbol når markøren fjernes fra symbolet.</p>

## Vise informasjon om AIS-mål

### Søke etter AIS-elementer

Du kan søke etter mål for automatisk identifikasjonssystem (AIS) ved hjelp av alternativet **Finn** i verktøyvinduet.

Fra et kartvindu kan du søke etter AIS-mål ved hjelp av alternativet **Finn** på menyen. Hvis markøren er aktiv, søker systemet etter fartøy rundt markørposisjonen. Uten en aktiv markør søker systemet etter fartøy rundt posisjonen til fartøyet.



### Vise informasjon om enkeltstående AIS-mål

Når du velger et AIS-ikon i kartvinduet, endres symbolet til symbolet for valgt mål, og fartøyets navn vises.

Du kan vise detaljert informasjon om et mål ved å velge hurtigmenyen for AIS eller fra menyen når målet er valgt.



## Anrope et AIS-fartøy

Hvis systemet inkluderer en VHF-radio som støtter DSC-anrop (Digital Select Calling) via NMEA 2000, kan du starte et DSC-anrop til andre fartøy fra GO XSE.

Alternativet Anrop er tilgjengelig i dialogboksen **AIS fartøy detaljer** og i dialogboksen **Fartøy Status**, som aktiveres fra **Verktøy**-vinduet.

Fra dialogboksen **Anrop** kan du bytte kanal eller avslutte samtalen. Dialogboksen **Anrop** lukkes når forbindelse er opprettet.



## AIS SART

Når AIS SART (Sjømerke for søk og redning) er aktivert, overfører funksjonen sin posisjon og identifikasjonsdata. Disse data mottas av AIS-enheten.

Hvis AIS-mottakeren ikke er i samsvar med AIS SART, tolkes de mottatte AIS SART-data som et signal fra en standard AIS-sender. Et ikon plasseres på kartet, men dette ikonet er et AIS-fartøyikon.





Hvis AIS-mottakeren er i samsvar med AIS SART, skjer følgende når AIS SART-data mottas:

- Et AIS SART-ikon plasseres på kartet på posisjonen som mottas fra AIS SART.
- En alarmmelding vises.

Hvis du har aktivert sirenen, følges alarmmeldingen av et lydsignal.

→ **Merk:** Ikonet er grønt hvis de mottatte AIS SART-data er en test og ikke en aktiv melding.

## AIS SART-alarmmelding

Når det mottas data fra en AIS SART, vises det en alarmmelding.

Denne meldingen inkluderer AIS SARTs unike MMSI-nummer, dens posisjon samt avstanden og peilingen fra fartøyet.



Du har følgende alternativer:

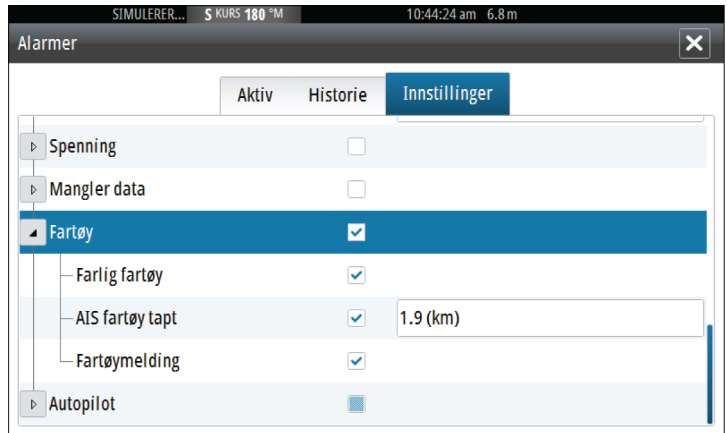
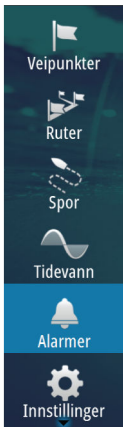
- Ignorer alarmen.
  - Alarmen dempes, og meldingen lukkes. Alarmen vises ikke flere ganger.
- **Merk:** Hvis du ignorerer alarmen, forblir AIS SART-ikonet synlig på kartet, og AIS SART blir værende i Fartøy-listen.
- Lagre veipunktet.
  - Veipunktet lagres i veipunktlisten. Dette veipunktnavnet får prefikset MOB AIS SART, etterfulgt av det unike MMSI-nummeret til SART-enheten. For eksempel MOB AIS SART – 12345678.
- Aktiver MOB-funksjonen.
  - Visningen bytter til et zoomet kartvindu som er sentrert på AIS SART-posisjonen.
  - Det opprettes en aktiv rute til AIS SART-posisjonen i systemet.

- **Merk:** Hvis MOB-funksjonen allerede er aktiv, blir den avsluttet og erstattet av den nye ruten mot AIS SART-posisjonen!
- **Merk:** Hvis AIS slutter å motta AIS SART-meldingen, blir AIS SART værende i Fartøy-listen i ti minutter etter mottak av det siste signalet.

Hvis du velger AIS SART-ikonet i kartvinduet, kan du se AIS MOB-detaljene.

## Fartøyalarm

Du kan definere flere alarmer som skal varsle deg hvis det dukker opp et mål innenfor forhåndsdefinerte områdegrensener, eller hvis et tidligere identifisert mål har forsvunnet.



### Farlige fartøy

Kontrollerer om det vil utløses en alarm når et fartøy kommer innenfor forhåndsdefinert CPA eller TCPA. Se "*Definer farlige fartøy*" på side 128.

### AIS-fartøy tapt

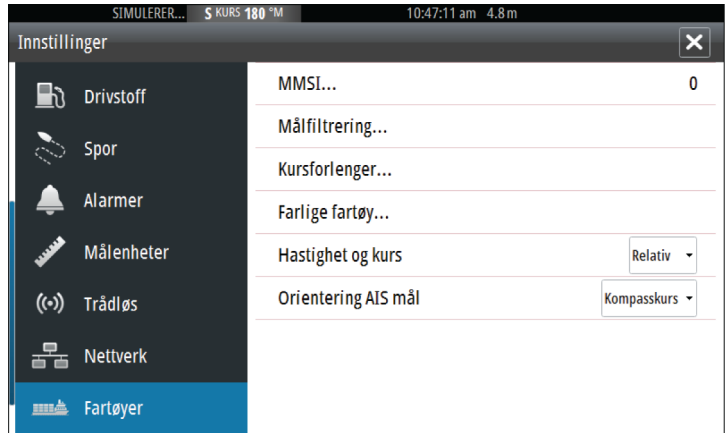
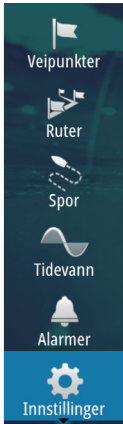
Angir området for tapte fartøy. Hvis et fartøy har forsvunnet fra det angitte området, oppstår det en alarm.

- **Merk:** Avmerkingsboksen styrer om hurtigvinduet for alarm vises, og om lydalarmer aktiveres. CPA og TCPA definerer når et fartøy er farlig, uavhengig av aktiveringsstatusen.

## Fartøymelding

Styrer om en alarm vil bli aktivert når en melding blir mottatt fra et AIS-mål.

## Fartøyinnstillinger



### Fartøyets MMSI-nummer

Du må ha ditt eget MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) angitt i systemet for å kunne motta adresserte meldinger fra AIS- og DSC-fartøy.

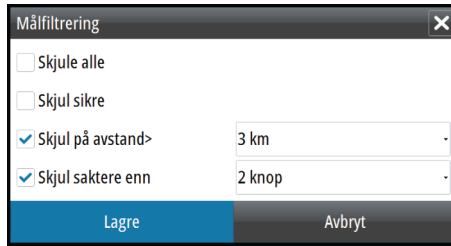
Det er også viktig at MMSI-nummeret er angitt, for å unngå at du ser ditt eget fartøy som et AIS-mål på kartet.

→ **Merk:** Alternativet **Fartøymelding** i alarminnstillingene må aktiveres for at MMSI-meldinger skal vises.

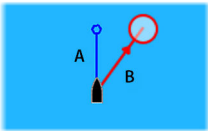
### Ikonfiltre

Alle mål vises som standard i vinduet hvis det er koblet en enhet for automatisk identifikasjonssystem (AIS) til systemet.

Du kan velge ikke å vise noen mål, eller du kan filtrere målene basert på sikkerhetsinnstillinger, avstand og båtens hastighet.



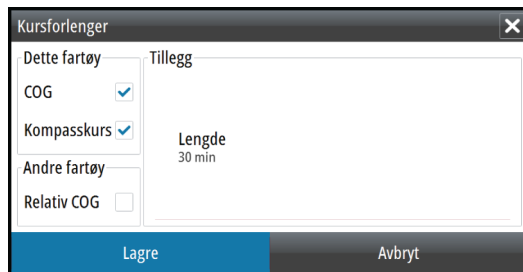
## Kursforlengere



Lengden på kursforlengerne for fartøyet og andre fartøy kan angis av brukeren.

- A: Retning
- B: Kurs over grunn (COG)

Lengden på kursforlengerne angis som en fast avstand, eller slik at de angir avstanden fartøyet vil bevege seg i den valgte tidsperioden. Hvis ingen alternativer er aktivert for **This vessel** (Dette fartøyet), vises ingen kursforlengere for fartøyet.



Retningsinformasjon for ditt eget fartøy leses fra den aktive retningssensoren, og COG-informasjon mottas fra den aktive GPS-en.

For andre fartøy er COG-data inkludert i meldingen som mottas fra AIS-systemet.

## Definere farlige fartøy

Du kan definere en usynlig alarmsone rundt fartøyet. Når et mål kommer innenfor denne avstanden, endres symbolet til symbolet for "farlig" mål. Det utløses en alarm hvis dette er aktivert på Alarminnstillinger-vinduet.

**Farlige fartøy** ✕

Fartøy er ansett som farlig når avstanden er mindre enn satt CPA (Nærmeste ankomstpunkt).

Nærmeste ankomstpunkt (m)	0152
Tid til nærmeste ankomstpunkt TCPA (mm:ss)	05:00

Lagre
Avbryt

## Angivelse av hastighet og kurs

Kursforlengeren kan brukes til å angi hastighet og kurs for mål, enten som absolutt (sann) bevegelse på kartet eller relativt til fartøyet.

En annen linjestil brukes til å angi bevegelse på kursforlengerne, som vist nedenfor.



*AIS-fartøy vist med absolutt bevegelse*



*AIS-fartøy vist med relativ bevegelse*

## Orientering AIS-mål

Angir retningen på AIS-ikonet, basert på enten kurs eller COG-informasjon.

# 15

## Infopaneler

Info-panelene består av flere malere – analoge, digitale og stolper – som kan tilpasses slik at de viser valgte data. Panelene viser data på instrumentpaneler, og du kan definere opptil ti instrumentpaneler på panelet.

→ **Merk:** Hvis du vil ta med informasjon om drivstoff/motor, må motor- og tankinformasjon konfigureres fra Innstillinger-vinduet.

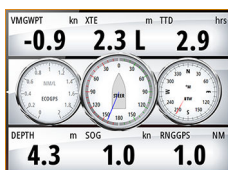
### Instrumentpanel

Et sett med instrumentbordstiler er forhåndsdefinert for å vise fartøy-, navigasjons- og sportsfiskerinformasjon.

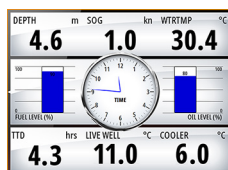
Du bytter mellom instrumentpanelene i vinduet ved å velge symbolene for pil venstre og høyre i vinduet. Du kan også velge instrumentpanelet fra menyen.



Instrumentbordet Fartøy



Instrumentbordet Navigasjon



Instrumentbordet Sportsfisker

→ **Merk:** Andre instrumentpaneler kan aktiveres fra menyen hvis andre systemer (for eksempel CZone) finnes i nettverket.

### Tilpasse Instruments -vinduet

Du kan tilpasse Instruments -vinduet ved å endre dataene for hver av målerne på instrumentpanelet, ved å endre oppsettet til instrumentpanelet og ved å legge til nye instrumentpaneler. Du kan også angi grenser for analoge målere.

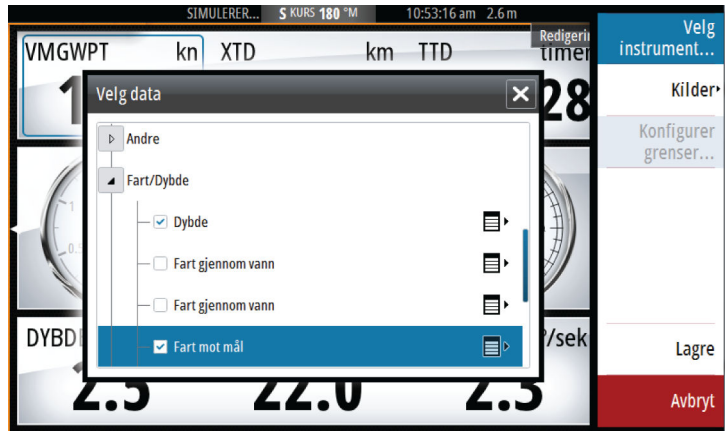
Alle redigeringsalternativer er tilgjengelige på menyen for Instruments -vinduet.

Hvilke redigeringsalternativer som er tilgjengelige, avhenger av hvilke datakilder som er koblet til systemet.

## Redigere et instrumentpanel

Aktiver instrumentbordet du vil redigere, og gjør følgende:

1. Aktiver menyen.
2. Velg alternativet Rediger.
3. Velg måleren du vil endre. Den valgte måleren vises med en farget bakgrunn.
4. Velg informasjonen som skal vises, konfigurer grenser, og bytt eventuelt kilde for informasjonen.
5. Lagre endringene ved å velge alternativet Lagre på menyen.



# 16

## Lyd

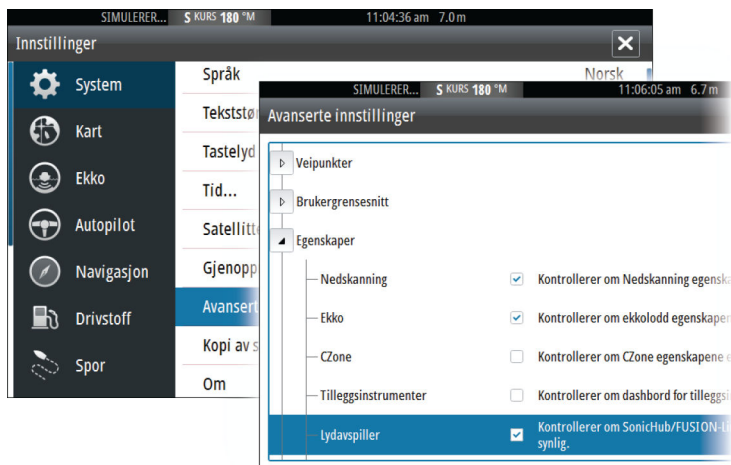
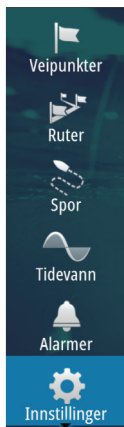
Hvis en -server eller et marinunderholdningssystem av typen FUSION er koblet til NMEA 2000-nettverket, kan du bruke GO XSE til å styre og tilpasse lydsystemet på fartøyet.

Ved tilkobling til en WM-3-satellittmodul med et aktivt abonnement kan du inkludere SiriusXM-produkter i systemet. Du kan også koble en SiriusXM-radio til et FUSION-system. Sirius-lyd- og værtjenester dekker innsjøer i USA og kystområder i Atlanterhavet, Stillehavet, Mexicogolfen og Det karibiske hav. Tilgjengeligheten av SiriusXM-produkter avhenger av abonnementet ditt. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se [www.siriusXM.com](http://www.siriusXM.com).

Før du kan begynne å bruke musikkutstyret, må det installeres i henhold til GO XSE installasjonshåndboken og i henhold til dokumentasjonen som følger med lydenheten.

### Aktivere lyd

En kompatibel lydenhet som kobles til NMEA 2000-nettverket, skal automatisk bli identifisert i systemet. Hvis ikke aktiverer du funksjonen fra dialogboksen **Avanserte innstillinger**.



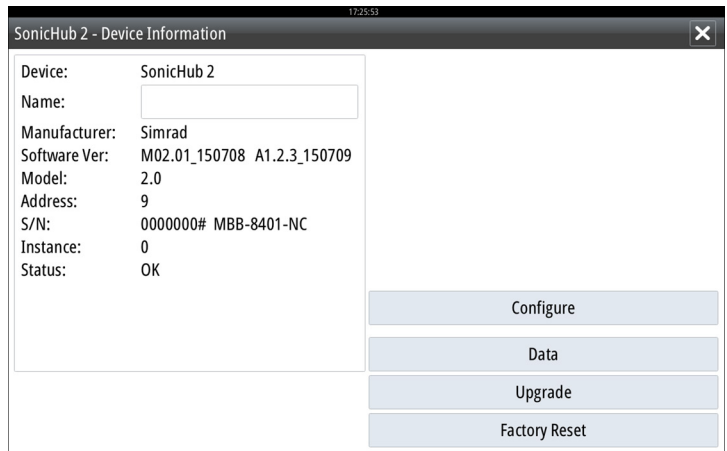


## SonicHub 2 støttes

En SonicHub 2-enhet som er koblet til NMEA 2000-nettverket, støttes.

### Informasjon om SonicHub 2-enheten

Åpne dialogboksen for nettverksinnstillinger, og velg SonicHub 2-enheten i listen over enheter. Da åpnes dialogboksen med informasjon om SonicHub 2-enheten.



### Konfigurere

Velg å konfigurere enheten.

### Oppgradering

Oppdaterer enhetsprogramvaren.

→ **Merk:** En USB-minnepinne med programvareoppgraderingen må være koblet til enheten. Regelmessige programvareoppdateringer er tilgjengelige fra nettstedet for produktet. Detaljerte instruksjoner for installasjon av programvaren følger med oppgraderingsfilene.

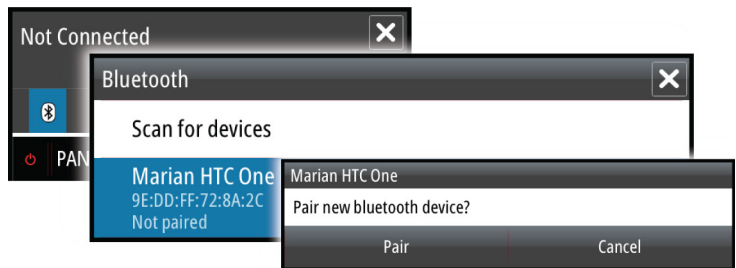
### Tilbakestilling til fabrikkinnstillinger

Tilbakestiller enheten til fabrikkinnstillingene.

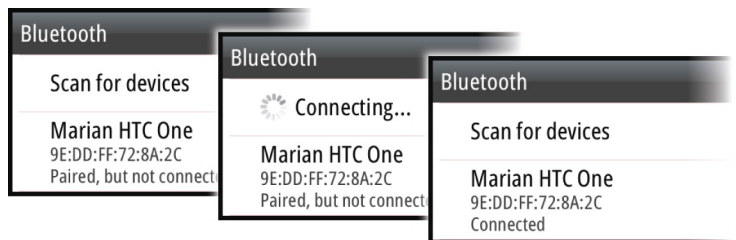
## SonicHub 2 er Bluetooth-aktivert

SonicHub 2 er en Bluetooth-aktivert enhet. Du kan bruke SonicHub 2s innebygde og trådløse Bluetooth-funksjon til å koble enheten til Bluetooth-aktiverte lydenheter.

Hvis du vil koble SonicHub 2-enheten sammen med en Bluetooth-aktivert enhet, velger du ikonet Blåtann enheter på menyen **Kontroller** (Controls). Velg Bluetooth-enheten du vil sammenkoble, fra listen over tilgjengelige enheter, og velg deretter Koble sammen (Pair).



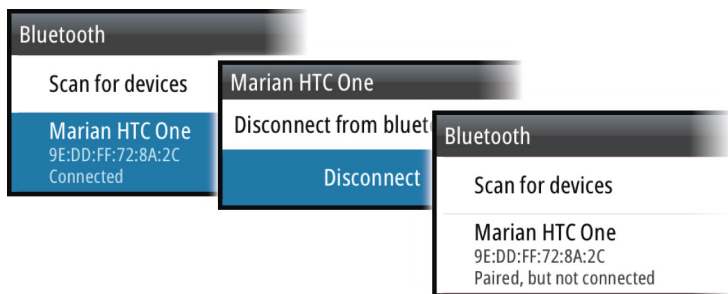
SonicHub 2-enheten kobles til den sammenkoblede enheten.



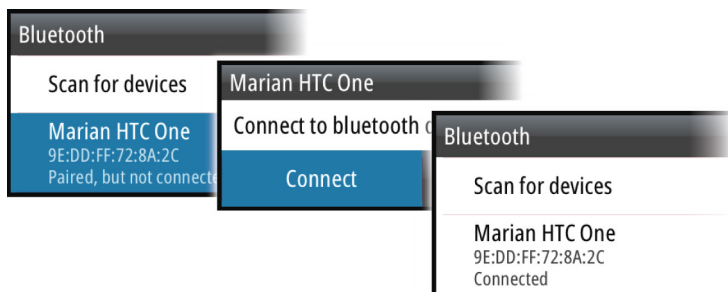
### Koble til og koble fra sammenkoblede enheter

SonicHub 2-enheten kobles automatisk til en enhet når du sammenkobler dem. Du kan koble enheten sammen med flere enheter, men bare én enhet kan være koblet til om gangen. Du kan koble SonicHub 2-enheten til og fra sammenkoblede enheter manuelt.

Hvis du vil koble fra en sammenkoblet enhet, velger du den sammenkoblede enheten i listen over enheter, og deretter velger du **Koble fra**.



Hvis du vil koble til en sammenkoblet enhet, velger du den sammenkoblede enheten i listen over enheter, og deretter velger du **Koble til**.

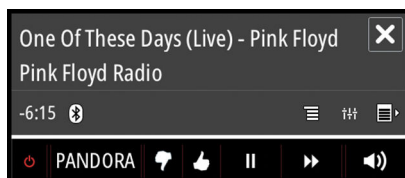


## Pandora

SonicHub 2-enheten støtter strømming av musikk fra Pandora fra en Android-enhet (via Bluetooth) eller IOS-enhet (via USB og Bluetooth).

→ **Merk:** Du må være på et gyldig sted for å bruke Pandora. Du finner mer informasjon på nettstedet til Pandora.

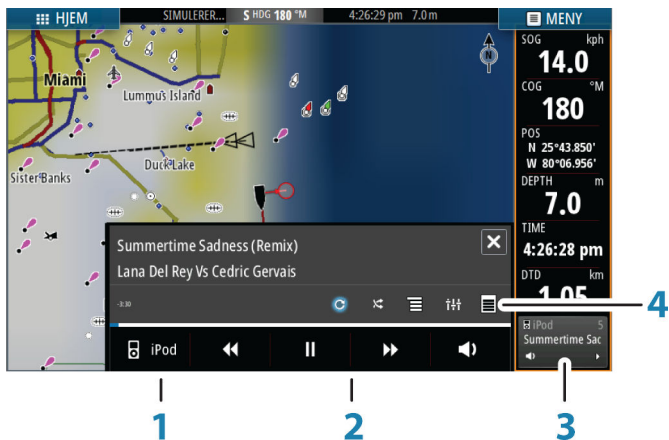
Bruk menykontroller til å kjøre Pandora på smartenheten.



## Lyd-panelet



Du aktiverer lydpanelet ved å aktivere lydvinduet på informasjonslinjen.





Kontrollknappene, verktøyene og alternativene varierer mellom de ulike lyd-kildene, som beskrevet senere i dette kapitlet.







- 1 Lydkilde
- 2 Kontrollknapper for lyd
- 3 Lydvindu
- 4 Lydverktøy



## Kontrollknapper for lyd

Ikon	Radio	VHF	DVD	Avspilling
	Velg for å vise listen over tilgjengelige kilder			
	Velg for å velge forrige/ neste frekvens Hold inne for å finne en kanal		Velg for å spole tilbake/ frem	Velg for å velge forrige/ neste spor

Ikon	Radio	VHF	DVD	Avspilling
	Velg for å velge neste/ forrige favorittkanal		I/T	I/T
	I/T	I/T	Velg for å starte	
	I/T	I/T	Velg for å sette avspilling på pause	
	Velg for å vise volumglidebryteren			

## Lydverktøy

Ikon	Radio	VHF	Avspilling
	Signalstyrke	I/T	I/T
	I/T	I/T	Velg for å aktivere/ deaktivere gjentakelsesfu nksjonen. Ikonet er farget når funksjonen er aktiv.
	I/T	I/T	Velg for å aktivere/ deaktivere miksemodus. Ikonet er farget når funksjonen er aktiv.
	Velg for å vise menyer som brukes til å konfigurere soner og hovedkontroll.		

Ikon	Radio	VHF	Avspilling
	Velg for å vise favorittstasjonene for radioen.	Velg for å vise favorittkanalene for VHF.	Velg for å vise den innebygde menyen for aktiv kilde.
	Velg for å vise valgfrie innstillinger for aktiv kilde.		

## Konfigurere lydsystemet

### Høytalerne

#### Høytalersoner

Du kan konfigurere GO XSE slik at den styrer ulike lydsoner. Antallet soner avhenger av hvilken lydserver som er koblet til systemet.

Du kan justere innstillinger for balanse, volum og volumgrense individuelt for hver sone. Justeringer av innstillinger for bass og vibrering vil endre alle sonene.

#### Hovedvolumkontroll

Volumet for alle høytalersoner justeres som standard når du justerer volumet. Du kan definere hvilke soner som skal endres når du hever/senker volumet.

### Velge tunerregion

Du må velge den relevante regionen for plasseringen din før du spiller av FM- eller AM-radio, og før du bruker en VHF-radio.

### Koble Sirius fra AUX-kilden

Hvis en Sirius-radio er koblet til FUSION-radioen/-serveren, blir AUX-kilden automatisk koblet til Sirius-feeden. **Sirius** vises deretter i kildelisten når FUSION-serveren er aktiv.

Hvis du vil bruke AUX-kilden til en annen enhet, må Sirius-enheten kobles fra AUX-kilden.

→ **Merk:** Hvis du vil bruke SiriusXM, må en SiriusXM-tuner (ekstrautstyr) kobles til FUSION-serveren.

## Bruke lydsystemet

1. Velg Lydkontroll-vinduet på informasjonslinjen for å aktivere lydoverlegget.
2. Velg Tillegg-ikonet, og velg deretter lydserveren.
3. Velg Kilde-ikonet, og velg deretter lydkilden.
  - Antallet kilder avhenger av hvilken lydserver som er aktiv.
4. Bruk panelknappene til å styre lydsystemet.

Hvis du vil ha en oversikt over knapper og verktøy for lydstyring, kan du se "*Knapper for lydstyring*" på side 136 og "*Lydverktøy*" på side 137.

Du finner tilgjengelige alternativer i dokumentasjonen som følger med lydutstyret.

## Favorittkanaler

Når en radio- eller VHF-kanal er stilt inn, kan du legge den til i favorittlisten. Favorittkanalene kan vises, velges og slettes fra favorittlisten.

Du blar gjennom favorittkanalene ved hjelp av panelknappene for lyd opp/ned.

## Sirius-radio (bare Nord-Amerika)

### Kanalliste

Kanallisten viser alle tilgjengelige Sirius-kanaler, uansett om du abonnerer på kanalen eller ei.

### Favorittliste

Du kan opprette en liste over Sirius-favorittkanalene dine fra kanallisten. Du kan ikke legge til kanaler du ikke abonnerer på.

### Låse kanaler

Du kan sperre valgte Sirius-kanaler mot å bli kringkastet. Det må angis en firesifret kode for å sperre en kanal, og den samme koden for å oppheve sperren.

# 17

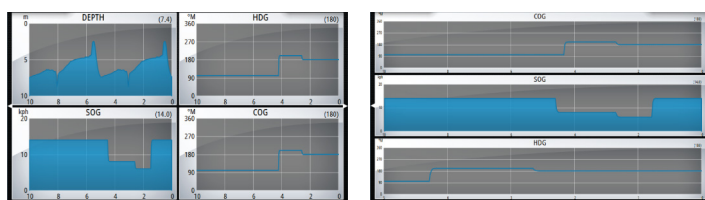
## Tidsplotter

Datahistorikk kan presenteres i ulike plottet i GO XSE. Plottene kan vises på hele siden eller i kombinasjon med andre paneler.

### Tidsplott-panelet

Tidsplott-panelet består av to forhåndsdefinerte layouter. Du bytter mellom layoutene ved å velge pil venstre og høyre på panelet. Du kan også velge layouten fra menyen.

Du kan velge hvilke data som skal presenteres på et tidsplottpanel, og du kan definere tidsperioden for hver plott.



Layout 1

Layout 2

### Manglende data

Hvis data er utilgjengelige, endres den relevante plotten til en stiplet linje og flater ut på punktet der data forsvant. Når data blir tilgjengelige igjen, kobler en stiplet linje sammen de to punktene og viser en gjennomsnittlig trendlinje som dekker de manglende data.

### Velge data

Hvert datafelt kan endres slik at det viser foretrukket datatype og tidsperiode.

1. Velg alternativet Rediger på menyen.
2. Aktiver feltet du vil redigere.
3. Endre informasjonstypen og deretter perioden.
4. Lagre endringene.

Data som er tilgjengelige for tidsplottene, er som standard kildene som brukes i systemet. Hvis flere datakilder er tilgjengelige for en datatype, kan du velge å vise en alternativ datakilde i tidsplotten. Du endrer datatype ved å bruke alternativet Datakilder på menyen.



# 18

## Alarmer

### Alarmsystem

Systemet kontrollerer kontinuerlig med hensyn til farlige situasjoner og systemfeil mens systemet er i gang. Når det oppstår en alarmsituasjon, vises det en alarmmelding på skjermen.

Hvis du har aktivert sirenen, følges alarmmeldingen av et lydsignal, og bryteren for ekstern alarm aktiveres.

Alarmen registreres i alarmoversikten, slik at du kan se detaljene og iverksette passende korrigerende tiltak.

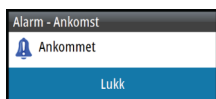
### Type meldinger

Meldingene klassifiseres i henhold til hvordan den rapporterte situasjonen påvirker fartøyet. Følgende fargekoder brukes:

Farge	Viktighet
Rød	Kritisk
Oransje	Viktig
Gul	Standard
Blå	Advarsel
Grønn	Lett advarsel

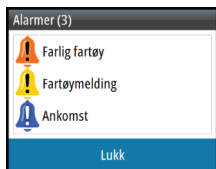
### Enkeltstående alarmer

En enkeltstående alarm vises med navnet på alarmen som tittel, og med detaljer for alarmen.



### Flere alarmer

Hvis flere alarmer aktiveres samtidig, viser alarmmeldingen en liste over opptil tre alarmer. Alarmene er oppført i rekkefølgen de fant sted, og den øverste er alarmen som først ble aktivert. De resterende alarmene er tilgjengelige i dialogboksen Alarmer.



## Bekreft en melding

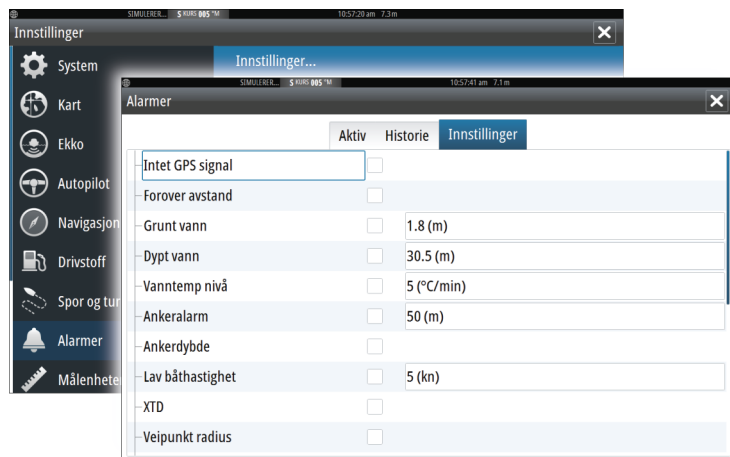
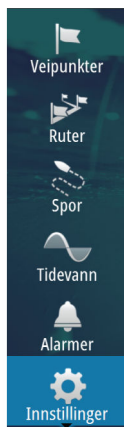
Følgende alternativer er tilgjengelige i dialogboksen Alarm for å bekrefte en melding:

- **Close** (Lukk)  
Setter alarmstatusen til Bekreftet, noe som betyr at du er klar over alarmforholdet. Lydalarmen/summeren stopper, og dialogboksen Alarm lukkes.  
Alarmen forblir imidlertid aktiv i alarmoversikten til alarmårsaken er fjernet.
- **Disable** (Deaktiver)  
Deaktiverer den gjeldende alarminnstillingen. Alarmen vises ikke på nytt med mindre du aktiverer den på nytt i dialogboksen Alarmer.

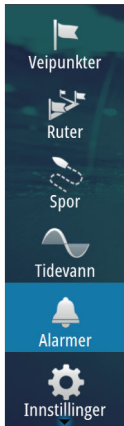
Det er ikke noe tidsavbrudd for alarmmeldingen eller lydalarmen. De blir værende til du bekrefter alarmen, eller til alarmårsaken er fjernet.

## Dialogboksen Alarmer

Alle alarmer defineres i dialogboksen med alarminnstillinger.



Alarmdialogboksene kan også aktiveres fra Verktøy-vinduet. Alarmdialogboksene inneholder informasjon om aktive alarmer og alarmhistorikk.



The screenshot shows a stack of 'Alarmer' windows. The top-most window is the 'Innstillinger' (Settings) view for the 'Intet GPS signal' alarm. It features a list of settings, each with a checked checkbox and a corresponding value in a text field.

Alarmtype	Status	Verdi
Intet GPS signal	<input checked="" type="checkbox"/>	
Grunt vann	<input checked="" type="checkbox"/>	1.8 (m)
Dypt vann	<input checked="" type="checkbox"/>	30.5 (m)
Vanntemp nivå	<input checked="" type="checkbox"/>	5 (°C/min)
Ankeralarm	<input checked="" type="checkbox"/>	10 (m)
Ankerdybde	<input checked="" type="checkbox"/>	
Lav båthastighet	<input checked="" type="checkbox"/>	22 (kn)

# 19

## Verktøy

Verktøy-vinduet inneholder som standard ikoner som brukes til å få tilgang til alternativer og verktøy som ikke er spesifikke for noe vindu.

Når eksternt utstyr blir integrert i enheten, kan nye ikoner legges til i Verktøy-vinduet. Disse ikonene brukes til å få tilgang til funksjonene til det eksterne utstyret.

### Veipunkter/ruter/spor

Liste over veipunkt, ruter og spor med detaljer.

Velg veipunktet, ruten eller sporet du vil redigere eller slette.

### Tidevann

Viser tidevannsinformasjon for tidevannsstasjonen som er nærmest fartøyet.

Velg pilknappene på panelet for å endre datoen, eller velg datofeltet for å åpne kalenderfunksjonen.

Tilgjengelige tidevannsstasjoner kan velges fra menyen.

### Alarmer

#### Aktive alarmer

Liste over aktive alarmer.

#### Alarmhistorikk

Liste over alle alarmer med tidsstempel.

#### Alarminnstillinger

Liste over alle tilgjengelige alarmalternativer i systemet, med gjeldende innstillinger.

### Innstillinger

Gir tilgang til applikasjons- og systeminnstillinger.

### Fartøy

#### Statusoppføring

Viser alle AIS- og DSC-fartøy med tilgjengelig informasjon.



## Meldingsoppføring

Viser alle meldinger som er mottatt fra andre AIS-fartøy, med tidsangivelse.

## Sun, Moon (Sol, måne)

Viser soloppgang, solnedgang, måneoppgang og månedgang for en posisjon basert på angitt dato og posisjonens lengde-/breddegrad.

## Turkalkulator

Formidler funksjoner for turhåndtering og turinformasjon. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se "*TriplIntel*" på side 65.

## Filer

Filhåndteringssystem for filer, veipunkter, ruter, Tracksog innstillinger.

### Vise filer

Velg en fil i Filer-vinduet og deretter alternativet for visning av fil i dialogboksen **Detaljer**.

### Kopiering av filer til et kort i kortleseren

Du kan kopiere skjermbilder og logger til et kort i kortleseren. Du kan også eksportere systeminnstillinger, veipunkter, ruter og Spor til et kort. Eksport av filer beskrives nærmere i "*Vedlikehold*" på side 149-delen.

## Finn

Funksjon for å søke etter kartelementer (veipunkter, ruter, spor osv.).

## GoFree Shop

→ **Merk:** Den innebygde trådløse funksjonaliteten må være koblet til et eksternt trådløst hotspot for å få tilgang til GoFree Shop. Se "*Koble til og fra et trådløst hotspot*" på side 118

Åpner GoFree Shop-nettstedet. I GoFree Shop kan du søke etter, kjøpe og laste ned kompatible kart for systemet ditt. Du kan også laste opp loggene dine for Ekkolodd slik at de kan deles på

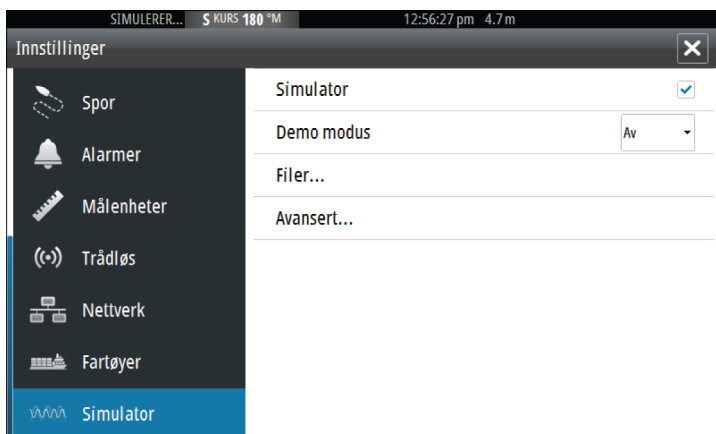
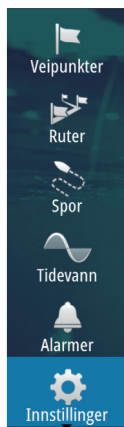
Social Map-kart. Når du logger deg på, gir systemet deg automatisk et varsel hvis en ny programvareversjon er tilgjengelig for systemet ditt. Hvis en oppdatering er tilgjengelig, kan du laste den ned til et kortspor eller utsette nedlastingen til senere.

# 20

## Simulator

Du kan bruke simulatorfunksjonen til å se hvordan enheten fungerer i en stasjonær posisjon, uten at du er koblet til Ekkolodd, GPS og så videre.

Bruk simulatoren til å gjøre deg kjent med enheten før du bruker den på vannet.



Statuslinjen viser om simulatoren er aktivert.

### Demomodus

I denne modusen går enheten automatisk gjennom hovedfunksjonene til produktet ved å bytte skjermvinduer automatisk, justere innstillinger, åpne menyer og så videre.

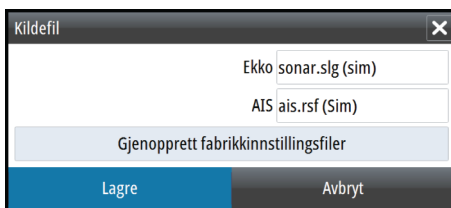
Hvis du trykker kort på berøringsskjermen mens demomodus kjører, settes demonstrasjonen på pause. Etter en periode med tidsavbrudd gjenopptas demomodus, og eventuelle endrede innstillinger gjenopprettes til standardinnstillingene.

→ **Merk:** Demomodus er beregnet på demonstrasjoner hos forhandlere eller i utstillingsrom.

### Kildefiler for simulator

Du kan velge hvilke datafiler som skal brukes i simulatoren. Et sett med kildefiler er inkludert i systemet, og du kan importere filer ved å

sette inn et kort i kortleseren. Du kan også bruke egne loggdatafiler som er tatt opp, i simulatoren.



## Avanserte simulatorinnstillinger

Du kan bruke Avanserte simulatorinnstillinger til å styre simulatoren manuelt.





# 21

## Vedlikehold

---

### Forebyggende vedlikehold

Enheten inneholder ingen komponenter som trenger vedlikehold under bruk. Brukeren må derfor bare utføre en svært begrenset mengde forebyggende vedlikehold.

Når enheten ikke er i bruk, anbefales det at du alltid tar på det beskyttende dekselet som følger med.

### Rengjøre skjermenheten

En egnet rengjøringsklut bør brukes til å rengjøre skjermen når det er mulig. Bruk rikelig med vann for å løse opp og fjerne saltrester. Krystallisert salt kan skrape opp belegget hvis du bruker en fuktig klut. Bruk så lite trykk på skjermen som mulig.

Når merker på skjermen ikke kan fjernes bare ved hjelp av kluten, bruker du en 50/50-blanding av varmt vann og isopropylalkohol til å rengjøre skjermen. Unngå kontakt med løsemidler (acetone, mineralterpentin og så videre) eller ammoniakkbaserte rengjøringsprodukter, ettersom disse kan skade antireflekslaget eller pyntedekselet i plast.

Det anbefales at soldekselet monteres når enheten ikke er i bruk i en lang periode, for å hindre UV-skade på pyntedekselet i plast.

### Rengjøre døren til medieporten

Rengjør døren til medieporten jevnlig for å unngå krystallisert salt på overflaten, noe som kan medføre at vann lekker inn i kortsporet.

### Kontrollere tilkoblingene

Tilkoblingene bør bare undersøkes visuelt.

Dytt tilkoblingspluggene inn i kontakten. Hvis tilkoblingspluggene er utstyrt med en lås, kontrollerer du at den er i riktig posisjon.

### Programvareoppgraderinger

Den nyeste programvaren er tilgjengelig for nedlasting fra nettstedet vårt, [simrad-yachting.com](http://simrad-yachting.com).

Detaljerte instruksjoner for installasjon av programvaren følger med oppgraderingsfilene.

## Service-assistent

Systemet har en innebygd nettverksanalytator som lager en rapport over installerte enheter på NMEA2000-nettverket. Funksjonen kan også lage en service-rapport om systemet og nettverksenhetene, for eksempel programvareversjonene, serienumrene og informasjonen fra innstillingsfilen.

Hvis du vil bruke analysefunksjonen, åpner du Om-skjermvinduet i dialogboksen System innstillinger og velger Support. To alternativer vises:

### Lage rapport

Ber deg fylle ut informasjon for support og lager rapporten med informasjon som samles inn automatisk fra nettverket. Du kan legge til skjermbilder og loggfiler i rapporten. Den maksimale rapportstørrelsen er 20 MB. Du kan lagre rapporten på et minnekort og sende den via e-post til kundestøtteavdelingen.

### Kontroller system for oppdateringer

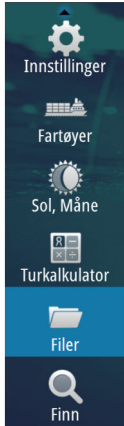
Kontrollerer om oppdateringer er tilgjengelige for kompatible enheter i nettverket.

→ **Merk:** Hvis du vil forsikre deg om at den interne listen over programvareversjoner er oppdatert, må systemet være koblet til Internett.

## Sikkerhetskopiering av systemdata

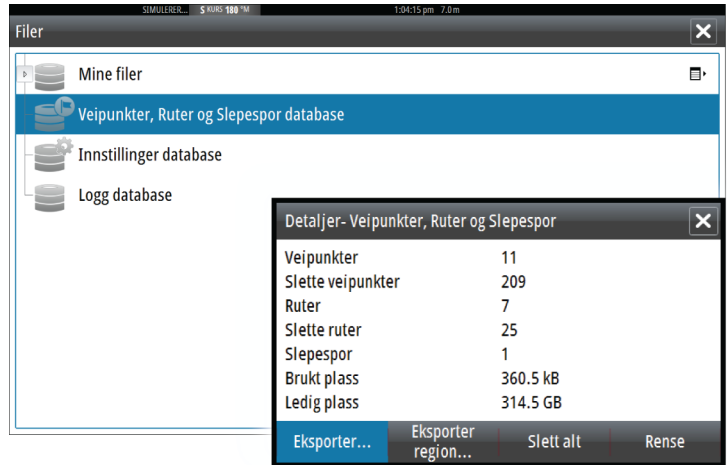
Veipunkt, ruter og Spor som du oppretter, lagres i systemet ditt. Det anbefales å kopiere disse filene og systeminnstillingsfilene regelmessig som en del av sikkerhetskopieringsrutinen. Filene kan kopieres til et kort som settes inn i kortleseren.

Det finnes ingen alternativer for eksportfilformat for systeminnstillingsfilen. De følgende utdataformatene er tilgjengelige for eksport av filer for veipunkter, ruter og Spor filer:



## Eksportere alle veipunkter, ruter og Spor

Bruk eksportalternativet hvis du vil ta sikkerhetskopi av alle veipunkter, ruter, spor og turer i systemet.



## Eksporter region

Du kan bruke alternativet Eksporter region til å velge området du vil eksportere data fra.

1. Velg Eksporter region
2. Dra i grenseboksen for å definere den ønskede regionen.



3. Velg eksportalternativet på menyen.
4. Velg egnet filformat.

5. Velg Eksporter for å starte eksporten

### **Rense veipunkter, ruter og Spor**

Slettede veipunkter, ruter og Spor lagres i visningsenhetens minne til dataene blir rensset. Hvis du har flere slettede veipunkter som ikke er rensset, kan rensing forbedre systemytelsen.





- **Merk:** Når brukerdata er tømt fra minnet, kan de ikke gjenopprettes.




# 22

## Betjening med berørings skjerm

Tabellen nedenfor viser grunnleggende betjening med berørings skjerm i de ulike vinduene.

Vindudelene i denne håndboken har mer informasjon om vinduspesifikk betjening med berørings skjerm.

Ikon	Beskrivelse
	<p>Trykk for å:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• aktivere et vindu på et skjermvindu med flere vinduer</li><li>• plassere markøren i et vindu</li><li>• velge en meny og et dialogbokselement</li><li>• merke av eller fjerne merket i en avmerkingsboks</li><li>• vise grunnleggende informasjon for et valgt element</li></ul>
	<p>Hold inne:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• i hvilket som helst vindu med en markør for å aktivere funksjonen for markørhjelp</li><li>• på en vinduknapp for å se tilgjengelige alternativer for delt skjerm</li><li>• på en favorittknapp for å gå inn i redigeringsmodus</li></ul>
	<p>Bla gjennom en liste over tilgjengelige alternativer uten å aktivere noe alternativ.</p>
	<p>Flikk for å bla raskt gjennom for eksempel veipunktlisten. Trykk på skjermen for å stoppe fremdriften.</p>

Ikon	Beskrivelse
	<p>Panorer for å plassere et kart eller Ekkolodd - bilde på vinduet.</p>
	<p>Knip for å zoome ut på kartet eller et bilde.</p>
	<p>Spre for å zoome inn på kartet eller et bilde.</p>

# Stikkordregister

---

16, 21, 24, 63  
22

## A

AIS 122

Anrope et fartøy 124

DSC 124

Ikonfiltre 127

Ikonretning 129

Målsymboler 122

Søke etter AIS-  
elementer 123

Vise informasjon om  
mål 123

AIS SART 124

AISSART

Alarmmelding 125

Aktivere/deaktivere  
informasjonslinjen 27

Aktivt vindu 22

Alarm for kritisk sone 115

Alarmer

Bekrefte 142

Dialogboksen med  
alarminnstillinger 142

Enkeltstående alarm 141

Flere alarmer 141

Type meldinger 141

Alarm

Kritisk sone 115

Angivelse av hastighet og  
kurs 129

Ankomstalarm 63

Ankomstradius 62

Applikasjonsskjermvinduer  
16

Auto styrke 94

Auto-ruting 54

Hele ruten 54

Utvalg 54

Automatisk rutevalg

Eksempel 55

Hele ruten 55

Utvalg 55

Autopilot 71

Aktivere 71

Angivelse på sider 72

Angivelse på  
statuslinjen 72

Ankomstsirkel for  
veipunkt 79

AP24-/28-systemer 85

AUTO-modus 76

Autopilot-vinduet på  
informasjonslinjen 73

Bytte til manuell styring 71

Datafelt i paneler 74

Dybdekontursporing 84

EVC-system 86

HI/LO-parametre 88

Hurtigmeny for  
autopilot 72

Innstillinger 86

Jibber 81

Kartkompass 86

Låse eksterne stasjoner 85

Modus uten oppfølging 76

Modusoversikt 74

Oppfølgingsstyring 76

Panel 73

Respons 88

Seileparametre 87

Sjøfilter 87

Slag i AUTO-modus 77

Slag i WIND-modus 81

Standby-modus (STBY) 75

Svingmønsterstyring 82

Unnamanøver 78

WIND Nav-modus 82

WIND-modus 80  
Avstandsmåling 35

## B

Bakgrunn i Hjem-  
skjermvinduet 24  
Bakgrunn, tilpasse 24  
Belysning 21  
Berøringsskjerm  
  Betjening 153  
  Låse 21  
Betjening  
  Berøringsskjerm 153  
Bunnlås 98

## C

Controller & Viewer  
  GoFree 119  
CZone 18

## D

Datum 63  
DCT 84  
Delt skjermvindu 17  
Delt zoom  
  Ekkolodd 98  
Delte sider  
  Forhåndsfigurerte 17  
Demomodus 147  
Dialogboksen  
Systemkontroll 20  
Dialogbokser 22  
DownScan-overlegg 100  
Dybdeavvik 117  
Dybdelinje 99

## E

Easy-ruting 54  
Ekkolodd 90

A-Scope 99  
Bilde 90  
Bruke markøren 91  
Dybdeavvik 117  
Sette på pause 94  
Start opptak av  
ekkoloddata 96  
Stopp opptak av  
loggdata 97  
Vis historikk 92  
Vise data som er tatt  
opp 98  
Visningsalternativer 98  
Zoom 90  
Zoomsøyle 90  
Zoomsøyler 99

Ekkolodd  
  Delt zoom 98  
Eksporter region 151  
Enkelt rutevalg  
  Eksempel 55

## F

Farge 94  
Farlige fartøy 128  
Fartøyalarm 126  
Fartøyinnstillinger 127  
Favoritt-panel 17  
Favoritt-skjermvinduer  
  Legge til nye 26  
  Redigere 26  
Filer til et kort, kopiere 145  
Filer, håndtering 145  
Filer  
  Vise 145  
Forbedre systemytelsen 152  
Forebyggende  
vedlikehold 149  
ForwardScan-  
  oppsett 115



ForwardScan 112  
  Alarm for kritisk sone 115  
  Bilde 112  
  Forlenget  
  kompasskurslinje 114  
  installasjon 101  
  Kritisk dybde 115  
  Kritisk fremover  
  avstand 115  
  Svingervinkel 116  
Frekvens 93  
FUSION-Link 18, 132

## G

Garanti 4  
GoFree  
  Shop 119  
  Trådløs tilkobling 118  
GoFree  
  Controller & Viewer-  
  app 119  
Gå til markør 34, 91, 103

## H

Hjem-skjermvindu 15  
Håndbok  
  Om 5  
  Versjon 5  
Håndbøker, vise 6  
Høytalere 138  
Høytalersoner 138

## I

Informasjonslinje 27  
  Aktivitetslinje 27  
  Måler for  
  drivstofføkonomi 28  
  Redigere innholdet 27  
  Utseende 27

Innstillinger  
  Autopilot 86  
Verktøyer 144  
Instrumentpanel 130  
Infopaneler 130  
Integrering av  
tredjepartsenheter 18

## J

Justere vindustørrelsen 24

## K

Kart 30  
  3D-kart 36  
  Avstandsmåling 35  
  Baug opp 33  
  Bildegjennomsiktighet,  
  Jeppesen 46  
  Bildegjennomsiktighet,  
  Navionics 41  
  Bildeoverlegg,  
  Jeppesen 46  
  Bildeoverlegg,  
  Navionics 41  
  Bruke markøren 33  
  Fartøysymbol 32  
  Innebygd kartografi 31  
  Innstillinger 49  
  Insight 38  
    Bildevisningsstil 38  
    Forsterkning 39  
    Kartkategorier 38  
  Jeppesen  
    Tidevann og strøm 44  
Kartdata 31  
Kartdetaljer 38, 43, 46  
Kartkompass 86  
Kartskala 32  
Kartvinduet 30  
Kurs opp 33

- Navionics 39, 40, 43
    - Brukergenerert oppdatering 39
    - Dybdekonturer 43
    - Dynamisk tidevann og strøm 40
    - Easy View (Enkel visning) 41
    - Fargede havbunnområder 43
    - Filtrer stein 43
    - Fish N' Chip 41
    - Presentasjon 43
    - Presentasjonstype 43
    - Sikkerhetsdybde 43
    - Skyggeeffekt på kart 40
    - Uthevet dybdeområde 42
    - Uthevet grunt vann 42
  - Nord opp 32
  - Opprette ruter 35
  - Overlegg 37
  - Panorere 32
  - Plassere fartøyet på kartpanelet 32
  - Se fremover 33
  - Symbol 32
  - Søke etter kartobjekter 35
  - Velge karttype 31
  - Zoom 32
  - Koble fra
    - Trådløst hotspot 118
  - Koble til
    - Smarttelefon og nettbrett 119
    - Trådløst hotspot 118
  - Konvertere spor til ruter 56
  - Kopi av skjermbilde 23
  - Kopiering av filer til et kort 145
  - Kort
    - Kopiere filer til 145
    - Kritisk dybde 115
    - Kritisk fremover avstand 115
    - Kursforlengere 128
- L**
- Lagre veipunkter 51
  - Loksodromer 62
  - Lyd 132
    - Aktivere 132
    - Bruke 139
    - Favorittkanaler 139
    - Hovedvolumkontroll 138
    - Høyttalere 138
    - Høyttalersoner 138
    - Koble fra Sirius 138
    - Konfigurere systemet 138
    - Kontrollknapper 136
    - Sirius-radio 139
    - Velge tunerregion 138
  - Lyd
    - Panel 136
  - Lydverktøy 137
  - Låse berøringsskjermen 21
- M**
- Magnetisk variasjon 63
  - Mann over bord
    - Opprette et MOB 22
    - Slette et MOB-veipunkt 23
  - Markørassistanse 34, 91, 103
  - Menyer 21
  - MMSI-nummer 127
  - Måle avstand 92, 103
  - Måler for drivstofføkonomi 28
- N**
- Navigasjon

- Datum 63
- Navigasjonsinnstillinger 62
- Navigere 60
  - Ankomstalarm 63
  - Ankomstradius 62
  - Med autopilot 62
  - Metoder 62
    - Loksodromer 62
    - Storsirkel 62
  - Paneler 60
  - Ruter 61
  - Til markøroposisjon 61

## O

- Område 93
- Oppdateringshastighet 95
- Opptak
  - Start opptak av ekkoloddata 96
- orienteringen i kart 32

## P

- Paletter 98, 105
- Passordbeskyttelse 25
- PDF, vise filer 6
- Phantom Loran 63
  - Innstillinger 63
- PIN-kode
  - Passordbeskyttelse 25
- Pinghastighet 95
- Programvareoppgradering 149
- Programvareversjon 7

## R

- Rense 152
- Ruter 53
  - Auto-ruting 54

- Dialogboks 59
- Dialogboksen Rediger rute 57
- Easy-ruting 54
- Konvertere spor til ruter 56
- Navigere 61
- Opprette en ny rute i kartvinduet 53
- Opprette en rute fra eksisterende veipunkter 56
- Redigere i kartvinduet 53
- Slette 53

## S

- Sikkerhetskopiering av systemdata 150
- Simulator 147
  - Demomodus 147
  - Kildefiler 147
- Sirius-radio 139
  - Favorittliste 139
  - Kanalliste 139
  - Låse kanaler 139
- Skjermbelysning 21
- Skjermvinduer
  - Velge aktivt vindu 22
  - Velge et skjermvindu 22
- SL2-format 96
- SLG-format 96
- Slå systemet på og av 20
- SmartCraft VesselView 18
- SonicHub 132
- Spor
  - Dialogboks 59
  - Innstillinger 58
  - Opprette nye 57
- Storsirkel 62
- StructureMap 97, 107
  - Aktivere 107
  - Alternativer 110

- Bilde 107
- Kartkort 109
- Kilde i sanntid 108
- Kilder 108
- Lagrede filer 108
- Tips 109
- StructureScan 102
  - Autoområde 105
  - Avanserte innstillinger 106
  - Avstandslinjer 106
  - Bilde 102
  - Bruke markøren 103
  - Bytte om i bildet 106
  - Forhåndsdefinerte områdenivåer 105
  - Frekvenser 105
  - Kontrast 105
  - Konvertere data til StructureMap-format 109
  - Område 105
  - Sette bildet på pause 106
  - Støydemping 111
  - Ta opp data 109
  - Vise historikk 104
  - Vise nedover- eller sideskanning 106
  - Visningsalternativer 102
  - Zoome 103
- Styrke 93
- Støydemping 95
- Svingervinkel, ForwardScan 116
- Svingmønsterstyring
  - Autopilot 82
- Systeminnstillinger
  - Datum 63
  - Koordinatsystem 63
  - Magnetisk variasjon 63
- Søkedybde 100

## T

- Ta opp ekkoloddata 106
- Ta opp
  - Start opptak av loggdata 95
- Temperaturgraf 98
- Tidsplott-panel 140
- Tidsplotter 140
  - Velge data 140
- Tidsplottpanel
  - Manglende data 140
- Tilpasse systemet 24
- TriplIntel 65
- Trådløst hotspot
  - Koble til og fra 118
- Turhåndtering 65
- TVG 95, 106

## V

- Veipunkter 51
  - Dialogboks 59
  - Flytte 51
  - Lagre 51
  - Redigere 52
- Veipunkter, ruter, spor og turer
  - Eksporere 151
- Veipunkt
  - Alarminnstillinger 52
  - Slette 52
- Verktøy 144
- Verktøy for å finne elementer 145
- Verktøyer
  - Innstillinger 144
- Verktøy
  - Filer 145
  - Finn elementer 145
- Vinduer

Justere vindustørrelsen 24  
Vis ekkoloddlogg 100  
Vise filer 145

## **X**

XTE-grense 63  
XTF-format 96

