

LOWRANCE®

ELITE FS®

Gebruikershandleiding NEDERLANDS

Softwareversie: 23.3



Disclaimer

→ **Notitie:** Waarschuwing: Raadpleeg de belangrijke veiligheidsinformatie in de apphandleidingen en productdocumentatie en neem alle waarschuwingen, beperkingen en disclaimers door voordat u dit product gebruikt.

Dit product is geen vervanging van een goede training en goed zeemanschap. De eigenaar is er persoonlijk verantwoordelijk voor dat de apparatuur dusdanig wordt geïnstalleerd en gebruikt, dat er geen ongevallen, persoonlijk letsel of schade aan eigendommen kan worden veroorzaakt. De gebruiker van dit product is persoonlijk verantwoordelijk voor het naleven van de regels voor veilig zeemanschap.

Navigatiefuncties die in deze handleiding worden weergegeven, zijn niet bedoeld als vervanging van een goede training en goed zeemanschap. Ze zijn geen vervanging van een menselijke navigator en mogen NIET worden gebruikt als enige of als eerste navigatiebron. Het is de verantwoordelijkheid van de gebruiker om meer dan één navigatiemethode te hanteren om ervoor te zorgen dat de door het systeem voorgestelde route veilig is.

BRUNSWICK CORPORATION EN HAAR DOCHTERMAATSCHAPPIJEN, VESTIGINGEN EN FILIALEN WIJZEN ALLE AANSPRAKELIJKHEID AF VOOR ENIG GEBRUIK VAN DIT PRODUCT DAT KAN LEIDEN TOT ONGEVALLEN, SCHADE OF TOT WETSOVERTREDING.

In deze handleiding wordt het product beschreven zoals dat actueel was ten tijde van het publiceren van de handleiding. Brunswick Corporation en haar dochtermaatschappijen, vestigingen en filialen behouden zich het recht voor het product en/of de specificaties te allen tijde zonder voorafgaande kennisgeving te wijzigen. Neem contact op met de dichtstbijzijnde distributeur als u eventueel hulp nodig hebt.

Rechtsgeldige taal

Deze verklaring, alle instructiehandleidingen, gebruikershandleidingen en andere informatie met betrekking tot het product (Documentatie) kunnen zijn vertaald in, of zijn vertaald uit een andere taal (Vertaling). In het geval van enig conflict tussen een Vertaling van de Documentatie, is de Engelstalige versie van de Documentatie de officiële versie van de Documentatie.

Handelsmerken

®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off en ™ algemene wettelijke markeringen. Ga naar www.navico.com/intellectual-property om de wereldwijde handelsmerkrechten van Navico Group en andere entiteiten te bekijken.

- Active Imaging™ is een handelsmerk van Navico Group.
- ActiveTarget® is een handelsmerk van Navico Group.
- App Store® en App Store-logo's zijn handelsmerken van Apple Inc.
- Apple® is een handelsmerk van Apple Inc.
- BEP® is een handelsmerk van Power Products, LLC.
- Bluetooth® is een handelsmerk van Bluetooth SIG, Inc.
- Broadband Radar™ is een handelsmerk van Navico Group.
- BRP® is een handelsmerk van Bombardier Recreational Products Inc.
- C-MAP® is een handelsmerk van Navico Group.
- C-MAP® Discover® is een handelsmerk van Navico Group.
- C-MAP® Reveal® is een handelsmerk van Navico Group.
- C-MAP® MAX-N+™ is een handelsmerk van Navico Group.
- C-Monster™ is een handelsmerk van JL Marine Systems, Inc.
- CZone® is een handelsmerk van Navico Group.
- DownScan Imaging™ is een handelsmerk van Navico Group.
- DownScan Overlay® is een handelsmerk van Navico Group.
- Discover® is een handelsmerk van Navico Group.
- Easy Routing™ is een handelsmerk van Navico Group.
- Elite FS® is een handelsmerk van Navico Group.
- FishReveal™ is een handelsmerk van Navico Group.
- Genesis® is een handelsmerk van Navico Group.
- Ghost® is een handelsmerk van Navico Group.
- Google Play® en Google Play logo's zijn handelsmerken van GOOGLE LLC.
- Halo® is een handelsmerk van Navico Group.
- Link™ is een handelsmerk van Navico Group.
- LiveSight™ is een handelsmerk van Navico Group.
- Lowrance® is een handelsmerk van Navico Group.
- Mercury®, Mercury Marine®, VesselView® en SmartCraft® zijn handelsmerken van Brunswick Corporation.
- NAC™ is een handelsmerk van Navico Group.
- Navico® is een handelsmerk van Navico Group.

- Navionics® is een handelsmerk van Navionics S.r.l.
- NMEA® en NMEA 2000® zijn handelsmerken van de National Marine Electronics Association.
- Power-Pole® is een handelsmerk van JL Marine Systems, Inc.
- Reveal® is een handelsmerk van Navico Group.
- SD® en microSD® zijn handelsmerken van SD-3C, LLC.
- SiriusXM® is een handelsmerk van Sirius XM Radio, Inc.
- SonicHub® is een handelsmerk van Navico Group.
- StructureMap™ is een handelsmerk van Navico Group.
- Suzuki® is een handelsmerk van Suzuki Motor Corporation.
- Yamaha® is een handelsmerk van Yamaha Corporation.

Copyright

© 2023 Navico Group. Alle rechten voorbehouden. Navico Group is een divisie van Brunswick Corporation.

Garantie

De garantiekaart wordt als separaat document verstrekt. Raadpleeg bij eventuele vragen de website van uw unit of systeem:

www.lowrance.com

Complianceverklaringen

Verklaringen

De relevante conformiteitsverklaringen zijn beschikbaar in het productgedeelte op:

www.lowrance.com

Europa

Hierbij verklaart Navico dat de radioapparatuur voldoet aan CE volgens Richtlijn 2014/53/EU. De relevante conformiteitsverklaring is beschikbaar in de betreffende productsectie op de volgende website:

- www.lowrance.com

Verenigd Koninkrijk

Hierbij verklaart Navico dat de radioapparatuur voldoet aan UKCA volgens The Radio Equipment Regulations 2017. De relevante conformiteitsverklaring is beschikbaar in de betreffende productsectie op de volgende website:

- www.lowrance.com

Verenigde Staten van Amerika

Deze apparatuur voldoet aan deel 15 van de FCC-regels. De werking is onderhevig aan de volgende twee condities: (1) dit apparaat mag geen schadelijke interferentie veroorzaken en (2) dit apparaat dient eventuele ontvangen interferentie te accepteren, inclusief interferentie welke ongewenste werking kan veroorzaken.

⚠ Waarschuwing: De gebruiker wordt gewaarschuwd dat wijzigingen of aanpassingen die niet uitdrukkelijk zijn goedgekeurd door de partij die verantwoordelijk is voor naleving ertoe kunnen leiden dat de bevoegdheid van de gebruiker om de apparatuur te gebruiken komt te vervallen.

→ **Notitie:** Deze apparatuur genereert, gebruikt en veroorzaakt mogelijke straling van radiofrequente energie en kan, indien niet geïnstalleerd in overeenstemming met de instructies, schadelijke interferentie veroorzaken aan radiocommunicatie. Er is echter geen garantie dat er in een bepaalde installatie geen interferentie zal optreden. Mocht deze apparatuur schadelijke interferentie veroorzaken met radio- of televisieontvangst, wat bepaald kan worden door de apparatuur in en uit te schakelen, dan wordt de gebruiker aangeraden te proberen de interferentie te corrigeren door één of meer van de volgende maatregelen:

- Verplaats de ontvangstantenne of richt deze opnieuw
- Vergroot de afstand tussen de apparatuur en de ontvanger
- Sluit de apparatuur aan op een stopcontact van een andere groep dan waarop de ontvanger is aangesloten

- Raadpleeg de dealer of een ervaren technicus voor hulp

Canada

Dit apparaat voldoet aan de licentievrije RSS norm(en) van Innovation, Science and Economic Development (ISED) in Canada. De werking is onderhevig aan de volgende twee condities: (1) dit apparaat mag geen schadelijke interferentie veroorzaken en (2) dit apparaat dient alle ontvangen interferentie te accepteren, inclusief interferentie die ongewenste werking kan veroorzaken.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'ISDE Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes: (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et. (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Australia and New Zealand

Hierbij verklaart Navico dat dit product voldoet aan de eisen voor niveau 2 radioapparatuur van de Radiocommunicatienorm 2017 (elektromagnetische compatibiliteit) en de Radiocommunicatienorm 2021 (korteafstandsapparatuur).

Internetgebruik

Sommige functies van dit product hebben een internetverbinding nodig om gegevens te kunnen uploaden en downloaden.

Bij gebruik van een internetverbinding via een mobiele telefoon of een verbinding die per MB wordt betaald dient u er rekening mee te houden dat het dataverbruik hoog kan zijn. Uw internetprovider kan kosten in rekening brengen voor de hoeveelheid gegevens die u overbrengt. Neem bij twijfel contact op met uw internetprovider voor de geldende tarieven en beperkingen.

Over deze handleiding

Afbeeldingen die in deze handleiding worden gebruikt, komen mogelijk niet exact overeen met het scherm op uw unit.

Handleidingversie

Deze handleiding is geschreven voor softwareversie 23.3. De handleiding wordt voortdurend bijgewerkt en aangepast aan

nieuwe software-releases. De meest recente versie van de handleiding kan worden gedownload van de volgende website:

- www.lowrance.com

De handleiding op het scherm weergeven

Met de PDF-viewer in de unit kunt u de handleidingen en andere PDF-bestanden op het scherm lezen.

De handleidingen kunnen gelezen worden vanaf een op de unit aangesloten opslagapparaat of u kunt ze kopiëren naar het interne geheugen van de unit.

Hieronder ziet u een voorbeeld van de bestandsnaam van een handleiding. De bestandsnamen van handleidingen kunnen variëren al naar gelang de unit.



Inhoud

17 Basisbediening

- 17 Bedieningsknoppen
- 18 De unit in- en uitschakelen
- 19 De Home pagina
- 20 Applicatiepagina's
- 21 Pagina's met meerdere panelen
- 22 Menu's
- 22 Dialoogvenster Systeem regelingen
- 23 Schermafdruk
- 23 Apparaat registreren
- 24 Lowrance mobiele app
- 24 Single Sign-On

26 Aanpassen van uw systeem

- 26 De achtergrond van de startpagina aanpassen
- 26 De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen
- 27 Data-overlay
- 27 Favoriete pagina's aanpassen
- 28 De knop snelle toegang configureren
- 29 Functies in- of uitschakelen

30 Kaarten

- 30 Het kaartpaneel
- 30 Kaartgegevens
- 31 Kaartbron selecteren
- 31 Vaartuigsymbool
- 31 Inzoomen op de kaart
- 31 De kaart verschuiven
- 32 Kaartoriëntatie
- 33 Vooruit kijken
- 33 Informatie over kaartitems weergeven
- 33 Gebruik van de cursor op het paneel
- 35 Panelen voor het zoeken van objecten op de kaart
- 35 3D kaarten
- 36 Kaartoverlay
- 39 C-MAP kaarten
- 44 Navionics-kaarten
- 49 Kaartinstellingen

53 Waypoints, routes en trails

- 53 Dialoogvensters Waypoints, Routes, Sporen
- 53 De synchronisatiefunctie gebruiken
- 54 Waypoints
- 57 Routes
- 62 Sporen

65 Navigeren

- 65 Over navigeren
- 65 Stuurpaneel
- 66 Navigeren naar cursorpositie
- 66 Een route navigeren
- 68 Navigeren met de stuurautomaat
- 68 Navigatie-instellingen

71 Sonar

- 71 Het beeld
- 71 Meerdere bronnen
- 72 Het beeld zoomen
- 72 Gebruik van de cursor op het beeld
- 73 Historie weergeven
- 73 Loggegevens opnemen
- 74 Sonarlogs uploaden naar C-MAP Genesis
- 75 Het beeld instellen
- 77 Geavanceerde opties
- 78 Meer opties
- 81 Sonarinstellingen

82 SideScan

- 82 Over SideScan
- 82 Het SideScan paneel
- 82 Het beeld zoomen
- 83 Gebruik van de cursor op het paneel
- 83 Historie weergeven
- 83 SideScan gegevens opnemen
- 83 Het beeld instellen
- 85 Geavanceerde opties
- 85 Meer opties

88 DownScan

- 88 Over DownScan
- 88 Het DownScan paneel
- 88 Het beeld zoomen
- 89 Gebruik van de cursor op het paneel
- 89 DownScan historie weergeven
- 89 DownScan gegevens opnemen
- 89 Instellen van het DownScan beeld
- 91 Geavanceerde opties
- 91 Meer opties

94 3D sonar

- 94 Over 3D Sonar
- 94 Vereisten
- 94 Het 3D paneel
- 95 Het beeld zoomen
- 95 De cursor gebruiken op een 3D beeld
- 95 Waypoints opslaan
- 96 Opties 3D modus
- 97 Weergave van vissen
- 97 Beeldgeschiedenis weergeven
- 97 Het beeld instellen
- 98 Geavanceerde opties
- 99 Meer opties
- 100 Sonarinstellingen

101 Ghost 360

- 101 Ghost 360 activeren/deactiveren
- 102 Het beeld instellen

107 LiveSight

- 107 Vereisten
- 107 Info over
- 107 Opstartwizard
- 108 LiveSight panelen
- 108 Het beeld zoomen
- 108 Gebruik van de cursor op het paneel
- 109 De sonar stoppen
- 109 LiveSight video opnemen

- 109 De beeldinstellingen aanpassen
- 110 Meer opties
- 111 LiveSight instellingen

112 ActiveTarget

- 112 Over ActiveTarget
- 112 ActiveTarget vooruit paneel
- 113 ActiveTarget neer paneel
- 114 ActiveTarget scout paneel
- 114 Het beeld zoomen
- 114 De sonar stoppen
- 115 Gebruik van de cursor op het paneel
- 115 ActiveTarget video opnemen
- 115 Modi en beeldinstellingen
- 117 Meer opties
- 118 ActiveTarget instellingen

119 ActiveTarget 2

- 119 Over ActiveTarget 2
- 119 Vooruit en Scout

121 StructureMap

- 121 Over StructureMap
- 121 Het StructureMap beeld
- 121 StructureMap bronnen
- 122 StructureMap tips
- 123 StructureMaps gebruiken met topografische kaarten
- 123 Structuuropties

125 Instrumenten

- 125 Over instrumentenpanelen
- 125 Een dashboard maken
- 127 Een dashboard selecteren

128 Buitenboord stuurautomaat

- 128 Veilige bediening met de stuurautomaat
- 129 Actieve stuurautomaat selecteren
- 129 Stuurautomaatcontroller voor buitenboordmotoren (NAC-1)
- 130 Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

- 130 Indicatie stuurautomaat
- 130 Stuurautomaatmodi
- 137 Stuurautomaat instellen

139 Stuurautomaat trollingmotor

- 139 Veilige bediening met de stuurautomaat
- 140 De stuurautomaatcontroller voor de trollingmotor
- 140 Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat
- 141 Indicatie stuurautomaat
- 141 Stuurautomaatmodi
- 145 Snelheidsregeling trollingmotor
- 145 Een trail opnemen en opslaan
- 146 Stuurautomaat instellingen

149 Audio

- 149 Over de audiofunctie
- 149 De audiocontroller
- 149 Audiosysteem opzetten
- 150 Een audiobron selecteren
- 150 Een AM/FM-radio gebruiken
- 151 DVD video bekijken

153 Radar

- 153 Over radar
- 153 Ondersteunde radar
- 153 Het radarpaneel
- 154 Dubbele radar
- 154 Radar-overlay
- 155 Operationele modi radar
- 155 Het radarbereik aanpassen
- 156 Het radarbeeld aanpassen
- 160 Cursor op een radarpaneel gebruiken
- 161 Geavanceerde radaropties
- 163 Meer opties
- 169 EBL/VRM markering
- 170 Doelen volgen
- 172 Een veiligheidszone rond uw vaartuig instellen
- 173 Doelen bekijken
- 174 Doelsymbolen radar
- 175 Mogelijke fouten bij doeltracking

- 178 Gevaarlijke doelen
- 179 Radarinstellingen

183 AIS

- 183 Over AIS
- 183 Selecteren van een AIS-doel
- 183 Zoeken naar AIS vaartuigen
- 183 Doelinformatie weergeven
- 185 Een AIS vaartuig oproepen
- 185 DSC-vaartuigtracering
- 186 AIS SART
- 187 Vaartuigalarmen
- 188 Gevaarlijke doelen
- 189 AIS-doelsymbolen en -pictogrammen
- 191 Vaartuiginstellingen

194 SiriusXM weer

- 194 Vereisten
- 194 Info over SiriusXM® weer
- 194 Sirius statuspaneel
- 195 Sirius weerpaneel
- 196 Weerdetails tonen
- 196 Lokaal weer
- 197 Weer-overlay
- 197 Weeropties
- 201 Weeralarmen

202 Menu Alarms (Alarmen)

- 202 Alarmsysteem
- 202 Typen meldingen
- 202 Alarmindicatie
- 203 Een melding bevestigen
- 203 Alarminstellingen
- 203 Dialoogvensters Alarmen

205 Internetverbinding

- 205 Internetgebruik
- 205 Ethernet verbinding
- 205 Draadloze instellingen

209 Uw telefoon gebruiken met de MFD

- 209 Over telefoonintegratie
- 209 Een telefoon aansluiten en koppelen
- 210 Telefoonmeldingen
- 212 Problemen met de telefoon oplossen
- 213 Bluetooth-apparaten beheren

214 Onderhoud

- 214 Preventief onderhoud
- 214 Controleren van de connectoren
- 214 Reinigen van de display-unit
- 214 Kalibratie touchscreen
- 215 Registratie van NMEA gegevens
- 215 Software updates
- 218 Servicerapport
- 218 Back-up maken van uw systeemgegevens

223 Simulator

- 223 Info over
- 223 Winkelmodus
- 223 Simulator bronbestanden
- 224 Geavanceerde simulatorinstellingen

225 Integratie van apparaten van derden

- 225 Integratie SmartCraft VesselView
- 226 Integratie Suzuki® motor
- 226 Integratie van Yamaha® motoren
- 226 Integratie BRP® motor
- 227 Power-Pole® ankers
- 229 Power-Pole® oplaadmodule
- 230 BEP® CZone® integratie
- 230 CZone® digitale switching bedieningsbalk
- 232 ITC Lighting
- 234 NMEA 2000® RGBW Lighting

246 De werkbalk

- 246 Waypoints
- 246 Alarmen

246	Vaartuigen
246	Info
246	Opslagtemperatuur
247	Telefoon
247	Store

248 Systeem instellen

248	Voor de eerste keer opstarten
248	Volgorde voor instellen van systeem
248	Systeeminstellingen
252	De optie Functies
252	Services
253	Alarmen
253	Sonarinstellingen
259	Stuurautomaat instellingen
264	Radarinstallatie
270	Fuel Settings
273	Draadloze instellingen
274	Netwerkinstellingen

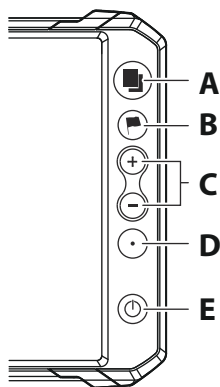
279 Ondersteunde gegevens

279	Lijst van met NMEA 2000® compatibele PGN's
-----	--

1

Basisbediening

Bedieningsknoppen



A Knop Pagina's

- Druk eenmaal om de home pagina te activeren, druk herhaaldelijk kort om de favoriete pagina's te doorlopen.

B Knop Waypoint

- Druk om het dialoogvenster Nieuw waypoint te openen.
- Druk twee keer om een waypoint op te slaan.
- Houd ingedrukt om het dialoogvenster Zoeken te openen.

C Knoppen Inzoomen/Uitzoomen

- Druk om het beeld in of uit te zoomen.
- Door op beide knoppen tegelijk te drukken wordt een Man Overboard (MOB) waypoint opgeslagen op de huidige scheepspositie.

D Snelle toegang

- Gebruik de optie voor snelle toegang in het dialoogvenster Systeeminstellingen om de knop te configureren.

E Aan/uit-knop

- Druk om de unit in te schakelen.
- Houd ingedrukt om de unit uit te schakelen.
- Druk één keer om het dialoogvenster Systeem regelingen te openen en druk herhaaldelijk kort om de helderheid van de schermverlichting te doorlopen.

Kaartlezer

U kunt een geheugenkaart gebruiken voor:

- Kaartgegevens
- Software updates
- Overdracht van gebruikersgegevens
- Gebruikersgegevens loggen
- Systeemback-ups

→ **Notitie:** Zorg dat u geen bestanden downloadt, overdraagt of kopieert naar een kaart met cartografische producten. Dat kan de cartografische informatie op de kaart beschadigen.

→ **Notitie:** Er kunnen geheugenkaarten van maximaal 32 GB worden gebruikt. Er kunnen ook bepaalde kaarten met een hogere capaciteit worden gebruikt, maar die moeten worden geformatteerd met NTFS.

Het beschermende klepje moet altijd goed worden afgesloten na het plaatsen of verwijderen van de kaart zodat er geen water kan binnendringen.

De unit in- en uitschakelen

Het systeem wordt ingeschakeld door op de aan/uit-knop te drukken.

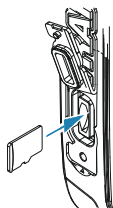
Houd de Aan/uit-knop ingedrukt om de unit uit te schakelen

Als de knop wordt losgelaten voordat de apparatuur is uitgeschakeld, wordt de uitschakeling geannuleerd.

U kunt de unit ook uitschakelen in het dialoogvenster Systeem regelingen.

Voor de eerste keer opstarten

Wanneer de unit de eerste keer wordt opgestart, of na het resetten, worden er verschillende dialoogvensters op de unit weergegeven.



Volg de aanwijzingen in de dialoogvensters om de basisinstellingen in te voeren.

In het dialoogvenster Systeem regelingen kunt u verdere instellingen invoeren en instellingen later wijzigen.

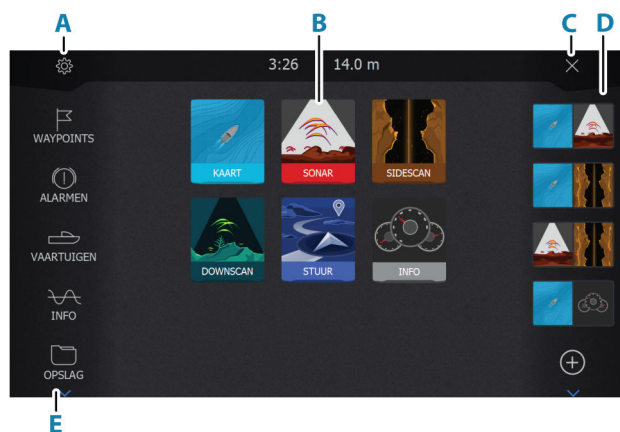
De modus Standby

In de standby-modus worden de sonar en het achtergrondlicht voor het touchscreen en de toetsen uitgeschakeld om energie te besparen. Het systeem blijft op de achtergrond actief.

U kunt de standby-modus selecteren in het dialoogvenster Systeem regelingen.

Schakel vanuit de standby-modus naar normale werking door de Aan/uit-knop kort in te drukken.

De Home pagina



De Home pagina is op elk moment toegankelijk door kort op de knop Pagina's te drukken.

A Instellingen

Hiermee opent u het dialoogvenster Instellingen. Gebruik dit om het systeem te configureren.

B Applicaties

Selecteer een knop om de applicatie weer te geven als paneel op volledig paginaformaat.

Houd een knop ingedrukt om vooraf geconfigureerde snelsplits pagina's weer te geven voor de applicatie.

C Knop Sluiten

Selecteer deze knop om de Home pagina te verlaten en terug te keren naar de vorige actieve pagina.

D Favorieten

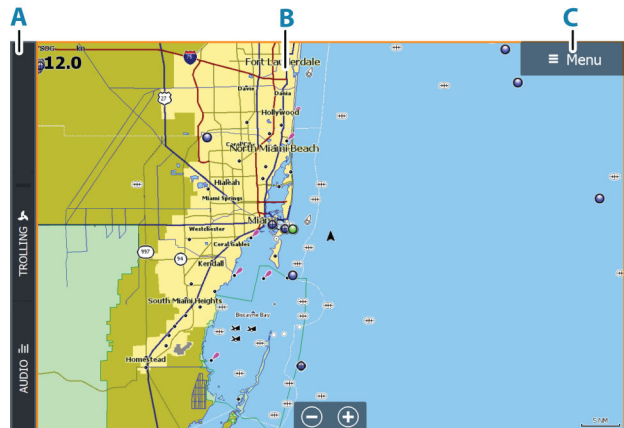
Selecteer een knop om de paneelcombinatie weer te geven.

Houd een favorietenknop ingedrukt om de bewerkingsmodus voor het favorietenpaneel te openen.

E Werkbalk

Selecteer een knop voor toegang tot dialoogvensters waar u een taak kunt uitvoeren of waar u naar opgeslagen informatie kunt bladeren.

Applicatiepagina's



A Bedieningsbalk

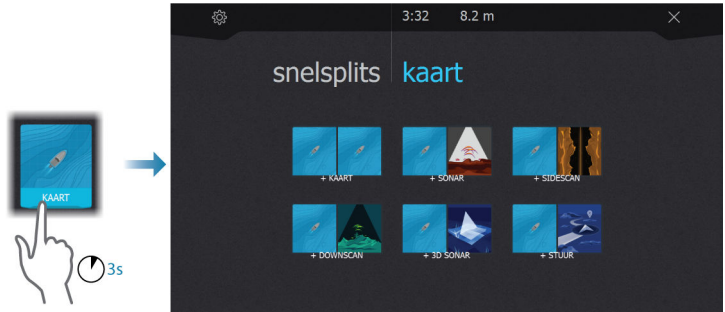
B Applicatiepaneel

C Menuknop

Vooraf gedefinieerde gesplitste pagina's

Een vooraf gedefinieerde gesplitste pagina toont meer dan één applicatiepagina op een paneel.

U kunt de splitsing op een vooraf gedefinieerde gesplitste pagina aanpassen. Zie *"De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen"* op pagina 26.



Favorietenbalk

De favorietenbalk bevat vooraf geconfigureerde pagina's en favoriete pagina's die u hebt gemaakt. Selecteer een knop voor een favoriete pagina om de pagina te openen.

Favoriete pagina's kunnen uit één of meerdere panelen bestaan.

De favorietenbalk bevat ook favoriete functies voor het bewerken van pagina's. Alle favoriete pagina's kunnen worden gewijzigd. Raadpleeg *"Favoriete pagina's aanpassen"* op pagina 27 voor informatie over het toevoegen en wijzigen van favoriete pagina's.

Pagina's met meerdere panelen

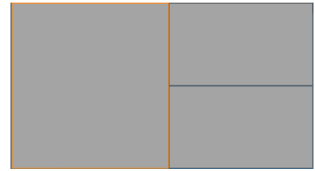
Paneelformaten in een pagina met meerdere panelen kunnen worden aangepast in het dialoogvenster Systeem regelingen. Zie *"De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen"* op pagina 26.

Op een pagina met meerdere panelen kan er slechts een paneel tegelijk actief zijn. Het actieve paneel heeft een rand.

U hebt alleen toegang tot het menu van het actieve paneel.



Pagina met 2 panelen



Pagina met 3 panelen

Menu's

Een paneelmenu weergeven:

- Selecteer de Menu-knop

Om terug te keren naar het vorige menuniveau:

- Selecteer de menuoptie Terug

Een paneelmenu verbergen:

- Veeg het menu naar rechts

Dialoogvenster Systeem regelingen

Het dialoogvenster Systeem regelingen biedt snelle toegang tot basisinstellingen van het systeem.

Welke knoppen in het dialoogvenster worden weergegeven hangt af van de operationele modus en de aangesloten apparatuur.

Voor functies die in- en uitgeschakeld kunnen worden, geeft een oranje balk aan de bovenzijde van de knop aan dat de functie is geactiveerd.

Geef het dialoogvenster weer door:

- op de Aan/uit-knop te drukken



Displayverlichting

Helderheid

U kunt de vooraf ingestelde verlichtingsniveaus doorlopen door telkens kort op de Aan/uit-knop te drukken.

De achtergrondverlichting van het display kan ook worden ingesteld in het dialoogvenster Systeem regelingen.

Nachtmodus

De nachtmodus kan worden geactiveerd in het dialoogvenster Systeem regelingen.

De optie Nachtmodus zorgt voor een optimaal kleurpalet in omstandigheden met weinig licht.

Het touchscreen vergrendelen

U kunt het touchscreen tijdelijk vergrendelen om te voorkomen dat het per ongeluk wordt bediend.

U vergrendelt het touchscreen in het dialoogvenster Systeem regelingen.

U heft de vergrendeling op door op de Aan/uit-knop te drukken en deze ingedrukt te houden.

Schermafdruck

Het maken van een schermafdruck:

- Druk de knop Pagina's en de Aan/uit-knop tegelijk in

Schermafdrucken worden in het interne geheugen opgeslagen.

Apparaat registreren

U wordt tijdens het opstarten gevraagd om uw apparaat te registreren. U kunt het apparaat ook registreren door de instructies te volgen bij het selecteren van de optie **Aansluiten en registreren** in het dialoogvenster met systeeminstellingen of het dialoogvenster met systeembesturingselementen.



Lowrance mobiele app

U kunt de **Lowrance: Vissen en navigeren** app downloaden uit de Apple® App Store® en Google Play® stores.

→ **Notitie:** De mobiele app is optioneel en heeft geen invloed op de normale werking van uw display. Raadpleeg de beschrijving van de App Store om te controleren of de app compatibel is met uw mobiele apparaat.

Zodra de koppeling tot stand is gebracht, kunt u de app gebruiken om het volgende te doen:

- Registreer uw display.
- Bekijk en download de productdocumentatie.
- Maak en synchroniseer waypoints, routes en tracks.
- Ontdek Points of Interest (nuttige plaatsen, POI).
- Houd het scheepvaartverkeer en het weer in de gaten.
- Neem een abonnement op Premium-kaarten.
- Download software-updates voor het display en pas deze toe.

→ **Notitie:** Er is een internetverbinding vereist om uw gegevens te synchroniseren met cloudservices vanaf de display-unit of het mobiele apparaat.

Single Sign-On

Gebruik de SSO-verificatiemethode (Single Sign-On, oftewel eenmalige aanmelding) om u aan te melden bij uw app-account en automatisch veilige toegang te krijgen zonder dat u uw aanmeldingsgegevens hoeft in te voeren via het multifunctionele display (MFD). Deze verificatiemethode vereenvoudigt het proces van toegang tot uw account via het MFD-toetsenbord, terwijl het niet nodig is om een registratie van aanmeldingsreferenties bij te houden.

Eenmalige aanmelding (SSO)

Notitie: Er is een internetverbinding vereist voor aanmelding bij uw app-account.

U kunt zich aanmelden via SSO met een QR-code® op uw MFD, of via een webbrowser.

Aanmelden via SSO:

1. Ga op uw MFD naar **Instellingen > Services** en selecteer **Mijn gegevens synchroniseren**.
2. Gebruik uw mobiele apparaat om de QR-code® te scannen die wordt weergegeven op de aanmeldingspagina of open een webbrowser op uw mobiele apparaat en voer handmatig het webadres in dat wordt vermeld op het MFD.
3. Voer uw e-mailadres in wanneer u daar om wordt gevraagd.

Notitie: Als u geen account hebt, wordt u doorgestuurd naar de aanmeldingspagina. Voeg uw gegevens toe om een account te maken.

4. Code controleren:

- Wanneer u zich aanmeldt via de webbrowser, voert u de code in die wordt weergegeven op de MFD.
- Wanneer u zich aanmeldt via QR code®, controleert u of de code op uw mobiele apparaat overeenkomt met de code op het MFD en selecteert u **Ja, verbinding toestaan**. Als de codes niet overeenkomen, kunt u de code handmatig invoeren of het verbindingsverzoek afwijzen.

Als er verbinding is, wordt er een bericht weergegeven op zowel uw mobiele apparaat als het MFD en wordt uw gebruikers-ID weergegeven op de pagina **Mijn Lowrance account**.

Als u zich wilt afmelden, gaat u naar **Instellingen > Services > Mijn Simrad account** en selecteert u **Afmelden**.

U kunt **Mijn gegevens synchroniseren** ook openen vanuit het dialoogvenster **Systeembediening**.

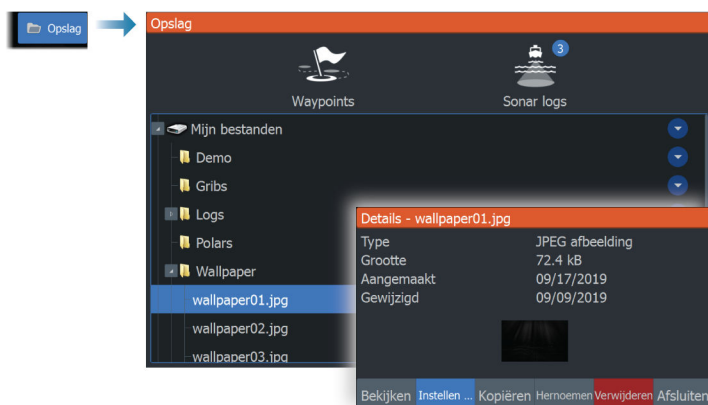
2

Aanpassen van uw systeem

De achtergrond van de startpagina aanpassen

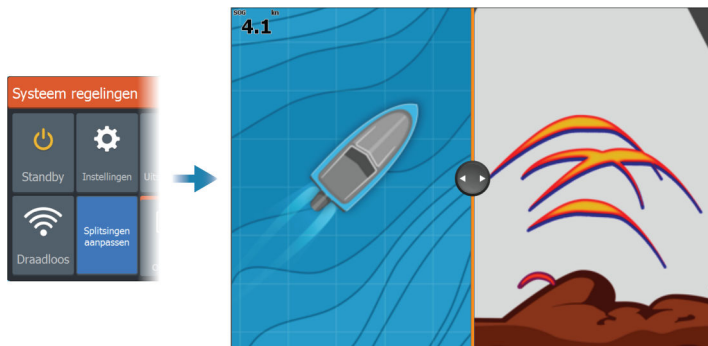
U kunt de wallpaper van de Home pagina aanpassen. U kunt een foto uit het systeem selecteren of uw eigen foto in .jpg- of .png-indeling gebruiken.

De beelden kunnen zich op elke gewenste locatie bevinden die zichtbaar is in de opslagbrowser. Als u een foto kiest als wallpaper, wordt deze automatisch gekopieerd naar de map Wallpaper.



De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen

1. Open de pagina met meerdere panelen
2. Open het dialoogvenster Systeem regelingen
3. Selecteer de optie Splitsing aanpassen. Het aanpassingspictogram wordt weergegeven op de pagina met meerdere panelen.
4. Gebruik het aanpassingspictogram om de splitsing naar de gewenste positie te verplaatsen
5. Gebruik de menuopties om uw wijzigingen op te slaan of te annuleren.



Data-overlay

U kunt gegevens als overlay projecteren op een kaart en op sonarpagina's. De data-overlay wordt afzonderlijk ingesteld voor elke standaardpagina, favoriete pagina en voor de vooraf gedefinieerde gesplitste pagina's.

De informatie kan bestaan uit elk op het netwerk beschikbare gegevensitem.

U kunt Data-overlay in- en uitschakelen in het dialoogvenster Systeem regelingen.



Overlaygegevens wijzigen

Gebruik de knop Overlay wijzigen in het dialoogvenster Systeem regelingen om de overlaygegevens te bewerken.

Selecteer in de bewerkingsmodus de dataoverlay die u wilt wijzigen, en:

- gebruik de menuoptie om de gegevens te wijzigen of configureren
- sleep het vak met de overlaygegevens om de positie van de overlay te wijzigen

Favoriete pagina's aanpassen

Nieuwe favoriete pagina's toevoegen

Gebruik het pictogram Toevoegen op de home pagina om een favoriete pagina toe te voegen. Sleep in het dialoogvenster Pagina editor de panelen die u wilt opnemen in de favoriete pagina naar de gewenste plaats.



Favoriete pagina's bewerken

Selecteer de knop Wijzigen in het favorietenpaneel en daarna:

- Selecteer het pictogram X op favoriete knop om de pagina te verwijderen
- Selecteer het toolpictogram op een favoriete knop om het dialoogvenster Pagina editor weer te geven



De knop snelle toegang configureren

De werking van de knop snelle toegang kan worden geconfigureerd. Zie "*Systeeminstellingen*" op pagina 248.

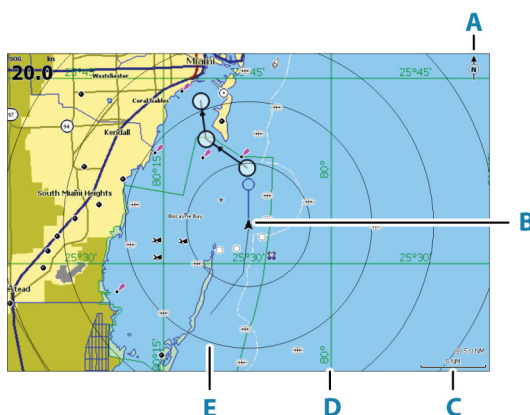
Functies in- of uitschakelen

Een compatibel apparaat dat aan de unit is verbonden, wordt automatisch door het systeem geïdentificeerd. Als dat niet het geval is, kunt u deze functie inschakelen in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen. Zie "*Geavanceerd*" op pagina 251.

3

Kaarten

Het kaartpaneel



- A** Noordindicator
- B** Vaartuig
- C** Kaartschaal
- D** Rasterlijnen*
- E** Afstandsringen*

* Optionele kaartitems. Optionele kaartitems kunnen worden in- en uitgeschakeld vanuit het dialoogvenster Kaartinstellingen.

Kaartgegevens

Het systeem kan worden geleverd met vooraf geïnstalleerde kaarten.

Ga naar de website voor het volledige aanbod van ondersteunde kaarten.

→ **Notitie:** De kaartopties hangen af van de kaart die u gebruikt.

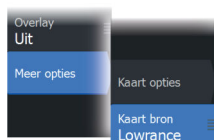
Kaarten die op een elektronische kaart staan, worden gedeeld via het Ethernet-netwerk. Er is dus meer een elektronische kaart per vaartuig nodig.

→ **Notitie:** Als de elektronische kaart wordt verwijderd, schakelt het systeem niet automatisch over naar vooraf geladen kaarten. Een kaart met lage resolutie wordt weergegeven tot u de elektronische kaart terugplaatst of handmatig terugschakelt naar de vooraf geladen kaarten.

Kaartbron selecteren

De beschikbare kaartbronnen worden weergegeven in het menu.

Als u over identieke kaartbronnen beschikt selecteert het systeem automatisch de kaart met de meeste kaartdetails voor uw weergegeven regio.



Dubbele kaartbronnen tonen

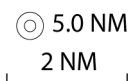
Als u over verschillende kaartbronnen beschikt kunt u twee verschillende kaartbronnen tegelijk op een pagina met twee kaartpanelen weergeven.

Activeer iedere kaartpagina en selecteer de bron in het menu.

Vaartuigsymbool

Als het systeem over een geldige GPS-positievergrendeling beschikt, geeft het vaartuigsymbool de vaartuigpositie aan. Als er geen GPS-positie beschikbaar is, staat er een vraagteken in het vaartuigsymbool.

Als er geen informatie over de koers beschikbaar is, oriënteert het vaartuigpictogram zich met behulp van de grondkoers (COG).



Inzoomen op de kaart

Op het kaartpaneel worden bereikschalen en bereikringen getoond (indien ingeschakeld). U kunt de schaal wijzigen door in en uit te zoomen op de kaart.

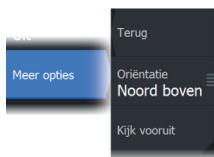
De kaart verschuiven

U kunt de kaart in alle richtingen verschuiven door:

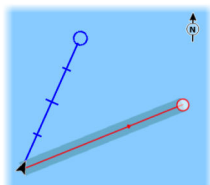
- Het scherm slepen

Kaartoriëntatie

U kunt opgeven hoe de kaart wordt geroteerd in het paneel.

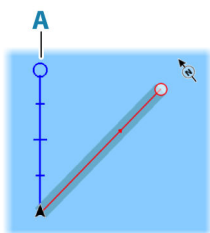


Noord boven



Toont de kaart met het noorden naar boven.

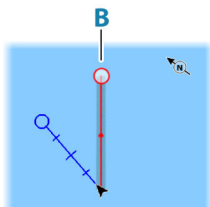
Vaarrichting boven



Toont de kaart met de vaarrichting van het vaartuig (A) naar boven.

Vaarrichtingsinformatie wordt ontvangen van een kompas. Als er geen vaarrichting beschikbaar is, wordt de COG van de GPS gebruikt.

Koers boven

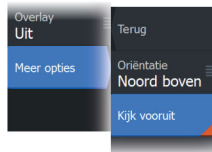


De kaartrichting hangt af van of u al dan niet navigeert:

- Als u navigeert, is de gewenste koerslijn (**B**) naar boven gericht
- Als u niet navigeert, is de richting waarin het vaartuig vaart (COG) naar boven gericht

Vooruit kijken

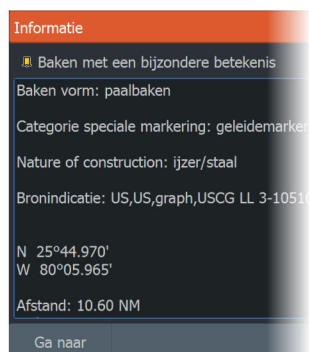
Verplaatst het vaartuigpictogram op het paneel om uw zicht vóór het vaartuig te maximaliseren.



Informatie over kaartitems weergeven

Wanneer u een kaartitem, waypoint, route of doel selecteert, wordt de basisinformatie voor het geselecteerde item getoond. Selecteer het pop-upvenster van het kaartitem om alle beschikbare informatie voor dat item weer te geven. U kunt het dialoogvenster met gedetailleerde informatie ook vanuit het menu openen.

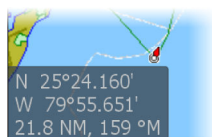
- **Notitie:** Als u geschikte C-MAP kaarten bekijkt op uw systeem kunt u objecten op zee selecteren en informatie over diensten en multimedia (foto's) weergeven die beschikbaar zijn voor de locatie van het object.
- **Notitie:** Pop-upinformatie moet ingeschakeld zijn in de kaartinstellingen om de basisinformatie van een item te kunnen bekijken.



Gebruik van de cursor op het paneel

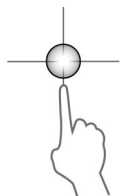
Standaard wordt de cursor niet weergegeven op het paneel.

Als u de cursor activeert, verschijnt een venster met de cursorpositie. Als de cursor actief is, pant of draait het paneel niet om het vaartuig te volgen.



Ga naar cursor

U kunt navigeren naar een geselecteerde positie op het beeld door de cursor op het paneel te plaatsen en vervolgens in het menu de optie Ga naar Cursor te gebruiken.



De functie Cursorondersteuning

Met de functie Cursorondersteuning kunt u de cursor nauwkeurig gebruiken en plaatsen zonder gegevens met uw vinger te bedekken.

Activeer de cursor op het paneel en houd uw vinger vervolgens ingedrukt op het scherm om het cursorsymbool te veranderen in een selectiecirkel, die boven uw vinger verschijnt.

Sleep de selectiecirkel zonder uw vinger van het scherm te halen naar de gewenste positie.

Als u uw vinger van het scherm haalt, keert de cursor terug naar de gewone cursorfunctie.

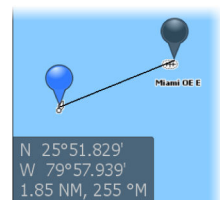
Afstand meten

De cursor kan worden gebruikt voor het meten van de afstand tussen uw vaartuig en een geselecteerde positie, of tussen 2 punten op het kaartpaneel.

1. Plaats de cursor op het punt van waaraf u de afstand wilt meten. Start de meetfunctie in het menu
 - De meetsymbolen verschijnen met een lijn die loopt van het midden van het vaartuig naar de cursorpositie. De afstand wordt getoond in het cursorinformatievenster.
 2. De meetpunten kunnen worden verplaatst door pictogrammen te slepen terwijl de meetfunctie actief is.
- **Notitie:** De vaarrichting wordt altijd gemeten van het grijze pictogram naar het blauwe pictogram.

De meetfunctie kan ook worden gestart zonder een actieve cursor. Beide meetpictogrammen zijn dan in eerste instantie op de positie van het vaartuig geplaatst. Het grijze pictogram volgt het vaartuig als het in beweging is, en het blauwe pictogram blijft op de locatie die u hebt opgegeven toen u de functie startte. De meetpunten kunnen worden verplaatst door de pictogrammen te slepen.

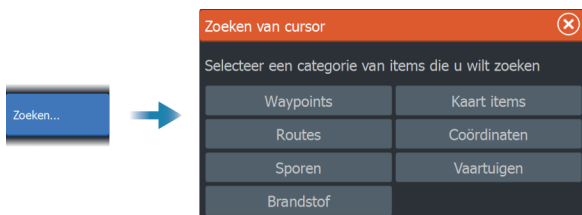
U beëindigt de meetfunctie door de meetoptie Meten stoppen te selecteren.



Panelen voor het zoeken van objecten op de kaart

Hier kunt u in een kaartpaneel zoeken naar andere vaartuigen en verschillende items op de kaart.

Activeer de cursor in het paneel om vanaf de cursorpositie te zoeken. Als de cursor niet actief is, zoekt het systeem naar items vanaf de positie van het vaartuig.



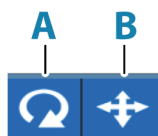
- **Notitie:** U dient een SiriusXM Marine abonnement te hebben om tankstations te kunnen zoeken.
- **Notitie:** U moet een AIS ontvanger aansluiten om naar vaartuigen te kunnen zoeken.

3D kaarten

De 3D optie geeft een driedimensionale grafische weergave van land- en zeecontouren.

- **Notitie:** Alle kaarttypen werken in de 3D modus, maar zonder 3D cartografie voor het betreffende gebied lijkt de kaart vlak.

Als de optie voor 3D kaarten is geselecteerd verschijnen de pictogrammen Pannen (A) en Roteren (B) in het kaartpaneel.



De weergavehoek bepalen

U kunt de weergavehoek bepalen door het pictogram Roteren te selecteren en het kaartpaneel vervolgens te pannen.

- Om de weergegeven richting te wijzigen, pant u horizontaal
 - Om de kantelingshoek van de weergave te wijzigen, pant u verticaal
- **Notitie:** Als op de vaartuigpositie gecentreerd is, kan alleen de kantelingshoek aangepast worden. De weergaverichting wordt

bepaald via de instelling Kaartoriëntatie. Zie "*Kaartoriëntatie*" op pagina 32.

De 3D kaart verschuiven

U kunt de kaart in een willekeurige richting bewegen door het pictogram Pannen te selecteren en in de gewenste richting te draaien.

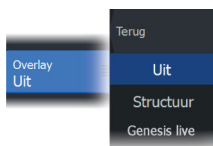
Gebruik de optie Terug naar vaartuig om de kaart op de vaartuigpositie te positioneren.

Kaartoverlay

U kunt overlays aan het kaartpaneel toevoegen.

Wanneer een overlay is geselecteerd, wordt het kaartmenu aangevuld met de basisfuncties voor de geselecteerde overlay.

Gedetailleerde informatie over de opties van het overlaymenu is te vinden in afzonderlijke hoofdstukken in deze handleiding.



Weer-overlay

Wanneer de Navico WM-4 ontvanger is aangesloten op uw systeem en u over het juiste SiriusXM® abonnement voor maritieme weersinformatie beschikt, is de optie Weeroverlay beschikbaar.

Wanneer Weer is geselecteerd als kaartoverlay, wordt het kaartmenu uitgebreid met weeropties. Raadpleeg het SiriusXM® hoofdstuk in dit document voor meer informatie.

Structuuroverlay

Met de functie StructureMap kunnen SideScan beelden uit een SideScan bron op de kaart worden geprojecteerd. Dit maakt het gemakkelijker om de onderwateromgeving ten opzichte van uw positie te visualiseren en SideScan beelden te duiden.

Wanneer Structuur is geselecteerd als kaartoverlay, wordt het kaartmenu uitgebreid met structuuropties. Raadpleeg het hoofdstuk StructureMap in dit document voor meer informatie.

Warmte kaart overlay

Met de functie Warmte kaart overlay kunt u op de kaart een geschiedenis weergeven van watertemperatuurkleuring. Een watertemperatuurbron is vereist om de temperatuurgegevens voor de overlay te leveren.

Het kleurbereik wordt automatisch aangepast op basis van de gemeten minimale en maximale temperaturen.



Transparantie

Hiermee past u de transparantie van de overlay aan. Met minimale transparantie zijn de paneeldetails vrijwel verborgen door de overlay.

Palet

Specificeert de kleuren voor de weergave van de watertemperatuur. Een legenda op het paneel geeft de kleuren aan die zijn gekoppeld aan de gemeten temperaturen.

Geschiedenis verwijderen

Verwijdert alle warmtekaartgegevens die zijn verzameld tot het moment waarop de optie wordt geselecteerd. Warmte kaart gegevens worden automatisch verwijderd als de unit wordt uitgeschakeld.

Genesis live overlay

- **Notitie:** Alleen beschikbaar bij het bekijken van Lowrance of C-Map kaartbronnen.
- **Notitie:** Er moet een microSD™ geheugenkaart met beschikbare ruimte in het apparaat worden geplaatst voordat gegevens kunnen worden opgenomen.

Genesis live is een real-time functie waarmee de unit een overlay maakt van dieptecontouren op basis van live sonarpeilingen. De Genesis live sonarpeilingen worden vastgelegd op en weergegeven vanaf de geheugenkaart van de unit.

Als u de geheugenkaart verwijdert of als deze vol raakt, wordt de functie uitgeschakeld en wordt de optie uitgeschakeld in het menu.

- Hoe meer doorgangen van een gebied zijn vastgelegd in het live sonarlog, hoe beter uw Genesis live kaarten zullen zijn.
- Genesis live is nauwkeurig tot 20 knopen.
- Genesis live kan opnemen vanaf een netwerktransducer.
- De gegevensregistratie en -weergave vindt plaats op de unit met de geheugenkaart. Genesis live kaarten worden niet gedeeld via het netwerk.

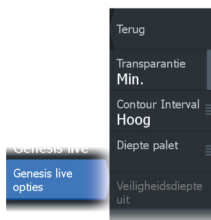
→ **Notitie:** Genesis Live gegevens zijn niet gecorrigeerd voor getijden-offsets.

Vereiste

Een lege geheugenkaart of een geheugenkaart met vrije ruimte is vereist voor het vastleggen en projecteren van Genesis Live gegevens.

→ **Notitie:** Gebruik geen geheugenkaarten om Genesis Live gegevens te registreren.

Genesis live menuopties



Transparantie

Hiermee past u de transparantie van de overlay aan.

Contourinterval

Definieert de dichtheid van de weergegeven dieptecontouren.

Dieptepalet

Regelt het kleurenpalet dat wordt gebruikt voor het inkleuren van dieptegebieden.

- Kaart synchroniseren - synchroniseert de Genesis live laag naar hetzelfde palet als het kaartdieptepalet dat is gedefinieerd in het kaartmenu (onder Kaartopties, Bekijken, Dieptepalet). Met deze optie kunnen aangepaste paletten worden gedefinieerd in het kaartmenu en toegepast op de Genesis laag.
- Navigatie - gebruikt het navigatiepalet.
- Dieptearcering - gebruikt het dieptearceringspalet.
- Papieren kaart - gebruikt het papieren kaart-palet.
- Veiligheidsarcering - gebruikt de veiligheidsdiepte-instelling om de kleur te arceren van gebieden die ondieper zijn dan de

ingestelde veiligheidsdiepte. Schakelt ook de optie Veiligheidsdiepte op het Genesis live menu in.

Veiligheidsdiepte

Stelt de veiligheidsdiepte in. Gebieden die ondieper zijn dan de veilige minimale diepte worden gearceerd. Deze optie is alleen beschikbaar als het palet voor veiligheidsarcering is geselecteerd.

Radar overlay

Een overlay van het radarbeeld kan worden geprojecteerd op de kaart. Dit kan u helpen het radarbeeld eenvoudig te interpreteren door de radardoelen op één lijn te brengen met de objecten op de kaart.

→ **Notitie:** Voor radaroverlay moet het systeem zijn uitgerust met een koerssensor.

Wanneer u kiest voor radar-overlay, zijn de basisradarfuncties beschikbaar in het kaartpaneelmenu. Voor meer informatie over de menuopties van StructureMap raadpleegt u "*Radar*" op pagina 153.

Bron radar-overlay selecteren op kaartpanelen

Voor het selecteren van de radarbron of de radaroverlay die wordt weergegeven op het kaartpaneel gebruikt u de menuoptie Bron. Deze optie is beschikbaar onder Radaropties als radar is geselecteerd als overlay.

Voor kaartpagina's met meer dan een kaart met radar-overlay kunt u verschillende radarbronnen instellen voor elk kaartpaneel. Activeer een van de kaartpanelen en selecteer vervolgens een van de beschikbare radars in de menuoptie Radar bron. Herhaal het proces voor het tweede kaartpaneel met radar-overlay en selecteer een andere radar voor dit paneel.

C-MAP kaarten

Hieronder worden alle mogelijk menuopties van C-MAP kaarten beschreven. De beschikbare functies en menuopties kunnen per gebruikte kaart verschillen. In dit hoofdstuk ziet u de menu's van een C-MAP kaart.

→ **Notitie:** Menu-opties die niet beschikbaar zijn voor de getoonde kaart worden in grijs weergegeven.

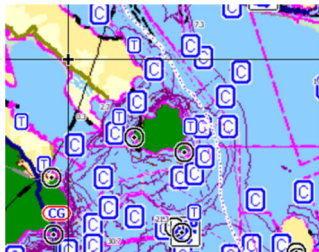
C-MAP getijden en stromingen

Het systeem kan getijden en stromingen van C-MAP weergeven. Met deze informatie is het mogelijk om de tijd, het niveau, de richting en de kracht van stromingen en getijden te bepalen. Dit is een belangrijk hulpmiddel bij de planning en navigatie van een trip.

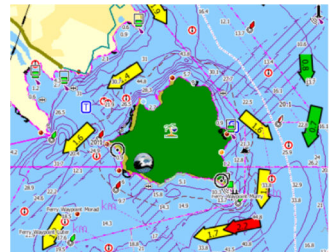
Bij een groter zoombereik worden de getijden en stromingen weergegeven als vierkante pictogrammen met de letter **T** (Tides/getijden) of **C** (Current/stroming). Als u een van de pictogrammen selecteert, wordt informatie over het getijde of de stroming getoond.

Dynamische gegevens over de stroming kunt u bekijken door te zoomen binnen een zoombereik van 1 nautische mijl. Bij dat bereik veranderen de stromingspictogrammen in geanimeerde dynamische pictogrammen die de snelheid en richting van de stroming laten zien. Dynamische pictogrammen zijn zwart (meer dan 6 knopen), rood (meer dan 2 knopen en minder of gelijk aan 6 knopen), geel (meer dan 1 knoop en minder of gelijk aan 2 knopen) of groen (gelijk aan of minder dan 1 knoop), afhankelijk van de stroming op die locatie.

Als er geen stroming is (0 knopen) wordt dit weergegeven als een vierkant wit pictogram.



*Statische stromings- en
getijdenpictogrammen*



Dynamische stromingspictogrammen

Speciale kaartopties voor C-MAP



Foto-overlay

Met deze optie kunt u satellietfoto's van een gebied als overlay weergeven op de kaart. De beschikbaarheid van dergelijke foto's is beperkt tot bepaalde gebieden en kaartversies.

U kunt foto-overlays in 2D of 3D weergeven.



Geen foto-overlay



Foto-overlay, alleen land



Volledige foto-overlay

Fototransparantie

Met deze optie stelt u de doorzichtigheid van de foto-overlay in. Met minimale transparantie zijn de kaartdetails vrijwel verborgen door de foto.



Minimale transparantie



Transparantie op 80

Rasterkaarten

Wijzigt de weergave in die van een traditionele papieren kaart.

Rastertransparantie

Regelt de transparantie van rasterbeelden.

Hoge res. bathymetrie

Bepaalt of een hogere of lagere concentratie van contourlijnen wordt getoond.

Kaart detail

- Volledig - toont alle informatie die beschikbaar is voor de gebruikte kaart.
- Gemiddeld - toont de minimale informatie die volstaat voor navigatie.
- Laag - toont het primaire niveau van informatie die niet verwijderd kan worden, en bevat informatie die in alle geografische gebieden vereist is. Het is niet bedoeld als informatie die volstaat voor veilige navigatie.

Kaartcategorieën

Er bestaan diverse categorieën en subcategorieën. U kunt deze afzonderlijk in- en uitschakelen, afhankelijk van het soort informatie dat u wilt weergeven.

De categorieën van het dialoogvenster zijn afhankelijk van de gebruikte kaarten.

Reliëfweergave

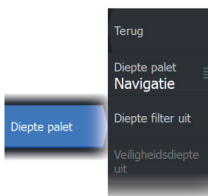
Geeft de zeebodem in reliëf weer.

Geen contouren

Verwijdert de contourlijnen van de kaart.

Dieptepalet

Regelt het dieptepalet dat op de kaart wordt gebruikt.



Dieptefilter

Filt dieptewaarden uit die minder diep zijn dan de geselecteerde dieptefilterlimiet.

Veiligheidsdiepte

Op kaarten worden verschillende kleurschakeringen gebruikt om onderscheid te maken tussen diep en ondiep water. Nadat u het palet met de veiligheidsarceringsdiepte hebt ingeschakeld, geeft u

de gewenste veiligheidsdieptelimiet en de kleur/arcering voor verschillende diepten op.

Arcering

Geeft verschillende delen van de zeebodem een andere kleurtint, afhankelijk van de gekozen arceringscategorie.

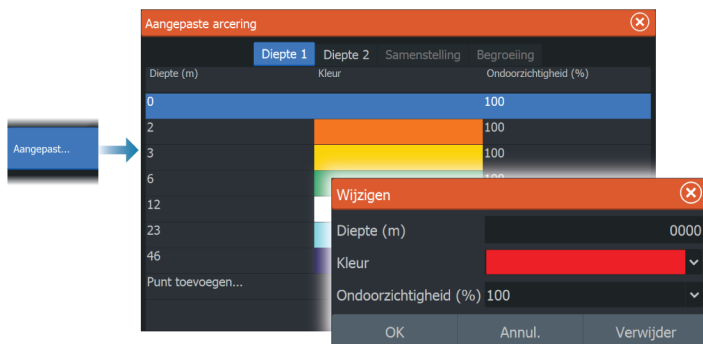
→ **Notitie:** De arceringsopties Samenstelling en Begroeiing zijn niet van toepassing op C-MAP-kaarten.

Diepte 1 en diepte 2

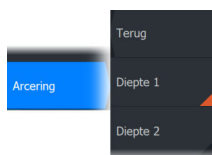
Vooraf ingestelde diepten die de verschillende diepten in verschillende kleuren arceren.

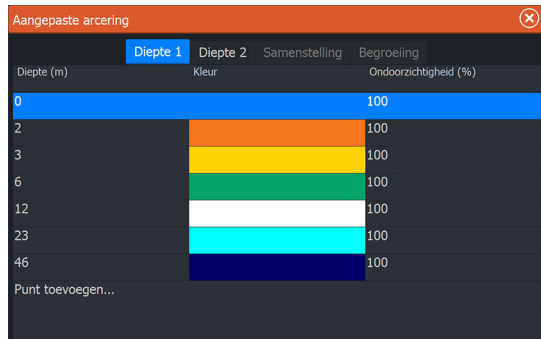
Aangepast

Selecteer een rij in het dialoogvenster Aangepaste arcering of de optie Punt toevoegen om het dialoogvenster Wijzigen te openen. Selecteer in het dialoogvenster Wijzigen een veld (diepte, kleur of ondoorzichtigheid) om de dieptedrempel, kleur of doorzichtigheid (transparantie) van kleurarcering voor de diepte op te geven.



In het volgende voorbeeld wordt waterdiepte tussen 5 en 10 meter geel gearceerd op de kaart wanneer Diepte 1 de geselecteerde arcering in het menu is.





3D vergroting

Deze grafische instellingen zijn alleen beschikbaar in de modus 3D. Overdrijving kan worden toegepast op de getekende hoogte van heuvels op het land en op troggen in het water om deze hoger of dieper te laten lijken.

→ **Notitie:** Deze optie wordt in grijs weergegeven als deze gegevens niet beschikbaar zijn voor de geplaatste kaart.

Genesis Layer

De Genesis Layer geeft contouren in hoge resolutie weer die zijn bijgedragen door Genesis-gebruikers en die de kwaliteitscontrole hebben doorstaan.

Deze optie schakelt de Genesis Layer in/uit op de kaartweergave. Alleen beschikbaar als de C-MAP kaart Genesis Layer gegevens bevat.

Navionics-kaarten

Voor sommige Navionics-functies zijn de recentste gegevens van Navionics vereist. Voor deze functies wordt een bericht weergegeven dat de functie niet beschikbaar is als niet de juiste Navionics-kaart(en) of het juiste kaartgeheugen zijn geplaatst. Ga voor meer informatie over de vereisten voor deze functies naar www.navionics.com.

U kunt ook een bericht ontvangen als u probeert een beschermde functie te gebruiken, terwijl de Navionics mediakaart niet is geactiveerd. Neem contact op met Navionics om de kaart te activeren.

Speciale Navionics® kaartopties

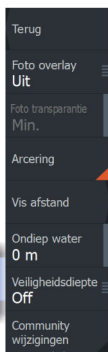


Foto-overlay

Met deze optie kunt u satellietfoto's van een gebied als overlay weergeven op de kaart. De beschikbaarheid van dergelijke foto's is beperkt tot bepaalde gebieden en kaartversies.

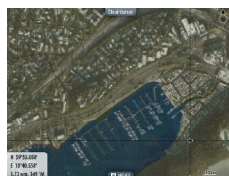
U kunt foto-overlays in 2D of 3D weergeven.



Geen foto-overlay



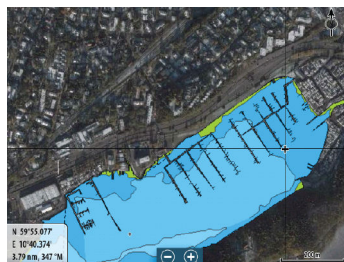
Foto-overlay, alleen land



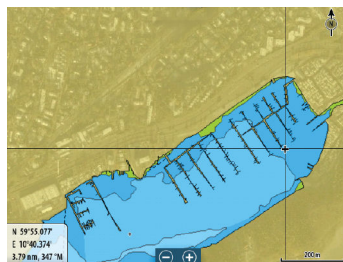
Volledige foto-overlay

Fototransparantie

Met deze optie stelt u de doorzichtigheid van de foto-overlay in. Met minimale transparantie zijn de kaartdetails vrijwel verborgen door de foto.



Minimale transparantie



Maximale transparantie

Kaartarcering

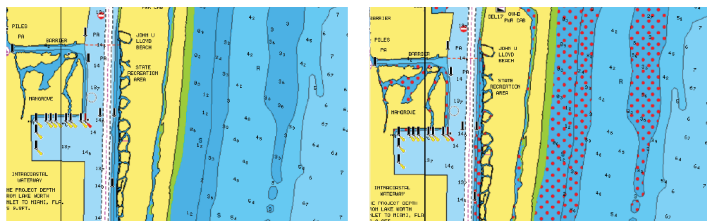
Deze functie voegt terreininformatie toe aan de kaart.

Vis afstand

Selecteer het dieptebereik dat Navionics® met een witte kleur vult. Zo kunt u een bepaald dieptebereik markeren als u wilt vissen. Dit bereik is net zo nauwkeurig als de gegevens op de onderliggende

Dieptemarkeringsbereik: 6 m – 12 m

Hiermee markeert u gebieden met ondiep water tussen 0 en de geselecteerde diepte (max. 10 meter).



Markering van ondiep water: 0 m - 3 m

De Navionics-kaarten gebruiken verschillende schakeringen blauw om onderscheid te maken tussen ondiep en diep water.

→ **Notitie:** De ingebouwde Navionics-database bevat gegevens tot een diepte van 20 m. Daarna is alles wit.

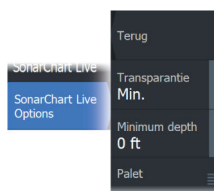
Hiermee schakelt u de kaartlaag met de Navionics-wijzigingen in. Dit zijn gebruikerswijzigingen of -informatie die door gebruikers zijn geüpload naar Navionics Community en die op Navionics-kaarten beschikbaar gemaakt worden.

Raadpleeg voor meer informatie de Navionics-informatie bij uw kaart of ga naar de website van Navionics: www.navionics.com.

SonarChart

Het systeem biedt ondersteuning voor de functie Navionics SonarChart.

SonarChart toont een bathymetrische kaart met contourdetails op hoge resolutie en standaardnavigatiegegevens. Raadpleeg voor meer informatie www.navionics.com.



SonarChart Live

SonarChart Live is een livefunctie waarbij het apparaat een overlay maakt van dieptecontouren op basis van uw eigen sonargeluiden.

Wanneer u SonarChart Live overlay selecteert, wordt het menu uitgevouwen en worden de opties van SonarChart Live weergegeven.

Transparantie

De SonarChart Live-overlay wordt weergegeven boven op andere kaartgegevens. Bij minimale transparantie zijn de kaartgegevens volledig bedekt. Pas de transparantie aan zodat de kaartdetails zichtbaar zijn.

Minimum diepte

Hiermee past u aan wat SonarChart Live beschouwt als veiligheidsdiepte. Dit is van invloed op het kleurgebruik in het SonarChart Live-gebied. Wanneer het vaartuig de veiligheidsdiepte nadert, verandert het SonarChart Live-gebied geleidelijk van eenvoudig grijs/wit in rood.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

SCL geschiedenis

Selecteer deze optie om eerder vastgelegde gegevens weer te geven op de kaart-overlay.

→ **Notitie:** SonarChart Live neemt niet op terwijl SCL geschiedenisbestanden worden weergegeven.

SC Density

Hiermee beheert u de dichtheid van de contouren in SonarChart en SonarChart Live.

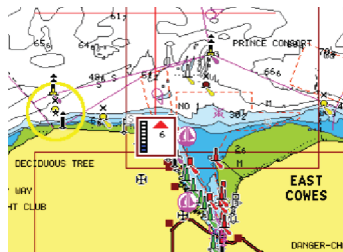
Gekleurde zeebodem delen

Hiermee schakelt u in of uit dat delen van de zeebodem rood worden weergegeven.

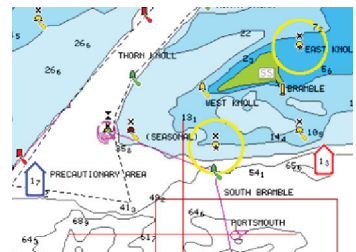
Navionics dynamische pictogrammen voor getijden en stromingen

Getijden en stromingen worden met een meter en een pijl weergegeven in plaats van met de ruitvormige pictogrammen die worden gebruikt voor statische informatie over getijden en stromingen.

De gegevens over getijden en stromingen die beschikbaar zijn voor Navionics-kaarten zijn gerelateerd aan een bepaalde datum en tijd. Het systeem maakt een animatie van de pijlen en/of meters om de ontwikkeling van getijden en stromingen over een bepaalde tijdsperiode te laten zien.



Dynamische getijdeninformatie



Dynamische stromingsinformatie

De volgende pictogrammen en symbolen worden gebruikt:

Huidige snelheid

De lengte van de pijl is afhankelijk van de snelheid, en het symbool draait mee met de richting van de stroming. De stromingssnelheid wordt in het pictogram getoond. Het rode pictogram wordt gebruikt als de huidige stromingssnelheid toeneemt, en het blauwe pictogram als deze afneemt.

Hoogte getij





De meter heeft 8 labels en is ingesteld op absolute minimale of maximale waarde van de geëvalueerde dag. De rode pijl geeft aan dat het getij opkomt en de blauwe pijl dat het getij afgaat.

→ **Notitie:** Alle numerieke waarden worden getoond in de door de gebruiker ingestelde maateenheid.

Rotsfilter niveau

Hiermee wordt rotsherkenning beneden een bepaalde diepte verborgen op de kaart.

Zo kunt u kaarten opschonen in gebieden waar rotsen liggen op diepten ver onder de diepgang van uw vaartuig.

Contourdiepte

Bepaalt welke contouren u op de kaart ziet, tot aan de geselecteerde dieptewaarde.

Presentatietype

Geeft maritieme kaartinformatie weer, zoals symbolen, kleuren van de navigatiekaart en benamingen voor internationale of Amerikaanse presentatietypen.

Annotatie

Bepaalt welke gebiedsinformatie, zoals namen van locaties en aantekeningen over gebieden, voor weergave beschikbaar is.

Kaartdetails

Geeft u verschillende niveaus van informatie met betrekking tot geografische lagen.

Eenvoudige weergave

Met deze functie vergroot u de weergave van kaartitems en tekst.

→ **Notitie:** Op de kaart kunt u niet zien of deze functie geactiveerd is.

Kaartinstellingen

De opties in het dialoogvenster Kaartinstellingen zijn afhankelijk van de kaartbron die is geselecteerd in het systeem.



3D bootselectie

Bepaalt welk pictogram wordt gebruikt op 3D kaarten.

Afstandsringen

De bereikringen kunnen worden gebruikt om de afstand weer te geven tussen uw vaartuig en andere paneelobjecten.

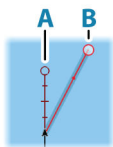
De bereikschaal wordt automatisch door het systeem ingesteld zodat deze overeenkomt met de paneelschaal.

Verlengingslijnen

Voorliggende koers verlenging en Koers verlenging

Selecteer deze optie om de koersverlengingslijnen voor uw vaartuig te tonen of te verbergen.

Lengte verlenging



Stelt de lengte in van de koersverlengingslijnen voor uw vaartuig. Voor het instellen van verlengingslijnen voor andere vaartuigen die als AIS doelen worden getoond gaat u naar AIS "*Koers verlenging*" op pagina 191.

A: Koers

B: Grondkoers (COG)

De lengte van de verlengingslijn wordt ingesteld als vaste afstand, of als de afstand die het vaartuig binnen een geselecteerde tijd aflegt. Als voor een vaartuig geen opties worden ingeschakeld, dan worden er geen verlengingslijnen getoond.

De koers van uw vaartuig wordt gebaseerd op informatie van de actieve koerssensor, en de COG wordt gebaseerd op informatie van de actieve GPS-sensor.

SonarChart Live getijde correctie

Wanneer deze functie geselecteerd is, gebruikt de getijdecorrectie informatie van getijdestations in de buurt (indien beschikbaar) om de diepte aan te passen die SonarChart Live gebruikt wanneer de sonar wordt vastgelegd.

2D/3D kaart synchroniseren

Koppelt de positie die op de ene kaart getoond wordt aan de positie op de andere kaart wanneer een 2D en 3D kaart naast elkaar getoond worden.

Pop-upinformatie

Hiermee wordt bepaald of basisinformatie voor paneelitems wordt getoond als u dat item selecteert.

Rasterlijnen

Schakelt de weergave van rasterlijnen voor lengte- en breedtegraad op het paneel in of uit.

Waypoints

Hiermee wordt de weergave van waypoints op kaarten in- of uitgeschakeld.

Routes

Hiermee wordt de weergave van routes op kaarten in- of uitgeschakeld.

Sporen

Hiermee wordt de weergave van sporen op kaarten in- of uitgeschakeld.

→ **Notitie:** Als u Sporen wilt weergeven in het kaartpaneel, moeten de optie Weergeven in het dialoogvenster Sporen en de optie Sporen in het dialoogvenster Kaartinstellingen allebei zijn ingeschakeld. Zie "*Trails bewerken of verwijderen*" op pagina 63.

Kaart verbergen

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar wanneer Lowrance kaarten worden weergegeven.

Als de optie is ingesteld op AAN, wordt de kaart (achtergrond) niet weergegeven in het kaartvenster. In plaats daarvan worden vaartuig, vaartuiguitbreidingen, waypoints en routes op een witte achtergrond weergegeven.

Waypoints, routes, trails

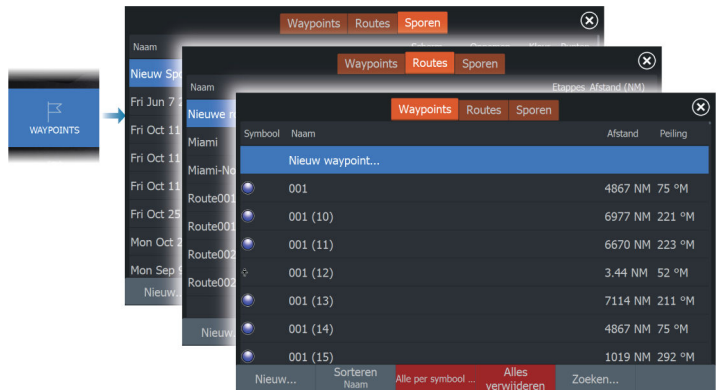
Opent het dialoogvenster Waypoints, routes en trails. Hier kunt u deze items maken, bewerken, verwijderen en doorzoeken.

4

Waypoints, routes en trails

Dialoogvensters Waypoints, Routes, Sporen

Deze dialoogvensters bieden toegang tot geavanceerde bewerkingfuncties en instellingen voor deze items.



De synchronisatiefunctie gebruiken

U kunt een browser gebruiken om u aan te melden op <https://appchart.lowrance.com> of u kunt zich vanaf uw mobiele apparaat of tablet aanmelden bij uw LOWRANCE® app-account om informatie te beheren (maken, wijzigen, verplaatsen en verwijderen):

- Waypoints
- Routes
- Sporen

Gebruik de optie Mijn gegevens synchroniseren van uw MFD om te synchroniseren tussen uw MFD en uw LOWRANCE® app-account.

Vereisten

- Een account voor de Lowrance mobiele app

→ **Notitie:** U kunt uw accountgegevens voor C-MAP Embark of de C-MAP app gebruiken om u aan te melden bij de mobiele app. U hoeft geen apart account voor de mobiele app te maken.

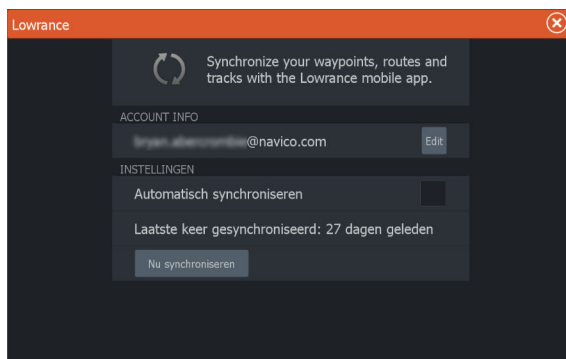
- Als u wilt synchroniseren, moet de unit zijn verbonden met internet. Raadpleeg "*Internetverbinding*" op pagina 205 om de unit met internet te verbinden.

Synchroniseren

Als u de MFD-gegevens en de accountgegevens van uw LOWRANCE® app wilt synchroniseren (inclusief uw gegevens op <https://appchart.lowrance.com>), opent u de functie **Mijn gegevens synchroniseren** vanuit het dialoogvenster Systeemregelingen of het dialoogvenster Services-instellingen.

Nadat u zich hebt aangemeld, toont het systeem wanneer de laatste synchronisatie heeft plaatsgevonden en zijn de volgende opties beschikbaar:

- Wijzigen - gebruik deze optie om aanmeldingsgegevens te wijzigen
- Automatisch synchroniseren: synchronisatie vindt periodiek plaats op de achtergrond wanneer u verbinding hebt met internet
- Nu synchroniseren - synchronisatie gebeurt onmiddellijk



Waypoints

Over waypoints

Een waypoint is een door de gebruiker gegenereerde markering op een:

- kaart
- sonarbeeld

- radarbeeld
- stuurpaneel

Elk waypoint heeft een exacte positie met lengte- en breedtecoördinaten.

Een waypoint dat op het sonarbeeld is geplaatst, heeft naast positie-informatie ook een dieptewaarde.

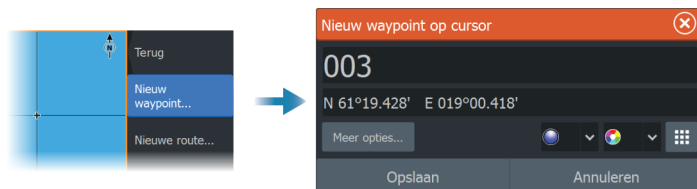
Een waypoint wordt gebruikt om een positie te markeren waarnaar u later mogelijk wilt terugkeren. Twee of meer waypoints kunnen ook worden gecombineerd om een route te creëren.

Waypoints opslaan

Sla een waypoint op de cursorpositie op als de cursor actief is, of op de positie van het vaartuig als de cursor niet actief is.

Een waypoint opslaan:

- Druk op de knop Waypoint. Druk eenmaal om het dialoogvenster Nieuw waypoint weer te geven. Druk tweemaal om snel een waypoint op te slaan.
- Selecteer de optie Nieuw waypoint in het menu



Dialoogvenster Nieuw waypoint

Als u deze knop selecteert, wordt het dialoogvenster met de verschillende waypointsymbolen weergegeven. Als u een waypointsymbool selecteert, krijgt het waypoint bij de cursor- of vaartuigpositie het geselecteerde symbool. Deze modus is permanent. De volgende keer dat u een nieuw waypoint maakt, wordt hetzelfde dialoogvenster geopend en als u een symbool selecteert, wordt een waypoint gemaakt met dat symbool.

Als u wilt terugkeren naar het vorige dialoogvenster Nieuw waypoint, selecteert u in plaats van een symbool de menuknop rechtsonder. Deze selectie wordt de permanente modus. De volgende keer dat u een nieuw waypoint maakt, wordt het dialoogvenster Nieuw waypoint weergegeven.

Een waypoint verplaatsen

Een waypoint kan vanaf de huidige positie worden verplaatst als het actief is en in het menu is geselecteerd.

Als u een waypoint naar een nieuwe positie wilt verplaatsen, selecteert u de menu-optie Waypoint verplaatsen en vervolgens de nieuwe locatie van het waypoint op de afbeelding.

Als u het waypoint op de nieuwe positie wilt opslaan, selecteert u de menu-optie Verplaatsen beëindigen

Waypoints wijzigen

U kunt alle informatie over een waypoint wijzigen in het dialoogvenster Waypoints wijzigen.

Het dialoogvenster wordt geactiveerd door het waypoint te selecteren en vervolgens Bewerken in het menu te selecteren.

Dit dialoogvenster is ook toegankelijk vanuit de Waypoints tool op de Home pagina.

Waypoints verwijderen

U kunt een waypoint verwijderen door de menu-optie Verwijderen te selecteren wanneer het waypoint is geactiveerd in het paneel.

U kunt een waypoint ook verwijderen door dit te selecteren in het dialoogvenster Routes en dit vervolgens te verwijderen in het dialoogvenster Waypoint wijzigen.

U kunt alle waypoints of waypoints met symbolen uit het systeem verwijderen in het dialoogvenster Waypoints.

U kunt MOB-waypoints op dezelfde manier verwijderen.

U kunt een back-up maken van uw waypoints, routes en tracks voordat u deze verwijdert. Zie "*Onderhoud*" op pagina 214.

MOB-waypoint

In een noodsituatie kunt u een Man Overboord (MOB)-waypoint opslaan op de huidige positie van het vaartuig.

Een MOB aanmaken

Om een MOB-waypoint te maken:

- Druk de knop Inzoomen (+) en de knop Uitzoomen (-) tegelijk in

Als u de MOB functie activeert, wordt automatisch één van de volgende acties uitgevoerd:

- Op de positie van het vaartuig wordt een MOB-waypoint geplaatst
- Het display schakelt over naar een ingezoomd kaartpaneel, gecentreerd op de positie van het vaartuig
- Het systeem geeft informatie over terugnavigeren naar het MOB-waypoint

Er kunnen meerdere MOB-waypoints worden gemaakt. Het vaartuig blijft navigatie-informatie terug naar het initiële MOB-waypoint tonen. De navigatie naar daaropvolgende MOB-waypoints dient handmatig plaats te vinden.

Een MOB verwijderen

U kunt een MOB-waypoint uit het menu verwijderen als de MOB is geactiveerd.



Stoppen met navigeren naar MOB

Het systeem blijft navigatiegegevens naar het MOB-waypoint weergeven totdat de navigatie in het menu wordt geannuleerd.

Waypoint alarminstellingen

U kunt voor elk individueel waypoint een alarmradius instellen. U kunt het alarm instellen in het dialoogvenster Waypoint wijzigen.

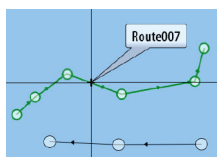
→ **Notitie:** De alarmradius voor het waypoint moet in het alarmdialoogvenster op ON gezet worden om een alarm te activeren op het moment dat uw vaartuig binnen de gedefinieerde radius komt. Ga voor meer informatie naar "*Dialoogvensters Alarmen*" op pagina 203.

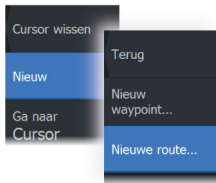
Routes

Over routes

Een route bestaat uit een serie routepunten die worden ingevoerd in de volgorde waarin u wilt navigeren.

Als u een route selecteert op het kaartpaneel, wordt de route groen, en wordt de naam van de route getoond.





Een nieuwe route aanmaken op het kaartpaneel

1. Activeer de cursor op het kaartpaneel
2. Selecteer de optie Nieuwe route in het menu
3. Plaats het eerste waypoint op het kaartpaneel
4. Ga door met het plaatsen van nieuwe routepunten op het kaartpaneel totdat de route af is
5. Sla de route op door de optie Opslaan te selecteren in het menu.

Een route bewerken in het kaartpaneel

1. Selecteer de route om deze te activeren.
2. Selecteer de optie Route wijzigen in het menu.
3. Plaats het nieuwe routepunt op het kaartpaneel:
 - Als u het nieuwe routepunt binnen een etappe plaatst, dan wordt het nieuwe punt toegevoegd tussen bestaande routepunten.
 - Als u het nieuwe routepunt buiten de route plaatst, dan wordt het nieuwe punt achter het laatste punt in de route toegevoegd.
4. Sleep een routepunt naar een nieuwe positie.
5. Sla de route op door de optie Opslaan te selecteren in het menu.

→ **Notitie:** De opties in het menu zijn afhankelijk van de geselecteerde bewerkingsoptie. Alle bewerkingen kunnen in het menu worden bevestigd of geannuleerd.

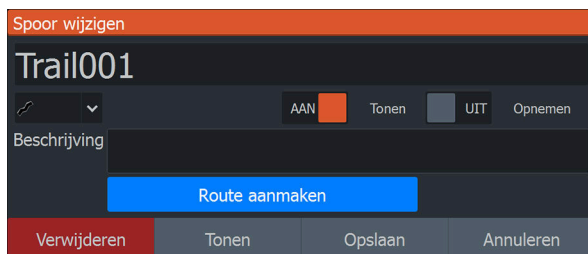
Aanmaken van routes met behulp van bestaande waypoints

U maakt een nieuwe route door bestaande waypoints te combineren in het dialoogvenster Routes. U opent het dialoogvenster met de tool Waypoints op de Home pagina. Vervolgens drukt u op de tab Routes.

Sporen omzetten in routes

U kunt een spoor omzetten in een route in het dialoogvenster Spoor wijzigen. U kunt het dialoogvenster activeren door het spoor te activeren en vervolgens de pop-up van het spoor of de menu-optie Spoor te selecteren.

Het dialoogvenster Spoor wijzigen kan ook worden geopend door de tool Waypoints op de home pagina te selecteren. Selecteer vervolgens het tabblad Spoor en dan het spoor in het dialoogvenster Spoor.



Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing

De functies Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing doen suggesties voor nieuwe routepuntposities, gebaseerd op informatie op de kaart en de omvang van uw boot. Voor u deze functies kunt gebruiken moeten de diepgang, hoogte en breedte van uw boot in het systeem worden ingevoerd. Het dialoogvenster voor de instellingen van uw boot verschijnt automatisch als deze informatie ontbreekt bij het opstarten van de functie. Raadpleeg "*Systeeminstellingen*" op pagina 248 om bootinstellingen in te voeren.

⚠ **Waarschuwing:** Autorouting is alleen bedoeld voor algemene planning en moet worden gebruikt in combinatie met conventionele navigatiemethoden. Dit is GEEN vervanging voor een menselijke navigator en mag nooit worden gebruikt als enige referentiebron. De enige verantwoordelijkheid van de gebruiker is om de voorgestelde route te beoordelen aan de hand van officiële publicaties en omgevingsbewustzijn.

- ➔ **Notitie:** U kunt Dock-to-dock Autorouting of Easy Routing niet starten als een van de geselecteerde routepunten in een onveilig gebied ligt. Er verschijnt een waarschuwingsvenster en u moet de betreffende routepunt(en) naar een veilig gebied verplaatsen voordat u kunt doorgaan.
- ➔ **Notitie:** Als er geen compatibele kaarten zijn, is de menu-optie Dock-to-dock Autorouting of Easy Routing niet beschikbaar.

Compatibele kaarten zijn onder meer C-MAP MAX-N+, C-MAP Discover, C-MAP Reveal, Navionics+ en Navionics Platinum. Voor een uitgebreide selectie beschikbare kaarten gaat u naar www.c-map.com of www.navionics.com.

1. Plaats ten minste twee routepunten op een nieuwe route of open een bestaande route en pas deze aan.
2. Selecteer de menuoptie Dock-to-dock Autorouting, gevolgd door:
 - Gehele route - als u wilt dat het systeem nieuwe routepunten toevoegt tussen het eerste en het laatste routepunt van een open route.
 - Selectie - als u handmatig de routepunten wilt selecteren die het begin- en eindpunt voor autorouting bepalen, selecteert u de gewenste routepunten. De geselecteerde routepunten zijn rood.
 - U kunt maar twee routepunten selecteren. Het systeem negeert eventuele routepunten tussen uw begin- en eindpunt.
3. Selecteer de optie Accepteren om de automatische routebepaling te starten.
4. Als de automatische routebepaling is voltooid, wordt een preview van de route weergegeven. De veilige en onveilige gebieden van de etappes worden met verschillende kleuren aangeduid.
 - Navionics® gebruikt rood (onveilig) en groen (veilig), en C-MAP gebruikt rood (onveilig), geel (gevaarlijk) en groen (veilig).
5. Als het nodig is, kunt u in de previewmodus de routepunten verplaatsen.
6. Selecteer de optie Behouden om de positie van de routepunten te accepteren.
7. Herhaal stap 2 (selectie) en stap 3 als u wilt dat het systeem automatisch routepunten plaatst voor andere delen van de route.

Voorbeelden van Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing

- De optie Gehele route wordt gebruikt wanneer het eerste en laatste routepunt zijn geselecteerd.



Eerste en laatste routepunt



Resultaat na automatische routebepaling

- De optie Selectie wordt gebruikt voor automatische routebepaling voor een deel van de route.



Twee routepunten zijn geselecteerd



Resultaat na automatische routebepaling

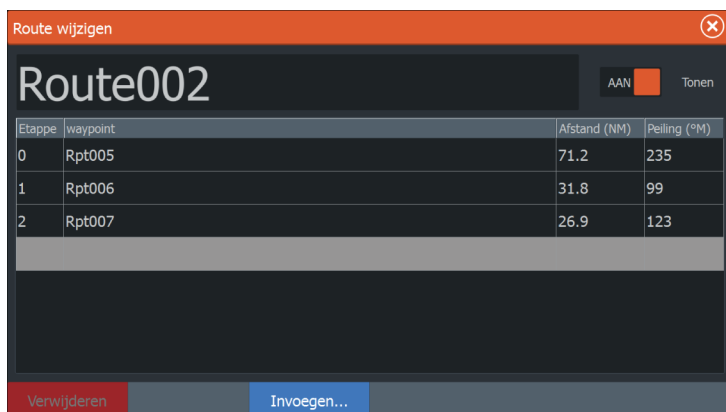
Het dialoogvenster Route wijzigen

U kunt route beheren, routepunten toevoegen en route-eigenschappen wijzigen in het dialoogvenster Route wijzigen. U kunt dit dialoogvenster activeren door de pop-up van een actieve route te selecteren, of door in het menu eerst de route en vervolgens de optie Details te selecteren.

Het dialoogvenster is ook toegankelijk via de tool Waypoints op de startpagina. Vervolgens selecteert u een route in het dialoogvenster.

Selecteer een routepunt in het dialoogvenster Bewerken om een nieuw routepunt in te voegen of het routepunt te verwijderen.

Selecteer de display-opties om de route op de kaart weer te geven.



Routes verwijderen

U kunt een route verwijderen door de menu-optie Verwijderen te selecteren wanneer de route is geactiveerd in het paneel.

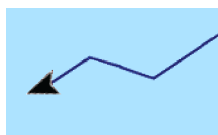
U kunt een route ook verwijderen door deze te selecteren in het dialoogvenster Routes en deze vervolgens te verwijderen in het dialoogvenster Route wijzigen.

U kunt alle routes uit het systeem verwijderen in het dialoogvenster Routes.

U kunt een back-up maken van uw waypoints, routes en tracks voordat u deze verwijdert. Zie "*Onderhoud*" op pagina 214.

Sporen

Over trails



Trails geven een grafische voorstelling van de eerder afgelegde route van het vaartuig. Ze zorgen dat u kunt achterhalen welke route de boot heeft afgelegd. Trails kunnen worden omgezet in routes in het dialoogvenster Wijzigen.

Het systeem is in de fabriek zo ingesteld dat de beweging van het vaartuig automatisch wordt gevolgd en getoond op het kaartpaneel. Het systeem blijft de trails opnemen totdat het maximum aantal punten wordt bereikt. Daarna worden de oudste punten automatisch overschreven.

De automatisch volgfunctie kan uitgeschakeld worden in het dialoogvenster Trails.

Aanmaken van een nieuwe trail

U kunt een nieuwe trail starten in het dialoogvenster Trails. U opent het dialoogvenster met de tool Waypoints op de Home pagina. Vervolgens selecteert u het tabblad Trails.

Trails bewerken of verwijderen

Gebruik het dialoogvenster Trail bewerken om een trail te bewerken of te verwijderen.

Open het dialoogvenster Trail bewerken door:

- de trail op de kaart te selecteren en vervolgens de pop-up van de trail
- de trail op de kaart te selecteren en vervolgens de trail in het menu
- de trail in het dialoogvenster Trails te selecteren

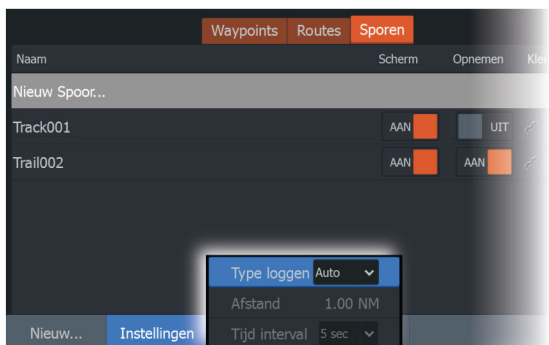


Trail instellingen

Trails worden samengesteld uit een serie punten die verbonden worden door lijnsegmenten, afhankelijk van de frequentie van de opname.

U kunt zelf trailpunten positioneren op basis van tijd of afstand, of automatisch een trailpunt door het systeem laten positioneren als er een koerswijziging geregistreerd wordt.

→ **Notitie:** De optie Trails moet zijn ingeschakeld in het dialoogvenster Paneelinstellingen om zichtbaar te zijn.



5

Navigeren

Over navigeren

Met behulp van de navigatiefunctie van het systeem kunt u naar de cursorpositie, een waypoint of langs een eerder opgegeven route navigeren.

Als uw systeem over een stuurautomaat beschikt, kan deze worden ingesteld om het vaartuig automatisch te besturen.

Raadpleeg "*Waypoints, routes en trails*" op pagina 53 voor meer informatie over het plaatsen van waypoints en het uitzetten van routes.

Stuurpaneel

Het stuurpaneel kan worden gebruikt om informatie weer te geven tijdens het navigeren.



- A** Datavelden
- B** Vaartuigrichting
- C** Peiling naar waypoint
- D** Bestemmingspunt

- E** Peilingslijn met toegestane limiet voor koersafwijking
Bij het volgen van een route toont de peilingslijn de gewenste koers van het ene waypoint naar het volgende. Tijdens het navigeren naar een waypoint (cursorpositie, MOB of een ingevoerde lengte- en breedtegraadpositie), toont de peilingslijn de gewenste koers vanaf het startpunt van de navigatie naar het waypoint.
- F** Vaartuigsymbool
Geeft de afstand en peiling aan, relatief ten opzichte van de gewenste koers. Als de XTE (koersafwijking) de gedefinieerde XTE-limiet overschrijdt, wordt dit aangegeven met een rode pijl en de afstand vanaf de tracklijn.
Raadpleeg "*XTE-limiet*" op pagina 69.

Navigeren naar cursorpositie

U kunt navigeren naar een cursorpositie op elk kaart, radar-, of sonarpaneel.

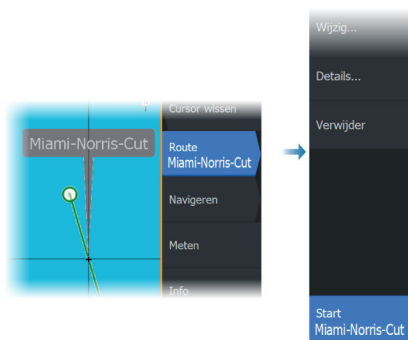
Plaats de cursor op de geselecteerde bestemming op het paneel, en selecteer vervolgens de menuoptie Ga naar cursor.

→ **Notitie:** De optie Ga naar cursor is niet beschikbaar als u al aan het navigeren bent.

Een route navigeren

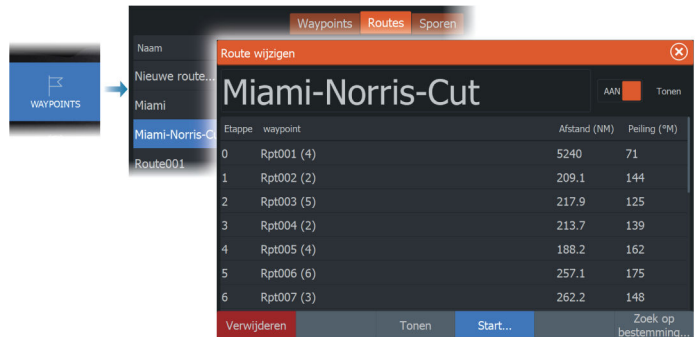
U kunt beginnen met het navigeren van een route vanaf:

- het kaartpaneel



- het stuurpaneel

- het dialoogvenster route



Als de routenavigatie wordt getoond, wordt het menu uitgebreid met opties waarmee u de navigatie kunt annuleren, een waypoint kunt overslaan of de route opnieuw kunt starten vanaf de huidige vaartuigpositie.

Een route starten op het kaartpaneel

Activeer een route op het paneel en selecteer vervolgens de optie voor routenavigatie in het menu.

U kunt een routepunt selecteren om de navigatie vanaf een geselecteerde positie te starten.

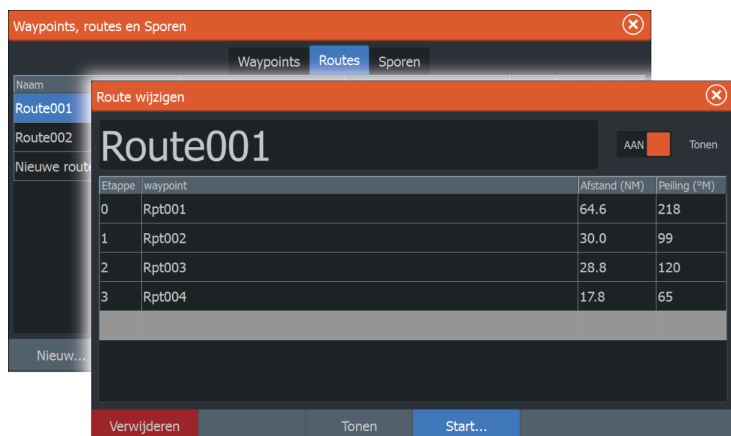
Een route starten op het stuurpaneel

Selecteer de optie Start route in het menu en selecteer vervolgens de route die u wilt navigeren in het dialoogvenster Selecteer route.

Navigatie van een route starten in het dialoogvenster Route wijzigen

U kunt beginnen met navigeren vanuit het dialoogvenster Route wijzigen. Activeer het dialoogvenster door:

- De tool Waypoint te selecteren op de Home pagina en vervolgens het tabblad Routes te kiezen
- De routedetails te selecteren in het menu



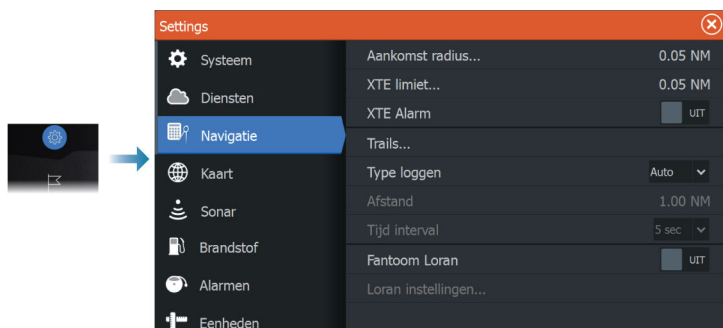
Navigeren met de stuurautomaat

Wanneer u begint met navigeren op een systeem met een stuurautomaat, wordt u gevraagd om de stuurautomaat in de navigatiemodus te zetten.

Als u ervoor kiest om de stuurautomaat niet te gebruiken, dan kan deze later met de stuurautomaatcontroller in de navigatiemodus worden gezet.

Ga voor meer informatie over de functionaliteit van de stuurautomaat naar "*Stuurautomaat trollingmotor*" op pagina 139.

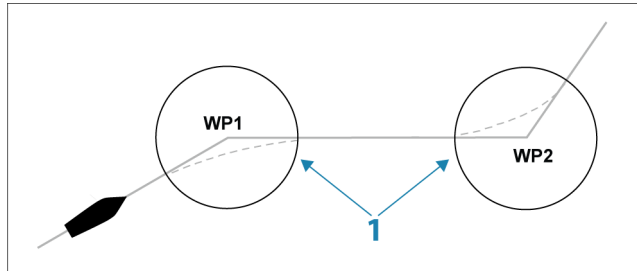
Navigatie-instellingen



Aankomstradius

Stelt een onzichtbare cirkel in rond het bestemmings-waypoint. Het vaartuig wordt verondersteld te zijn aangekomen bij het waypoint als het zich binnen deze radius bevindt.

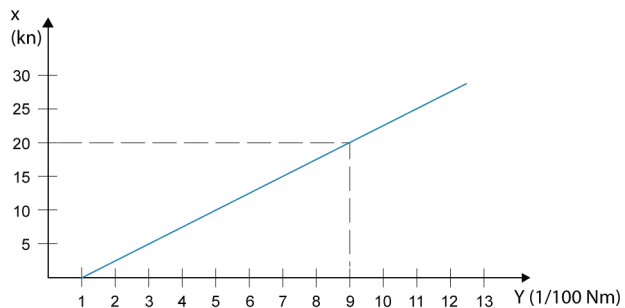
Wanneer u een route aflegt, bepaalt de aankomstradius het punt waarop een wending wordt gestart.



De aankomstcirkel (1) dient te worden ingesteld op de snelheid van de boot. Hoe hoger de snelheid, des te groter de cirkel.

De bedoeling is de stuurautomaat de koerswijziging op tijd te laten inzetten om een soepele draai naar de volgende etappe te maken.

Onderstaande illustratie kan worden gebruikt om bij het aanmaken van de route de juiste waypoint-cirkel te kiezen.



→ **Notitie:** De afstand tussen waypoints in een route mag niet kleiner zijn dan de radius van de aankomstcirkel.

XTE-limiet

Bepaalt hoe ver het vaartuig van de geselecteerde route kan afwijken. Als het vaartuig deze limiet overschrijdt, gaat er een alarm af.

XTE-alarm (Koersafwijking)

Schakelt het XTE alarm in of uit.

Trails

Opent de traildialoog waar de trailinstellingen kunnen worden aangepast en trails kunnen worden omgezet in routes. Zie "*Over trails*" op pagina 62.

Type loggen

U kunt ervoor kiezen spoorpunten vast te leggen op basis van tijd of afstand, of door de unit automatisch een punt te laten plaatsen als er een koerswijziging geregistreerd wordt.

Geef een van de volgende typen loggen op in het dialoogvenster Navigatie-instellingen:

- Auto - de unit plaatst automatisch een punt wanneer een koerswijziging wordt geregistreerd.
- Afstand - selecteer het veld Afstand en voer de afstand in die u wilt vastleggen.
- Tijd - selecteer het veld Tijd en voer de tijd in die u wilt vastleggen.

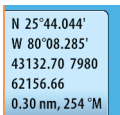
Phantom Loran

Maakt het gebruik van het Phantom Loran positioneringssysteem mogelijk.

Hier kunt u de Loran-kettingen (GRI) en het station van voorkeur voor de invoer van waypoints, de cursorpositie en het positiepaneel opgeven.

Het grafische voorbeeld toont een cursorpositievenster met informatie over de Loran-positie.

Raadpleeg voor meer informatie uw Loran systeemdokumentatie.

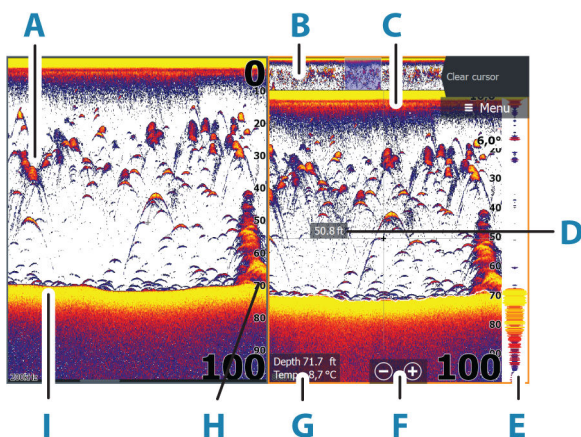


N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 °M

6

Sonar

Het beeld



- A Visbogen
- B Historie-overzicht*
- C Temperatuurgrafiek*
- D Diepte bij cursor
- E Amplitudebereik*
- F Zoom(bereik)-knoppen
- G Waterdiepte en watertemperatuur op cursorlocatie
- H Bereiksschaal
- I Bodem

* Optionele items die u individueel kunt in-/uitschakelen. Zie "*Meer opties*" op pagina 78.

Meerdere bronnen

U kunt de bron van de voor het beeld opgeven in het actieve paneel. U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel.

Voor meer informatie over het selecteren van de bron voor een paneel raadpleegt u "**Bron**" op pagina 77.

Het beeld zoomen

Het beeld in- of uitzoomen:

- Druk op de knoppen +/-.
- Selecteer de bereikknoppen (+ of -).
- Gebruik de instelling van het bereikmenu.

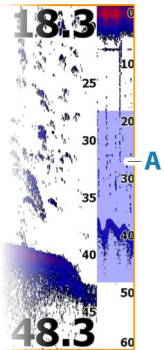
Als u inzoomt, wordt de zeebodem onder aan het scherm gehouden.

Als de cursor actief is, zoomt het systeem in op de cursorpositie.

Zoombalk

De zoombalk (**A**) wordt getoond als u het beeld zoomt.

Versleep de zoombalk omhoog of omlaag om verschillende delen van de waterkolom te zien.



Gebruik van de cursor op het beeld

Als u de cursor op het beeld plaatst, pauzeert het scherm, wordt de diepte op de cursorpositie getoond en worden het informatievenster en de historiebalk geactiveerd.

Afstand meten

De cursor kan worden gebruikt om de afstand te meten tussen de positie van twee waarnemingen op het beeld.

1. Plaats de cursor op het punt van waaraf u de afstand wilt meten
2. Selecteer de menuoptie Meten

→ **Notitie:** De optie Meten is alleen beschikbaar in het menu als de cursor op het beeld is geplaatst.

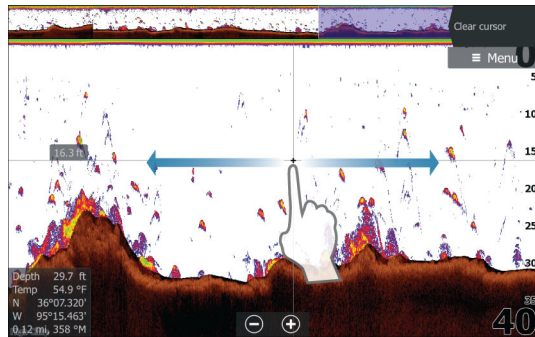
3. Plaats de cursor op het tweede meetpunt
 - Tussen de meetpunten wordt een lijn getrokken en de afstand wordt weergegeven in het venster Cursorinformatie
4. Indien nodig kunt u nu meer meetpunten kiezen

Zolang de meetfunctie actief is, kunt u het start- en eindpunt steeds opnieuw bepalen via het menu.

Selecteer de menu-optie Meten stoppen om het beeld weer op de normale manier te laten scrollen.

Historie weergeven

Gebruik de voorbeeldfunctie om de geschiedenis te bekijken en te pannen, zie *"Voorbeeld"* op pagina 80.



Loggegevens opnemen

Opname van loggegevens starten

U kunt de opname van loggegevens starten en het bestand intern opslaan in de unit of op een op de unit aangesloten opslagapparaat.

Wanneer de gegevens worden opgenomen, knippert er in de linkerbovenhoek een rood symbool en verschijnt er regelmatig een bericht onder in het scherm.

Geef opname-instellingen in het dialoogvenster Opnemen op.



Opname van loggegevens stoppen

Gebruik de optie Stop loggen om het opnemen van logboekgegevens te stoppen.



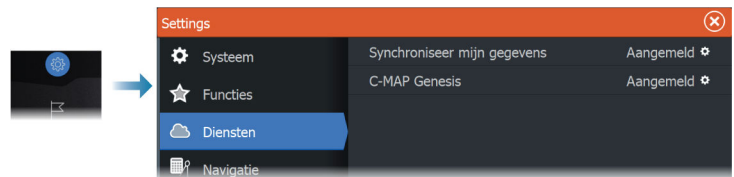
Opgenomen gegevens weergeven

U kunt zowel intern als extern opgeslagen soundergegevens bekijken als de optie Sonarlogs bekijken is geselecteerd in het dialoogvenster Sonarinstellingen. Zie "*Sonarinstellingen*" op pagina 253.

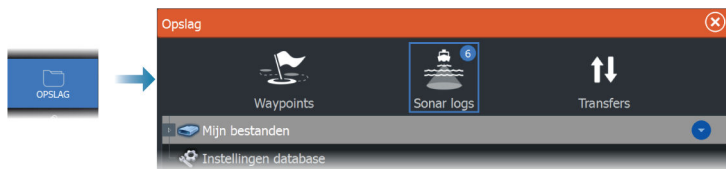
Sonarlogs uploaden naar C-MAP Genesis

Om sonarlogs te uploaden naar C-Map Genesis gaat u als volgt te werk:

- Gebruik de optie Services. Volg de aanwijzingen om u aan te melden en de logbestanden naar C-Map Genesis over te dragen.



- Gebruik het dialoogvenster Opslag. Selecteer het pictogram Sonarlogs en de logs die u wilt overdragen. Als u al bent aangemeld bij C-Map Genesis, worden de bestanden overgedragen. Als u nog niet bent aangemeld, selecteert u het pictogram Overdragen en volgt u de aanwijzingen om u aan te melden en de logbestanden naar C-Map Genesis over te dragen. U kunt u aanmelden en de bestanden op een later tijdstip overdragen wanneer het apparaat verbonden met internet is.



Het beeld instellen

Met menuopties kunt u het beeld instellen.

Vismodus

Deze functie bestaat uit een vooraf ingesteld pakket sonarinstellingen die ontworpen zijn voor specifieke viscondities.

→ **Notitie:** Het selecteren van de juiste vismodus is essentieel voor optimale sonarprestaties.

Vismodus	Diepte	Palet
Algemeen gebruik	≤ 305 m (1.000 voet)	Witte achtergrond
Ondiep water	≤ 18 m (60 voet)	Witte achtergrond
Zoetwater	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond
Diep water	≤ 1524 m (5.000 voet)	Diep blauw
Langzaam trollen	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond
Snel trollen	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond
Helder water	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond
IJsvissen	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond

Bereik

De bereikinstelling bepaalt de waterdiepte die zichtbaar is op het scherm.

→ **Notitie:** Als u een bereik voor diep water instelt in ondiep water kan het systeem mogelijk de diepte niet goed bijhouden.



Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

Auto bereik

Bij gebruik van Auto bereik geeft het systeem automatisch het volledige bereik van het wateroppervlak tot de bodem weer.

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

Selecteer de optie Bereik, en selecteer vervolgens optie Auto in het menu.

Aangepast bereik

Met deze optie kunt u de boven- en ondergrens handmatig instellen.

Stel een aangepast bereik in door de menuoptie Bereik te selecteren. Kies vervolgens de optie Aangepast.

→ **Notitie:** Door het instellen van een aangepast bereik schakelt het systeem over naar de handmatige modus.

Frequentie

De unit ondersteunt meerdere transducerfrequenties. Beschikbare frequenties hangen af van het model van de transducer die is geconfigureerd voor gebruik.

- Lage frequenties, bijvoorbeeld 50 kHz, gaan diep. Hij genereert een brede kegel, maar is gevoeliger voor ruis. Ze zijn geschikt voor bodemonderscheiding en het doorzoeken van een groot gebied.
- Met hoge frequenties, bijvoorbeeld 200 kHz, is meer te onderscheiden. Ze zijn minder gevoelig voor ruis. Ze zijn geschikt om doelen te onderscheiden en voor vaartuigen met een hogere snelheid.

Gevoeligheid

Door de gevoeligheid te verhogen, worden op het scherm meer details weergegeven. Door de gevoeligheid te verlagen, worden minder details weergegeven. Te veel details maken het scherm onoverzichtelijk. Aan de andere kant worden gewenste doelen mogelijk niet getoond als de gevoeligheid te laag staat.

Kleurlijn

Hiermee past u de kleuren van de visbooggegevens aan om de gegevens te onderscheiden van andere doelen. De kleurlijn aanpassen kan helpen om vis en belangrijke structuren op of bij de bodem te onderscheiden van de echte bodem.

Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

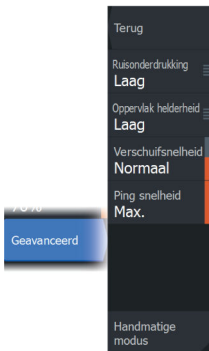
Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.

U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

Geavanceerde opties

De menuoptie Geavanceerd is alleen beschikbaar als de cursor niet actief is.



Ruisonderdrukking

Filtert signaalinterferentie en vermindert ruis op het scherm.

Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlaktestoring van VisOntdekking gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Verschuifsnelheid

U kunt de scrolsnelheid van het beeld op het scherm selecteren. Bij een hoge scrolsnelheid wordt het beeld snel bijgewerkt, terwijl een lage scrolsnelheid een langere historie presenteert.

→ **Notitie:** In bepaalde omstandigheden moet u de scrolsnelheid wellicht aanpassen voor een bruikbaarder beeld. U kunt de

scrolsnelheid van het beeld bijvoorbeeld verhogen als u verticaal vist zonder verplaatsing.

Pingsnelheid

De pingsnelheid bepaalt de snelheid waarmee de transducer het signaal in het water verzendt. De pingsnelheid is standaard ingesteld op max. Het kan nodig zijn om de pingsnelheid aan te passen om interferentie te beperken.

Handmatige modus

Handmatige modus is een geavanceerde gebruikersmodus die de digitale dieptecapaciteit beperkt, zodat de unit alleen sonarsignalen verwerkt in het geselecteerde bereik. Hierdoor zal het display soepel blijven scrollen als de bodemdiepte buiten het transducer-bereik valt. Als de unit in handmatige modus is, ontvangt u mogelijk geen of onjuiste diepte-informatie.

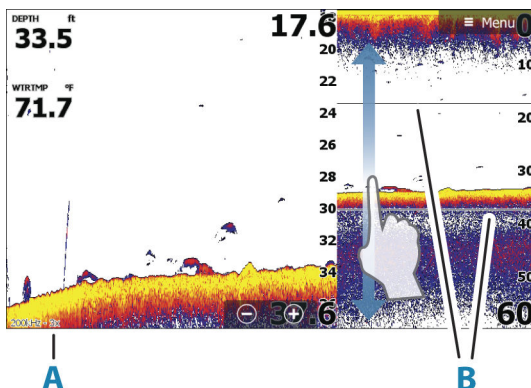
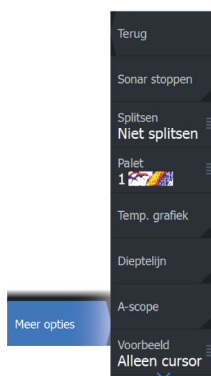
Meer opties

Sonar stoppen

Wanneer deze optie is geselecteerd stopt de sonar met pingen. U kunt de optie wanneer u wilt gebruiken om de sonar uit te schakelen zonder de unit zelf uit te schakelen.

Gesplitste schermen

Zoomen



A Zoomniveau

B Zoombalken

De Zoom-modus presenteert aan de linkerkant van het paneel een vergrote weergave van het echobeeld.

Standaard staat het zoomniveau op 2x. U kunt maximaal 8x zoomen.

De zoom-balken voor het bereik aan de rechterkant van het display tonen het vergrote bereik. Als u de zoomfactor vergroot, wordt het bereik verkleind. U ziet dit als een verkleinde afstand tussen de zoombalken.

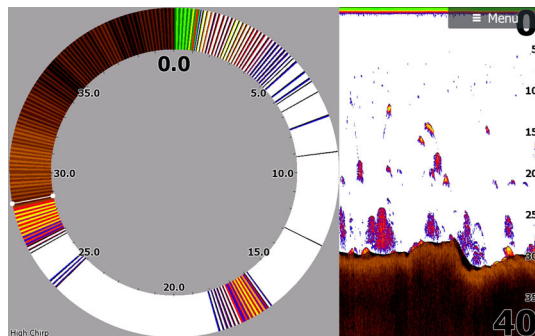
Verplaats de zoombalken omhoog/omlaag op het beeld om verschillende diepten van de waterkolom te zien.

Bodemvergrenzeling

De bodemvergrenzingsmodus is handig als u doelen dicht bij de bodem wilt weergeven. In deze modus toont de linkerkant van het paneel een beeld waar de bodem vlakker wordt. De bereiksschaal wordt veranderd zodat deze vanaf de zeebodem (0) naar boven meet. De bodem en de nullijn worden altijd op het linkerpaneel getoond, ongeacht de bereiksschaal. De schaalfactor voor het beeld aan de linkerkant van het paneel wordt ingesteld zoals beschreven voor de zoom-optie.

Flitser

In Flitser-modus wordt in het linkerpaneel een flitser-echoloodbeeld en in het rechterpaneel een gewoon echoloodbeeld weergegeven.



Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Temperatuurgrafiek

De temperatuurgrafiek wordt gebruikt om veranderingen in de watertemperatuur aan te geven.

Als deze functie is ingeschakeld, worden een gekleurde lijn en temperatuorcijfers op het beeld weergegeven.

Dieptelijn

Als deze functie is ingeschakeld, wordt er een lijn weergegeven op het onderste oppervlak. De dieptelijn maakt het eenvoudiger om de bodem te onderscheiden van vissen en structuren.

Amplitudebereik

Het amplitudebereik is een weergave van een echosounder op het paneel. De sterkte van de werkelijke echo's worden aangegeven door breedte en kleurintensiteit.

Voorbeeld

U kunt alle beschikbare sonarhistorie bovenaan het sonarscherm laten tonen. De Voorbeeldbalk is een momentopname van de beschikbare sonarhistorie. U kunt door de sonarhistorie bladeren door de balk horizontaal te verslepen. Standaard is Voorbeeld ingeschakeld wanneer de cursor actief is.

Uit

Als deze optie is geselecteerd, wordt de Voorbeeldfunctie uitgeschakeld. Als u de cursor op het beeld plaatst, wordt de Voorbeeldbalk niet weergegeven.

Alleen cursor

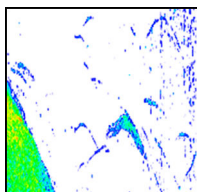
Indien ingeschakeld, wordt de Voorbeeldbalk weergegeven als de cursor actief is op het paneel.

Altijd

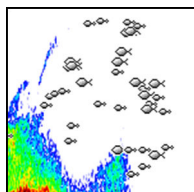
Als deze optie is geselecteerd, wordt de voorbeeldbalk altijd op het paneel weergegeven.

Vis ID

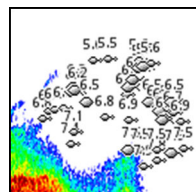
U kunt de manier selecteren waarop de visdoelen op het beeld moeten verschijnen. U kunt bovendien aangeven of u een waarschuwing wilt krijgen als er een visaanduiding verschijnt op het paneel.



Traditionele visbogen



Vissymbolen



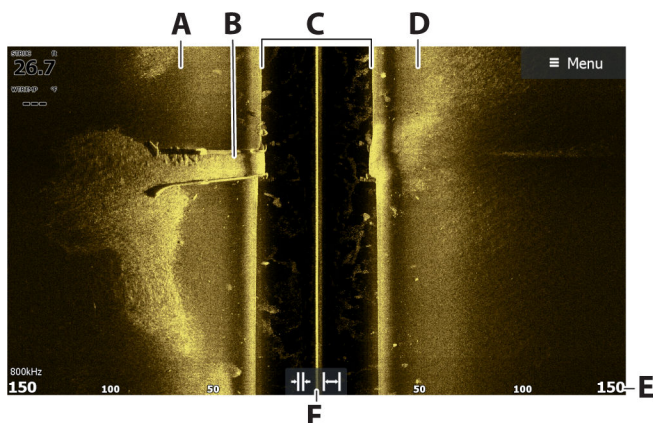
SideScan

Over SideScan

SideScan biedt een brede, zeer gedetailleerde dekking van de zeebodem aan de zijkanten van uw boot.

Het SideScan paneel is beschikbaar wanneer een voor SideScan geschikte transducer is aangesloten op de systeem.

Het SideScan paneel



- A** Bodem links
- B** Structuur op bodem
- C** Waterkolom midden
- D** Bodem rechts
- E** Bereikschaal
- F** Zoomknoppen voor bereik

Het beeld zoomen

Door een verandering in het bereik zal het beeld in- of uitzoomen.

Het bereik bepaalt de afstand naar links en rechts vanuit het midden.

Het bereik wijzigen:

- Druk op de knoppen +/-.
- Selecteer de bereikknoppen.
- Gebruik de instelling van het bereikmenu.

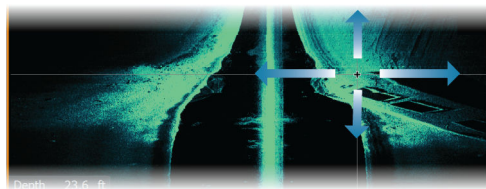
Gebruik van de cursor op het paneel

Als u de cursor op een paneel plaatst, pauzeert het scherm en wordt het cursorinformatievenster geactiveerd. De afstand links/rechts van het vaartuig tot de cursor wordt op de cursorpositie getoond.

Historie weergeven

In de SideScan weergave kunt u het beeld pannen om de zijden en historie te bekijken, door het beeld naar links, rechts en omhoog te bewegen.

Om terug te gaan naar normaal SideScan scrollen, selecteert u de menuoptie Cursor wissen.

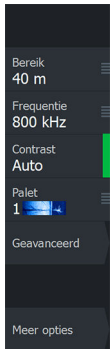


SideScan gegevens opnemen

Hiermee wordt het dialoogvenster Log opnemen weergegeven. SideScan gegevens kunnen worden opgenomen door het juiste bestandsformaat (xtf) te selecteren in het dialoogvenster Opnemen. Raadpleeg "*Loggegevens opnemen*" op pagina 73 voor meer informatie.

Het beeld instellen

Gebruik het SideScan menu om het beeld in te stellen. Als de cursor actief is, worden sommige opties in het menu vervangen door functies in de cursormodus. Selecteer de optie Cursor wissen om terug te gaan naar het normale menu.



Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.

U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

Bereik

De bereikinstellingen bepalen de afstand tot de linker- en rechterzijde van het midden.

Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

Auto bereik

Bij gebruik van Auto bereik geeft het systeem automatisch het volledige bereik van het wateroppervlak tot de bodem weer.

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

Selecteer de optie Bereik, en selecteer vervolgens optie Auto in het menu.

Frequentie

Hogere frequenties leveren het scherpste beeld zonder concessies te doen aan het bereik, terwijl lagere frequenties kunnen worden gebruikt in diepere wateren of voor een groter bereik.

SideScan frequentieopties zijn afhankelijk van het type aangesloten SideScan transducer:

- 455 kHz en 800 kHz, of
- CHIRP: 455 kHz en 1075 kHz (vereist een Active Imaging™ HD transducer die via een S3100 sonarmodule op uw display is aangesloten).

- **Notitie:** Als uw SideScan transducer slechts één frequentie ondersteunt, wordt de optie **Frequentie** niet weergegeven in het SideScan paneel.

Contrast

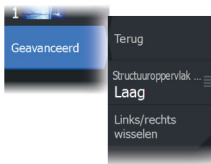
Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

- **Notitie:** We raden u aan om de optie Auto contrast te gebruiken.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Geavanceerde opties



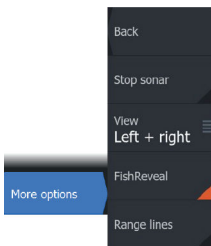
Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlaktetestoring van SideScan gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Draai links/rechts

Indien nodig kan de linker-/rechterkant van het beeld worden omgekeerd om overeen te komen met de richting van de installatie van de transducer.

Meer opties



Sonar stoppen

Wanneer deze optie is geselecteerd stopt de sonar met pingen. U kunt de optie wanneer u wilt gebruiken om de sonar uit te schakelen zonder de unit zelf uit te schakelen.

Weergave

Bepaalt of de SideScan pagina alleen de linkerzijde van het beeld weergeeft, alleen de rechterzijde, of links en rechts tegelijkertijd.

FishReveal

Als u een Active Imaging HD 3-in-1 VisOntdekking transducer op uw display hebt aangesloten via een S3100 sonarmodule, kunt u de menuoptie SideScan VisOntdekking gebruiken om visbogen op uw SideScan Imaging te bekijken.

Als FishOntdekking is ingeschakeld, bevat het menu extra Visontdekking opties.

Gevoeligheid

Regelt de gevoeligheid van de FishReveal gegevens. Door de gevoeligheid te verhogen, worden op het scherm meer details weergegeven. Door de gevoeligheid te verlagen, worden minder details weergegeven. Te veel details maken het scherm onoverzichtelijk. Als de gevoeligheid te laag wordt ingesteld, worden zwakke visbooggegevens mogelijk niet weergegeven.



Kleurlijn

Hiermee past u de kleuren van de visbooggegevens aan om de gegevens te onderscheiden van andere doelen. De kleurlijn aanpassen kan helpen om vis en belangrijke structuren op of bij de bodem te onderscheiden van de echte bodem.

Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlaktestoring van VisOntdekking gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Palet

U kunt kiezen uit verschillende displaypaletten die zijn geoptimaliseerd voor een verscheidenheid aan viscondities.

➔ **Notitie:** De keuze van een palet is vaak een gebruikersvoorkeur en kan variëren afhankelijk van de viscondities. U kunt het beste een palet kiezen dat een goed contrast geeft tussen beelddetails en de VisOntdekking-bogen.

Bereiklijnen

Aan het beeld kunnen bereiklijnen worden toegevoegd om afstand gemakkelijker te kunnen schatten.

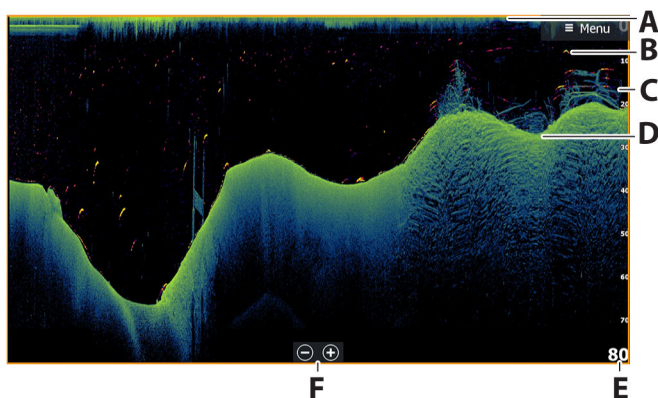
8

DownScan

Over DownScan

DownScan levert gedetailleerde beelden van structuren en vis direct onder uw boot. Het DownScan paneel is beschikbaar wanneer een voor DownScan geschikte transducer is aangesloten op de systeem.

Het DownScan paneel



- A** Oppervlak
- B** Visboog. De visbogen zijn afkomstig van de functie FishReveal. De functie FishReveal is standaard ingeschakeld, maar als deze is uitgeschakeld, worden de visbogen niet weergegeven op het Downscan beeld.
- C** Begroeiing onder water
- D** Bodem
- E** Diepteschaal
- F** Zoomknoppen voor dieptebereik

Het beeld zoomen

Als u in het Downscan beeld in- of uitzoomt, verandert u het dieptebereik dat op het scherm wordt weergegeven.

Als u inzoomt, wordt de zeebodem onder aan het scherm gehouden.

Het beeld in- of uitzoomen (het bereik wijzigen):

- Druk op de knoppen +/-.
- Selecteer de bereikknoppen (+ of -).
- Gebruik de instelling van het bereikmenu.

Gebruik van de cursor op het paneel

Als u de cursor op een paneel plaatst, pauzeert het scherm en wordt het cursorinformatievenster geactiveerd. De diepte van de cursor weergegeven op de cursorpositie.

DownScan historie weergeven

U kunt de beeldgeschiedenis verschuiven door het beeld naar links en rechts te slepen.

Als u wilt doorgaan met normaal DownScan scrollen, wist u de cursor van het beeld.

DownScan gegevens opnemen

Hiermee wordt het dialoogvenster Log opnemen weergegeven. DownScan gegevens kunnen worden opgenomen door het juiste bestandsformaat (xtf) te selecteren in het dialoogvenster Opnemen. Raadpleeg "*Loggegevens opnemen*" op pagina 73 voor meer informatie.

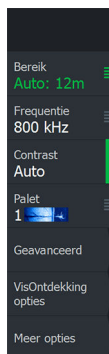
Instellen van het DownScan beeld

Gebruik het DownScan menu om het beeld in te stellen. Als de cursor actief is, worden sommige opties in het menu vervangen door functies in de cursormodus. Selecteer de menuoptie Cursor wissen om terug te gaan naar het normale menu.

Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.



U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

Bereik

De bereikinstelling bepaalt de waterdiepte die zichtbaar is op het scherm.

→ **Notitie:** Als u een bereik voor diep water instelt in ondiep water kan het systeem mogelijk de diepte niet goed bijhouden.

Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

Auto bereik

Bij gebruik van Auto bereik geeft het systeem automatisch het volledige bereik van het wateroppervlak tot de bodem weer.

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

Selecteer de optie Bereik, en selecteer vervolgens optie Auto in het menu.

Frequentie

Hogere frequenties leveren het scherpste beeld zonder concessies te doen aan het bereik, terwijl lagere frequenties kunnen worden gebruikt in diepere wateren of voor een groter bereik.

De optie DownScan frequentie is afhankelijk van de DownScan transducer:

- 455 kHz en 800 kHz, of
- CHIRP: 700 kHz en 1200 kHz (vereist een Active Imaging™ HD transducer die via een S3100 sonarmodule op uw display is aangesloten).

→ **Notitie:** Als uw DownScan transducer slechts één frequentie ondersteunt, wordt de optie **Frequentie** niet weergegeven in het DownScan paneel.

Contrast

Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

→ **Notitie:** We raden u aan om de optie Auto contrast te gebruiken.

Paletten

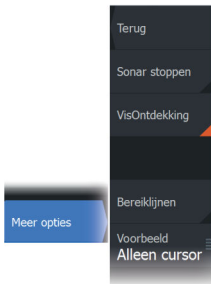
Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Geavanceerde opties

Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze functie reduceert oppervlaktestoring van DownScan gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Meer opties



Sonar stoppen

Wanneer deze optie is geselecteerd stopt de sonar met pingen. U kunt de optie wanneer u wilt gebruiken om de sonar uit te schakelen zonder de unit zelf uit te schakelen.

FishReveal

Selecteer FishOntdekking om visbogen weer te geven in het beeld. Als FishOntdekking is ingeschakeld, bevat het menu extra Visontdekking opties.



Gevoeligheid

Regelt de gevoeligheid van de FishReveal gegevens. Door de gevoeligheid te verhogen, worden op het scherm meer details weergegeven. Door de gevoeligheid te verlagen, worden minder details weergegeven. Te veel details maken het scherm onoverzichtelijk. Als de gevoeligheid te laag wordt ingesteld, worden zwakke visbooggegevens mogelijk niet weergegeven.

Kleurlijn

Hiermee past u de kleuren van de visbooggegevens aan om de gegevens te onderscheiden van andere doelen. De kleurlijn aanpassen kan helpen om vis en belangrijke structuren op of bij de bodem te onderscheiden van de echte bodem.

Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlakte storing van VisOntdekking gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Palet

U kunt kiezen uit verschillende displaypaletten die zijn geoptimaliseerd voor een verscheidenheid aan viscondities.

→ **Notitie:** De keuze van een palet is vaak een gebruikersvoorkeur en kan variëren afhankelijk van de viscondities. U kunt het beste een palet kiezen dat een goed contrast geeft tussen beelddetails en de VisOntdekking-bogen.

Bereiklijnen

Aan het beeld kunnen bereiklijnen worden toegevoegd om diepte gemakkelijker te kunnen schatten.

Voorbeeld

U kunt alle beschikbare sonarhistorie bovenaan het sonarscherm laten tonen. De Voorbeeldbalk is een momentopname van de beschikbare sonarhistorie. U kunt door de sonarhistorie bladeren door de balk horizontaal te verslepen. Standaard is Voorbeeld ingeschakeld wanneer de cursor actief is.

Uit

Als deze optie is geselecteerd, wordt de Voorbeeldfunctie uitgeschakeld. Als u de cursor op het beeld plaatst, wordt de Voorbeeldbalk niet weergegeven.

Alleen cursor

Indien ingeschakeld, wordt de Voorbeeldbalk weergegeven als de cursor actief is op het paneel.

Altijd

Als deze optie is geselecteerd, wordt de voorbeeldbalk altijd op het paneel weergegeven.

3D sonar

Over 3D Sonar

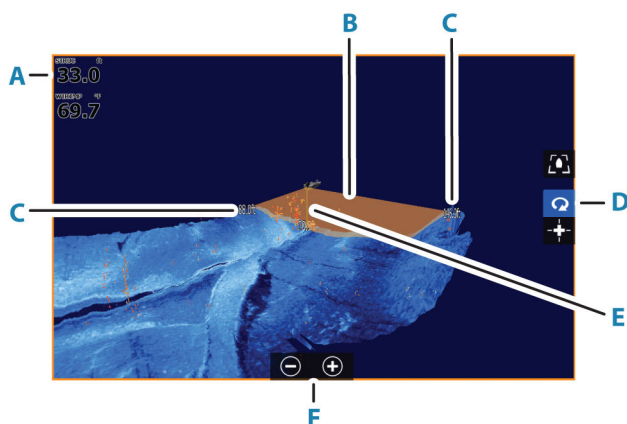
3D Sonar is een sonarsysteem met meerder bundels waarmee vissers vissen, onderwaterstructuren en bodemcontouren kunnen zien in instelbare, driedimensionale weergaven.

Vereisten

De pagina 3D Sonar is beschikbaar wanneer een voor 3D Sonar geschikte transducer via een 3D-sonarmodule is aangesloten op het systeem.

Het 3D paneel

In 3D weergave wordt de afbeelding van de zeebodem direct onder het vaartuig in real-time opgebouwd terwijl de boot zich verplaatst. Als de boot niet in beweging is, blijft het beeld ongewijzigd. U kunt ook andere onderwaterobjecten en scholen vis zien. De 3D weergave toont zowel het linker als het rechter gegevenskanaal.



- A** Diepte, temperatuur en frequentie
- B** Transducerbundel
- C** Bereik
- D** 3D paneelknoppen
- E** Diepte-indicatielijn

F Knoppen op het zoompaneel

G Contrast

Het beeld zoomen

U kunt het beeld in- en uitzoomen met de zoomopties van het display.

Als de cursor actief is, zoomt het systeem in op de cursorpositie.

De cursor gebruiken op een 3D beeld

De cursor wordt niet standaard getoond op het beeld.

Selecteer de paneelknop Cursor inschakelen op een 3D beeld om de cursor te gebruiken.

Wanneer de cursor op het beeld wordt geplaatst, worden het cursorinformatievenster en de geschiedenisbalk geactiveerd.

Het cursorinformatievenster toont beschikbare data op de cursorpositie, waaronder de afstand en het bereik van het vaartuig tot de cursorpositie.

De geschiedenisbalk wordt gebruikt om terug te gaan naar de opgeslagen gegevens. Het gemarkeerde deel van de geschiedenisbalk toont het beeld dat u op dat moment bekijkt ten opzichte van de gehele opgeslagen beeldgeschiedenis. Zie *"Beeldgeschiedenis weergeven"* op pagina 97.

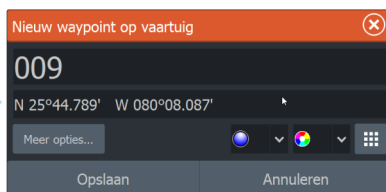
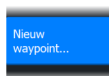
→ **Notitie:** De geschiedenisbalk kan worden uitgeschakeld. Zie *"Live historie wissen"* op pagina 99.

Waypoints opslaan

Plaats de cursor op het scherm en selecteer vervolgens de menuoptie Nieuw waypoint om een waypoint op te slaan.



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





Als de cursor op een 3D beeld is geplaatst wordt er geen diepte-informatie opgenomen voor de waypoint. Een waypoint op een 3D beeld wordt weergegeven met een streep eronder om de positie op de zeebodem aan te geven.

Opties 3D modus

Er zijn twee modi voor het 3D paneel:

- Vaartuigmodus
- Cursormodus

Wissel tussen de vaartuigmodus en de cursormodus door de 3D paneelknoppen te selecteren. U kunt ook terugkeren van cursormodus naar vaartuigmodus door de menuoptie Cursor wissen te selecteren.

Modus 3D vaartuig



In deze modus wordt de weergave aan het vaartuig gekoppeld, en beweegt het beeld mee met het vaartuig.

De camera kan worden gedraaid rond het vaartuig en de hoogte van de camera kan worden gewijzigd om naar beneden te kijken of wat meer zijwaarts van het vaartuig:

- Sleep horizontaal over het scherm om de draaiing van de camera te wijzigen
- Sleep verticaal over het scherm om de hoogte en hoek van de camera te wijzigen

Modus 3D cursor

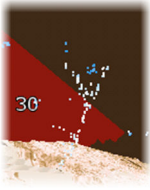


Wanneer u de modus Cursor activeert is de camerapositie hetzelfde als wanneer de modus Cursor werd ingeschakeld.

In de modus Cursor beweegt het beeld niet mee met het vaartuig. U kunt op het beeld inzoomen en de camera in iedere richting draaien door te slepen op het scherm.

De modus Cursor omvat de cursorfuncties beschreven in "*De cursor gebruiken op een 3D beeld*" op pagina 95.

Weergave van vissen



Wanneer objecten worden geïdentificeerd in de waterkolom, worden ze weergegeven als clusters van stippen. De kleur correspondeert met de dichtheid van het doel, en de kleuren van de punten worden automatisch aangepast aan het gekozen palet.

Beeldgeschiedenis weergeven

Het gemarkeerde deel van de geschiedenisbalk toont het beeld dat u op dat moment bekijkt ten opzichte van de gehele opgeslagen beeldgeschiedenis.

De geschiedenisbalk wordt standaard weergegeven als de cursor actief is. U kunt de geschiedenisbalk uitschakelen, deze altijd bovenin het scherm laten staan of hem alleen laten verschijnen als de cursor actief is. Zie "*Live historie wissen*" op pagina 99.

De geschiedenisbalk staat bovenin het scherm van 3D beelden.

U kunt de beeldgeschiedenis verschuiven door het beeld te slepen, of door het gemarkeerde gebied in de geschiedenisbalk te slepen.

Wis de cursor om het scrollen door de huidige gegevens te hervatten.

Het beeld instellen

Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

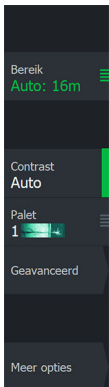
Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.

U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

Bereik

De bereikinstellingen bepalen de afstand tot de linker- en rechterzijde van het midden.



Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

Auto bereik

Bij gebruik van Auto bereik geeft het systeem automatisch het volledige bereik van het wateroppervlak tot de bodem weer.

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

Selecteer de optie Bereik, en selecteer vervolgens optie Auto in het menu.

Contrast

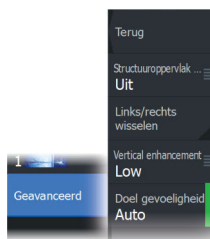
Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

→ **Notitie:** We raden u aan om de optie Auto contrast te gebruiken.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Geavanceerde opties



Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlaktestoring van VisOntdekking gegevens door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Draai links/rechts

Indien nodig kan de linker-/rechterkant van het beeld worden omgekeerd om overeen te komen met de richting van de installatie van de transducer.

Verticale verbetering

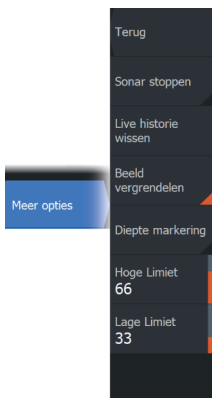
Deze optie rekt de gegevens uit, zodat de verschillen tussen diepten groter worden op het paneel. Hierdoor ziet u de veranderingen in diepte in relatief ondiepe gebieden.

Doelgevoeligheid

Met deze instelling kunt u de hoeveelheid en de intensiteit van de punten die zijn opgenomen in de waterkolom aanpassen. Zet deze instelling lager wanneer u minder ruis of ongewenste dingen wilt zien, en zet deze hoger als u meer informatie wilt weergeven.

De optie Auto past automatisch de instellingen aan tot het optimale niveau. Auto-gevoeligheid kan worden afgesteld (+/-) op uw voorkeur met behoud van de auto-gevoeligheidsfunctionaliteit.

Meer opties



Sonar stoppen

Gebruik deze optie om het beeld stil te zetten.

Als deze optie is geactiveerd, gaat de transducer door met pingen en gaat het systeem door met het verzamelen van gegevens.

Live historie wissen

Hiermee worden de bestaande live historiegegevens van het scherm gewist en worden alleen de meest recent gegevens getoond.

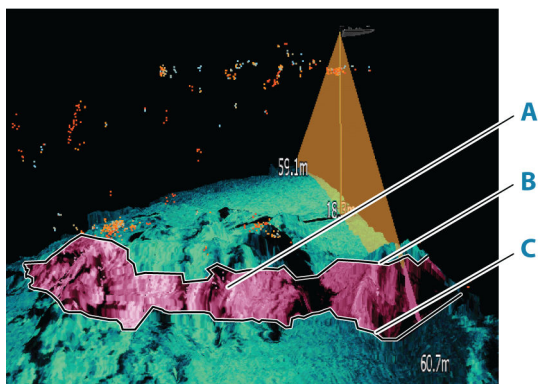
Beeld vergrendelen

Als deze optie is ingeschakeld behoudt de camera de ingestelde relatieve rotatie van het vaartuig. Als u bijvoorbeeld naar de stuurboordzijde van het schip draait, blijft de camera draaien om het beeld vanaf stuurboord te behouden wanneer het vaartuig draait.

Dieptemarkering

Markeert **(A)** het gespecificeerde dieptebereik. De ondergrens stelt de kleinste diepte van het te markeren bereik in **(B)**. De bovengrens stelt de grootste diepte van het te markeren bereik in **(C)**.

De markeerkleur is afhankelijk van de kleur van het geselecteerde palet.



Sonarinstellingen

Gebruik het dialoogvenster Sonarinstellingen om instellingen voor uw sonarsysteem in te voeren. Zie "*Sonarinstellingen*" op pagina 253.

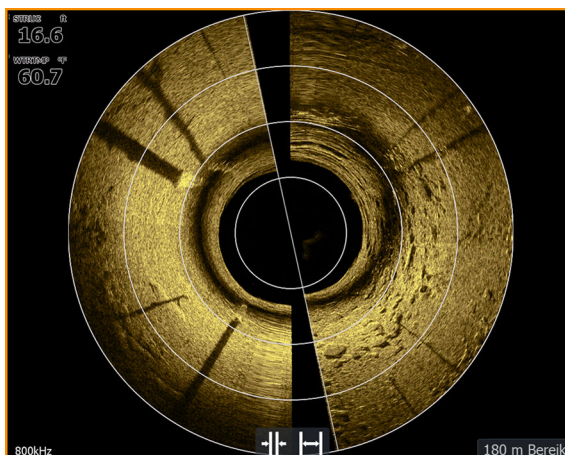
10

Ghost 360

Gebruik de Ghost 360 functie om een 360-graden weergave van de onderwateromgeving te krijgen ten opzichte van de positie van uw boot.

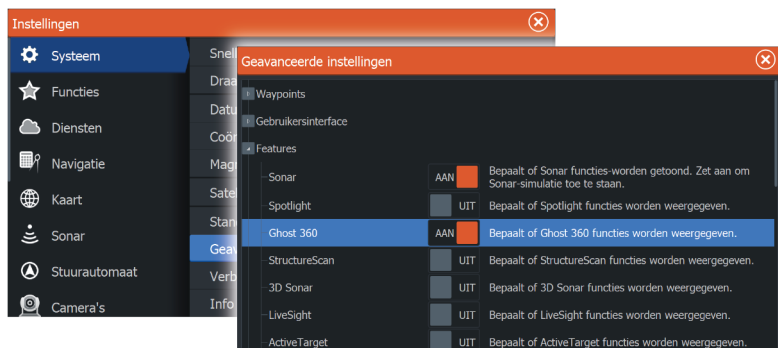
Deze functie is beschikbaar wanneer een Active Imaging 3-in-1 nosecone aan uw Ghost trolling motor is bevestigd, waarmee sportvissers belangrijke elementen onder water, zoals vissen en staande en liggende structuren op de bodem kunnen lokaliseren.

Notitie: Ghost 360 is geen netwerkfunctie. De functie kan alleen worden weergegeven op het multifunctionele display (MFD) kan waarop de 3-in-1 nosecone is aangesloten.



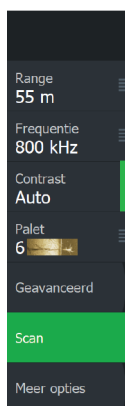
Ghost 360 activeren/deactiveren

Als u de Ghost 360 functie op uw display wilt activeren/deactiveren, gaat u naar **Instellingen > Systeem > Geavanceerd... > Functies** en activeert/deactiveert u de **Ghost 360** functie. Als de functie is geactiveerd, wordt het Ghost 360 pictogram weergegeven op de homepagina van het display.



Het beeld instellen

Gebruik het Ghost 360 instellingenmenu om het beeld in te stellen. Als de cursor actief is, worden sommige opties in het menu vervangen door functies in de cursormodus. Selecteer de optie Cursor wissen om terug te gaan naar het standaardmenu.



Bereik

De bereikinstellingen bepalen de afstand tot de linker- en rechterzijde van het midden.

Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

Frequentie

Er worden twee frequenties ondersteund. 800 kHz levert het scherpste beeld zonder concessies aan het bereik, terwijl 455 kHz kan worden gebruikt in diepere wateren of voor een groter bereik.

→ **Notitie:** Als uw SideScan transducer slechts één frequentie ondersteunt, wordt de optie **Frequentie** niet weergegeven in het SideScan paneel.

Contrast

Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

→ **Notitie:** We raden u aan om de optie Auto contrast te gebruiken.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Geavanceerde opties



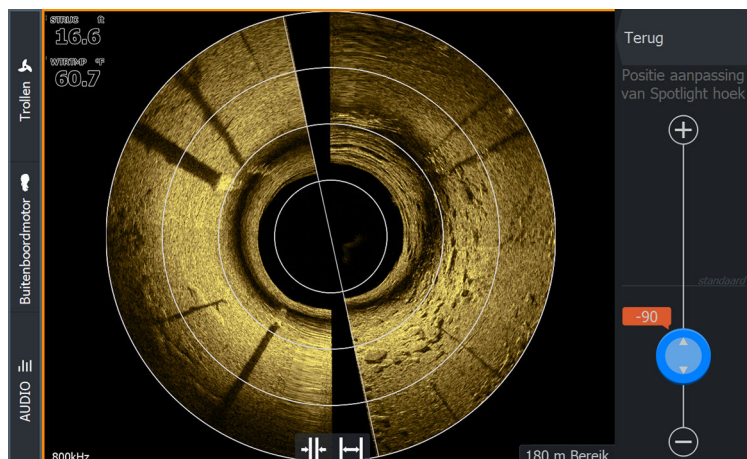
Oppervlaktehelderheid

Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlaktestoring van VisOntdekking gegevens door de

gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.

Positie aanpassing

Gebruik deze optie om het beeld uit te lijnen met de richting van uw vaartuig voor een nauwkeurig beeld van de structuren en doelen ten opzichte van de positie van het vaartuig.



Scannen/Scan stoppen

Gebruik de optie **Scannen** om het scanproces van de transducer te starten.

Selecteer de optie **Scan stoppen** om het scannen te stoppen.

Notitie: Met de optie **Scan stoppen** wordt het 360-graden scanproces gestopt en wordt het beeld gepauzeerd terwijl de transducer doorgaat met pingen.

Meer opties



Sonar stoppen

Gebruik deze optie om het pingen van de transducer te stoppen.

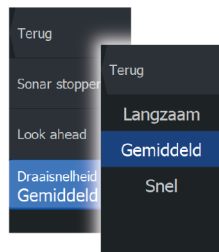
Als deze optie wordt ingeschakeld tijdens een actieve 360-graden scan, blijft de motor draaien en wordt het beeld gepauzeerd.

Als deze optie is ingeschakeld voordat een nieuwe scan wordt gestart, draait de motor niet en wordt het beeld gepauzeerd.

Vooruit kijken

Selecteer deze optie om de bovenste helft van het beeld groot te maken op het display, voor een beter zicht op wat zich voor u bevindt.

Draaisnelheid



Gebruik deze optie om de rotatiesnelheid van de transducer in te stellen. Selecteer een van de volgende snelheden:

- Laag - voor de beste helderheid
- Gemiddeld - voor de beste balans tussen helderheid en snelheid
- Hoog - voor de hoogste draaisnelheid

Vereisten

Er is een LiveSight transducer vereist die via een PSI-module (Performance Sonar Interface) op de unit is aangesloten.

Info over

De LiveSight transducer kan worden gebruikt in de modus Vooruit of Neer. De modus wordt bepaald door de montage van de transducer.

Wanneer een LiveSight transducer is geïnstalleerd en geconfigureerd, wordt een LiveSight knop toegevoegd aan de home pagina.

Meerdere LiveSight bronnen werken onafhankelijk van elkaar en elke bron kan worden toegewezen aan een paneel op het display.

Een LiveSight bron kan worden gedeeld via het Ethernet-netwerk. Raadpleeg "*Systeem instellen*" op pagina 248 voor meer informatie over het instellen van het systeem voor het delen van sonargegevens.

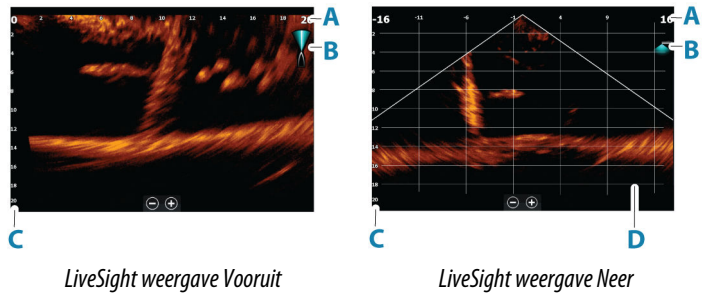
Opstartwizard

Bij de eerste start of na een reset herkent het display een niet-geconfigureerde LiveSight transducer. De opstartwizard wordt dan automatisch gestart.

De wizard kan ook handmatig worden gestart vanuit het installatievenster. Zie "*De configuratiewizard opnieuw starten*" op pagina 257.

De modus (Vooruit of Neer) moet worden gedefinieerd in de wizard om het LiveSight pictogram op de home pagina weer te geven.

LiveSight panelen



- A** LiveSight Vooruit: schaal afstands bereik
LiveSight Neer: schaal breedte bereik
- B** LiveSight pictogram dat de richting van de bundel aangeeft
- C** Diepteschaal
- D** Bereik raster - het bereik raster kan worden in- en uitgeschakeld in het menu Meer.

Als een koerssensor in het systeem is opgenomen, wordt het sonarbundelpictogram in de weergave Vooruit ten opzichte van het vaartuig gepositioneerd. Het pictogram draait volgens de draaiing van de trollingmotor.

Het beeld zoomen

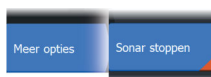
U kunt het beeld in- en uitzoomen met de zoomopties van het display.

Als de cursor actief is, zoomt het systeem in op de cursorpositie.

Gebruik van de cursor op het paneel

De cursor wordt niet standaard getoond op het beeld.

Als u de cursor op een paneel plaatst, pauzeert het scherm en wordt het cursorinformatievenster geactiveerd. Diepte en bereik van de cursor worden getoond op de cursorpositie.



De sonar stoppen

Wanneer deze optie is geselecteerd stopt de sonar met pingen. U kunt deze optie op elk gewenst moment gebruiken om de sonar uit te schakelen zonder de unit zelf uit te schakelen. Deselecteer deze optie om het pingen te hervatten.

→ **Notitie:** De transducer zou niet moeten pingen als de transducer niet onder water is. Als de transducer is op de trollingmotor is gemonteerd en de trollingmotor uit het water wordt gehaald, moet u deze optie gebruiken zodat de transducer stopt met pingen.

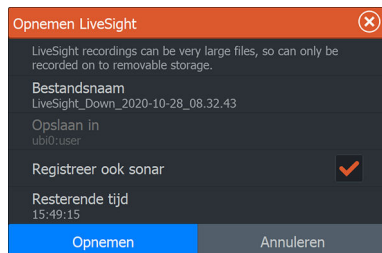


LiveSight video opnemen

U kunt LiveSight video opnemen op een geheugenkaart.

Alle LiveSight opnamen worden vastgelegd in een standaard .mp4-indeling, waardoor ze ideaal zijn voor afspelen op een computer of voor delen via internet.

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar als een geheugenkaart is geplaatst.

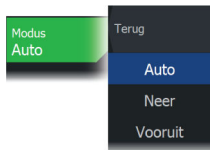


Video-opname stoppen

Tijdens het opnemen van een video wordt in het menu de optie voor het stoppen van de opname weergegeven.

De beeldinstellingen aanpassen

De unit wordt geleverd met verschillende vooraf gedefinieerde aanpassingsmodi, die worden gebruikt om de beeldinstellingen te regelen.



Modus veranderen

Selecteer de modusknop en vervolgens de modus die u wilt gebruiken.

Wanneer de modus Neer of Vooruit is geselecteerd, wordt het menu uitgevouwen met opties voor die modus. Alle modi hebben Meer opties, die extra beeldinstellingen bieden.

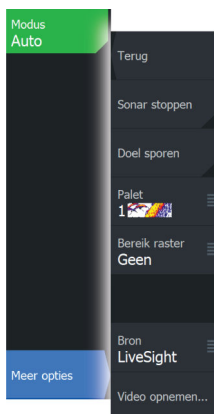


Menu Neer



Menu Vooruit

Meer opties



Doelsporen

Een doelspoor geeft de doolverplaatsing aan door nalichten, waarbij de intensiteit na verloop van tijd geleidelijk afneemt.

Deze functie is handig voor het snel beoordelen van de beweging van doelen ten opzichte van uw vaartuig.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Bereikrasterlijnen

Er kan een bereikraster aan het beeld worden toegevoegd. De rasterlijnen zijn handig voor het bepalen van de afstand tot doelen. Wanneer u de menuoptie Bereik Raster selecteert, kunt u Geen, Recht of Boog kiezen.

Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.

U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

LiveSight instellingen

Zie "*Systeem instellen*" op pagina 248 voor een beschrijving van de opties voor LiveSight instellingen.

ActiveTarget

Over ActiveTarget

Deze functie is beschikbaar als een ActiveTarget transducer en de bijbehorende sonarmodule zijn aangesloten op het Ethernet-netwerk.

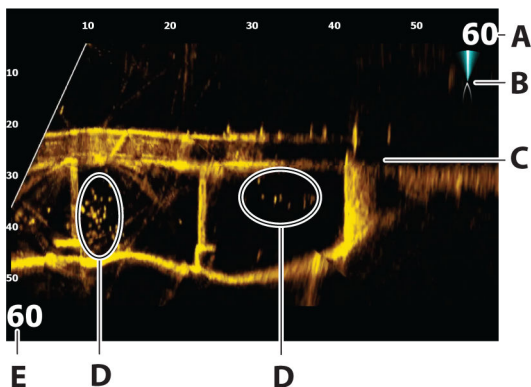
Wanneer een ActiveTarget transducer en de bijbehorende sonarmodule zijn verbonden met het Ethernet-netwerk, is de knop ActiveTarget beschikbaar op de home pagina.

De ActiveTarget transducer kan worden gebruikt in de modus Vooruit (ActiveTarget Forward), Neer (ActiveTarget Down) of Horizontaal (ActiveTarget Scout). De modus wordt bepaald door de montage van de transducer.

Meerdere ActiveTarget bronnen werken onafhankelijk van elkaar en elke bron kan worden toegewezen aan een paneel op het display.

Een ActiveTarget bron kan worden gedeeld via het Ethernet-netwerk. Raadpleeg "*Systeem instellen*" op pagina 248 voor meer informatie over het instellen van het systeem voor het delen van sonargegevens.

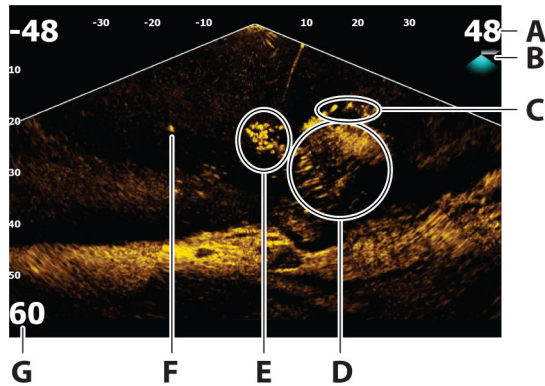
ActiveTarget vooruit paneel



- A** Afstandsschaal (afstand vanaf de transducer)
- B** ActiveTarget pictogram, dat de richting van de bundel aangeeft

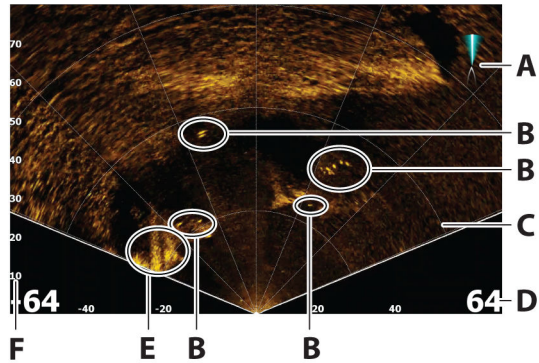
- C** Constructie (een richel) op de bodem
- D** Vis
- E** Schaal voor bereik omlaag (afstand onder de transducer)

ActiveTarget neer paneel



- A** Afstandsschaal (afstand vanaf de transducer)
- B** ActiveTarget pictogram, dat de richting van de bundel aangeeft
- C** School vissen
- D** Begroeiing onder water met school vissen erin en eromheen
- E** School vissen
- F** Enkele grotere vis
- G** Schaal voor bereik omlaag (afstand onder de transducer)

ActiveTarget scout paneel



- A** ActiveTarget pictogram, dat de richting van de bundel aangeeft
- B** Vis
- C** Bereikrasterlijnen; deze kunnen worden in- en uitgeschakeld en kunnen worden ingesteld op recht of boog in het menu Meer.
- D** Schaal afstandsbereik (afstand links/rechts van de transducer)
- E** Onderwaterstructuur (rotsrand)
- F** Bereiksschaal (afstand vóór de transducer)

Het beeld zoomen

U kunt het beeld in- en uitzoomen met de zoomopties van het display.

Als de cursor actief is, zoomt het systeem in op de cursorpositie.

De sonar stoppen



Wanneer deze optie is geselecteerd stopt de sonar met pingen. U kunt deze optie op elk gewenst moment gebruiken om de sonar uit te schakelen zonder de unit zelf uit te schakelen. Deselecteer deze optie om het pingen te hervatten.

- **Notitie:** De transducer zou niet moeten pingen als de transducer niet onder water is. Als de transducer is op de trollingmotor is gemonteerd en de trollingmotor uit het water wordt gehaald, moet u deze optie gebruiken zodat de transducer stopt met pingen.

Gebruik van de cursor op het paneel

De cursor wordt niet standaard getoond op het beeld.

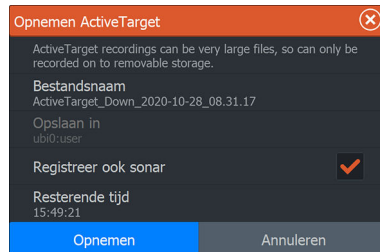
Als u de cursor op een paneel plaatst, pauzeert het scherm en wordt het cursorinformatievenster geactiveerd. Diepte en bereik van de cursor worden getoond op de cursorpositie.

ActiveTarget video opnemen

U kunt een ActiveTarget video opnemen op een geheugenkaart.

Alle ActiveTarget opnamen worden vastgelegd in een standaard .mp4-indeling, waardoor ze ideaal zijn voor afspelen op een computer of voor delen via internet.

- **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar als een geheugenkaart is geplaatst.



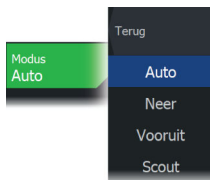
Video-opname stoppen

Tijdens het opnemen van een video wordt in het menu de optie voor het stoppen van de opname weergegeven.



Modi en beeldinstellingen

De unit wordt geleverd met verschillende vooraf gedefinieerde aanpassingsmodi, die worden gebruikt om de beeldinstellingen te regelen.



Modus veranderen

Selecteer de modusknop en vervolgens de modus die u wilt gebruiken.

Wanneer de modus Neer, Vooruit of Scout wordt geselecteerd, wordt het menu uitgevouwen met opties voor die modus. Alle modi hebben Meer opties, die extra beeldinstellingen bieden.



Menu van modus Neer



Menu van modus Vooruit



Menu van modus Scout

De modus AUTO

Standaard is de unit ingesteld op Auto. In deze modus zijn de meeste instellingen geautomatiseerd.

Beneden bereik

De instelling Beneden bereik bepaalt de waterdiepte die zichtbaar is op het beeld.

Vooruit afstand

De instellingen voor vooruit afstand bepalen de afstand die zichtbaar is op het beeld.

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar in de Vooruit modus.

Bereik

De bereikinstelling bepaalt het bereik dat zichtbaar is op het beeld.

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar in de Scout modus.

Gevoeligheid

Door de gevoeligheid te verhogen, worden op het scherm meer details weergegeven. Door de gevoeligheid te verlagen, worden minder details weergegeven. Te veel details maken het scherm onoverzichtelijk. Aan de andere kant worden gewenste doelen mogelijk niet getoond als de gevoeligheid te laag staat.

Auto gevoeligheid

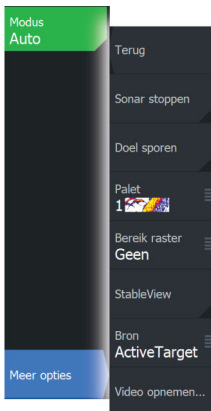
Deze functie past automatisch de sonarecho's aan aan de optimale niveaus. Auto-gevoeligheid kan worden afgesteld (+/-) op uw voorkeur met behoud van de auto-gevoeligheidsfunctionaliteit.

→ **Notitie:** Auto-gevoeligheid is de voorkeursmodus voor de meeste omstandigheden.

Ruisonderdrukking

Filtret signaalinterferentie en vermindert ruis op het scherm.

Meer opties



Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Bereikrasterlijnen

Er kan een bereikraster aan het beeld worden toegevoegd. De rasterlijnen zijn handig voor het bepalen van de afstand tot doelen. Wanneer u de menuoptie Bereik Raster selecteert, kunt u Geen, Recht of Boog kiezen.

StableView

Als deze optie is geselecteerd, zal de transducer de beweging van de boot en de transducer compenseren om een stabiel beeld op het paneel te verkrijgen.

Bron

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

Hiermee geeft u de bron voor het beeld in het geselecteerde paneel op.

U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. De menu-opties voor elk paneel werken onafhankelijk van elkaar.

→ **Notitie:** Het ActiveTarget platform staat maximaal twee ActiveTarget transducers op een netwerk toe en deze moeten zich in verschillende configuraties bevinden. Mogelijke configuraties zijn weergave Neer, weergave Vooruit en weergave Scout. De ene bron kan bijvoorbeeld worden ingesteld op de weergave Neer en de andere op de weergave Vooruit.

→ **Notitie:** Het gebruik van meerdere transducers op hetzelfde frequentiebereik kan interferentie veroorzaken.

Raadpleeg "*ActiveTarget installatie-instellingen*" op pagina 258 voor informatie over het instellen van bronnen.

ActiveTarget instellingen

Zie "*Systeem instellen*" op pagina 248 voor een beschrijving van de opties voor ActiveTarget instellingen.

13

ActiveTarget 2

Over ActiveTarget 2

ActiveTarget 2 is de volgende generatie ActiveTarget live sonar, met beelden van hogere resolutie in één weergave van vislocaties rond uw boot.

Als u twee ActiveTarget 2 systemen (twee sonarmodules en twee transducers) op uw boot installeert, kunt u ook Vooruit- en Scout-weergaven bekijken als een gesplitst scherm (twee beelden naast elkaar) of als volledige schermen op twee afzonderlijke MFD's.

Raadpleeg de ActiveTarget 2 installatiehandleiding voor meer informatie over de ondersteunde montageconfiguraties.

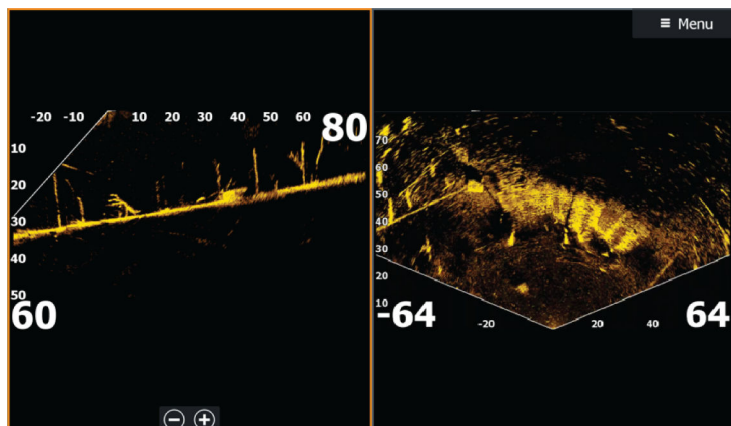
Vooruit en Scout

Om Vooruit- en Scout-weergaven in een gesplitst scherm te kunnen bekijken, moet een netwerk met twee ActiveTarget 2 systemen worden geïnstalleerd.

Selecteer het symbool **Nieuw** in het favorietenpaneel op het **Start**scherm om een aangepaste pagina te maken.

Sleep twee exemplaren van de **ActiveTarget** app naar de aangepaste pagina en stel de modus voor de ene app in op **Scout** en de andere op **Vooruit**.

Notitie: Om de **ActiveTarget** app op een gesplitst scherm te gebruiken, mogen de twee ActiveTarget 2 transducers niet gekoppeld zijn.



14

StructureMap

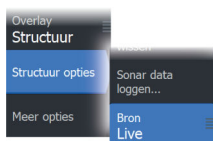
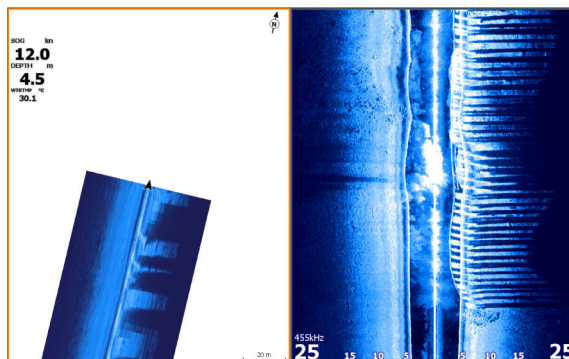
Over StructureMap

Met de functie StructureMap kunnen SideScan beelden uit een SideScan bron op de kaart worden geprojecteerd. Dit maakt het gemakkelijker om de onderwateromgeving ten opzichte van uw positie te visualiseren en SideScan beelden te duiden.

Het StructureMap beeld

StructureMap kan als overlay op uw kaartpaneel worden weergegeven. Als de Structure overlay geselecteerd is, wordt het kaartmenu uitgebreid met de StructureMap opties.

Het onderstaande voorbeeld is een pagina met twee panelen. Er wordt een kaart met structuuroverlay weergegeven op het linkerpaneel en een traditioneel SideScan beeld op het rechterpaneel.



StructureMap bronnen

Er kunnen twee bronnen gebruikt worden om Structure-logs als overlay op de kaarten weer te geven, maar er kan slechts een tegelijk bekeken worden:

- Live gegevens: wordt gebruikt wanneer SideScan gegevens beschikbaar zijn
- Opgeslagen bestanden: opgenomen SideScan gegevens die zijn geconverteerd naar StructureMap indeling (*.smf)

Live gegevens

Als live data zijn geselecteerd, wordt de SideScan beeldhistorie getoond als een spoor achter het vaartuigpictogram. De lengte van dit spoor hangt af van het beschikbare geheugen in de unit en de bereikinstellingen. Als het geheugen vol raakt, worden de oudste gegevens automatisch verwijderd en nieuwe gegevens toegevoegd. Als u het zoekbereik vergroot, wordt de pingsnelheid van de SideScan transducer verlaagd, maar worden de breedte en lengte van de beeldhistorie verhoogd.

→ **Notitie:** In Live-modus worden geen gegevens opgeslagen. Als de unit wordt uitgeschakeld, worden alle recente gegevens gewist.

Opgeslagen bestanden

De modus Opgeslagen wordt gebruikt om StructureMap bestanden te bekijken en te controleren, en om het vaartuig op specifieke interessante locaties op een eerder gescand gebied te positioneren. Als er geen SideScan bronnen beschikbaar zijn, kunnen opgeslagen bestanden worden gebruikt.

Als deze modus geselecteerd is, wordt het StructureMap bestand als overlay op de kaart getoond, op basis van de positie-informatie in het bestand.

Als de kaartschaal groot is, wordt het StructureMap gebied afgebakend aangegeven totdat het bereik groot genoeg is om structuurgegevens weer te geven.

→ **Notitie:** Als opgeslagen bestanden worden gebruikt als bron, worden alle StructureMap bestanden weergegeven die zich op het opslagapparaat en in het interne systeemgeheugen bevinden. Als er meer dan een StructureMap van hetzelfde gebied bestaat, overlappen de beelden elkaar en is de kaart minder overzichtelijk. Als er meerdere logs van hetzelfde gebied nodig zijn, moeten de kaarten op aparte opslagapparaten worden geplaatst.

StructureMap tips

- Als u langere structuren (zoals een wrak e.d.) in kaart wilt brengen, vaar er dan niet overheen, maar stuur de boot zo dat de structuur aan de linker- of rechterkant van uw vaartuig ligt.

- Voorkom overlapping van geschiedenisposen bij het maken van een zij-aan-zij scan van een gebied.

StructureMaps gebruiken met topografische kaarten

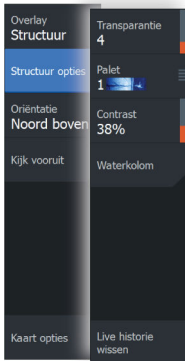
Met StructureMap kunt u de volledige kaartcapaciteit behouden. Het kan zowel gebruikt worden met vooraf geladen cartografie als met elektronische kaarten van Navionics, Insight en mediakaarten van andere merken die compatibel zijn met het systeem.

Wanneer u StructureMap gebruikt met mediakaarten, kopieert u de StructureMap (.smf)-bestanden naar het interne geheugen van de unit. Wij raden u aan om kopieën van StructureMap-bestanden op externe mediakaarten te bewaren.

Structuuropties

U kunt de StructureMap instellingen aanpassen in het menu Structuuropties. Het menu is beschikbaar als Structuuroverlay is ingeschakeld.

Niet alle opties zijn beschikbaar als opgeslagen StructureMap bestanden worden gebruikt als bron. Niet-beschikbare opties worden grijs weergegeven.



Bereik

Hiermee stelt u het zoekbereik in.

Transparantie

Hiermee stelt u de doorzichtigheid van de structuuroverlay in. Met minimale transparantie zullen de kaartdetails vrijwel verborgen zijn door de StructureMap-overlay.

Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

Contrast

Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

Waterkolom

Toont/verbergt de waterkolom in de Live-modus.

Indien uitgeschakeld, zijn scholen aasvissen mogelijk niet zichtbaar op het SideScan-beeld.

Indien ingeschakeld, kan de nauwkeurigheid van het SideScan-beeld op de kaart beïnvloed worden door de waterdiepte.

Frequentie

Stelt de transducerfrequentie in die wordt gebruikt door de unit.

800 kHz geeft de beste resolutie, maar 455 kHz heeft meer dieptewerking en een groter bereik.

Live historie wissen

Hiermee worden de bestaande live historiegegevens van het scherm gewist en worden alleen de meest recent gegevens getoond.

Sonargegevens loggen

Geeft het dialoogvenster Sonar loggen weer. Zie "*Loggegevens opnemen*" op pagina 73.

Bron

Bepaalt de StructureMap bron die wordt weergegeven op de kaart-overlay. Zie "*StructureMap bronnen*" op pagina 121.

15

Instrumenten

Over instrumentenpanelen

De panelen bestaan uit meerdere meters die op dashboards kunnen worden gerangschikt. De panelen kunnen worden gemaakt met analoge, digitale en staafmeters. Vooraf gedefinieerde dashboards en sjablonen zijn meegeleverd.

Voorbeeld:



Een dashboard maken

Gebruik de nieuwe menuoptie om uw eigen dashboard te maken.



Beginnen met leeg dashboard

Selecteer deze optie om uw eigen dashboard geheel opnieuw te maken.

Gebruik de menuopties om het dashboard een naam te geven en de meters op het dashboard te beheren.

Een bestaande indeling kopiëren

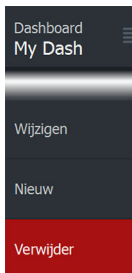
Selecteer deze optie om een bestaande indeling die u hebt gemaakt te kopiëren.

Gebruik de menuopties om het dashboard een naam te geven en de meters op het dashboard te beheren.

Een ingebouwde sjabloon gebruiken

Selecteer een vooraf gedefinieerde sjabloon om een dashboard te maken. De sjabloondashboards zijn afgestemd op uw vaartuigconfiguratie.

Gebruik de menuopties om het dashboard een naam te geven en de meters op het dashboard te beheren.



Het dashboard aanpassen

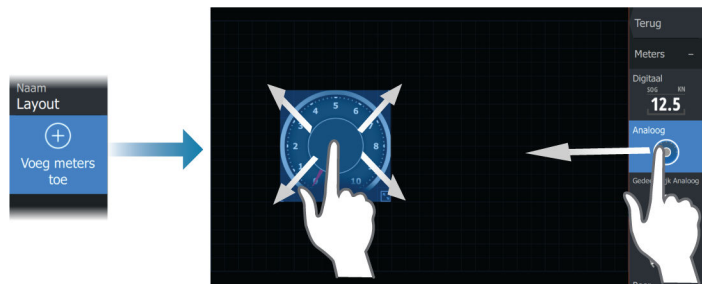
U kunt de opties in het menu Wijzigen gebruiken om:

- de gegevens voor elk van de meters in het dashboard te wijzigen
- limieten in te stellen voor analoge meters
- de lay-out van het dashboard te wijzigen

→ **Notitie:** U kunt de lay-out van vooraf gedefinieerde dashboards of dashboards die u met ingebouwde sjablonen hebt gemaakt, niet wijzigen.

Meters toevoegen

Selecteer een meter in het menu en plaats deze op het dashboard.

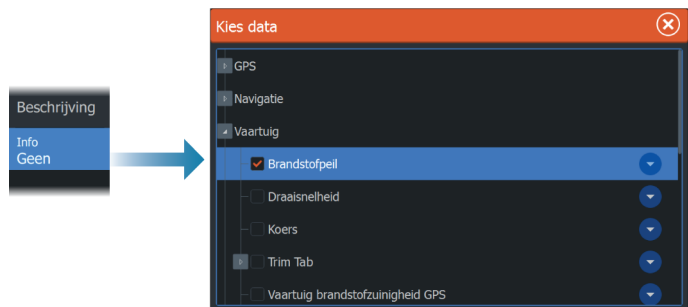


Toetsbediening

Gebruik de pijltoetsen om het item te selecteren dat u wilt toevoegen en druk op de Enter toets.

Metergegevens kiezen

Selecteer de meter op het dashboard en selecteer vervolgens de menuoptie Info om de gegevens te kiezen die op de meter moeten worden weergegeven.



Een dashboard selecteren

U kunt als volgt schakelen tussen de dashboards:

- naar links of rechts vegen op het paneel
- het dashboard in het menu selecteren

16

Buitenboord stuurautomaat

Veilige bediening met de stuurautomaat

⚠ **Waarschuwing:** Een stuurautomaat is een handig hulpmiddel bij het navigeren, maar kan een menselijke navigator NIET vervangen.

⚠ **Waarschuwing:** Zorg dat de stuurautomaat voor gebruik correct geïnstalleerd, in bedrijf gesteld en gekalibreerd is.

→ **Notitie:** Om veiligheidsredenen moet een fysieke standby-knop beschikbaar zijn.

Gebruik geen automatische besturing:

- Bij druk verkeer of in smalle wateren
- Bij slecht zicht of extreme zeecondities
- Wanneer in het gebied een verbod op het gebruik van stuurautomaten van kracht is

Bij gebruik van een stuurautomaat:

- Laat het roer niet onbeheerd achter
- Plaats geen magnetisch materiaal of apparatuur in de buurt van de koerssensor die door het stuurautomaatsysteem wordt gebruikt
- Controleer met regelmatige tussenpozen de koers en positie van het vaartuig
- Schakel de stuurautomaat altijd naar standby en verminder tijdig de snelheid om gevaarlijke situaties te vermijden

Stuurautomaatalarmen

Om veiligheidsredenen is het raadzaam om alle stuurautomaatalarmen in te schakelen bij het gebruik van de stuurautomaat.

Ga voor meer informatie naar "*Menu Alarms (Alarmen)*" op pagina 202.



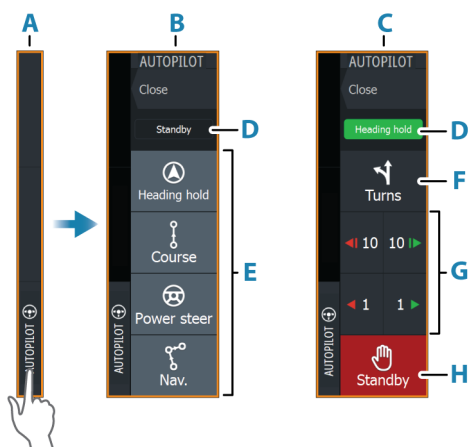
Actieve stuurautomaat selecteren

Als zowel een stuurautomaat-computer als een trollingmotor is geconfigureerd voor MFD-bediening, kan slechts een van de units tegelijk actief zijn.

Knoppen voor beide stuurautomaten worden weergegeven in de systeembalk.

Activeer een stuurautomaat door de betreffende knop te selecteren op de menubalk en selecteer vervolgens de schakelknop in de stuurautomaatcontroller.

Stuurautomaatcontroller voor buitenboordmotoren (NAC-1)

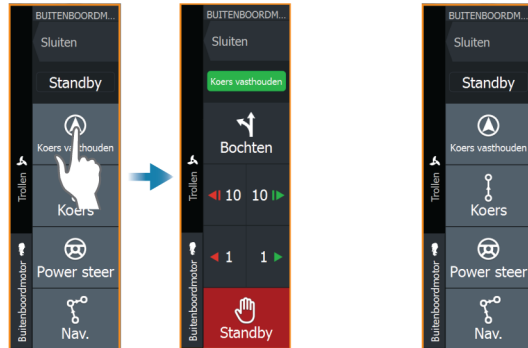


- A** Bedieningsbalk
- B** Stuurautomaatcontroller, uitgeschakeld
- C** Stuurautomaatcontroller, ingeschakeld
- D** Modusindicatie
- E** Modusknoppen
- F** Knop Bochten
- G** Modusafhankelijke knoppen
- H** Knop Standby

Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

De stuurautomaat inschakelen

- Selecteer de gewenste modus met de knop



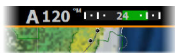
De stuurautomaat wordt ingeschakeld in de geselecteerde modus en de stuurautomaatcontroller geeft de opties voor de actieve modus weer.

De stuurautomaat uitschakelen.

- Selecteer de knop Standby

Wanneer de stuurautomaat in standby staat, moet u de boot handmatig sturen.

Indicatie stuurautomaat

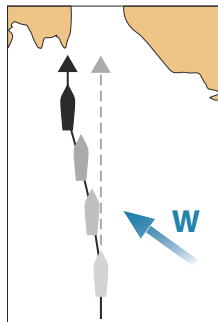


De stuurautomaat-informatiebalk toont informatie van de stuurautomaat. De balk wordt weergegeven op alle pagina's, als de stuurautomaat in een actieve modus staat. In het instellingsvenster Stuurautomaat kunt u instellen dat de balk is uitgeschakeld als de stuurautomaat in de modus Standby staat.

Stuurautomaatmodi

De stuurautomaat heeft verschillende stuurmodi. Het aantal modi en functies binnen een bepaalde modus is afhankelijk van de stuurautomaatcomputer, het boottype en de beschikbare ingangen.

Modus Koers vasthouden (A)



In deze modus wordt de boot automatisch volgens een ingestelde koers gestuurd door de stuurautomaat.

Wanneer de modus wordt geactiveerd, selecteert de stuurautomaat de huidige kompas koers als ingestelde koers.

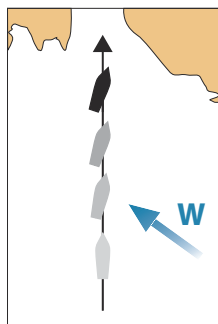
→ **Notitie:** In deze modus wordt eventuele drift veroorzaakt door stroming en/of wind (**W**) niet door de stuurautomaat gecompenseerd.

De ingestelde koers wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboordknop

Er vindt direct een wijziging van de vaarrichting plaats. De koers wordt aangehouden totdat er een nieuwe koers wordt ingesteld.

Koersmodus



In de Koersmodus wordt het vaartuig langs een berekende tracklijn vanaf de huidige positie in een door de gebruiker ingestelde vaarrichting gestuurd.

Wanneer de modus is geactiveerd, tekent de stuurautomaat een onzichtbare tracklijn op basis van de huidige vaarrichting vanuit de positie van het vaartuig. De stuurautomaat berekent aan de hand van de positiegegevens de koersafwijkingsafstand en houdt automatisch de berekende track aan.

→ **Notitie:** Als het vaartuig van de oorspronkelijke tracklijn afwijkt door stroming en/of wind, volgt het vaartuig de lijn in een krabbeweging.

Power steer modus

Om deze modus te activeren, selecteert u Standby en vervolgens de knop Power Steer modus.

In deze modus worden de bakboord- en stuurboordknoppen gebruikt om de motor/het roer te draaien.

Gebruik de pijlknoppen stuurboord en bakboord om de motor/het roer te wenden. De motor/het roer wendt zolang de knop wordt ingedrukt en blijft op de ingestelde hoek staan wanneer u de knop loslaat.

De modus NAV

⚠ Waarschuwing: De NAV-modus mag alleen in open water gebruikt worden.

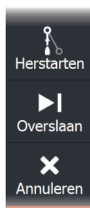
Voordat u de modus NAV inschakelt, moet u een route navigeren of in de richting van een waypoint navigeren.

In de NAV-modus kunt u het vaartuig met de stuurautomaat automatisch naar een bepaalde waypoint-locatie of langs een vooraf gedefinieerde route sturen. De positie-informatie wordt gebruikt voor het wijzigen van de te varen koers om de boot op de track-lijn naar het bestemmingswaypoint te houden.

→ **Notitie:** Zie "*Navigeren*" op pagina 65 voor meer informatie over navigatie.

Opties NAV-modus

In de NAV-modus zijn de volgende knoppen beschikbaar in de stuurautomaat-controller:



Opnieuw starten

Start de navigatie opnieuw vanaf de huidige locatie van het vaartuig.

Overslaan

Het actieve waypoint wordt overgeslagen en er wordt koers gezet naar het volgende waypoint. Deze optie is alleen beschikbaar tijdens het navigeren van een route met meer dan één waypoint tussen de positie van het vaartuig en het einde van de route.

Annuleren

Annuleert de actieve navigatie en deselecteert de huidige route of waypoint-navigatie. De stuurautomaat is overgeschakeld naar de modus Koers vasthouden, waardoor het vaartuig naar de koers wordt gestuurd die actief was toen de knop Annuleren werd gekozen.

→ **Notitie:** Dit wijkt af van het selecteren van Standby, waarbij de huidige navigatie niet wordt gestopt.

Wenden in de modus NAV

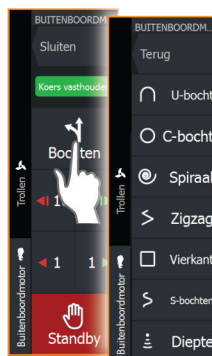
Zodra de boot een waypoint bereikt, geeft de stuurautomaat een dialoogvenster met de nieuwe koersgegevens weer.

Er is een limiet voor de maximaal toegestane automatische koerswijziging op de route naar het volgende waypoint:

- Als de vereiste koerswijziging naar het volgende waypoint kleiner is dan de limiet van de koerswijziging, wijzigt de stuurautomaat de koers automatisch
- Als de vereiste koerswijziging naar het volgende waypoint groter is dan de ingestelde limiet, wordt u gevraagd te controleren of de nieuwe koerswijziging acceptabel is. Als de draai niet wordt geaccepteerd, blijft het vaartuig de ingestelde vaarrichting volgen.

De limietinstelling voor de koerswijziging is afhankelijk van de stuurautomaatcomputer. Raadpleeg de documentatie van de stuurautomaatcomputer.

Wendpatronen



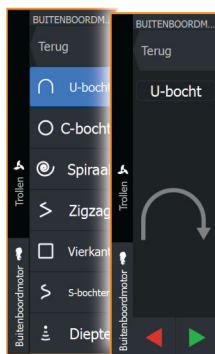
Het systeem bevat een aantal wendpatronen. Wendpatronen zijn beschikbaar in de modus Koers vasthouden.

Wendvariabelen

Alle wendpatronen, behalve de U-bocht, kunnen worden aangepast voordat u een wending start of op ieder gewenst moment tijdens het wenden.

Een wending starten

- Selecteer de bakboord- of stuurboordknop



U-bocht

Wijzigt de huidige ingestelde koers met 180°. Als de stuurautomaat is geactiveerd, wordt deze in de automatische modus gezet.

De draaisnelheid is gelijk aan de instelling Draaisnelheid.

C-bocht

Met deze optie gaat de boot in een cirkel varen.

Wendvariabele:

- Stuur snelheid. Door de waarde te verhogen maakt het vaartuig een kleinere cirkel.

Spiraal

Hiermee maakt het vaartuig een spiraalbeweging in een steeds groter of kleiner wordende radius.

Wendvariabelen:

- Initiële radius
- Wijziging/wending. Als deze waarde is ingesteld op nul, draait de boot in een cirkel. Negatieve waarden geven een afnemende radius aan; positieve waarden geven een toenemende radius aan

Zigzag

Met deze optie zorgt u ervoor dat de boot in een zigzagpatroon gaat varen.

Wendvariabelen:

- Koerswijziging
- Etappeafstand

Vierkant

Stuurt het vaartuig in een vierkant patroon, waarbij koerswendingen van 90° worden gemaakt.

Wendvariabele:

- Etappeafstand

S-bocht

Met deze optie giert het vaartuig langs de hoofdkoers. Wanneer de stuurautomaat is geactiveerd, wordt deze in de modus S-bocht gezet.

Wendvariabelen:

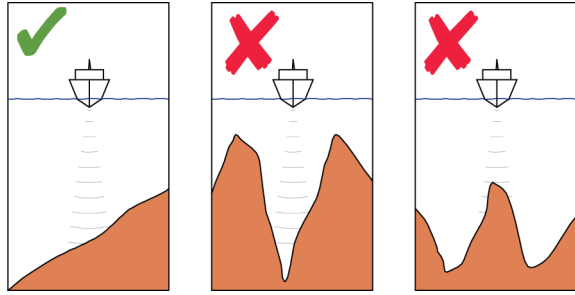
- Koerswijziging
- Wendradius

Dieptecontouren volgen

Zorgt dat de stuurautomaat een dieptecontour volgt.

→ **Notitie:** DCT wendpatroon is alleen beschikbaar als het systeem een geldige diepte-invoer heeft.

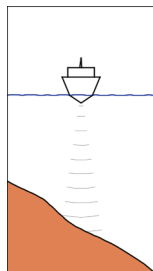
⚠ Waarschuwing: Gebruik het DCT wendpatroon alleen als de zeebodem daarvoor geschikt is. Gebruik de functie niet in onrustig water waarbij de diepte binnen een klein gebied sterk verschilt.



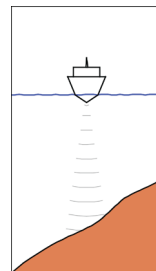
- **Notitie:** Als er tijdens DCT dieptegegevens verloren gaan, schakelt de stuurautomaat automatisch over naar de modus Auto.
- Aanbevolen wordt om bij gebruik van DCT het alarm AP dieptegegevens ontbreken in te schakelen. Als dit alarm is geactiveerd, gaat een alarm af als de dieptepeiling tijdens DCT wegvalt.

DCT-wending starten

- Stuur de boot naar de diepte die u wilt volgen en in de richting van het dieptecontour
- Activeer de automatische modus en selecteer vervolgens Depth Contour Tracking, terwijl u de dieptepeiling controleert
- Selecteer Bakboord of Stuurboord om het DCT-patroon te starten en de helling van de bodem aan stuurboordzijde of bakboordzijde te volgen



*Bakboordoptie
(diepte neemt af aan bakboordzijde)*



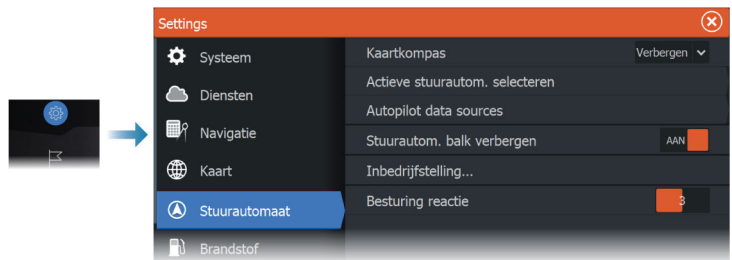
*Stuurboordoptie
(diepte neemt af aan stuurboordzijde)*

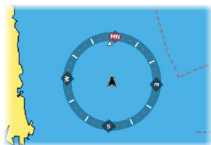
Wendvariabelen

- Ref. diepte: dit is de referentiediepte voor de DCT-functie. Als DCT is gestart, leest de stuurautomaat de huidige diepte en wordt deze diepte ingesteld als de referentiediepte. De referentiediepte kan worden gewijzigd als de functie actief is
- Diepte gain: deze parameter bepaalt de ratio tussen ingesteld roer en de afwijking van de geselecteerde dieptecontour. Hoe hoger de Depth gain-waarde, hoe meer roer er gegeven wordt. Als de waarde te klein is, zal het lang duren voordat het afdrijven van de ingestelde dieptecontour gecompenseerd wordt, en zal de stuurautomaat de boot niet op de geselecteerde diepte kunnen houden. Als de waarde te groot is, neemt de overschrijding toe en wordt de sturing instabiel.
- CCA: de CCA is de hoek die wordt opgeteld bij of afgetrokken van de ingestelde koers. Met deze parameter kunt u de boot met S-bewegingen rond de referentiediepte laten gieren. Hoe groter de CCA, hoe meer er gegierd mag worden. Als de CCA is ingesteld op nul, mag er niet gegierd worden.

Stuurautomaat instellen

Het instellingenvenster Stuurautomaat is afhankelijk van welke stuurautomaatcomputer op het systeem is aangesloten. Als er meer dan één stuurautomaat is aangesloten, toont het instellingenvenster Stuurautomaat de opties voor de actieve stuurautomaat.





Kaartkompas

Selecteer om een kompassymbool rond uw boot weer te geven op het kaartpaneel. Het kompassymbool staat uit als de cursor actief is op het paneel.

Actieve stuurautomaat selecteren

Hiermee selecteert u of de stuurautomaatcontroller de trollingmotor of de buitenboordmotor(en) bedient.

Gegevensbronnen van de stuurautomaat

Zorgt voor automatische en handmatige selectie van gegevensbronnen voor de stuurautomaat voor de buitenboordmotor.

Stuurautomaatbalk automatisch verbergen

Bepaalt of de gegevensbalk van de stuurautomaat wordt getoond wanneer de stuurautomaat is ingesteld op Standby.

Instellingen voor inbedrijfstelling en besturing reactie

Zie "*Stuurautomaat instellingen*" op pagina 259 voor de instellingen voor inbedrijfstelling en de besturing reactie.

17

Stuurautomaat trollingmotor

Veilige bediening met de stuurautomaat

⚠ **Waarschuwing:** Een stuurautomaat is een handig hulpmiddel bij het navigeren, maar kan een menselijke navigator NIET vervangen.

⚠ **Waarschuwing:** Zorg dat de stuurautomaat voor gebruik correct geïnstalleerd, in bedrijf gesteld en gekalibreerd is.

→ **Notitie:** Om veiligheidsredenen moet een fysieke standby-knop beschikbaar zijn.

Gebruik geen automatische besturing:

- Bij druk verkeer of in smalle wateren
- Bij slecht zicht of extreme zeecondities
- Wanneer in het gebied een verbod op het gebruik van stuurautomaten van kracht is

Bij gebruik van een stuurautomaat:

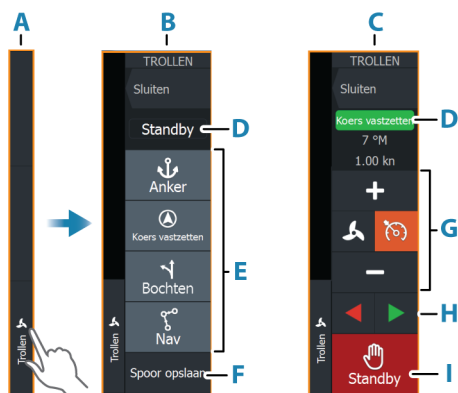
- Laat het roer niet onbeheerd achter
- Plaats geen magnetisch materiaal of apparatuur in de buurt van de koerssensor die door het stuurautomaatsysteem wordt gebruikt
- Controleer met regelmatige tussenpozen de koers en positie van het vaartuig
- Schakel de stuurautomaat altijd naar standby en verminder tijdig de snelheid om gevaarlijke situaties te vermijden

Stuurautomaatalarmen

Om veiligheidsredenen is het raadzaam om alle stuurautomaatalarmen in te schakelen bij het gebruik van de stuurautomaat.

Ga voor meer informatie naar "*Menu Alarms (Alarmen)*" op pagina 202.

De stuurautomaatcontroller voor de trollingmotor



- A** Bedieningsbalk
- B** Stuurautomaatcontroller, uitgeschakeld
- C** Stuurautomaatcontroller, ingeschakeld
- D** Modusindicatie
- E** Lijst met beschikbare modi
- F** Knop Opnemen/opslaan
- G** Modusafhankelijke informatie
- H** Modusafhankelijke knoppen
- I** Knop Inschakelen/Standby

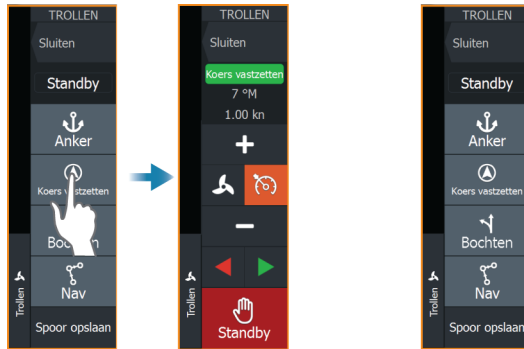
Wanneer de stuurautomaat-controller het actieve paneel is, ziet u een rand rond het paneel.

→ **Notitie:** De stuurautomaatcontroller kan ook worden geactiveerd via het dialoogvenster Systeem regelingen.

Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

De stuurautomaat inschakelen

- Selecteer de gewenste modus met de knop



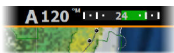
De stuurautomaat wordt ingeschakeld in de geselecteerde modus en de stuurautomaatcontroller geeft de opties voor de actieve modus weer.

De stuurautomaat uitschakelen.

- Selecteer de knop Standby

Wanneer de stuurautomaat in standby staat, moet u de boot handmatig sturen.

Indicatie stuurautomaat



De stuurautomaat-informatiebalk toont informatie van de stuurautomaat. De balk wordt weergegeven op alle pagina's, als de stuurautomaat in een actieve modus staat. In het instellingsvenster Stuurautomaat kunt u instellen dat de balk is uitgeschakeld als de stuurautomaat in de modus Standby staat.

Stuurautomaatmodi

De stuurautomaat heeft verschillende stuurmodi.

Ankermodi

In deze modi houdt de trollingmotor het vaartuig op de geselecteerde locatie.

→ **Notitie:** In de ankermodus kan de oriëntatie van uw vaartuig worden beïnvloed door wind of stromingen.

De volgende ankeropties zijn beschikbaar:

Cursor

Navigeert naar de cursorpositie en houdt het vaartuig op die positie.

Waypoint

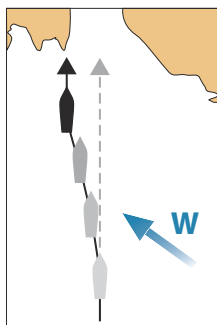
Navigeert naar het geselecteerde waypoint en houdt het vaartuig op die positie.

Hier

Houdt het vaartuig op de huidige positie.

Positie wijzigen in ankermodus

Gebruik de pijlknoppen om de positie van het vaartuig te wijzigen wanneer u in de ankermodus bent. Met elke druk op de knop wordt de ankerpositie 1,5 m (5 ft) in de gekozen richting verplaatst.



Koers vastzetten-modus

In deze modus wordt de boot automatisch volgens een ingestelde koers gestuurd door de stuurautomaat.

Wanneer de modus wordt geactiveerd, selecteert de stuurautomaat de huidige kompaskoers als ingestelde koers.

→ **Notitie:** In deze modus wordt eventuele drift veroorzaakt door stroming en/of wind (**W**) niet door de stuurautomaat gecompenseerd.

De ingestelde koers wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboordknop

Er vindt direct een wijziging van de vaarrichting plaats. De koers wordt aangehouden totdat er een nieuwe koers wordt ingesteld.

De modus NAV

⚠ Waarschuwing: De NAV-modus mag alleen in open water gebruikt worden.

Voordat u de modus NAV inschakelt, moet u een route navigeren of in de richting van een waypoint navigeren.

In de NAV-modus kunt u het vaartuig met de stuurautomaat automatisch naar een bepaalde waypoint-locatie of langs een vooraf gedefinieerde route sturen. De positie-informatie wordt gebruikt voor het wijzigen van de te varen koers om de boot op de track-lijn te houden en naar het bestemmingswaypoint te leiden.

Bij aankomst op de bestemming schakelt de stuurautomaat over naar de geselecteerde aankomstmodus. Het is belangrijk om een aankomstmodus te kiezen die past bij uw navigatiebehoeften voordat NAV-modus wordt geactiveerd. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 146.

Opties NAV-modus

In de NAV-modus zijn de volgende knoppen beschikbaar in de stuurautomaat-controller:



Opnieuw starten

Start de navigatie opnieuw vanaf de huidige locatie van het vaartuig.

Overslaan

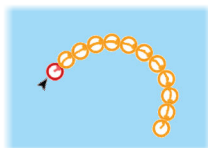
Het actieve waypoint wordt overgeslagen en er wordt koers gezet naar het volgende waypoint. Deze optie is alleen beschikbaar tijdens het navigeren van een route met meer dan één waypoint tussen de positie van het vaartuig en het einde van de route.

Sturen met wendpatroon

Het systeem bevat een aantal automatische wendpatronen.

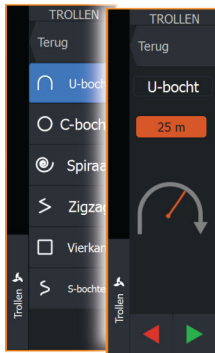
Als u een wendpatroon activeert, maakt het systeem tijdelijke waypoints voor de wending.

Het laatste waypoint van de wending is het eindwaypoint. Als het vaartuig het eindwaypoint heeft bereikt, wordt het in aankomstmodus geschakeld. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 146.



Een wending starten

- Selecteer de bakboord- of stuurboordknop



Wendvariabelen

De wendpatronen hebben instellingen die u kunt aanpassen voordat u een wending start, of op elk gewenst moment wanneer de boot aan het wenden is.

U-bocht

Wijzigt de huidige ingestelde koers met 180°.

Wendvariabele:

- Wendradius

C-bocht

Met deze optie gaat de boot in een cirkel varen.

Wendvariabele:

- Wendradius
- Aantal graden om te draaien

Spiraal

Hiermee maakt het vaartuig een spiraalbeweging in een steeds groter of kleiner wordende radius.

Wendvariabelen:

- Initiële radius
- Radiusverandering per lus
- Aantal lussen

Zigzag

Met deze optie zorgt u ervoor dat de boot in een zigzagpatroon gaat varen.

Wendvariabelen:

- Koersverandering per etappe
- Etappeafstand
- Aantal etappes

Vierkant

Stuurt het vaartuig in een vierkant patroon, waarbij koerswendingen van 90° worden gemaakt.

Wendvariabele:

- Etappeafstand
- Aantal etappes

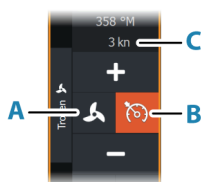
S-bocht

Met deze optie giert het vaartuig langs de hoofdkoers.

Wendvariabelen:

- Wendradius
- Koerswijziging
- Aantal etappes

Snelheidsregeling trollingmotor



De stuurautomaat kan in de Koers vastzetten-modus, in de NAV-modus en tijdens het sturen in wendpatronen de snelheid van de trollingmotor regelen.

De ingestelde doelsnelheid wordt weergegeven in de stuurautomaatcontroller.

Er zijn twee manieren om de doelsnelheid van de trollingmotor te regelen:

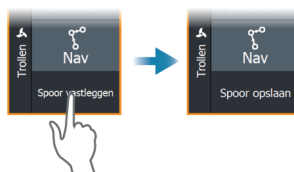
- Propellorsnelheid, ingesteld als een percentage van het vermogen (A)
- Kruissnelheid (B)

U kunt wisselen tussen de opties door het snelheidspictogram te selecteren.

De snelheid wordt in vooraf ingestelde stappen verhoogd/verlaagd met de plus- en minknoppen. De snelheid kan ook handmatig worden ingesteld door het veld snelheid (C) te selecteren.

Een trail opnemen en opslaan

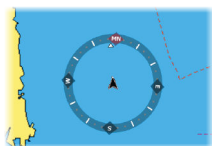
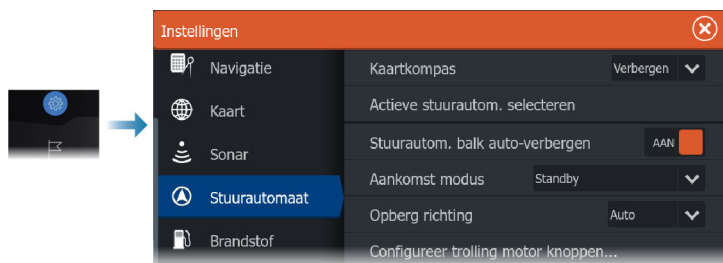
Een trail kan vanuit de stuurautomaatcontroller worden opgeslagen als een route. Als Trail opnemen is uitgeschakeld, kan de functie worden ingeschakeld vanaf de stuurautomaatcontroller.



Raadpleeg "*Waypoints, routes en trails*" op pagina 53 voor meer informatie.

Stuurautomaat instellingen

De beschikbare opties in het dialoogvenster met instellingen voor de stuurautomaat kunnen variëren.



Kaartkompas

Selecteer om een kompassymbool rond uw boot weer te geven op het kaartpaneel. Het kompassymbool staat uit als de cursor actief is op het paneel.

Stuurautomaatbalk automatisch verbergen

Bepaalt of de gegevensbalk van de stuurautomaat wordt getoond wanneer de stuurautomaat is ingesteld op Standby.

Aankomstmodus

De stuurautomaat schakelt van de navigatiemodus naar de geselecteerde aankomstmodus wanneer het vaartuig de bestemming bereikt.

Standby

De stuurautomaat wordt uitgeschakeld. De trollingmotor wordt bediend met een handheld afstandsbediening of met een voetpedaal.

Koers vastzetten

In deze modus wordt de laatste koers van het vaartuig vergrendeld en aangehouden.

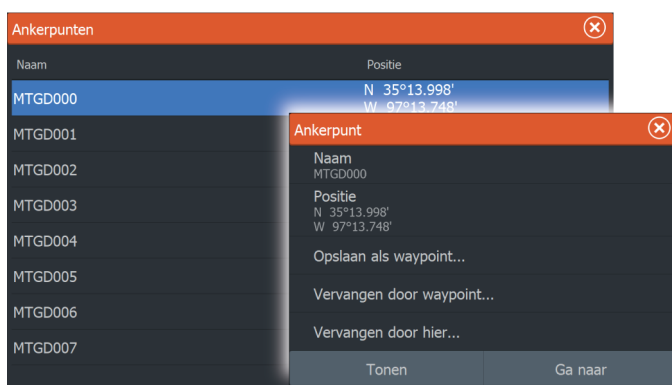
Anker

Ankert het vaartuig op de plaats van bestemming.

Ankerpunten instellen

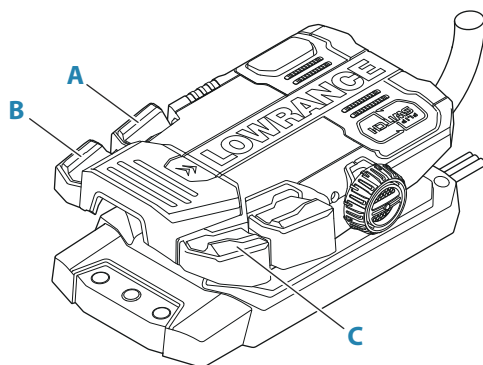
De trollingmotor kan een aantal ankerpunten opslaan, gemarkeerd met het voorvoegsel MTG. Ankerpunten in de trollingmotor worden weergegeven in het dialoogvenster Ankerpunt.

Deze MTG-ankerpunten worden als waypoint opgeslagen in het MFD-systeem. De positie van een MTG-ankerpunt kan opnieuw worden ingesteld op een bestaand waypoint of op de huidige positie van het vaartuig.

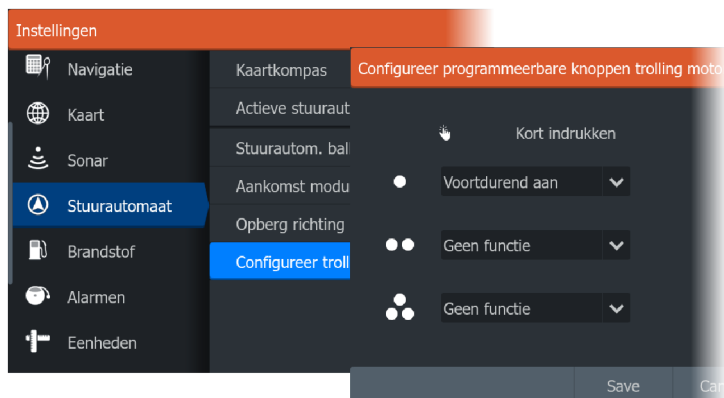


De knoppen van het voetpedaal van de Ghost trollingmotor configureren

U kunt drie van de actieknoppen (**A**, **B** en **C**) op het voetpedaal van de Ghost trollingmotor configureren.



Selecteer een actie in de vervolgkeuzelijst voor elk van de knoppen die u wilt configureren.



18

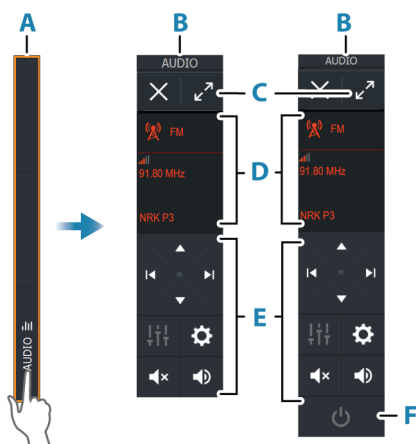
Audio

Over de audiofunctie

Als een compatibele audioserver correct is geïnstalleerd/aangesloten en ingesteld binnen uw systeem, kunt u de unit gebruiken om het audiosysteem op uw schip te bedienen en aan te passen.

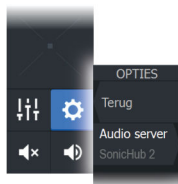
De audiocontroller

De bedieningsknoppen, tools en opties verschillen per audiobron.



- A** Bedieningsbalk
- B** Audiocontroller, kleine en grote displays
- C** Bron en broninformatie
- D** Bedieningsknoppen
- E** Aan/uit-knop
De Uit-knop bevindt zich op kleine displays in de bronnenlijst.

Audiosysteem opzetten



Audioserver

Als er meerdere audiobronnen zijn verbonden met hetzelfde netwerk, moet een van de apparaten worden geselecteerd als de audioserver. Als slechts één apparaat aanwezig is, is dit standaard de geselecteerde audioserver.

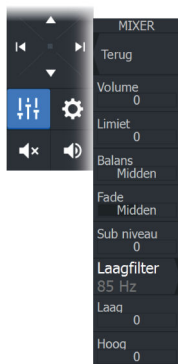
De luidsprekers instellen

→ **Notitie:** Het aantal mixeropties hangt af van de actieve audioserver.

Luidsprekerzones

Dit apparaat kan worden ingesteld voor het regelen van verschillende audiozones. Het aantal zones hangt af van de audioserver die met uw systeem is verbonden.

U kunt balans, volume en volumebegrenzing voor elke zone afzonderlijk instellen. Aanpassingen voor bas en toonhoogte gelden voor alle zones.



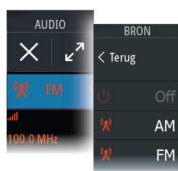
Hoofdregeling volume

Als u het volume aanpast, wordt het volume voor alle luidsprekerzones standaard aangepast.

U kunt elke luidsprekerzone afzonderlijk aanpassen. U kunt bovendien definiëren welke zones worden aangepast als u het volume aanpast.

Een audiobron selecteren

Gebruik de knop Bron om de lijst van audiobronnen weer te geven. Het aantal bronnen is afhankelijk van de actieve audioserver.

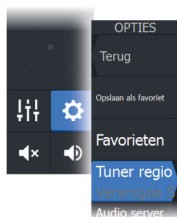


Bluetooth-apparaten

Als uw audioserver Bluetooth ondersteunt, wordt Bluetooth vermeld als bron.

Via het Bluetooth-pictogram in de audiocontroller kunt u de audioserver koppelen met Bluetooth-audioapparaten zoals een smartphone of tablet.

Een AM/FM-radio gebruiken



Tunerregio selecteren

Voordat u FM- of AM- of VHF-radio kunt gebruiken, moet u de juiste regio voor uw locatie selecteren.

Radiokanalen

Afstemmen op een AM/FM-radiokanaal:

- houd de linker- of en rechter audiobedieningsknop ingedrukt

Een kanaal opslaan onder favorieten:

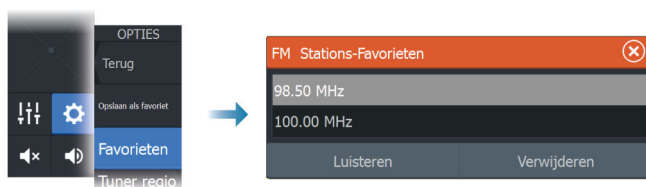
- selecteer de menuoptie Favorieten

Door favoriete kanalen bladeren:

- selecteer de audiobedieningsknop omhoog of omlaag

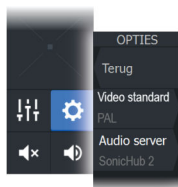
Lijst met favoriete kanalen

De lijst met favorieten kan worden gebruikt voor het selecteren van een kanaal, en voor het verwijderen van de opgeslagen kanalen uit de lijst.



DVD video bekijken

Als uw Audioserver het afspelen van DVD's ondersteunt, kunt u de DVD-speler vanaf de audiocontroller bedienen als de audiobron op DVD is ingesteld.



Videostandaard

Selecteer het videoformaat voor de Audioserver, zodat het overeenkomt met het beeldscherm dat op de Audioserver is aangesloten.

19

Radar

Over radar

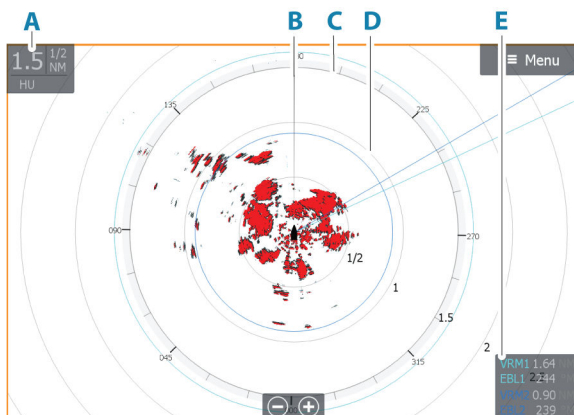
Er worden verschillende radarsensoren ondersteund.

In dit hoofdstuk worden de functies en opties van allerlei ondersteunde radars beschreven. De functies en opties die voor u beschikbaar zijn, hangen af van de radarantenne(s) die op uw systeem aangesloten zijn.

Ondersteunde radar

Halo koepelradar wordt ondersteund.

Het radarpaneel



- A** Radarinformatievenster
- B** Vaarrichtingslijn*
- C** Kompas*
- D** Afstandsringen*
- E** EBL/VRM gegevensbox*

* Optionele radarsymbolen Radarsymbolen kunnen in het radarmenu collectief in-/uitgeschakeld worden, of individueel zoals beschreven in het dialoogvenster radarinstellingen.

Dubbele radar

U kunt verbinding maken met twee willekeurige ondersteunde radars en beide radarbeelden tegelijkertijd bekijken.

→ **Notitie:** Op Broadband Radar zal bij de meeste bereiken interferentie te zien zijn als een puls- of Halo-radar en een Broadband-radar tegelijkertijd uitzenden vanaf dezelfde boot. We raden u aan om met één radar tegelijk uit te zenden. Zend bijvoorbeeld met Broadband radar uit voor navigatiegebruik, en met een puls- of Halo radar om buien en bepaalde kustlijnen op afstand te lokaliseren en Racons te activeren.

U selecteert de optie voor dubbele radarpanelen door de knop van de radarapplicatie ingedrukt te houden op de startpagina, of door onder favorieten een pagina met twee radarpanelen aan te maken.

De radarbron selecteren

U kunt de radar op het radarpaneel opgeven door een van de beschikbaar radars te selecteren in de menuoptie Radar bron. Als u een paneel met meerdere radars hebt, wordt de radar individueel ingesteld voor elk radarpaneel. Activeer een van de radarpanelen en selecteer vervolgens een van de beschikbare radars in de menuoptie Radar bron. Herhaal het proces voor het tweede radarpaneel en selecteer een andere radar voor dit paneel.

→ **Notitie:** Het 3-cijferige radarbronnummer bestaat uit de laatste 3 cijfers van het serienummer van de radar.

Radar-overlay

U kunt de overlay van het radarbeeld op de kaart plaatsen. Dit kan u helpen het radarbeeld eenvoudig te interpreteren door de radar-doelen op één lijn te brengen met de objecten op de kaart.

→ **Notitie:** Voor radaroverlay moet het systeem zijn uitgerust met een koerssensor.

Wanneer u kiest voor radar-overlay, zijn de basisradarfuncties beschikbaar in het kaartpaneelmenu.

Bron radar-overlay selecteren op kaartpanelen

Om de radarbron te selecteren van de radar-overlay die op het kaartpaneel verschijnt, gebruikt u de opties in het menu

Radaropties en vervolgens in **Bron** op het kaartpaneel om de radarbron te selecteren.

Voor kaartpagina's met meer dan een kaart met radar-overlay kunt u verschillende radarbronnen instellen voor elk kaartpaneel. Activeer een van de kaartpanelen en selecteer vervolgens een van de beschikbare radars in de menuoptie Radar bron. Herhaal het proces voor het tweede kaartpaneel met radar-overlay en selecteer een andere radar voor dit paneel.

Operationele modi radar

U bedient de operationele modi van de radar vanuit het menu Radar. De volgende modi zijn beschikbaar:

Uit

De voeding voor de radarscanner is uitgeschakeld. **Uitschakelen** is alleen beschikbaar wanneer de radar in de standby-modus staat.

Standby

De spanning naar de radarscanner is aan, maar de radar zendt niet.

→ **Notitie:** U kunt de radar ook in de standby-modus zetten vanuit het dialoogvenster **Systeem regelingen**.

Zenden

De scanner is aan en zendt. Ontdekte doelen worden op de PPI (Plan Position Indicator) van de radar getekend.

→ **Notitie:** U kunt de radar ook in de verzendmodus zetten vanuit het dialoogvenster **Systeem regelingen**.

Het radarbereik aanpassen



Het radarbereik wordt in het gedeelte systeem informatie op het radarbeeld weergegeven.

Gebruik de zoomknoppen om het bereik te vergroten of verkleinen.

Dubbel bereik

→ **Notitie:** Halo20 ondersteunt tweevoudig bereik niet.

→ **Notitie:** Tweevoudig bereik wordt niet ondersteund door Halo 3000 radars in de Bird+ modus.

Wanneer het apparaat is aangesloten op een Halo radar (anders dan Halo20) kunt u de radar in de modus Tweevoudig bereik gebruiken.

De radar wordt in het menu radarbronnen getoond als twee virtuele radarbronnen A en B. Het bereik en de bediening van iedere virtuele radarbron is volledig onafhankelijk. De bron voor dubbele radar kan op dezelfde manier worden geselecteerd voor een bepaalde kaart of een bepaald radarpaneel zoals wordt beschreven in "*De radarbron selecteren*" op pagina 155.

→ **Notitie:** Sommige bedieningselementen die verband houden met de fysieke eigenschappen van de radar zelf zijn niet onafhankelijk van de bron. Het gaat daarbij om Fast scan, Antennehoogte, Sectoronderdrukking en Peilingsuitlijning.

Het aantal doelen dat voor elke virtuele radarbron kan worden gevolgd hangt af van uw radarbron.

Voor iedere virtuele radarbron kunnen tot twee onafhankelijke doeltrackingzones worden gedefinieerd.

Het radarbeeld aanpassen

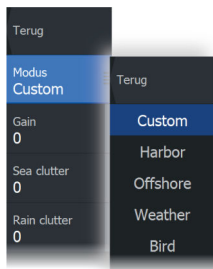
Het radarbeeld kan worden verbeterd door de versterking aan te passen, ongewenste echo's door zeeruis, regen of andere weersomstandigheden weg te filteren en door de gevoeligheid van de radarontvanger af te stemmen.

U kunt de versterking, zeeruis en regenruis aanpassen in het hoofdmenu van het radarpaneel.

→ **Notitie:** De radarbeeldinstellingen hebben geen invloed op de AIS-doelen.

Zee- en regenruis kunnen tegelijkertijd aanwezig zijn en dan zullen de detectiekwaliteit verder afnemen. Aangezien zeeruis op korte afstand is en regenruis vaak op langere afstand, kunnen de regenruisinstellingen worden aangepast zonder dat de echo's in het zeeruisgebied worden aangetast.

Het radarbeeld kan worden aangepast zoals in de volgende onderdelen beschreven.



Radarmodi

Gebruikersmodi zijn beschikbaar met vooraf ingestelde besturingsinstellingen voor verschillende omgevingen. Niet alle modi zijn beschikbaar voor alle radarmodellen.

Aangepaste modus

In deze modus kunnen alle radarinstellingen worden aangepast en instellingen blijven bewaard nadat een modus is gewijzigd of de radar opnieuw is ingeschakeld. De standaardinstellingen van de radar zijn ingesteld voor algemeen gebruik.

Modus Haven

In deze modus worden de radarinstellingen aangepast aan gebieden zoals drukke waterwegen en grote kunstmatige structuren, waar een goed onderscheid tussen doelen en tevens snelle beeldbijwerking nodig zijn.

Offshore-modus

In deze modus worden de radarinstellingen geoptimaliseerd voor offshore zeecondities en zijn geïsoleerde doelen groter en beter zichtbaar.

Weermodus

In deze modus worden de radarinstellingen geoptimaliseerd voor de beste detectie en weergave van regen. Het beeld wordt minder snel bijgewerkt en de kleurdiepte is verhoogd.

Bird modus

De radarinstellingen worden geoptimaliseerd voor de beste detectie van vogels, zowel langs de kust als offshore. De radar is ingesteld op hoge gevoeligheid.

⚠ Waarschuwing: Het gebruik van deze modus wordt afgeraden in drukke havenomgevingen.

Bird+ modus

De Bird+ modus werkt met Halo 3000 serie radars en biedt verbeterde mogelijkheden voor offshore vogeldetectie op lange afstand.

→ **Notitie:** Tweevoudig bereik wordt niet ondersteund door Halo 3000 radars in de Bird+ modus, maar bereik A of bereik B werkt wel. Als de Bird+ modus wordt geactiveerd terwijl het andere bereik al zendt, wordt het andere bereik automatisch in stand-by gezet. Zodra de Bird+ modus wordt afgesloten, wordt de transmissie automatisch hervat.

Het maximale bereik is 24 Nm.

⚠ **Waarschuwing:** Het gebruik van deze modus wordt afgeraden in drukke havenomgevingen.

Beschikbare besturingselementen voor verschillende gebruiksmodi

Niet alle besturingselementen zijn aanpasbaar in elke modus. In de volgende tabel staan de vooraf ingestelde besturingselementen en de aanpasbaarheid van elk besturingselement.

	Aangepast	Harbor	Zeezeilen	Weer	Bird/Bird+
Ruisonderdrukking	Aanp.	Medium	Hoog	Medium	Hoog
Drempel	Aanp.	30%	30%	0%	0%
Doelvergroting	Aanp.	Laag	Medium	Uit	Uit
Storingafwijzen	Aanp.	Aanp.	Aanp.	Aanp.	Aanp.
Doelonderscheiding	Aanp.	Medium	Uit	Uit	Uit
Snelle scan	Aanp.	Hoog	Hoog	Uit	Uit

Modi bij dubbel bereik

Wanneer het apparaat is aangesloten op een radar met een dubbel bereik, kunt u de radar in de modus Dubbel bereik gebruiken.

→ **Notitie:** Tweevoudig bereik wordt niet ondersteund door Halo 3000 radars in de Bird+ modus.

De modi kunnen onafhankelijk van elkaar worden ingesteld voor ieder bereik. U kunt bijvoorbeeld de modus Offshore instellen voor bereik A en de modus Weer voor bereik B. In sommige gevallen vindt echter een wisselwerking tussen bereiken plaats:

- Wanneer u voor beide bereiken de modus Vogel gebruikt, dan is het maximale bereik beperkt tot 24 NM en wordt de resolutie van het bereik beperkt.
- Fast scan - De rotatiesnelheid van de antenne wordt ingesteld voor de traagste van beide modi. Fast scan wordt bijvoorbeeld uitgeschakeld als u de modi Haven en Weer gebruikt, omdat Fast scan uitstaat in de modus Weer.
- De instellingen voor interferentieonderdrukking kunnen invloed hebben op de interferentie die in beide bereiken wordt waargenomen en verwijderd.

Directionele echo-onderdrukking

Deze modus is actief als zee-echo is ingesteld op Automatisch of Haven/Offshore (de opties verschillen per radarmodel). De versterking van de radarontvanger wordt dynamisch aangepast tijdens de 360-graden sweep volgens het zee-echoniveau voor hogere doelgevoeligheid benedenwinds en bij zwaardere zeegang. Bij Halo radars is het ook mogelijk om directionele echo-onderdrukking fijn af te stellen met automatisch offset-aanpassingen.

→ **Notitie:** Deze modus kan niet in het menu worden geselecteerd en u kunt niet op het paneel of in het menu zien dat die is geactiveerd.

Als zee-echo op Handmatig is ingesteld, staat de modus Directionele echo-onderdrukking UIT (niet-directioneel).

De zeestatusinstellingen Kalm, Matig of Ruw zijn beschikbaar in het menu om het radarbeeld beter aan uw voorkeur aan te passen.

Gain

De versterking regelt de gevoeligheid van de radarontvanger.

Door een hogere versterking wordt de radar gevoeliger voor radarecho's, zodat er zwakkere doelen getoond worden. Als de versterking te hoog staat, kan het beeld vollopen met achtergrondruis.

De versterking heeft een handmatige en een automatische modus. U wisselt tussen de automatische en de handmatige modus met de schuifbalk.

Zee-echo

Wordt gebruikt om het effect van achtergrondecho van golfslag of ruwe zee rond het vaartuig te filteren.

Als u de waarde verhoogt, wordt de gevoeligheid van de korteafstandsecho veroorzaakt door golven verminderd. Als de waarde te veel wordt verhoogd, verdwijnen zowel de zee-echo als doelen van het display. Doelen rond het eigen vaartuig worden dan misschien niet weergegeven als gevaarlijke doelen.

Het systeem beschikt over vooraf gedefinieerde instelling voor zee-echo in havens en offshore. Daarnaast is er een handmatige modus waarin u de instellingen kunt aanpassen.

→ **Notitie:** Als het niveau zee-echo wordt verhoogd, kunnen sommige doelen niet worden gedetecteerd, zelfs niet via zee-echofiltering, aangezien boeien of andere kleine objecten echo's produceren van een lager niveau dan de echo's van de golven.

Zeeconditie

Pas de instelling voor Zeeconditie aan de huidige zeecondities aan voor de beste onderdrukking van zee-echo.

Regenecho

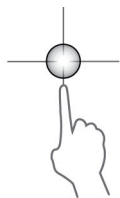
De functie Regen-echo wordt gebruikt om het effect van regen, sneeuw of andere weersomstandigheden op het radarbeeld te verminderen. Als u de waarde verhoogt, wordt de gevoeligheid van de langeafstandsecho veroorzaakt door regen verminderd. De waarde mag niet teveel verhoogd worden, omdat ook echte doelen gefilterd kunnen worden.

Als de neerslag boven het schip is, heeft de aanpassing van de regen-echo impact op de weergave van nabije echo's.

Cursor op een radarpaneel gebruiken

Standaard wordt de cursor niet weergegeven op het radarpaneel.

Wanneer u de cursor op het radarpaneel plaatst, wordt het cursorpositievenster geactiveerd.



De functie Cursorondersteuning

Met de functie Cursorondersteuning kunt u de cursor nauwkeurig gebruiken en plaatsen zonder gegevens met uw vinger te bedekken.

Activeer de cursor op het paneel en houd uw vinger vervolgens ingedrukt op het scherm om het cursorsymbool te veranderen in een selectiecirkel, die boven uw vinger verschijnt.

Sleep de selectiecirkel zonder uw vinger van het scherm te halen naar de gewenste positie.

Als u uw vinger van het scherm haalt, keert de cursor terug naar de gewone cursorfunctie.

Ga naar cursor

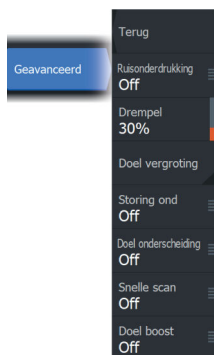
U kunt navigeren naar een geselecteerde positie op het beeld door de cursor op het paneel te plaatsen en vervolgens in het menu de optie Ga naar Cursor te gebruiken.

Nieuw waypoint

U kunt een waypoint op een geselecteerde positie opslaan door de cursor op het paneel te plaatsen en vervolgens de menu-optie Nieuw waypoint te gebruiken.

Geavanceerde radaropties

De menu-opties zijn afhankelijk van de mogelijkheden van uw radar en de geselecteerde operationele modus.



Ruisonderdrukking

Hiermee bepaalt u hoeveel ruis wordt gefilterd door de radar. De doelgevoeligheid voor de lange afstand wordt groter wanneer deze instelling op Laag of Hoog staat, maar dit veroorzaakt wat verlies in doelonderscheiding.

→ **Notitie:** Laat voor een maximaal bereik de radar op één bereik uitzenden, stel Ruisonderdrukking in op Hoog en kies een zo laag mogelijke drempel. De standaardwaarde is 30% voor minder ruis op het scherm. In sommige gebieden met ongewoon veel interferentie levert UIT mogelijk het beste radarbeeld op.

Drempel

De drempel bepaalt de vereiste signaalsterkte voor de laagste radarsignalen. Radar beneden deze drempel wordt gefilterd en wordt niet getoond.

Doel vergroting

Met Doelvergroting wordt de lengte van doelen in het bereik vergroot, zodat ze beter te zien zijn.

Radarstoring onderdrukken

De optie Radarstoring onderdrukken (RO of Storing ond) wordt gebruikt om tweedespoor-echo's van doelen op grote afstand te verwijderen evenals de interferentie van radarunits op dezelfde frequentieband.

Als de RO aan staat, is pulsspreiding van de transceiver ingeschakeld. Wanneer dit is ingeschakeld, wordt de PRF van de transceiver voor elke sweep licht gewijzigd. Hierdoor worden de spiraalverstoringen en tweedespoor-echo's in het bereik van sweep tot sweep gesplitst. RO-verwerking wist alle echo's die in hetzelfde bereik worden gevonden als ze niet in elke sweep aanwezig zijn.

De RO moest worden gekozen afhankelijk van de omgeving rond het eigen vaartuig:

- IR uit als het maximale signaal van de receiver nodig is
- IR aan als de verstoring of tweedespoor-echo's het radarbeeld verstoren

Om geen zwakke doelen te missen, dient de storingsonderdrukking uit gezet te worden als er geen storing is.

Doelonderscheiding

Regelt de doelonderscheiding van de radar (de afstand tussen objecten is opvallender).

Snelle scan

Stelt de rotatiesnelheid van de antenne in. Met deze optie krijgt u sneller een update van doelen.

→ **Notitie:** Of de maximale snelheid wordt bereikt is afhankelijk van de instellingen, de modus en het bereik die voor de radar

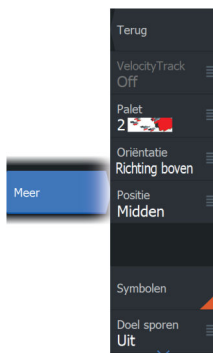
zijn geselecteerd. De radar draait zo snel als de huidige bedieningsinstellingen toelaten.

Doelvergroting

De functie Target boost vergroot de pulslengte en verkleint de bandbreedte van de radar, zodat doelen groter lijken in het bereik en de radargevoeligheid wordt vergroot.

Meer opties

De menuopties zijn afhankelijk van de mogelijkheden van uw radar.



VelocityTrack

- **Notitie:** Als VelocityTrack is ingeschakeld, kan de rotatiesnelheid van de antenne lager zijn.
- **Notitie:** Wanneer u de radar in de modus Dubbel bereik gebruikt en een van de bereiken hebt ingesteld op 36 nm of meer, kan er meer VelocityTrack kleurruis te zien zijn op de landdelen.

Doppler-kleuring is een navigatiehulpmiddel om bewegende doelen die uw schip naderen of ervan afwijken te onderscheiden. De radar geeft aan of een doel uw schip nadert of ervan afwijkt wanneer aan deze voorwaarden wordt voldaan:

- De relatieve snelheid van het doel is hoger dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Het doel is niet geostationair (bijv. land of een bakken).

De volgende opties zijn beschikbaar:

- Uit - schakelt Doppler-kleuring uit
- Normaal - naderende of afwijkende doelen worden gekleurd.
- Naderende doelen - alleen naderende doelen worden gekleurd

De kleur van naderende en afwijkende doelen hangt af van het gebruikte palet:

Radarbeeldpaletten

- Afwijkende doelen zijn blauw gekleurd op alle radarbeeldpaletten.
- Naderende doelen hebben de volgende kleuren op radarbeeldpaletten:

- Zwart/rood palet - geel
- Wit/rood palet - geel
- Zwart/groen palet - rood
- Zwart/geel palet - rood

Radar-overlaypaletten op kaarten

- Afwijkende doelen zijn donkergrijs.
- Naderende doelen zijn geel.

VelocityTrack instellingen

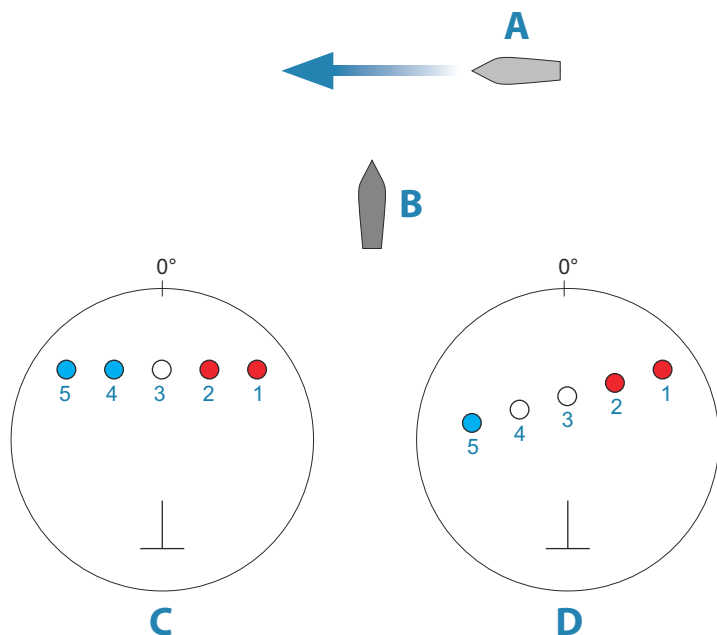
Gebruik dit dialoogvenster om de maximumsnelheid van te kleuren doelen in te stellen.

De maximumsnelheid kan worden ingesteld voor alleen de radarbron van het geselecteerde radarpaneel of voor alle met het systeem verbonden radarbronnen. De instelling wordt alleen toegepast op radars die op het moment dat de instelling wordt geëffectueerd, zijn ingeschakeld en verbonden met het systeem. Als de optie Alle radarbronnen is geselecteerd, gebruiken later aangesloten radars automatisch de ingestelde waarden.

VelocityTrack voorbeelden

Naderende en afwijkende bewegende doelen kunnen in sommige omstandigheden als neutraal (niet gekleurd) worden aangegeven. De navigator dient dergelijke situaties te kunnen herkennen om veilig gebruik te kunnen maken van de functie VelocityTrack als hulpmiddel om botsingen te vermijden.

Hieronder wordt geïllustreerd hoe VelocityTrack zich gedraagt in 2 verschillende navigatiescenario's. De illustraties tonen een doel **(A)** dat het pad van het eigen schip **(B)** kruist.



In de voorbeelden is de beweging van het doel (1-5) te zien in 5 radarscans, waarbij de radar in relatieve bewegingsmodus staat. In voorbeeld **C** is de grondkoers (COG) van het eigen schip 0° en de snelheid 0 knopen.

In voorbeeld **D** is de grondkoers van het eigen schip 0° en de snelheid 10 knopen.

In beide voorbeelden is de grondkoers van het doel 270° en de snelheid 20 knopen.

De kleuren in de voorbeelden zijn conform de kleuren die worden gebruikt voor zwart/groene en zwart/gele radarpaletten:

- Rood (**C1/C2** en **D1/D2**) geeft aan dat het doel een pad volgt dat het eigen schip nadert. De relatieve snelheid van het doel op dat moment is hoger dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Niet gekleurd (**C3** en **D3/D4**) geeft aan dat het doel tijdelijk neutraal is omdat de relatieve snelheid op dat moment lager is dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Blauw (**C4/C5** en **D5**) geeft aan dat het doel zich verwijdt van het eigen schip en dat de relatieve snelheid ervan op dat moment hoger is dan de maximum VelocityTrack-snelheid.

Het radarpalet

Er kunnen verschillende kleuren(paletten) worden gebruikt om details op uw radarpaneel weer te geven.

Oriëntatie

De radaroriëntatie wordt aangegeven in de linker bovenhoek van het radarpaneel als VB (Vaarrichting boven), NB (Noord boven) en KB (Koers boven).

Head-up

In de modus Head-up is de koerslijn op de PPI gericht op de 0° op de peilingschaal en naar de bovenkant van het scherm. Het radarbeeld wordt weergegeven ten opzichte van het eigen schip en als het schip keert, draait het radarbeeld.

→ **Notitie:** Head-up is alleen beschikbaar in de modus Relatieve beweging en het is de enige oriëntatiemodus die beschikbaar is als de radar niet aangesloten op een koersbron.

Noord boven

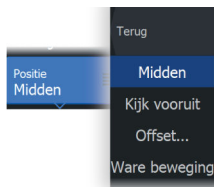
In de modus Noord boven geeft de 0°-indicatie op de PPI het noorden aan. De koerslijn op de PPI volgt de koers van het vaartuig, zoals die van het kompas wordt verkregen. Als het schip keert, volgt de koerslijn de wending van het schip, terwijl het radarbeeld stabiel blijft.

De Noord boven oriëntatie is niet beschikbaar als er geen koersbron is verbonden met de radar. Als er koersinformatie verloren is gegaan, schakelt het systeem automatisch over op Head-up (Vaarrichting boven) oriëntatie.

Koers boven

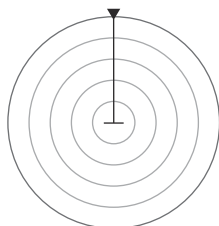
In de modus Koers boven wordt bovenaan de peilingschaal de ware koers van het schip aangegeven, gemeten vanaf het noorden op het moment dat Koers boven werd geactiveerd. Als het schip keert, blijft de peilingschaal constant, terwijl de koerslijn meedraait met de koerswijziging van het schip.

De Koers boven oriëntatie wordt gereset door de modus Koers boven opnieuw te selecteren.

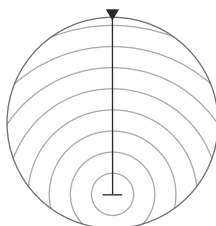


Het PPI-midden verplaatsen

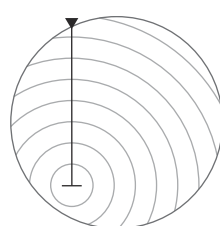
U kunt de beginpositie van de antenne instellen op een andere locatie op de PPI van de radar. De in de volgende paragrafen beschreven opties zijn beschikbaar.



Ppi midden: Midden



Ppi midden: Look Ahead



Ppi midden: Offset

Midden

Met de optie Midden wordt de antenne opnieuw in het midden van de PPI gepositioneerd.

Naar voren kijken

De optie Vooruit kijken wordt gebruikt om het zicht vóór het schip te optimaliseren. Als de optie is geselecteerd, wordt het PPI-midden geplaatst op 70% van de straal van de PPI, 180° tegenover de bovenkant van het scherm.

→ **Notitie:** De optie Naar voren kijken is alleen beschikbaar voor Vaarrichting boven radaroriëntatie.

Offset

Met deze optie kunt u de cursor gebruiken om het PPI midden te selecteren.

Verplaats de cursor naar de gewenste offset-positie en bevestig uw selectie.

Modus Radarbeweging

Radarbeweging wordt linksboven op het radarpaneel aangegeven als TM (True motion - Ware beweging) of RM (Relative motion - Relatieve beweging).

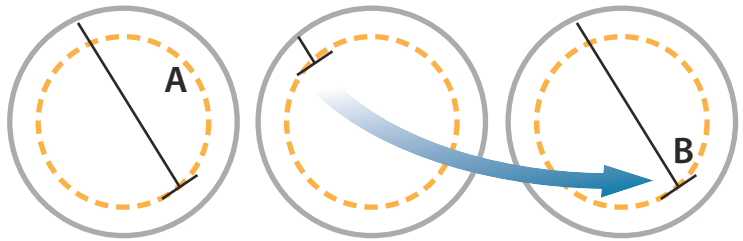
Relatieve beweging

In Relatieve beweging blijft uw schip op een vaste locatie op de radar-PPI en bewegen alle andere objecten ten opzichte van uw positie.

U selecteert de positie van de vaste locatie zoals beschreven in *"Het PPI-midden verplaatsen"* op pagina 167.

Ware beweging

In Ware beweging bewegen uw vaartuig en alle bewegende doelen over de radar PPI tijdens het varen. Alle stilstaande objecten blijven op een vaste positie. Wanneer het vaartuigssymbool 75% van de PPI radius (**A**) bereikt, wordt het radarbeeld vernieuwd met het vaartuigssymbool geherpositioneerd (**B**) op 180° tegenover de huidige koerspeiling.



Als ware beweging is geselecteerd, is de optie Reset ware beweging beschikbaar in het menu. Hiermee kunt u het radarbeeld handmatig resetten en het vaartuigssymbool terugplaatsen in de beginpositie.

→ **Notitie:** Ware beweging is alleen beschikbaar als de PPI in de oriëntatiemodus Noord boven of Koers boven staat. Als u op uw MFD ware beweging wilt instellen, selecteert u de optie Positie in het menu Meer en selecteert u vervolgens de optie Ware beweging.

Radarsymbolen

Gebruik deze menu-optie om de radarsymbolen in/uit te schakelen die geselecteerd zijn om te worden weergegeven in het paneel met radarinstellingen (raadpleeg *"Radarinstellingen"* op pagina 179).

Doelssporen

Een doelspoor geeft de doolverplaatsing aan door nalichten, waarbij de intensiteit na verloop van tijd geleidelijk afneemt.

Doelsporen laten zien waar een doel eerst was. De functie is handig om de beweging van de doelen relatief ten opzichte van uw vaartuig snel te kunnen beoordelen.

U kunt de lengte van de sporen instellen. De lengte staat voor de tijd tot de sporen vervagen. U kunt de doelsporen ook UITzetten.

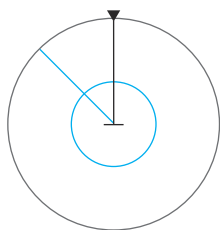
Sporen wissen

Met de optie Sporen wissen worden doelsporen tijdelijk van uw radarpaneel verwijderd. De sporen zullen weer opbouwen, tenzij u de functie uitschakelt.

EBL/VRM markering

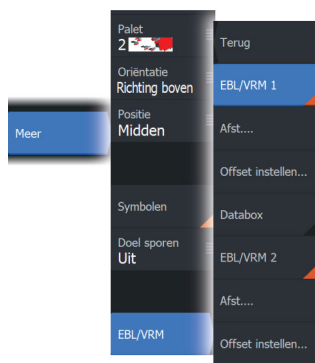
Met de elektronische peillijn (EBL) en de variabele afstandsmarkering (VRM) kunnen snel afstandsmetingen en peilingen worden gedaan naar vaartuigen en landmassa's binnen radarbereik. Op het radarbeeld kunnen twee verschillende EBL/VRM's geplaatst worden.

De EBL/VRM's worden standaard gepositioneerd vanuit het midden van het vaartuig. Het is echter mogelijk het referentiepunt te verschuiven naar een andere geselecteerde positie op het radarbeeld.



Definiëren van een EBL/VRM markering

1. Zorg dat de cursor niet actief is.
2. Activeer het menu Meer, selecteer EBL/VRM en vervolgens EBL/VRM 1 of EBL/VRM 2.



De EBL/VRM bevindt zich nu op het radarbeeld.

3. Selecteer de aanpassingsoptie in het menu als u de positie van de markering wilt wijzigen.
4. Pas de markering aan door deze naar de gewenste positie te slepen.
5. Sla uw instellingen op.

EBL/VRM markeringen met de cursor plaatsen

1. Plaats de cursor op het radarbeeld
2. Activeer het menu
3. Selecteer een van de EBL/VRM-markeringen
 - De EBL-lijn en de VRM-cirkel worden geplaatst naar gelang de cursorpositie.

EBL/VRM markering verplaatsen

1. Zorg dat de cursor niet actief is.
2. Activeer het menu en selecteer EBL/VRM, en selecteer vervolgens de markering die u wilt verplaatsen.
3. Selecteer de optie Offset instellen.
4. Plaats de cursor in het radarpaneel om de offsetpositie in te stellen.
5. Kies Opslaan om uw instellingen op te slaan.

U kunt het EBL/VRM middelpunt ten opzichte van de vaartuigpositie opnieuw instellen in het menu.

Doelen volgen

- **Notitie:** In deze handleiding worden allerlei trackingopties voor verschillende radarsystemen beschreven. De beschikbare trackingopties in uw systeem hangen af van de mogelijkheden van uw radarsysteem.
- **Notitie:** Voor het volgen van doelen is een goede koersbron en een geldige GPS-positie nodig.

Een radardoel binnen een vooringesteld bereik kan worden verkregen en gevolgd. Het systeem toont doelen in het radarpaneel afhankelijk van de instellingen die u in het menu en het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen opgeeft.

U kunt trackingzones instellen (max. bereik 42 Nm). Zie "*Doeltrackingzones*" op pagina 171. Het systeem volgt doelen die de zones binnenkomen en voldoen aan de instellingen die u maakt in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen.

Er wordt een alarm geactiveerd als het aantal gevolgde doelen de maximum limiet of capaciteit van het systeem overschrijdt. Als het aantal doelen de limiet of capaciteit overschrijdt, worden alleen de doelen het dichtst bij het eigen vaartuig weergegeven.

Doeltrackingzones

Met de functie doeltrackingzones kunnen radarobjecten automatisch worden verkregen wanneer ze een door de gebruiker bepaalde zone binnenkomen.



Er kunnen twee zones worden bepaald, elk met eigen instellingen.

Als een doel een zone binnenkomt, wordt het automatisch als veilig of gevaarlijk beschouwd afhankelijk van de CPA/TCPA-instellingen.

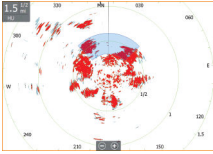
ZoneTrack

Als dit geselecteerd is, kunt u trackingzones instellen of trackingzones die al ingesteld zijn opnieuw activeren. U krijgt een alarmmelding als de radar een doel binnen een zone verkrijgt.

Schakel dit uit om alle uit te schakelen. De zones worden van het radarbeeld verwijderd. De radar stopt met het verkrijgen van doelen binnen de zones en er worden geen alarmmeldingen verzonden.

→ **Notitie:** Het ZoneTrack-doellimiet is 50 doelen per zone. Het doellimiet kan niet worden gewijzigd.

Een veiligheidszone rond uw vaartuig instellen



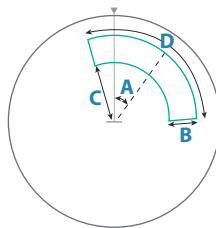
Een bewakingszone is een gebied (een cirkel of een sector) die u op het radarbeeld kunt definiëren. Indien geactiveerd, wordt u door een alarm gewaarschuwd wanneer een radardoel de zone binnenkomt of verlaat.

Veiligheids- of doeltrackingszones maken

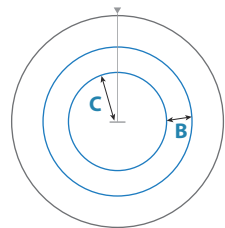
Een veiligheidszone of doeltrackingzone is een gebied (een cirkel of een sector) die u op het radarbeeld kunt definiëren. Indien geactiveerd, wordt u door een alarm gewaarschuwd wanneer een radardoel de zone binnenkomt of verlaat.

Een bewakings- of doeltrackingszone definiëren

1. Zorg dat de cursor niet actief is.
2. Activeer het menu, selecteer bewakingszone of doeltracking en selecteer vervolgens een van de zones.
3. Selecteer de vorm van de zone.
De aanpassingsopties hangen af van de vorm van de zone.
4. Selecteer Aanpassen om de instellingen voor de zone te definiëren. De waarden kunnen ingesteld worden in het menu of door te slepen op het radarpaneel.
A: Peiling, relatief ten opzichte van de vaarrichting van het vaartuig
B: Diepte
C: Bereik, relatief ten opzichte van het midden van het vaartuig
D: Breedte



Vorm: Sector



Vorm: Cirkel

5. Kies Opslaan om uw instellingen op te slaan.

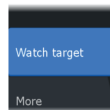
Alarminstellingen

Er wordt een alarm geactiveerd als een radardoel de grenzen van de bewakingszone doorbreekt. U kunt selecteren of het alarm geactiveerd wordt wanneer het doel de zone binnenkomt of verlaat.

Gevoeligheid

De gevoeligheid van de bewakingszone kan worden ingesteld om alarms voor kleine doelen uit te schakelen.

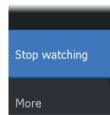
Doelen bekijken



Gebruik deze optie om specifieke doelen op het radarbeeld te volgen.

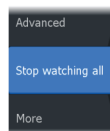
Selecteer een doel en vervolgens de optie Doelen bekijken. Het doel wordt gemarkeerd. Herhaal het proces om een ander doel te bekijken. U kunt meerdere doelen bekijken.

Stop met doelen bekijken



U kunt stoppen met het bekijken van doelen die niet langer extra aandacht vragen.

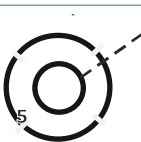
Om het bekijken van specifieke doelen te stoppen, selecteert u een bekeken doel op het radarbeeld en daarna de optie Stop kijken. De optie Stop kijken is beschikbaar in het menu als het bekeken doel is geselecteerd.



Selecteer de optie Stop alles bekijken om te stoppen met het kijken naar alle doelen. De optie Stop alles bekijken is beschikbaar als doelen worden bekeken en de cursor van het radarbeeld is gewist.

Doelsymbolen radar

Het systeem maakt gebruik van de volgende symbolen voor doelen:

	Radardoel, niet in beweging.
	Gevolgd radardoel, niet in beweging. Er zit een ring om gevolgte radardoelen. Ze geven ook het ID-nummer van het doel weer.
	Gevolgd bewegend doel met spoor als doelgeschiedenis is ingeschakeld. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgte doel.
	Gevolgd bewegend radardoel zonder koersverlenging (korte lijn geeft de richting aan waarin het doel zich beweegt). Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgte doel.
	Gevolgd bewegend radardoel met koersverlenging. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgte doel.
	Gevolgd bewegend gevaarlijk doel (geel), met spoor als doelgeschiedenis is ingeschakeld. De gele kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/rood of zwart/groen is. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgte doel.
	Gevolgd bewegend gevaarlijk doel (paar), met spoor als doelgeschiedenis is ingeschakeld. De paarse kleur wordt weergegeven als het radarpalet wit/rood is. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgte doel.

	Gevolgd bewegend gevaarlijk doel (rood), met spoor als doelgeschiedenis is ingeschakeld. De rode kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/geel is. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgde doel.
	Gevolgd gekoppeld doel. Toont de ring en het ID-nummer van het gevolgde doel. Wanneer het radarsignaal en het AIS signaal hetzelfde trackingdoel detecteren, geeft het systeem dit doel weer met één symbool. Dit vermindert het aantal AIS symbolen en radar doelen op de PPI. De koppelfunctie compenseert ook een mogelijke fout in een van de twee doelen, bijv. als het door de radar gevolgde doel zich achter een eiland bevindt, blijft het systeem het AIS-doel volgen en visualiseren. → Notitie: Het systeem blijft het gevolgde radar doel analyseren als doelkoppeling actief is.
	Geselecteerd radar doel.
	Verloren radar doel.

Mogelijke fouten bij doeltracking

Sommige factoren kunnen trackingfouten veroorzaken of het radarbeeld slecht af te lezen maken en daardoor de mogelijkheid om doelen te detecteren verminderen:

- Zee, regen, sneeuw en lage bewolking zorgen voor
- Radarinterferentie
- Nevenbundelecho's
- Blinde vlekken
- Slechte signaal-ruisverhouding en signaal-clutterverhouding

▲ **Waarschuwing:** De snelheid en koers van een radar doel worden verkregen door opvolgende metingen van de echopositie. De gegevens worden dan gefilterd om de juiste nauwkeurigheid te verkrijgen. Dit betekent dat elke verandering van snelheid en richting met een bepaalde vertraging wordt gezien om absolute zekerheid te verkrijgen dat het doel op een manier beweegt. De bevestigingsvertraging is ongeveer vijf scans en daarna is er nog wat tijd nodig om dezelfde mate van nauwkeurigheid uit de gegevens te halen als voor de manoeuvre.

Zee, regen, sneeuw en lage bewolking zorgen voor

Radarecho's in zee, regen of slecht weer kunnen door de ruis worden gemaskeerd. De effecten van dergelijke fouten verschijnen als constante grote veranderingen van de koers en snelheid van het doel. Soms kan het symbool van een doel dat op hoge snelheid werd verkregen na bepaalde tijd wegglijpen van de daadwerkelijke doelpositie en dit kan leiden tot de melding Verloren doel.

Deze fouten kunnen worden voorkomen of in elk geval worden geminimaliseerd door juiste handmatige aanpassingen van zee- en regenbediening of door de automatische bediening te selecteren. Zie voor meer informatie "*Het radarbeeld aanpassen*" op pagina 156.

Radarinterferentie

Andere radars op dezelfde frequentieband kunnen interferentie veroorzaken. Normaal ziet dit er op het radarscherm uit als een reeks spiralen. Als de interferentie op het gevolgde doel valt, kan dit een vervorming van de grootte van de echo veroorzaken en daardoor een kleine fout in de koers- en snelheidswaarden van het doel.

Er is een aanpassingsoptie in het geavanceerde menu. Zie "*Radarstoring onderdrukken*" op pagina 162.

Tweedespoor-echo

Een tweedespoor-echo is een echo van een doel op grote afstand ontvangen nadat de volgende puls is uitgezonden.

Tweedespoor-echo's zijn alleen onder abnormale atmosferische omstandigheden of in geval van superrefractie.

Deze echo's worden met de juiste peiling maar met een verkeerd bereik weergegeven.

U herkent tweedespoor-echo's aan de onregelmatige vorm.

Aangezien de tijd tussen twee opeenvolgend uitgezonden pulsen afhankelijk is van kleine variaties, ziet de tweedespoor-echo er vaag en wazig uit.

Tweedespoor-echo's worden automatisch door de radar onderdrukt als de functie storingsonderdrukking ingeschakeld is. Zie "*Radarstoring onderdrukken*" op pagina 162.

Nevenbundelecho's

Radarantennes hebben een stralingspatroon dat bestaat uit een hoofdstraal en verschillende zeer kleine nevenbundels. Het grootste deel van de door de radar uitgezonden energie wordt teruggestraald en ontvangen op de hoofdbundel, en een zeer klein deel op de nevenbundels. Dit heeft geen effect in het geval van een doel in de verte of een klein doel, maar de terugkeer van een groot doel op korte afstand (minder dan 3 NM) kan aan beide kanten van de hoofdecho en op dezelfde afstand, bogen of reeksen kleine echo's genereren. Als deze effecten een uitbreiding van de hoofdecho zijn, kunnen kortstondige fouten veroorzaken voor de tracking en de koers- en snelheidswaarden geleverd door de tracking kunnen instabiel worden.

Het probleem kan meestal worden verholpen of sterk verminderd door een nauwkeurige afstelling van de zeeruisfunctie. Zie "*Zee-echo*" op pagina 160.

Blinde vlekken

Pijpen, masten of andere obstructies (wanneer deze zich in de nabijheid van de radarantenne bevinden) kunnen blinde vlekken of schaduwsectoren veroorzaken, waardoor het zicht op het doel volledig verloren kan gaan of sterk wordt gehinderd. Doelen die lange tijd in deze gebieden blijven (meer dan 10 antenneomwentelingen) worden als verloren beschouwd en de melding Verloren doel wordt geactiveerd.

Gebruik de functie Sector onderdrukking om te zorgen dat de radar niet meer scant in de richting van maximaal vier sectoren. Zie "*Sector onderdrukking*" op pagina 268.

Slechte signaal-ruisverhouding en signaal-clutterverhouding

In situaties waarin de signaal-ruis- of signaal-clutterverhouding van de radarecho's zwak is (kleine vaartuigen bij zware zeegang of rain clutter of grote vaartuigen dicht bij de radarhorizon), is doeldetectie slecht en worden de doelen niet na elke antenne-omwenteling gedetecteerd. Dit veroorzaakt problemen in de tracking, variëren van gemiste informatie tot volledig verlies van het doel als het verloren raakt na 10 opeenvolgende antenne-omwentelingen.

Gevaarlijke doelen

Radardoelen worden bestempeld als gevaarlijke doelen in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen (TCPA/CPA-instellingen), raadpleeg "*Vaartuigen en gevolgde doelen*" op pagina 180.

De optie Gevaarlijk vaartuig moet zijn ingeschakeld in het gedeelte Vaartuigen van het dialoogvenster Alarminstellingen anders zal het systeem geen waarschuwingen weergeven als er een gevaarlijk vaartuig wordt gedetecteerd.



Meldingen voor gevaarlijke doelen

Als een vaartuig voldoet aan de criteria van gevaarlijk vaartuig ingesteld in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen (TCPA/CPA-instellingen) en als de alarmoptie Gevaarlijk vaartuig ingeschakeld is in het dialoogvenster Alarminstellingen, wordt het berichtendialoogvenster Gevaarlijk vaartuig weergegeven. De volgende opties zijn beschikbaar in het berichtendialoogvenster:

- **Uitschakelen:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en wordt de meldingen voor gevaarlijke doelen voor alle vaartuigen uitgeschakeld. U kunt de melding Gevaarlijke vaartuigen opnieuw inschakelen in het gedeelte Vaartuigen van het dialoogvenster Alarminstellingen.
- **Notitie:** Als Uitschakelen is geselecteerd, wordt de optie Meldingen voor gevaarlijke doelen in het dialoogvenster Alarminstellingen uitgeschakeld. Als de optie Meldingen voor gevaarlijke doelen uitstaat (uitgeschakeld), worden er geen berichten over gevaarlijke doelen weergegeven voor gevaarlijke radar- of AIS-doelen.
- **Negeren:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en de melding voor dat vaartuig uitgeschakeld. Het alarm voor dat vaartuig verschijnt opnieuw als de status van dat vaartuig verandert, bijvoorbeeld als het vaartuig veilig en daarna weer gevaarlijk wordt.
- **Weergeven:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en het radarpaneel geopend met de pop-upmelding Gevaarlijk vaartuig geactiveerd. U kunt de pop-upmelding van het vaartuig in het radarpaneel selecteren om de AIS-vaartuig details te bekijken.

Radarinstellingen

In deze sectie worden alleen de gebruikersinstellingen vermeld. Zie "*Systeem instellen*" op pagina 248 voor de installatie-instellingen.



Symbolen op radarpaneel

Kies of u symbolen op het radarpaneel wilt weergeven of verbergen:

- Noordindicator
- Afstandsringen

U kunt het aantal ringen dat op het radarpaneel wordt weergegeven in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen opgeven.



- Afstandsmarkeringen
- Kompas
- Koerslijn
- Actieve route

U kunt de symbolen op radarpaneel in- of uitschakelen in het submenu Meer onder de optie Symbolen als in het dialoogvenster Radarinstellingen is opgegeven dat ze weergegeven moeten worden.

Peilingen

Hiermee kunt u selecteren of de peiling moet worden gemeten ten opzichte van het ware/magnetische noorden (°T/°M) of tot uw relatieve vaarrichting (°R).

→ **Notitie:** De werkelijke peiling kan alleen worden geselecteerd als er een kompas beschikbaar is.

Vaartuigen en gevolgde doelen

Dit dialoogvenster bevat instellingen voor zowel AIS- als radar-doelen. Specifieke AIS-instellingen zijn alleen beschikbaar als u een compatibel AIS-apparaat op uw systeem hebt aangesloten.

Gebruik deze optie om het volgende op te geven:

- Gevaarlijke doelen

- **Tijd tot dichtstbijzijnde naderingspunt** - geef de tijd tot naderingspunt op waarbinnen een vaartuig als gevaarlijk moet worden beschouwd.
- **Dichtstbijzijnde naderingspunt** - geef het dichtstbijzijnde naderingspunt op waarbinnen een vaartuig als gevaarlijk moet worden beschouwd. Deze instelling bepaalt de grootte van de afstandscirkel als afstandscirkel is ingeschakeld. Raadpleeg "*Veilige cirkel*" op pagina 181 voor meer informatie.
- Interessante doelen - doelen verder weg dan de volgende afstand worden verborgen:
 - **Bereik interessante doelen** - geef op of doelen binnen elk bereik moeten worden weergegeven of alleen doelen binnen een specifieke afstand tot uw vaartuig.
- Filteren - bepaal welke en hoeveel AIS-doelen worden weergegeven. Als het aantal doelen het ingestelde aantal overschrijdt, worden alleen de interessantste doelen weergegeven. De volgende doelfilterinstellingen worden ook toegepast op gevolgde doelen voor radars die doeltracking ondersteunen.
De filteropties zijn:
 - **Weergeven** - geef op of alle doelen, gevaarlijke doelen of geen doelen moeten worden weergegeven.
 - **Max. AIS-doelen** - geef op of alle AIS-doelen of een maximum aantal AIS-doelen moeten worden weergegeven.
 - **Verberg langzamer dan** - geef op of doelen langzamer dan een bepaalde snelheid of alle doelen ongeacht de snelheid moeten worden verborgen.
 - **Verberg verloren doelen na** - geef op of doelen die na een bepaalde tijd verloren zijn wel of niet moeten worden verborgen.

Veilige cirkel

Er kan een afstandscirkel worden getrokken rondom het vaartuig om een gevarencirkel aan te duiden. De radius van de cirkel komt overeen met het dichtstbijzijnde naderingspunt dat is ingesteld in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen. Zie "*Vaartuigen en gevolgde doelen*" op pagina 180.

Installatie

De installatie-optie wordt gebruikt voor het opgeven van instellingen voor radarinstallatie. Installatie-instellingen moeten

worden opgegeven voordat u de radarfunctie gebruikt. Raadpleeg *"Radarinstallatie"* op pagina 264 voor meer informatie.

20

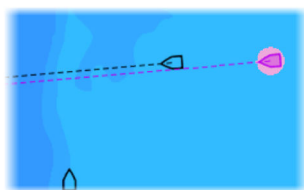
AIS

Over AIS

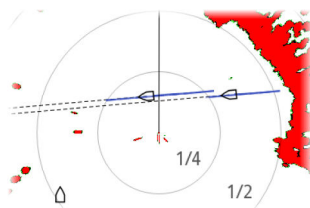
Als er een compatibele AIS (automatisch identificatiesysteem) is aangesloten op het systeem, kunnen AIS doelen worden weergegeven en gevolgd. U kunt ook meldingen en posities zien voor DSC uitzendende apparatuur binnen bereik.

AIS doelen kunnen worden weergegeven als een overlay op kaarten en radarbeelden.

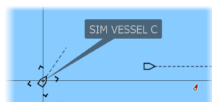
De AIS is een belangrijke tool voor veilige navigatie en het voorkomen van aanvaringen. U kunt alarmen zo instellen dat deze u waarschuwen als een AIS doel te dichtbij komt of verloren raakt.



AIS vaartuigen op een kaartpaneel



AIS vaartuigen op een radarpaneel



Selecteren van een AIS-doel

Wanneer u een AIS-symbool selecteert, verandert het symbool in het geselecteerde doelsymbool. Er kan slechts één doel tegelijk worden geselecteerd.

→ **Notitie:** Pop-upinformatie moeten ingeschakeld zijn om de naam van het vaartuig te kunnen zien. Zie "*Kaartinstellingen*" op pagina 49.

Zoeken naar AIS vaartuigen

U kunt naar AIS doelen zoeken met behulp van de optie Zoeken in het menu. Als de cursor actief is, zoekt het systeem naar vaartuigen nabij de cursorpositie. Als de cursor niet actief is, zoekt het systeem naar vaartuigen nabij de positie van uw vaartuig.

Doelinformatie weergeven

Dialoogvenster Vaartuigen

Het dialoogvenster Vaartuigen toont een lijst van alle doelen.

Standaard worden de doelen in het dialoogvenster weergegeven op volgorde van afstand tot het eigen vaartuig. U kunt de weergavevolgorde wijzigen, of alleen een bepaald type doel laten weergeven.

Het dialoogvenster Vaartuigen toont ook ontvangen AIS berichten.

Vaartuigen				
Status - Alle		Berichten		
Naam	Afstand Peiling	CPA TCPA	Type Status	
SIM VESSEL A	4496 NM 287 °M	>100 NM Verleden	AIS veilig	
SIM VESSEL B	4496 NM 287 °M	>100 NM Verleden	AIS veilig	
SIM VESSEL C	4495 NM 287 °M	>100 NM Verleden	AIS veilig	
SIM VESSEL D	4495 NM 287 °M	>100 NM Verleden	AIS veilig	
SIM VESSEL E	4497 NM 287 °M	>100 NM Verleden	AIS veilig	
Sorteren Naam				Bekijken Alle

AIS-vaartuig details

Gedetailleerde informatie over een AIS-doel is verkrijgbaar via het dialoogvenster AIS-vaartuigen.

Om het dialoogvenster weer te geven:

- selecteer de pop-up AIS
- selecteer de optie Info in het menu



Diagram showing a hand selecting 'SIM VESSEL A' on a map, with an arrow pointing to the AIS Vaartuig Details window.

SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Roepnaam: ABC1234	Status: Veilig
IMO: 123	NavStatus: Varend op
AIS klasse: A	Diepgang (m): 1.0
Type: Onbekend	Breedtegraad: N 25°45'
Lengte (m): 12.2	Lengtegraad: W 80°07'
Breedte (m): 6.1	Nauwkeurigheid: Hoog (10m)
	ROT (°/s): 0.0
Peiling (°M): 104	SOG (kn): 15.00
Afstand (NM): 1020	COG (°M): 246
CPA (NM): >100	Koers (°M): 246
TCPA (uur): 13:07:59	Bestemming: MIAMI
	ETA: 04/10/200

Oproep

SIM VESS...	
danger	
SOG	20.00 kn
COG	246 °M
CPA	158 ft
TCPA	0:01:25
RNG	0.48 NM
BRG	82 °M

AIS informatie op radarpanelen

Op de balk met radargegevens staat informatie over doelen.

De doelen worden weergegeven met het dichtstbijzijnde doel bovenaan en met verschillende kleuren wordt de doelstatus aangeduid.

Een AIS vaartuig oproepen

Als het systeem over een VHF radio beschikt met ondersteuning voor DSC oproepen (Digital Select Calling) via NMEA 2000®, kunt u met de unit een DSC oproep doen aan andere vaartuigen.

De oproepoptie is beschikbaar in het dialoogvenster AIS Vaartuig Details en in het statusdialoogvenster Vaartuig. Zie "*Doelinformatie weergeven*" op pagina 183.

DSC-vaartuigtracering

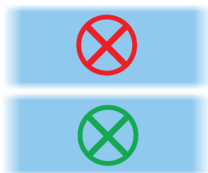
DSC (Digital Selective Calling) is een semi-geautomatiseerde methode voor het aanvragen en ontvangen van positiegegevens van een vaartuig met een DSC-marifoon. Raadpleeg uw marifoonhandleiding voor meer informatie over het gebruik ervan.

Er zijn verschillende soorten DSC-positieberichten, waaronder noodoproepen. Het type bericht bepaalt welke informatie bij de oproep wordt uitgezonden en hoe de radio en MFD op de inkomende oproep reageren.



Wanneer er een DSC-bericht is ontvangen, wordt op het MFD op het kaartpaneel en radarpaneel op de ontvangen coördinaten een DSC-vaartuigpictogram weergegeven. Bovendien zenden sommige radio's COG en SOG met de positiegegevens mee. Hierdoor kan het pictogram in de juiste richting worden geplaatst.

Wanneer u een noodoproep ontvangt, wordt er een alarmvak weergegeven waarin wordt gemeld dat er een bericht is ontvangen. Het bericht kan worden gelezen op het tabblad Berichten in het dialoogvenster met vaartuigen. Selecteer de vaartuigknop op de werkbalk om het dialoogvenster met vaartuigen weer te geven.



AIS SART

Als een AIS SART (Search and Rescue Transponder) wordt geactiveerd, verzendt deze zijn positie- en identificatiegegevens. Deze gegevens worden ontvangen door uw AIS-apparaat.

Als uw AIS-ontvanger niet compatibel is met AIS SART, interpreteert deze de ontvangen AIS SART-gegevens als signaal van een standaard AIS-zender. Er verschijnt een pictogram op de kaart, maar dit pictogram is een AIS-vaartuigpictogram.

Als uw AIS-ontvanger compatibel is met AIS SART, gebeurt bij het ontvangen van AIS SART-gegevens het volgende:

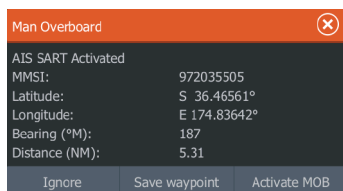
- Er verschijnt een AIS SART-pictogram op de kaart op de positie die van de AIS SART is ontvangen.
Het AIS SART-pictogram is rood als het in 'actieve staat' is. Het is groen als het in de 'teststaat' is.
- Er wordt een alarmmelding getoond.

Als u de sirene hebt geactiveerd, wordt de alarmmelding gevolgd door een geluidsalarm.

→ **Notitie:** Als de ontvangen AIS SART-gegevens deel uitmaken van een test en niet van een actieve melding, is het pictogram groen.

AIS SART alarmbericht

Wanneer gegevens worden ontvangen van een AIS SART wordt een alarmbericht getoond. Dit bericht bevat het unieke MMSI-nummer van de AIS SART, en de positie, afstand en vaarrichting van de AIS SART ten opzichte van uw vaartuig.



U hebt de volgende opties:

- Het alarm negeren
 - Het alarm wordt gedempt en het bericht gesloten. Het alarm verschijnt niet opnieuw.

- ➔ **Notitie:** Als u het alarm negeert blijft het AIS SART pictogram zichtbaar op uw kaart, en de AIS SART blijft in de lijst met vaartuigen staan.
- De waypoint opslaan
 - De waypoint wordt opgeslagen in uw lijst met waypoints. De naam van deze waypoint wordt voorafgegaan door MOB AIS SART - gevolgd door het unieke MMSI-nummer van de SART. Bijvoorbeeld: MOB AIS SART - 12345678.
- De MOB-functie activeren
 - De display schakelt over naar een ingezoomd kaartpaneel, gecentreerd op de positie van de AIS SART.
 - Het systeem maakt een actieve route naar de positie van de AIS SART.
- ➔ **Notitie:** Als de MOB-functie al actief is, wordt deze beëindigd en vervangen door de nieuwe route naar de positie van de AIS SART.
- ➔ **Notitie:** Als de AIS stopt met het ontvangen van het AIS SART bericht blijft de AIS SART nog 10 minuten nadat het laatste signaal is ontvangen in de lijst met vaartuigen staan.

Vaartuigalarmen

U kunt verschillende alarmen instellen om u te waarschuwen als er een doel binnen vooraf gedefinieerde limieten komt, of als een eerder gedefinieerd doel verloren is gegaan.

- ➔ **Notitie:** De optie Gevaarlijk vaartuig moet zijn ingeschakeld anders zal het systeem geen waarschuwingen weergeven als er een gevaarlijk vaartuig wordt gedetecteerd.



Gevaarlijke doelen

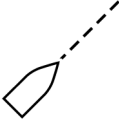
AIS-doelen worden bestempeld als gevaarlijke doelen in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen (TCPA-/CPA-instellingen), raadpleeg "*Vaartuigen en gevolgde doelen*" op pagina 192.

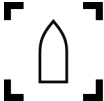
Meldingen voor gevaarlijke doelen

Als een vaartuig voldoet aan de criteria van gevaarlijk vaartuig ingesteld in het dialoogvenster Vaartuigen en gevolgde doelen (TCPA-/CPA-instellingen) en als de alarmoptie Gevaarlijk vaartuig ingeschakeld is in het dialoogvenster Alarminstellingen, wordt het berichtendialoogvenster Gevaarlijk vaartuig weergegeven. De volgende opties zijn beschikbaar in het berichtendialoogvenster:

- **Uitschakelen:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en wordt de meldingen voor gevaarlijke doelen voor alle vaartuigen uitgeschakeld. U kunt de melding Gevaarlijke vaartuigen opnieuw inschakelen in het gedeelte Vaartuigen van het dialoogvenster Alarminstellingen.
- **Notitie:** Als Uitschakelen is geselecteerd, wordt de optie Meldingen voor gevaarlijke doelen in het dialoogvenster Alarminstellingen uitgeschakeld. Als de optie Meldingen voor gevaarlijke doelen uitstaat (uitgeschakeld), worden er geen berichten over gevaarlijke doelen weergegeven voor gevaarlijke radar- of AIS-doelen.
- **Negeren:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en de melding voor dat vaartuig uitgeschakeld. Het alarm voor dat vaartuig verschijnt opnieuw als de status van dat vaartuig verandert, bijvoorbeeld als het vaartuig veilig en daarna weer gevaarlijk wordt.
- **Weergeven:** hiermee wordt het berichtendialoogvenster gesloten en het kaartpaneel geopend met de pop-upmelding Gevaarlijk vaartuig geactiveerd. U kunt de pop-upmelding van het vaartuig in het kaartpaneel selecteren om de AIS-vaartuig details te bekijken.

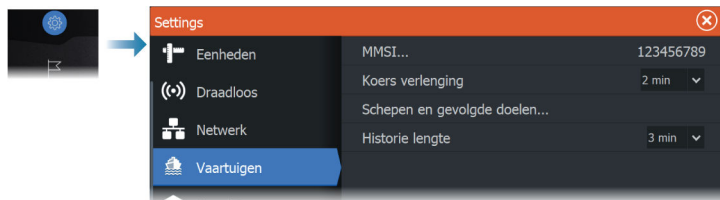
AIS-doelsymbolen en -pictogrammen

Symbool	Beschrijving
	AIS-doel, stilstaand of bewegend als er geen verlengingslijnen zijn ingeschakeld
	Gevaarlijk AIS-doel (geel). De gele kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/rood of zwart/groen is.
	Gevaarlijk AIS-doel (paars). De paarse kleur wordt weergegeven als het radarpalet wit/rood is.
	Gevaarlijk AIS-doel (rood). De rode kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/geel is.
	AIS-doel op schaal. Het symbool is op schaal overeenkomstig het fysieke formaat van het vaartuig zoals verkregen uit AIS-informatie, indien beschikbaar.
	Bewegend AIS-doel met voorspelde koersverlenging (stippellijn). Wordt als een rechte lijn weergegeven als het doel recht gaat of als er geen gegevens over de wendsnelheid van het AIS-doel beschikbaar zijn.
	Bewegend AIS-doel met spoor.
	Bewegend AIS-doel met voorspelde koersverlenging (gebaseerd op wendsnelheid uit AIS-gegevens).

Symbool	Beschrijving
	Bewegend AIS-doel met voorspelde koersverlenging (gebaseerd op wendsnelheid uit AIS-gegevens) en wendspoor.
	Gekoppeld doel. Wanneer het radarsignaal en het AIS signaal hetzelfde doel detecteren, geeft het systeem dit doel weer met één symbool. Dit vermindert het aantal AIS symbolen en radardoelen op de PPI. De koppelfunctie compenseert ook een mogelijke fout in een van de twee doelen, bijv. als het radardoel zich achter een eiland bevindt, blijft het systeem het AIS-doel volgen en visualiseren. → Notitie: Het systeem blijft het radardoel analyseren als doelkoppeling actief is.
	Geselecteerd AIS doel, aangeduid met vierkante hoeken rond het doelsymbool.
	Verloren AIS doel, aangegeven door een lijn op het doelsymbool. Het symbool bevindt zich op de laatst ontvangen positie van het doel
	AIS AtoN (navigatiehulpmiddelen) doelsymbool.
	AIS AtoN (navigatiehulpmiddelen) doelsymbool.
	AIS AtoN (navigatiehulpmiddelen) gevaarlijk doel. De gele kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/rood of zwart/groen is.
	AIS AtoN (navigatiehulpmiddelen) gevaarlijk doel. De paarse kleur wordt weergegeven als het radarpalet wit/rood is.

Symbool	Beschrijving
	AIS AtoN (navigatiehulpmiddelen) gevaarlijk doel. De rode kleur wordt weergegeven als het radarpalet zwart/geel is.
	AIS SART 'actieve pictogrammen' zijn rood.
	AIS SART 'testpictogrammen' zijn groen.

Vaartuiginstellingen



MMSI

Gebruik deze optie voor het invoeren van uw eigen MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) in het systeem. Dit nummer moet ingevoerd zijn om gericht meldingen van AIS- en DSC-vaartuigen te kunnen ontvangen. U moet er ook voor zorgen dat uw MMSI-nummer is ingevoerd om te voorkomen dat u uw eigen vaartuig als AIS-doel ziet.

Koers verlenging

U kunt de lengte van de COG (koers over de grond) verlengingslijn instellen voor AIS vaartuigen. De lengte van de verlengingslijn wordt ingesteld als vaste afstand, of om de afstand aan te geven die het vaartuig zal afleggen binnen een aangegeven tijd.

Raadpleeg "*Verlengingslijnen*" op pagina 50 voor informatie over verlengingslijnen voor uw vaartuig.



Vaartuigen en gevolgde doelen

Dit dialoogvenster bevat instellingen voor zowel AIS- als radar-doelen. Radarspecifieke instellingen zijn alleen beschikbaar als u een compatibele radar op uw systeem hebt aangesloten.

→ **Notitie:** Zie "*Vaartuigen en gevolgde doelen*" op pagina 180 voor radarspecifieke instellingen.

Alle doelen worden standaard weergegeven op het paneel als er een AIS apparaat op het systeem is aangesloten. U kunt er met deze optie voor kiezen om geen enkel doel te tonen, of om de symbolen te filteren op basis van veiligheidsinstellingen, afstand en vaartuigsnelheid.

Gebruik deze optie om het volgende op te geven:

- Gevaarlijke doelen
 - **Tijd tot dichtstbijzijnde naderingspunt** - geef de tijd tot naderingspunt op waarbinnen een vaartuig als gevaarlijk moet worden beschouwd.
 - **Dichtstbijzijnde naderingspunt** - geef het dichtstbijzijnde naderingspunt op waarbinnen een vaartuig als gevaarlijk moet worden beschouwd.
- Interessante doelen - doelen verder weg dan de volgende afstand worden verborgen:
 - **Bereik interessante doelen** - opties zijn Automatisch (gebaseerd op radarbereik als radar beschikbaar is) of op een bepaalde afstand van het eigen vaartuig.
- Filteren - bepaal welke en hoeveel AIS-doelen worden weergegeven. Als het aantal doelen het ingestelde aantal overschrijdt, worden alleen de interessantste doelen weergegeven. De volgende doelfilterinstellingen worden ook toegepast op gevolgde doelen voor radars die doeltracking ondersteunen.

De filteropties zijn:

 - **Weergeven** - alle doelen, gevaarlijke doelen of geen doelen.
 - **Max AIS targets** - alle of een maximum aantal AIS-doelen weergeven.
 - **Verberg langzamere doelen** - doelen langzamer dan een bepaalde snelheid of alle doelen ongeacht de snelheid weergeven.
 - **Verberg verloren doelen** - verloren doelen die in de opgegeven tijd verloren zijn gegaan verbergen.

Lengte geschiedenis

Sporen kunnen worden gebruikt om de vorige posities van een doel te visualiseren.

De lengte van de geschiedenis bepaalt de tijdweergave van het trail.

SiriusXM weer

Vereisten

- Een WM-4 Navico satellietweerontvangermodule die is verbonden met uw systeem.
- Een SiriusXM weerpakket/abbonement. Zie de website www.siriusxm.com/sxmmarine voor meer informatie.

Info over SiriusXM® weer

→ **Notitie:** SiriusXM® weer is alleen beschikbaar voor Noord-Amerika.

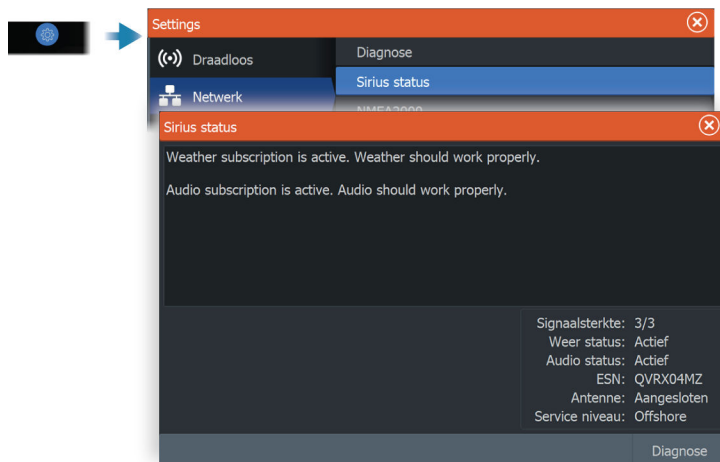
Wanneer er een ondersteunde Navico satellietweerontvangermodule op uw systeem is aangesloten en u het juiste abonnement hebt, is er SiriusXM® informatie over het weer op zee beschikbaar.

Welke opties beschikbaar zijn, is afhankelijk van de satellietweerontvangermodule die is aangesloten op uw systeem en uw abonnement.

De SiriusXM® weerservice beslaat diverse binnenwateren en kustgebieden van Noord-Amerika. Zie www.SiriusXM.com/sxmmarine voor meer informatie.

Sirius statuspaneel

Als de weermodule op het systeem is aangesloten, krijgt u toegang tot het Sirius statuspaneel.

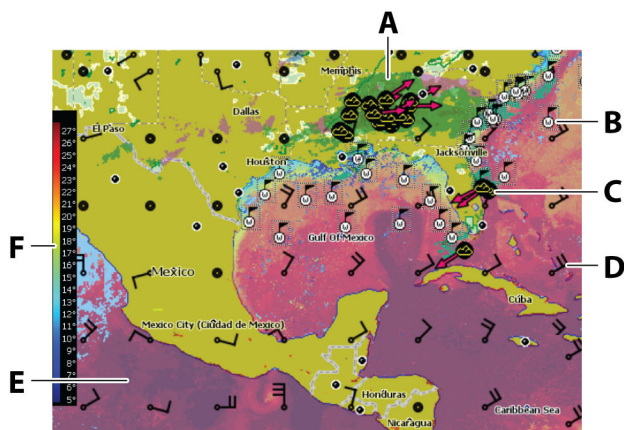


Op het statuspaneel wordt de signaalsterkte aangeduid met 1/3 (zwak), 2/3 (goed) of 3/3 (voorkeur). Hierin staan ook de antennestatus, het serviceniveau en het elektronische serienummer voor de weermodule.

Sirius weerpaneel

Het Sirius weerdisplay kan als overlay op uw kaartpaneel worden weergegeven.

Als de weer-overlay geselecteerd is, wordt het kaartmenu uitgebreid met de beschikbare weeropties.

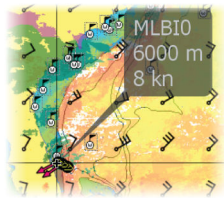
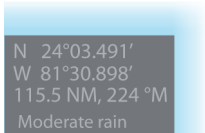


A Kleurnuances voor neerslag

- B** Oppervlakte waarnemingen
- C** Stormpictogram
- D** Windveer
- E** Kleurarcering zeeoppervlaktetemperatuur (ZWT)
- F** SST-kleurenbalk

Weerdetails tonen

Als Pop-up is ingeschakeld, kunt u een weerpictogram selecteren om de bron van de observatie weer te geven. Als u het pop-upvenster selecteert, wordt meer informatie over de observatie getoond.



Convective storm MLB10

Observation time: 18.22

Cloud top height: 6000 meters

The storm is moving at 8 kn WSW

U kunt weersinformatie ook vanuit het menu weergeven door het weerpictogram te selecteren en daarna de menuoptie Info - Weer item.

Lokaal weer

Het dialoogvenster Lokaal weer toont de huidige weersomstandigheden en de weersverwachting voor uw huidige locatie.



Weer-overlay

Wanneer de Navico WM-4 ontvanger is aangesloten op uw systeem en u over het juiste SiriusXM® abonnement voor maritieme weersinformatie beschikt, is de optie Weeroverlay beschikbaar.

Wanneer Weer is geselecteerd als kaartoverlay, wordt het kaartmenu uitgebreid met weeropties. Raadpleeg het SiriusXM® hoofdstuk in dit document voor meer informatie.

Weeropties

Weergaveopties

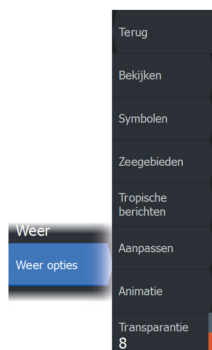
Neerslag

Kleurnuances worden gebruikt om het type en de intensiteit van de neerslag te tonen. Hoe donkerder de kleur, hoe hoger de intensiteit.

Regen	Van lichtgroen (lichte regen) - geel - oranje - tot donkerrood (zwarte regen)
Sneeuw	Blauw
Gemengd	Roze

Temperatuur zeeoppervlak (ZWT)

U kunt de oppervlaktetemperatuur van de zee weergeven als kleurarcering of als tekst.



Als kleurcodering is geselecteerd, wordt aan de linkerkant van het display de SST-kleurenbalk getoond.

U bepaalt hoe de kleurcodes worden gebruikt om ZWT weer te geven. Raadpleeg "*Kleurcodes aanpassen*" op pagina 200.

Voorspelling verwachte golfhoogte

U kunt kleuren gebruiken om de verwachte golfhoogte aan te geven. De hoogste golven zijn donkerrood en de laagste zijn blauw.

U kunt aangeven welke kleurcodes worden gebruikt om de golfhoogte aan te geven. Zie "*Kleurcodes aanpassen*" op pagina 200.

Voorspelling windveren

De voorspelling van windveren kan worden weergegeven of verborgen op het weerpaneel.

Windveren

De draaiing van de windveren geeft de relatieve windrichting aan. De staart laat zien uit welke richting de wind komt. In de tekening hieronder komt de wind uit het noordwesten.

De windsnelheid wordt aangegeven door een combinatie van korte en lange strepen aan het eind van de windbalk.

	Nul knopen / Onbepaalde windrichting
	Korte windveer = 5 knopen
	Lange windveer = 10 knopen
	Pijlvormige windveer = 50 knopen

Als de staart een combinatie van windveren van 5 en 10 knopen laat zien, telt u deze bij elkaar op voor de totale windsnelheid. In het voorbeeld hieronder ziet u 3 x grote windveer + 1 x keer kleine windveer = 35 knopen, en is 60 knopen aangegeven met 1 x pijlvormige windveer + 1 x grote windveer.



Windsnelheid: 35 knopen



Windsnelheid: 60 knopen

Weerpictogrammen

Er zijn verschillende weersymbolen beschikbaar om de huidige of verwachte weersomstandigheden te tonen.

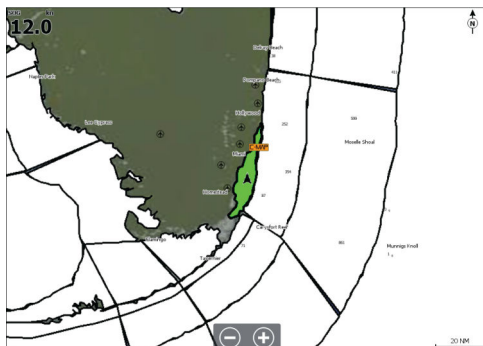
Selecteer een pictogram om gedetailleerde weerinformatie te tonen.

	Oppervlakteobservatie
	Volgen van tropische storm: verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Volgen van orkaan (categorie 1-5): verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Volgen van tropische storing/depressie: verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Stormeigenschappen
	Bliksem
	Plaats en waarschuwing watchbox
	Locatie maritieme zone

Zeegebied

Afhankelijk van uw geselecteerde abonnement bevat SiriusXM services toegang tot weerrapporten voor zeegebieden in de Verenigde Staten en Canada, met uitzondering van de gebieden op volle zee.

U kunt een zeegebied selecteren en vervolgens de weersverwachting bekijken. U kunt ook een zeegebied selecteren als uw huidige favoriete zone. U wordt dan geïnformeerd over weerswaarschuwingen in dat gebied.



Tropische berichten

U kunt tropische berichten lezen inclusief informatie over tropische weersomstandigheden. Deze informatie is beschikbaar voor de gehele Atlantische Oceaan en de oostelijke Stille Oceaan.

Kleurcodes aanpassen



U kunt de kleurcodes voor de temperatuur van het zeeoppervlak (ZWT) en de golfhoogte definiëren.

De temperaturen boven de warmte- en onder de koudewaarden worden getoond als toenemend donkerder rood en blauw.

Golven hoger dan de maximumwaarde worden getoond als steeds donkerder rood. Golven lager dan de minimumwaarde hebben geen kleurcodering.

Animeren van weergrafieken

De weersinformatie die u hebt ingeschakeld wordt opgenomen. Deze informatie kan worden gebruikt om animaties te maken van eerdere of toekomstige weersomstandigheden. De hoeveelheid informatie die in het systeem beschikbaar is, hangt af van de

weeractiviteit. Hoe complexer deze is, hoe minder tijd er is voor animatie.

U kunt het verleden of de toekomst animeren, afhankelijk van de weergave die is ingeschakeld:

- met de neerslag-overlay kunt u het verleden animeren.
Weersomstandigheden in de onmiddellijke toekomst kunt u alleen voorspellen.
- met de gekleurde golfhoogte-overlay kunt u de toekomst animeren (de verwachtingen).

Wanneer deze optie geactiveerd is, wordt de tijd voor het huidige grafische animatie weergegeven in het paneel.

Tijd: +3 hours

Transparantie

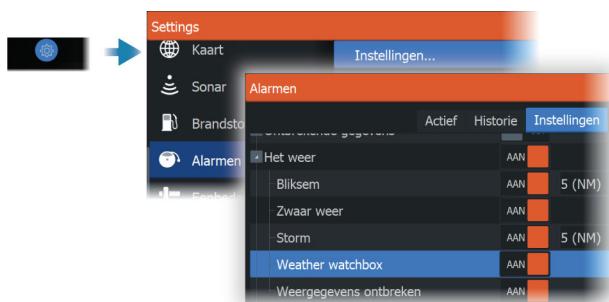
Hiermee past u de transparantie van de overlay aan.

Weeralarmen

U kunt de onweer- of stormalarmen instellen wanneer deze omstandigheden zich voordoen binnen een bepaald bereik van uw vaartuig.

U kunt ook een alarm instellen als er een waarschuwing voor zwaar weer wordt afgegeven voor het door u ingestelde zeegebied.

De National Weather Service heeft een watchbox gedefinieerd. Wanneer het alarm voor watchbox is ingeschakeld, gaat er een alarm af wanneer uw vaartuig een watchbox binnengaat of zich hierin bevindt.



Alarmsysteem

Als het systeem is ingeschakeld, wordt er voortdurend gecontroleerd op gevaarlijke situaties en systeemfouten.

Typen meldingen

De meldingen worden geclassificeerd naar gelang de gevolgen die de gerapporteerde situatie voor uw vaartuig heeft. De volgende kleurcodes worden gebruikt:

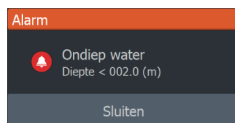
Kleur	Betekenis
Rood	Kritiek alarm
Oranje	Belangrijk alarm
Geel	Standaardalarm
Blauw	Waarschuwing
Groen	Lite-waarschuwing

Alarmindicatie

Een alarmsituatie wordt aangegeven met:

- een pop-up met een alarmmelding
- een knipperend alarmpictogram

Als u de sirene hebt geactiveerd, wordt de alarmmelding gevolgd door een geluidsalarm.



Een enkelvoudig alarm wordt getoond met de naam van het alarm als de titel, en details voor het alarm.

Als er meer dan één alarm tegelijk actief is, kunnen in het pop-upvenster Alarmen 3 alarmmeldingen worden weergegeven. De alarmen staan op volgorde van gebeurtenis, met bovenaan het

alarm dat het laatst geactiveerd is. De andere alarmen worden weergegeven in het dialoogvenster Alarmen.

Een melding bevestigen

De opties in het alarmdialoogvenster voor het bevestigen van een melding variëren afhankelijk van het alarm:

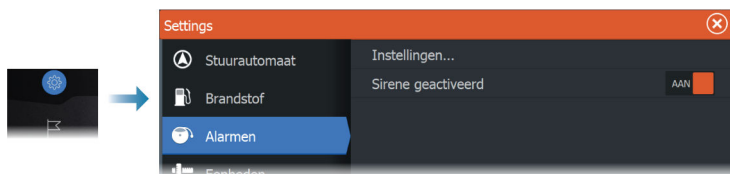
- **Sluiten.** Hiermee stelt u de alarmstatus in op bevestigd. De sirene/zoemer stopt en het dialoogvenster Alarmen wordt verwijderd. Het alarm blijft echter actief in het alarmoverzicht totdat de reden voor het alarm is verdwenen.
- **Uitschakelen.** Deactiveert de huidige alarminstelling. Het alarm wordt niet meer getoond tenzij u dit weer inschakelt in het dialoogvenster Alarminstellingen.

Er geldt geen time-out voor een bericht of de sirene. Deze blijven actief tot u ze bevestigt of tot de reden voor het bericht is verwijderd.

Alarminstellingen

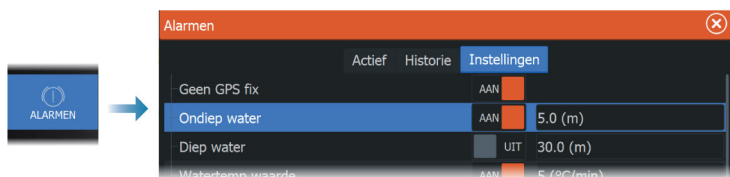
U kunt de alarmsirene in- of uitschakelen in het dialoogvenster Alarminstellingen.

Via dit dialoogvenster kunt u ook naar het dialoogvenster Instellingen, waar u alle systeemalarmen kunt in- of uitschakelen.



Dialoogvensters Alarmen

De dialoogvensters Alarmen worden geactiveerd vanuit het dialoogvenster Alarminstellingen of door de knop Alarm op de werkbalk te selecteren.



23

Internetverbinding

Internetgebruik

Sommige functies van dit product hebben een internetverbinding nodig om gegevens te kunnen uploaden en downloaden.

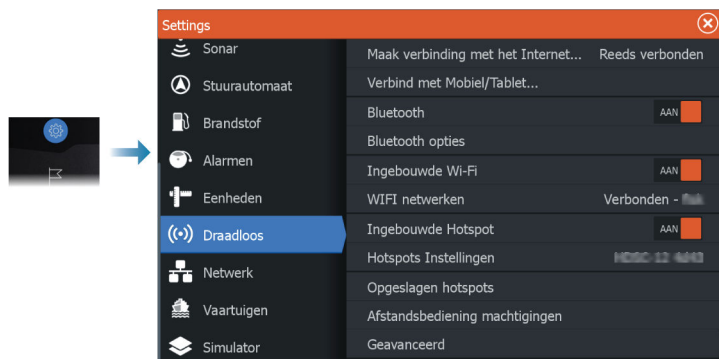
Bij gebruik van een internetverbinding via een mobiele telefoon of een verbinding die per MB wordt betaald dient u er rekening mee te houden dat het dataverbruik hoog kan zijn. Uw internetprovider kan kosten in rekening brengen voor de hoeveelheid gegevens die u overbrengt. Neem bij twijfel contact op met uw internetprovider voor de geldende tarieven en beperkingen.

Ethernet verbinding

De unit wordt automatisch verbonden met internet wanneer deze is verbonden met een Ethernet-netwerk met internettoegang.

Draadloze instellingen

Biedt configuratie- en instellingsopties voor de draadloze functionaliteit.



Verbinding maken met internet

Wordt gebruikt om verbinding te maken met een hotspot met internettoegang.

Wanneer de verbinding is gemaakt, wordt de tekst gewijzigd naar "Is al aangesloten".

Uw telefoon/tablet verbinden

Voor het verbinden van een telefoon of tablet met de MFD.

Bluetooth

Schakelt de ingebouwde Bluetooth-functie in.

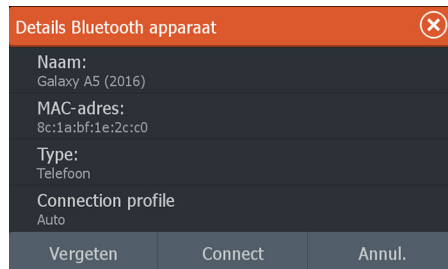
Bluetooth® opties

Hiermee opent u het dialoogvenster Bluetooth®. In dit dialoogvenster worden apparaten weergegeven waarop Bluetooth® is ingeschakeld.

→ **Notitie:** Nadat u het apparaat hebt gekoppeld, moet u er verbinding mee maken.

Selecteer een item in de lijst met gekoppelde apparaten om het dialoogvenster Details Bluetooth® apparaat te openen. Gebruik het om:

- details van het apparaat weer te geven
- het apparaat te verbinden of de verbinding ermee ongedaan te maken, of het uit de apparatenlijst te verwijderen (vergeten)



Ingebouwde Wi-Fi®

Selecteer deze optie om de interne Wi-Fi® functie in of uit te schakelen.

Het uitschakelen van de interne Wi-Fi® functie vermindert het stroomverbruik van de unit.

Wi-Fi® netwerken

Geeft de verbindingstatus van het Wi-Fi® netwerk weer. Als het MFD met het internet is verbonden (Wi-Fi® hotspot), wordt de hotspotnaam (SSID) weergegeven.

Ingebouwde hotspot

Het systeem wordt ingeschakeld wanneer u verbinding maakt met een andere unit.

Hotspot-instellingen

Selecteer dit om de hotspotnetwerkn naam (SSID) van de MFD weer te geven. Alleen beschikbaar als de ingebouwde hotspot van de MFD is ingeschakeld.

Onthouden hotspots

Hier vindt u hotspots waarmee de unit in het verleden verbinding heeft gehad.

Machtigingen voor afstandsbediening

Geeft informatie over de verbinding met de externe bedieningsunit. Selecteer dit om toestemming te geven (één keer of altijd) of verwijder de machtiging van een externe bedieningsunit om de unit te bedienen.

Geavanceerd

Binnen de software zijn hulpmiddelen beschikbaar voor het opsporen van fouten en het instellen van het draadloze netwerk.

DHCP Probe

De draadloze module bevat een DHCP-server die IP-adressen toewijst voor alle MFD's en apparaten in het netwerk. Bij integratie met andere apparaten, zoals een 3G-modem of satelliettelefoon, kunnen andere apparaten in het netwerk ook fungeren als DHCP-server. Om gemakkelijk alle DHCP-servers op het netwerk te vinden, kunt u dhcp_probe vanaf de unit uitvoeren. Op het netwerk kan slechts één DHCP-apparaat tegelijk actief zijn. Schakel de DHCP-functie van het tweede apparaat uit, als dat wordt gevonden. Raadpleeg de instructies van dat apparaat voor meer informatie.

→ **Notitie:** Iperf en DHCP Probe zijn hulpmiddelen voor diagnostische doeleinden, bedoeld voor gebruikers die bekend zijn met de terminologie en configuratie van netwerken. Navico is niet de ontwikkelaar van deze hulpmiddelen en kan geen ondersteuning verlenen bij het gebruik.

Iperf

Iperf is een veelgebruikt hulpprogramma voor netwerkprestaties. Het wordt meegeleverd om de prestaties van het draadloze netwerk rondom het vaartuig te testen, zodat zwakke plekken of probleemgebieden kunnen worden geïdentificeerd. De applicatie moet worden geïnstalleerd en uitgevoerd op een tablet.

Er moet een Iperf-server worden uitgevoerd op de unit voordat de test vanaf de tablet wordt gestart. Na het verlaten van de pagina wordt Iperf automatisch gestopt.

24

Uw telefoon gebruiken met de MFD

Over telefoonintegratie

De volgende functies zijn beschikbaar bij het aansluiten van een telefoon op het apparaat:

- tekstberichten lezen en verzenden
- nummerherkenning tonen voor inkomende gesprekken

Beperkingen iPhone®:

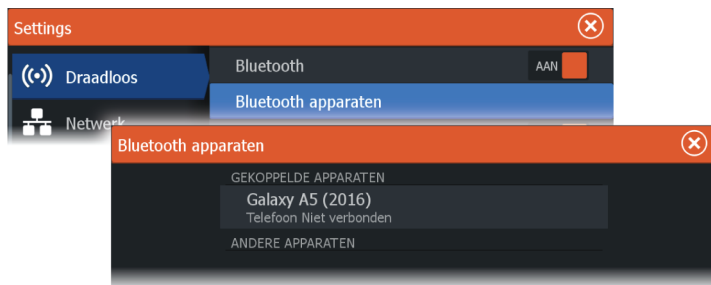
- Wanneer de telefoon is aangesloten op de MFD worden alleen inkomende oproepen en berichten ontvangen
- Berichten kunnen niet vanaf het MFD worden verzonden. iPhone® ondersteunt het verzenden van berichten van verbonden Bluetooth® apparaten niet.

Een telefoon aansluiten en koppelen

- **Notitie:** Voordat u verbinding kunt maken met het MFD moet Bluetooth® worden ingeschakeld op uw telefoon.
- **Notitie:** Zie "*Bluetooth-apparaten beheren*" op pagina 213 als u een telefoon wilt koppelen terwijl een andere telefoon is aangesloten op het MFD.
- **Notitie:** U moet altijd verbinding maken met een telefoon vanaf de MFD, niet andersom.

Gebruik het telefoonpictogram op de werkbalk om uw telefoon met het MFD te verbinden. Wanneer het pictogram is geselecteerd gebeurt het volgende:

- Bluetooth® wordt ingeschakeld op het MFD
- het dialoogvenster Bluetooth® wordt geopend met een lijst van alle Bluetooth® apparaten binnen bereik



Een telefoon koppelen die vermeld staat onder **andere apparaten** in het dialoogvenster:

- selecteer de telefoon die u wilt koppelen, en volg de instructies op de telefoon en op de MFD

Enmaal gekoppeld wordt de telefoon verplaatst naar het gedeelte **Gekoppelde apparaten** in het dialoogvenster.

Voor het verbinden van een gekoppelde telefoon:

- selecteer de telefoon die u wilt verbinden

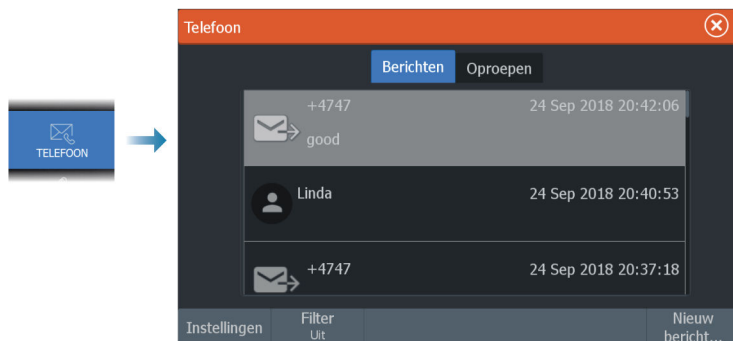


Wanneer de telefoon en de unit zijn verbonden, wordt een telefoonpictogram weergegeven op de Home pagina.

Inkomende berichten en telefoonmeldingen zullen nu in een pop-upvenster op de MFD verschijnen.

Telefoonmeldingen

Nadat de telefoon en de unit zijn gekoppeld en verbonden, gebruikt u het telefoonpictogram om de lijst met berichten en de belgeschiedenis weer te geven.



Standaard wordt alle berichten getoond in de berichtenlijst. Deze lijst kan worden gefilterd zodat alleen verzonden of ontvangen berichten worden getoond.

Tekstberichten maken

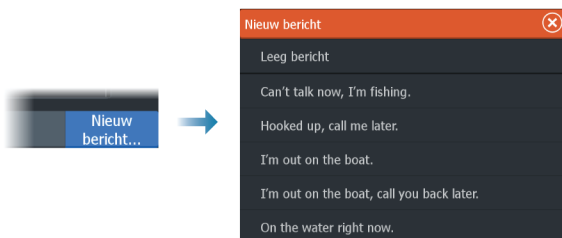
→ **Notitie:** Deze optie is niet beschikbaar voor iPhone®.

Zo maakt u een nieuw tekstbericht:

- selecteer de optie Nieuw bericht in het dialoogvenster Bericht

Zo reageert u op een tekstbericht of een telefoongesprek:

- selecteer het bericht of de oproep die u wilt beantwoorden



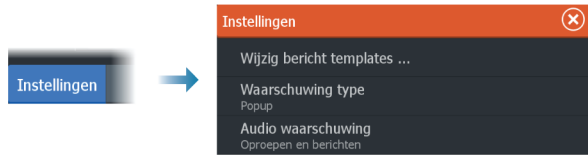
Het beantwoorden van een inkomend gesprek

Een gesprek moet worden beantwoord of afgewezen vanaf de telefoon.

U kunt met een tekstbericht reageren op een binnenkomend gesprek (niet beschikbaar voor iPhone®).

Berichtinstellingen

U kunt berichtjablonen definiëren en instellen hoe u wilt dat de melding wordt weergegeven in het dialoogvenster Instellingen.



Problemen met de telefoon oplossen

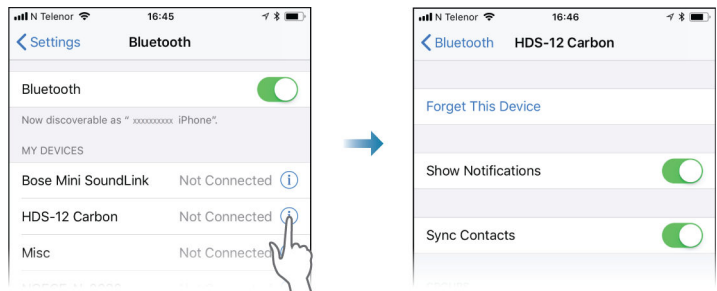
Het is niet mogelijk om een iPhone® aan te sluiten

De eerste keer dat u een MFD verbinding probeert te maken met een iPhone®, kan de volgende foutmelding verschijnen:

- verbinden mislukt, met een bericht dat de telefoon is niet beschikbaar voor verbindingen
- de telefoon geeft niet de juiste naam voor de MFD

Als dit gebeurt, kunt u het volgende proberen:

- herstart de MFD en de telefoon
- controleer of de telefoon niet verbonden is met andere Bluetooth® apparaten
- stel de iPhone® handmatig in om meldingen van het MFD te ontvangen:

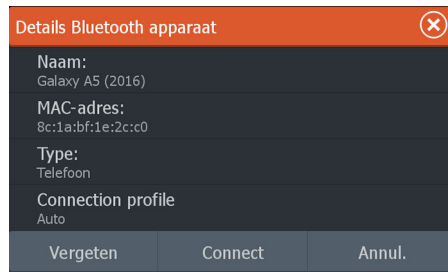


Ontbrekende meldingen

Standaard is het verbindingsprofiel voor de telefoon ingesteld op **auto**.

Het verbindingsprofiel moet worden gewijzigd naar **alternatief** als een van de volgende problemen zich voordoet:

- de telefoon is aangesloten en het type waarschuwing is ingesteld als pop-upvenster of melding, maar er is geen waarschuwing of de waarschuwing is zeer vertraagd
- de telefoon is verbonden, maar heeft geen geluid tijdens een gesprek



Zie "*Bluetooth-apparaten beheren*" op pagina 213 voor het weergeven van apparaatdetails.

Zie "*Berichtinstellingen*" op pagina 212 om de waarschuwingsinstelling voor telefoonmeldingen te wijzigen.

Tekstberichten verschijnen op de iPhone®, maar niet op het MFD

Controleer of de berichten-app niet open en actief is op de iPhone®.

Bluetooth-apparaten beheren

Bluetooth-apparaten binnen bereik worden getoond in het dialoogvenster Bluetooth-apparaten. Zie "*Bluetooth® opties*" op pagina 206.

Preventief onderhoud

De unit bevat geen onderdelen die door de gebruiker kunnen worden onderhouden. De gebruiker hoeft daarom slechts in zeer beperkte mate preventief onderhoud uit te voeren.

Controleren van de connectoren

Duw de stekkers in de connector. Als de connectoren zijn voorzien van een vergrendeling of een positieknop, moet u ervoor zorgen dat deze in de juiste stand staat.

Reinigen van de display-unit

Het scherm reinigen:

- Gebruik een microvezeldoekje of een zacht katoenen doekje om het scherm te reinigen. Gebruik voldoende water om achtergebleven zoutresten op te lossen en weg te spoelen. Gekristalliseerd zout, zand, vuil etc. kan de beschermende coating beschadigen als er een vochtige doek wordt gebruikt. Besproei de unit met schoon water en droog de unit vervolgens met een microvezeldoekje of zacht katoenen doekje. Oefen geen druk uit met de doek.

Behuizing reinigen:

- Gebruik warm water met een beetje vloeibaar afwasmiddel of reinigingsmiddel.

Gebruik geen reinigingsmiddelen die schuurmiddelen of oplosmiddelen (aceton, minerale terpentine, etc.), zuur, ammoniak of alcohol bevatten, omdat het display en de plastic behuizing daardoor beschadigd kunnen raken.

Let op:

- gebruik geen hogedrukspuit

Kalibratie touchscreen

- **Notitie:** Zorg dat het scherm schoon en droog is alvorens de kalibratie uit te voeren. Raak het scherm niet aan, behalve als dit wordt gevraagd.

In sommige gevallen kan het nodig zijn om het touchscreen opnieuw te kalibreren. U kunt uw touchscreen als volgt opnieuw kalibreren:

1. Schakel de unit uit.
2. Houd de Waypoint knop ingedrukt en schakel de unit in.
3. Blijf de Waypoint knop ingedrukt houden tijdens het opstarten, tot het kalibratiescherm sluit.

Registratie van NMEA gegevens

Alle seriële uitvoerzinnen die worden verzonden via de NMEA TCP-verbinding worden vastgelegd in een intern bestand. U kunt dit bestand exporteren en bekijken voor onderhoud en het zoeken van storingen.

De maximale bestandsgrootte is vooraf gedefinieerd. Als u diverse andere bestanden hebt toegevoegd aan het systeem (bestanden met opnamen, muziek, foto's, PDF-bestanden), kan hierdoor de maximale bestandsgrootte van het logbestand kleiner zijn.

Het systeem registreert zo veel mogelijk gegevens tot de maximale bestandsgrootte is bereikt, en gaat vervolgens de oudste gegevens overschrijven.

NMEA logbestanden exporteren

U kunt het NMEA logbestand exporteren vanuit het dialoogvenster Opslag.

Wanneer u de logdatabase selecteert, wordt u gevraagd een doelmap en een bestandsnaam op te geven. Na acceptatie wordt het logbestand naar de gekozen locatie geschreven.

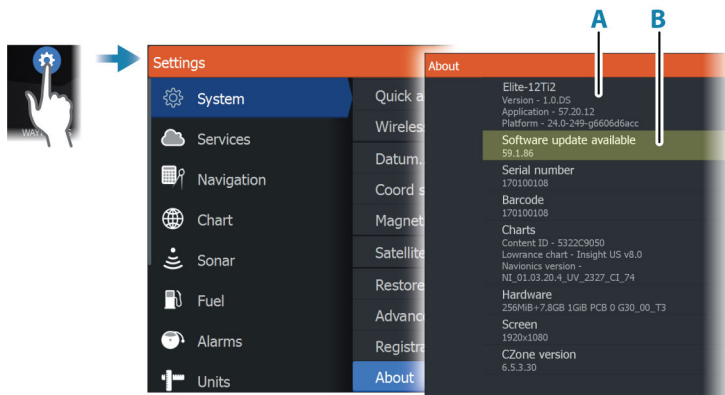
Software updates

Zorg dat u eerst een back-up maakt van mogelijk waardevolle gebruikersgegevens voordat u een update op de unit uitvoert.

Geïnstalleerde software en software-updates

Het dialoogvenster toont de softwareversie die op dit moment is geïnstalleerd op deze unit (**A**).

Als de unit is verbonden met internet toont het dialoogvenster tevens beschikbare software-updates (**B**).

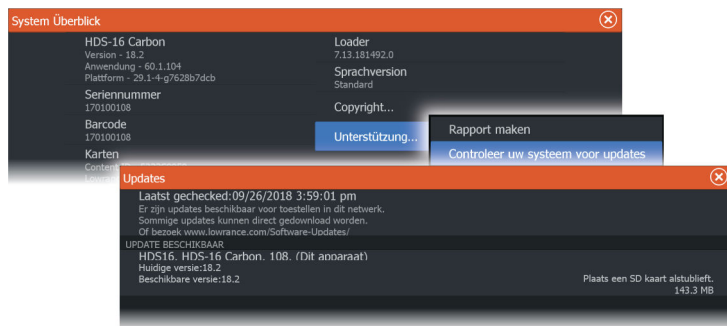


De software updaten indien verbonden met internet

Als de unit is verbonden met internet, zal het systeem automatisch controleren of er software-updates zijn voor de unit en aangesloten apparaten.

- **Notitie:** Sommige softwarebestanden kunnen groter zijn dan de beschikbare ruimte in het interne geheugen van de unit. In dat geval wordt u gevraagd een geheugenkaart of USB-opslagapparaat in de unit te plaatsen.
- **Notitie:** Plaats geen software-updatebestanden op geheugenkaarten met kaarten.
- **Notitie:** Schakel de unit of het apparaat op afstand niet uit tot de update is voltooid of tot u wordt gevraagd de unit opnieuw op te starten.

U ontvangt een bericht wanneer er nieuwe software-updates beschikbaar zijn. U kunt handmatig de update(s) starten vanuit het dialoogvenster Updates.



De software updaten vanaf een opslagapparaat

U kunt de software-update downloaden van:

www.lowrance.com

Breng de update-bestanden over naar een compatibel opslagapparaat en plaats het opslagapparaat in de unit.

→ **Notitie:** Plaats geen software-updatebestanden op geheugenkaarten met kaarten.

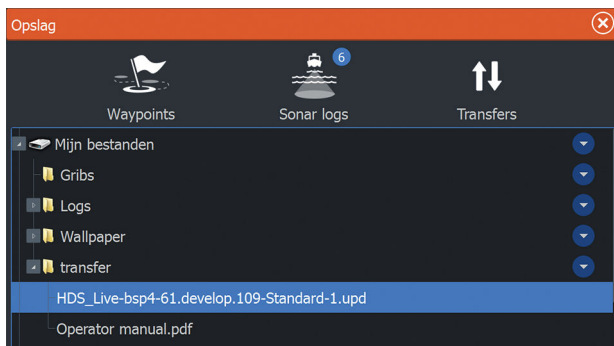
Updaten van alleen deze unit:

- start de unit opnieuw op om de update vanaf het opslagapparaat te starten

Deze unit of een aangesloten apparaat updaten:

- Selecteer het updatebestand in het dialoogvenster

→ **Notitie:** Schakel de unit of het aangesloten apparaat niet uit tot de update is voltooid of tot u wordt gevraagd de unit opnieuw op te starten.



Servicerapport

Het systeem heeft een ingebouwde Service Assistant die een rapport opstelt over de unit. Het serviceraapport wordt gebruikt voor technische ondersteuning.

Het kan ook informatie bevatten over apparaten die zijn aangesloten op het netwerk of de netwerken.

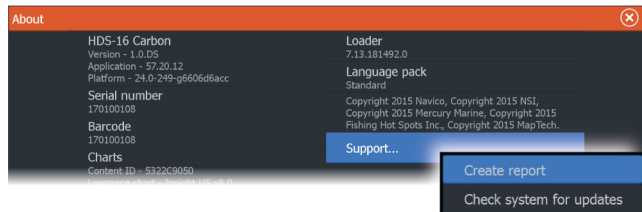
Dit rapport bevat de softwareversie, het serienummer en informatie uit het instellingenbestand.

Als u eerst de technische ondersteuning belt voordat u het rapport hebt gemaakt, kunt u een incidentnummer invoeren om het incident te volgen. U kunt screenshots en logbestanden aan het rapport toevoegen.

→ **Notitie:** De bijlagen van het rapport mogen maximaal 20 MB groot zijn.

Het rapport kan worden opgeslagen op een opslagapparaat en per e-mail worden verzonden naar de technische ondersteuning.

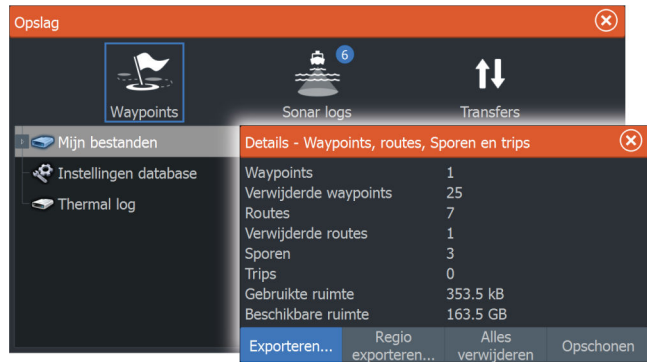
U kunt het ook rechtstreeks uploaden als u een internetverbinding hebt.



Back-up maken van uw systeemgegevens

Het wordt aanbevolen gebruikersgegevens en uw instellingendatabase regelmatig te kopiëren, als onderdeel van uw back-upprocedure.

Waypoints



Met de optie Waypoints in het dialoogvenster Opslag kunt u gebruikersgegevens opslaan.

Exportindeling

De volgende indelingen zijn beschikbaar om waypoints te exporteren:

- **Gebruikersgegevensbestand versie 6**
Voor het exporteren van waypoints, routes en gekleurde tracks/trails.
- **Gebruikersgegevensbestand versie 5**
Dit wordt gebruikt voor het exporteren van waypoints en routes met een gestandaardiseerde, universeel unieke identificatie (UUID). Dit is een zeer betrouwbare en gebruiksvriendelijke methode. De gegevens bestaan onder meer uit informatie over de tijd en datum waarop een route is aangemaakt.
- **Gebruikersgegevensbestand versie 4**
Dit kan het beste gebruikt worden bij de overdracht van gegevens van het ene naar het andere systeem, omdat hierin alle extra gegevens staan die deze systemen vastleggen.
- **Gebruikersgegevensbestand 3 (zonder diepte)**
Dient gebruikt te worden bij de overdracht van gebruikersgegevens van het ene systeem naar een verouderd product
- **Gebruikersgegevensbestand 2 (zonder diepte)**
Kan gebruikt worden bij de overdracht van gebruikersgegevens van het ene systeem naar een verouderd product

- **GPX (GPS Exchange, zonder diepte)**

Dit is de meest gebruikte indeling op het web en wordt wereldwijd door de meeste GPS-systemen gebruikt. Gebruik dit formaat als u gegevens overzet naar de unit van een concurrent.

Alle waypoints exporteren

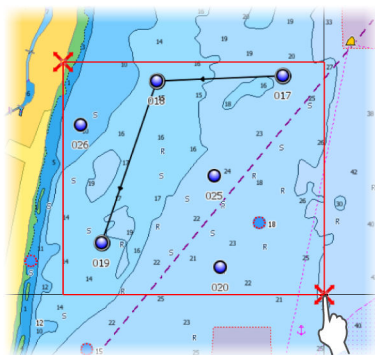
De optie Exporteren wordt gebruikt voor het exporteren van alle waypoints, routes, sporen en trips.

- **Notitie:** U kunt de exportopslagfunctie gebruiken om de informatie naar een geheugenkaart te exporteren. Plaats vervolgens de kaart in een ander apparaat en selecteer het bestand op de geheugenkaart dat u wilt importeren.
- **Notitie:** Gebruik geen geheugenkaarten met een kaartproduct voor het exporteren/importeren van gegevens.

Regio exporteren

Met de optie Regio exporteren kunt u het gebied selecteren waarvan u de gegevens wilt exporteren.

1. Selecteer de optie Regio exporteren.
2. Markeer het gebied dat u wilt exporteren door het kader te slepen.



3. Selecteer de optie Exporteren in het menu.
 4. Selecteer het juiste bestandsformaat.
 5. Selecteer de optie Exporteren om naar de geheugenkaart te exporteren.
- **Notitie:** U kunt de functie voor het opslaan van geëxporteerde regio's gebruiken om de informatie naar een geheugenkaart te exporteren. Plaats vervolgens de kaart in een ander apparaat en

selecteer het bestand op de geheugenkaart dat u wilt importeren.

→ **Notitie:** Gebruik geen geheugenkaarten met een kaartproduct voor het exporteren/importeren van gegevens.

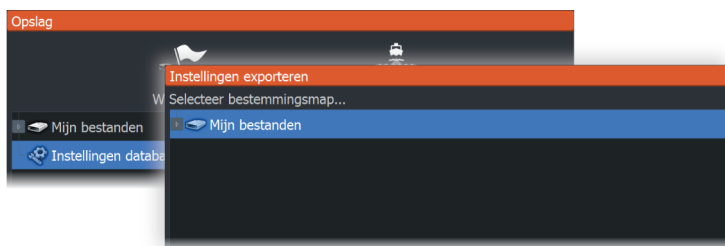
Gebruikersgegevens definitief verwijderen

Verwijderde gebruikersgegevens blijven bewaard in het geheugen van de unit totdat de gegevens definitief worden verwijderd. Als u veel verwijderde, niet definitief verwijderde gebruikersgegevens hebt, kunt u de systeemprestaties verbeteren door deze te definitief te verwijderen.

→ **Notitie:** Gebruikersgegevens die uit het geheugen zijn gewist of verwijderd, kunnen niet worden hersteld.

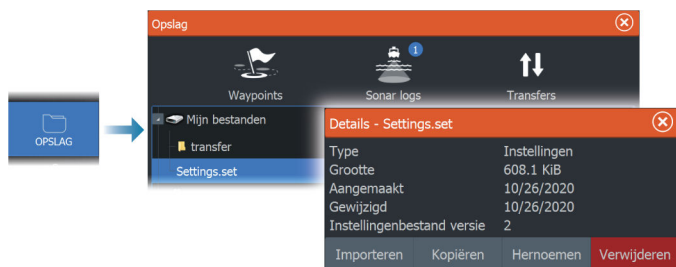
De instellingendatabase exporteren

Met de optie Instellingendatabase in het dialoogvenster Opslag exporteert u uw gebruikersinstellingen.



Systeeminstellingen importeren

⚠ Waarschuwing: Bij het importeren van systeeminstellingen worden alle bestaande systeeminstellingen overschreven.



- 1 Sluit een opslagapparaat aan op de unit
- 2 Blader door het geheugen en selecteer het gewenste back-upbestand om het importeren te starten

26

Simulator

Info over

Met de simulatiefunctie kunt u zien hoe de unit werkt zonder verbonden te zijn met sensoren of andere apparaten.



Winkelmodus

In deze modus wordt een winkeldemonstratie voor het geselecteerde gebied weergegeven.

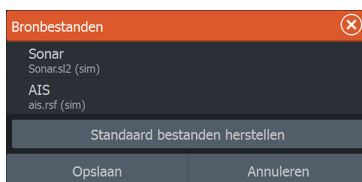
Als u op de unit bedient terwijl de winkelmodus actief is, wordt de demonstratie gepauzeerd.

Na een korte pauze wordt de winkelmodus hervat.

→ **Notitie:** De winkelmodus is bedoeld voor demonstraties in de winkel of showroom.

Simulator bronbestanden

U kunt selecteren welke databestanden de simulator gebruikt. Dit kunnen vooraf opgenomen gegevensbestanden van uw apparaat zijn, uw eigen opgenomen logbestanden, of logbestanden op een op de unit aangesloten opslagapparaat.



Geavanceerde simulatorinstellingen

Via de instellingen voor de geavanceerde simulator kunt u de simulator handmatig bedienen.



GPS-bron

Hiermee selecteert u het bestand voor de gesimuleerde GPS-gegevens.

Snelheid en koers

Wordt gebruikt voor het handmatig invoeren van waarden als de GPS-bron is ingesteld op Gesimuleerde koers. Anders worden GPS-gegevens, waaronder snelheid en koers, opgehaald uit het geselecteerde bronbestand.

Startpositie instellen

Verplaatst uw gesimuleerde vaartuigpositie naar de huidige cursorpositie.

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar wanneer de GPS-bron is ingesteld op Gesimuleerde koers.

27

Integratie van apparaten van derden

Een aantal apparaten van derden kan met de unit worden verbonden. De applicaties worden op aparte panelen getoond of zijn geïntegreerd in andere panelen.

Apparaten die met het NMEA 2000® netwerk worden verbonden, worden automatisch geïdentificeerd door het systeem. Als dat niet het geval is, kunt u deze functie inschakelen onder geavanceerde opties in het dialoogvenster Systeeminstellingen.

U kunt een apparaat van derden bedienen via menu's en dialoogvensters, net zoals op de ander panelen.

Deze handleiding geeft geen specifieke bedieningsinstructies voor apparaten van derden. Raadpleeg de documentatie van het apparaat voor informatie over functies en functionaliteit.

Integratie SmartCraft VesselView

Wanneer een compatibel Mercury Marine VesselView product of VesselView Link aanwezig is op het NMEA 2000® netwerk, kunnen de motoren worden bewaakt en bediend vanaf de unit.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Mercury pictogram toegevoegd aan de home pagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.
- Er wordt een dialoogvenster met Mercury instellingen toegevoegd - gebruik dit dialoogvenster om de instellingen van de motor te wijzigen.
- Er worden ook Mercury en Vaartuigregeling knoppen toegevoegd aan de bedieningsbalk.
 - Door het selecteren van de Mercury knop worden de motor- en vaartuiggegevens weergegeven.
 - Door het selecteren van de Vaartuig knop wordt de motorbedieningsunit geopend.

Wanneer de functies zijn ingeschakeld, wordt de gebruiker mogelijk gevraagd om informatie over basisinstellingen op te geven.

Raadpleeg voor meer informatie de VesselView handleiding of de motorleverancier.

Integratie Suzuki® motor

Indien een Suzuki® C-10 motor of een Suzuki® motorinterfacesensor beschikbaar is op het NMEA 2000® netwerk, kunnen de motoren vanuit de unit worden bewaakt.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Suzuki® pictogram toegevoegd aan de startpagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

Integratie van Yamaha® motoren

Als een compatibele Yamaha® gateway is verbonden met het NMEA 2000® netwerk, kunnen de motoren vanuit de unit worden bewaakt.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Yamaha® pictogram toegevoegd aan de home pagina. Selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.
- Als het Yamaha® systeem Troll Control ondersteunt, is een Troll knop toegevoegd aan de bedieningsbalk. Selecteer deze knop om Troll Control in of uit te schakelen en de trolingsnelheid te regelen.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

Integratie BRP® motor

Indien een BRP® motorbedieningseenheid beschikbaar is op het NMEA 2000® netwerk, kunnen de BRP® motoren worden bewaakt en bestuurd vanuit de unit. Wanneer de functie beschikbaar is, wordt een BRP® pictogram toegevoegd aan de startpagina.

Er worden maximaal twee bedieningsunits en vier motoren ondersteund.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een BRP® pictogram toegevoegd aan de startpagina. Selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.
- Er wordt een dialoogvenster met BRP® instellingen toegevoegd - gebruik dit dialoogvenster om de instellingen van de motor te wijzigen.
- Er wordt een BRP® knop toegevoegd aan de bedieningsbalk - als u deze knop selecteert, wordt de motorregeling geopend. Gebruik de motorbedieningsunit om de motoren te bedienen.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

Power-Pole® ankers



Power-Pole® ankers, die kunnen worden aangestuurd door het op uw boot geïnstalleerde C-Monster™ Control System, kunnen worden bediend via de unit. Om de Power-Pole® te kunnen bedienen, dient u deze te koppelen met de unit via de op beide producten beschikbare draadloze Bluetooth® technologie.

Power-Pole® bediening

Als Bluetooth® is ingeschakeld, wordt de knop Power-Pole® weergegeven in de bedieningsbalk. Selecteer deze knop om de Power-Pole® controller weer te geven.

Raadpleeg "*Bluetooth® opties*" op pagina 206 voor het koppelen van Bluetooth® apparaten.

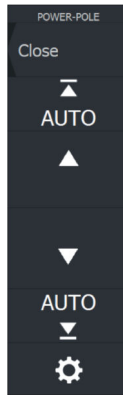
Zie ook "*Koppelen met dual Power-Pole®*" op pagina 228 als u een tweevoudige Power-Pole® wilt koppelen.

Als de Power-Pole® controller is geopend, maakt het systeem verbinding met gekoppelde Power-Pole® ankers. Wanneer de verbinding wordt bevestigd, worden de bedieningsknoppen ingeschakeld.

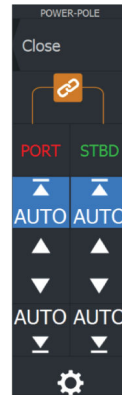
De Power-Pole® controller geeft bedieningsknoppen weer voor elke Power-Pole® die is gekoppeld met de unit.

Druk één keer op de AUTO-knoppen om de Power-Pole® ankers automatisch helemaal op te halen en neer te laten. Met de handmatige knoppen Omhoog en Omlaag kunt u de poles zo ver omhoog of omlaag brengen als u wilt.





Enkele Power-Pole® controller



Tweevoudige Power-Pole® controller



Met een tweevoudige controller kunt u de Power-Pole® ankers afzonderlijk ophalen en neerlaten, of u kunt de sync (links) knop indrukken om beide te kunnen bedienen door één keer de auto-knoppen in te drukken of met de handmatige knoppen Omhoog en Omlaag.



Blijf verbonden

Selecteer de knop Instellingen op de Power-Pole® controller om het dialoogvenster Power-Pole® instellingen te openen waar u kunt instellen dat u verbonden wilt blijven met alle gekoppelde Power-Pole® ankers.

→ **Notitie:** Door Blijf verbonden te selecteren hebt u sneller toegang tot de bedieningsfuncties, maar u kunt de ankers dan niet bedienen vanaf een andere unit. Schakel deze optie uit als u verbinding wilt kunnen maken vanaf andere units.

Koppelen met dual Power-Pole®

Als er op uw boot twee Power-Pole® ankers zijn geïnstalleerd, wordt in de Power-Pole® bediening het anker dat als eerste wordt gekoppeld automatisch ingesteld als bakboord en het tweede als stuurboord.

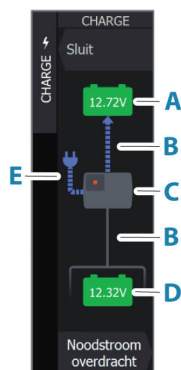
Als u dit wilt omwisselen, moet u de verbonden Power-Pole® ankers ontkoppelen. Schakel vervolgens Bluetooth® uit en weer in via het dialoogvenster met draadloze instellingen om het Bluetooth® geheugen te resetten. Zodra Bluetooth® weer is ingeschakeld, gaat

u verder met het koppelen van de Power-Pole® ankers in de juiste volgorde.

Power-Pole® oplaadmodule

Het Power-Pole® accuoplaadsysteem geeft informatie over de accustatus weer.

Raadpleeg voor informatie over installatie, bedrading en instelling de Power-Pole® documentatie die bij de oplaadmodule is geleverd.



- A** Accu('s) van de motor
- B** Accu-aansluitingen
- C** Power-Pole® oplaadmodule
- D** Hulpaccu('s)
- E** Aansluiting voor AC-voedingsbron van oplaadmodule

Accupictogrammen

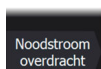
Kleur	Geeft aan
Groen	Goed niveau
Geel	Matig niveau
Rood	Slecht/kritiek niveau

Aansluitingen accu en AC-voedingsbron

Kleur	Geeft aan
Blauw	Stroomafgifte
Grijs	Geen stroom

Noodstroomoverdracht

Als de accu van de motor bijna leeg is en u stroom van de hulpaccu wilt overbrengen naar de accu van de motor, selecteert u deze optie.



⚠ Waarschuwing: Het gebruik van een accu met een zeer laag laadniveau kan de accu beschadigen.

BEP® CZone® integratie

De unit kan worden geïntegreerd met het BEP® CZone® systeem. Het systeem wordt gebruikt voor het bedienen en bewaken van een gedistribueerd voedingssysteem op uw vaartuig.

Het CZone® pictogram is beschikbaar op de werkbalk op de Home pagina wanneer een CZone® systeem beschikbaar is op het netwerk.

Raadpleeg voor informatie over het gebruik van de CZone® functie de afzonderlijke handleiding die bij uw CZone® systeem is geleverd.

CZone® dashboard

Als de CZone® is geïnstalleerd en geconfigureerd, wordt een CZone® dashboard aan de instrumentenpanelen toegevoegd.

U schakelt tussen dashboardpanelen door op het paneel naar links of rechts te vegen of door het dashboard te selecteren in het menu.

Een CZone® dashboard wijzigen

U kunt een CZone® dashboard aan uw wensen aanpassen door de gegevens voor elk van de meters te wijzigen. Beschikbare bewerkingsopties zijn afhankelijk van het type meter en de gegevensbronnen die op het systeem aangesloten zijn.

Raadpleeg "*Instrumenten*" op pagina 125 voor meer informatie.

CZone® digitale switching bedieningsbalk

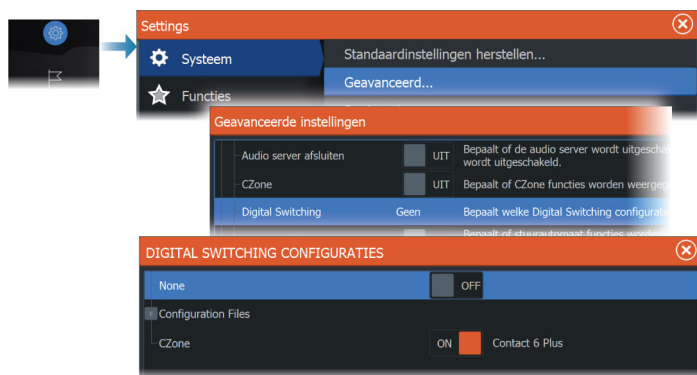
Een CZone® digital switching apparaat kan worden aangesloten op het NMEA 2000® netwerk en zo worden geconfigureerd dat bediening via de bedieningsbalk van het MFD mogelijk is.

De digital switching balk wordt automatisch in de bedieningsbalk weergegeven wanneer het CZone® digital switching apparaat is geconfigureerd om in de bedieningsbalk te worden opgenomen.

Raadpleeg de documentatie van het CZone® digital switching apparaat voor informatie over hoe u het apparaat kunt configureren zodat het in de bedieningsbalk wordt opgenomen.

Dialoogvenster Digital Switching Configuratie

CZone® digital switching apparaten kunnen worden uitgeschakeld in het dialoogvenster Digital switching configuratie.



- Deselecteer de apparaten die moeten worden verwijderd uit de bedieningsbalk.
- Selecteer Geen om alle CZone® apparaten uit de bedieningsbalk te verwijderen.

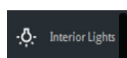
Er kunnen meerdere switching apparaten op het netwerk worden aangesloten. Als u meer dan het maximum aantal apparaten tegelijk probeert weer te geven, krijgt u een bericht dat het maximum is bereikt.

CZone® digitale switching bedieningsbalk

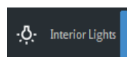
Indien correct geconfigureerd en ingesteld, kan het CZone® digital switching apparaat worden bediend via de bedieningsbalk.

Knoppen van de bedieningsbalk

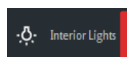
De knop geeft de status van de schakelaar aan.



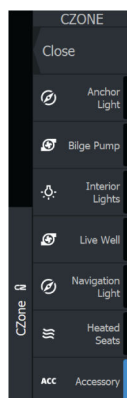
Uit (zwart)
De schakelaar staat UIT.



Aan (blauw)
De schakelaar staat AAN.



Fout (rood)
Er is een schakelaar- of communicatiefout.



Communicatiefout

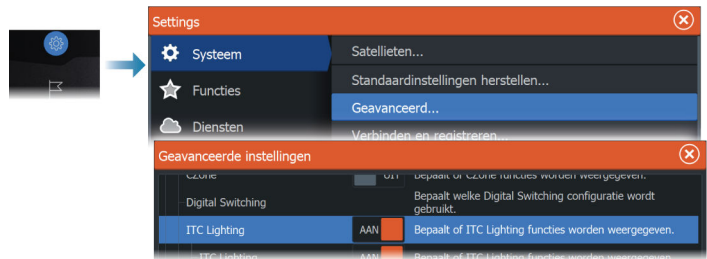
Als er een communicatiefout optreedt tussen het MFD en het CZone® digital switching apparaat, wordt er een foutmelding weergegeven in de bedieningsbalk.

ITC Lighting

Een ITC Lighting controller kan worden aangesloten op het NMEA 2000® netwerk en kan zo worden geconfigureerd dat bediening van de verlichting van uw vaartuig via de bedieningsbalk van het MFD mogelijk is.

Raadpleeg de documentatie bij de ITC Lighting controller voor meer informatie over het installeren van de controller.

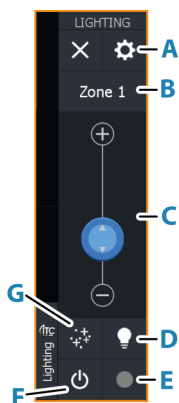
De ITC Lighting controller activeren/deactiveren



Zodra de ITC Lighting controller is geïnstalleerd en verbonden met het NMEA 2000® netwerk moet die in de bedieningsbalk verschijnen. Als die niet in de bedieningsbalk verschijnt, kunt u die activeren in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen.

U kunt het dialoogvenster Geavanceerde instellingen ook gebruiken om ITC Lighting in de bedieningsbalk te deactiveren.

De ITC Lighting bedieningsbalk



- A** Knop zonebeheer
- B** Selecteer om tussen zones te schakelen. De weergegeven zone wordt bediend met onderstaande knoppen.
- C** Aanpassingen van helderheid van licht in de zone.
- D** Schakelt de modus Snel wit in of uit. Selecteer om alle ontgrendelde en actieve direct wit te maken, selecteer nogmaals om de zones terug te brengen naar de vorige staat.
- E** Aanpassingen van kleur van licht in de zone.
- F** Schakelt de lichten in de zone in of uit.
- G** Selecteer om de modus van de lichten in de zone te bepalen:
 - Kleurvervaging
 - Muziek synchroniseren

Geen aansluiting

Als er een verbingsprobleem optreedt tussen het MFD en de ITC Lighting bediening, wordt er een bericht met de melding Niet verbonden weergegeven in de bedieningsbalk.

NMEA 2000® RGBW Lighting

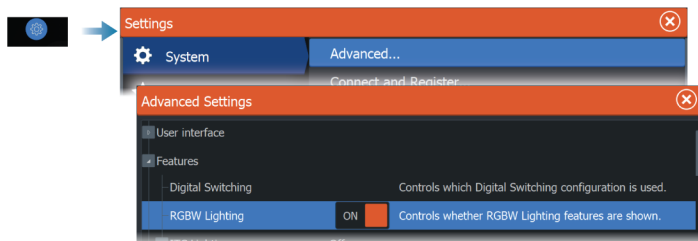
⚠ Waarschuwing: HET IS DE VERANTWOORDELIJKHEID VAN DE GEBRUIKER OM DIT APPARAAT TE GEBRUIKEN IN OVEREENSTEMMING MET ALLE TOEPASSELIJKE WETTEN, VOORSCHRIFTEN EN VERORDENINGEN. Navico aanvaardt geen enkele verantwoordelijkheid voor boetes, sancties of schade die kunnen ontstaan als gevolg van enige nationale of lokale wet of verordening met betrekking tot de wijziging van de verlichting van uw schip. Raadpleeg de plaatselijke maritieme wetten en voorschriften om te controleren of de verlichting aan de voorschriften voldoet.

Een RGBW Lighting controller kan worden aangesloten op het NMEA 2000® netwerk en zo worden geconfigureerd dat de verlichting van uw vaartuig via de bedieningsbalk van het MFD kan worden bediend. Met de nieuwe bedieningselementen kan de gebruiker de lichtkleur aanpassen, de helderheid instellen, de verlichting synchroniseren met muziek, verschillende lichtscènes creëren en meerdere lichtzones op het vaartuig onafhankelijk bedienen en synchroniseren.

De verlichtingscontroller in-/uitschakelen

Zodra een verlichtingscontroller is verbonden met het NMEA 2000® netwerk verschijnt deze in de bedieningsbalk. Als de controller niet automatisch in de bedieningsbalk verschijnt, controleert u of de controller de NMEA 2000® standaard ondersteunt of controleert u of de controller zichtbaar is in de apparatenlijst.

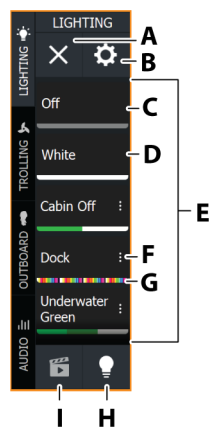
Als u de verlichtingscontroller handmatig wilt in- of uitschakelen, gaat u naar **Instellingen > Geavanceerde instellingen > Functies** en schakelt u **RGBW Lighting** in of uit.



Geen aansluiting

Als er een verbindingprobleem optreedt tussen het MFD en de verlichtingscontroller, wordt er op de bedieningsbalk een melding weergegeven dat er geen aansluiting is.

De NMEA 2000® RGBW Lighting bedieningsbalk



- A Knop Sluiten** - hiermee wordt het bedieningspaneel verborgen.
- B Knop Verlichting beheren** - hiermee wordt het dialoogvenster **Verlichting beheren** geopend.
- C Uit** - hiermee wordt de scèneverlichting uitgeschakeld.
- D Wit** - hiermee wordt de scèneverlichting wit.
- E Lijst met scènes/alle lichten:**
 - Selecteer de knop **Scènes** om de beschikbare scènes te bekijken.
 - Selecteer de knop **Alle lichten** om de beschikbare lichten weer te geven.
- F Pictogram met weglatingsteken** - hiermee wordt het dialoogvenster **Scène beheren** geopend.
- G Kleurenvoorbeeld** - hiermee wordt de kleur aangegeven die voor de scène is geselecteerd.
- H Knop Alle lichten** - hiermee wordt een lijst met zones geopend, gevolgd door de afzonderlijke verlichtingsapparaten. Als deze optie is geselecteerd, wordt het pictogram grijs weergegeven.
- I Knop Scènes** - hiermee wordt een lijst met scènes geopend. Als deze optie is geselecteerd, wordt het pictogram grijs weergegeven.

Alle menuopties voor lichten

Gebruik de knop **Alle lichten** op de NMEA 2000® RGBW Lighting bedieningsbalk om alle lichtzones en afzonderlijke lichten te bekijken. In dit menu kunt u de verlichting in- en uitschakelen, de lichtkleur configureren en verschillende effecten toepassen op zones.

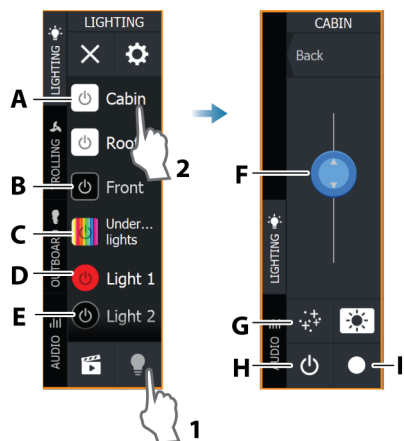
Zoneverlichting wordt aangegeven met een vierkant en een aan/uit-pictogram. Afzonderlijke lichten worden geïdentificeerd met behulp van een cirkel en een aan/uit-pictogram.

Tik in de lijst **Alle lichten** op het aan/uit-pictogram naast het lichtgebied/individuele lichtlabel om het licht in of uit te schakelen. Als het aan/uit-pictogram is ingeschakeld, wordt de kleur weergegeven die is geselecteerd voor de zone of het licht. Als het is uitgeschakeld, is het aan/uit-pictogram zwart-wit.

Tik op het label voor de verlichtingszone of het afzonderlijke licht om het optiemenu te openen.

Notitie: Als u een licht afzonderlijk wilt inschakelen, moet dit eerst uit de zone worden verwijderd.

Notitie: Controllers kunnen verschillende functionaliteitsniveaus ondersteunen.



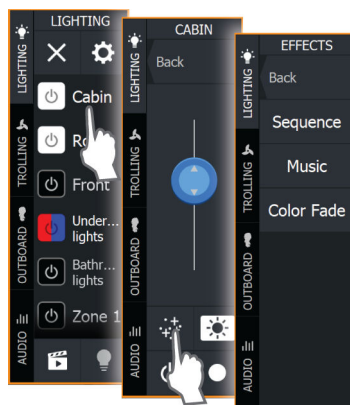
- A** **Pictogram voor lichtzone** - Aan
- B** **Pictogram voor lichtzone** - Uit
- C** **Pictogram voor lichtzone** - met het effect voor de kleurenreeks gestart.
- D** **Individueel lichtpictogram** - Aan
- E** **Individueel lichtpictogram** - Uit
- F** **Schuifregelaar voor intensiteit** - hiermee wordt de helderheid/intensiteit aangepast. Als er effecten worden gestart, regelt de schuifregelaar de intensiteit van de effecten.
- G** **Effecten** - selecteer deze optie om verschillende effecten toe te passen op lichtzones.
- H** **Aan/uit-knop** - hiermee worden de lichten in- of uitgeschakeld.
- I** **Kleur** - hiermee worden de schuifregelaars voor kleurselectie geopend.

Notitie: De opties variëren afhankelijk van de aangesloten controller/lichten.

Opties in het menu Effecten

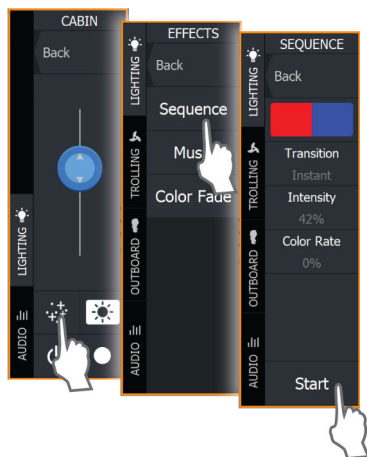
Gebruik de knop **Effecten** om uw lichtzones aan te passen. Pas een kleurenreeks toe op uw lichten, stel de kleursnelheid, intensiteit, kleurovergang in of synchroniseer lichten met muziek.

Notitie: De beschikbare effecten kunnen variëren, afhankelijk van uw controller.



Een effectprogramma starten/stoppen

U kunt een effectprogramma starten/stoppen vanuit het menu **Effecten**. Als u een effect wilt starten, opent u een van de effecten en selecteert u **Start**. Als u een effect wilt stoppen zonder de zoneverlichting uit te schakelen, opent u het effect en selecteert u **Stop**.



Opties in het menu Effectprogramma

U kunt de lichteffecten aanpassen via het menu van het effectprogramma. Welke programma's en menuopties beschikbaar zijn, is afhankelijk van uw verlichtingscontroller.



Nieuwe kleurenreeks maken

U kunt een aangepaste kleurenreeks maken vanuit het menu **Effecten**.

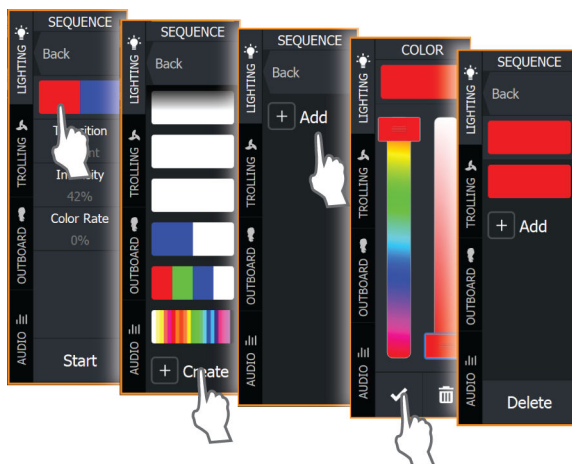
Een nieuwe kleurenreeks maken:

1. Selecteer het label van een lichtzone.
2. Selecteer de knop **Effecten**. Het menu Reeks wordt geopend.
3. Selecteer het kleurenblok.
4. Selecteer **Maken** onder aan het menu.
5. Selecteer **Toevoegen**.
6. Gebruik de schuifregelaars voor kleur en tint om de kleur te kiezen en selecteer het vinkje om deze toe te voegen.

7. Herhaal stap 5 en 6 om meer kleuren aan uw reeks toe te voegen.
8. Als u gereed bent, selecteert u **Terug**. De gemaakte kleurenreeks wordt automatisch geselecteerd.

Als u een reeks wilt selecteren, tikt u op een kleurenblok. De selectie wordt dan gemarkeerd met een potloodpictogram.

Als u een reeks wilt verwijderen, tikt u hierop (tik twee keer als dit niet de huidige selectie is) en selecteert u **Verwijderen**.



Overgang

Gebruik deze optie om de kleurovergang voor de lichten te selecteren. De beschikbare opties kunnen variëren, afhankelijk van uw controller.

Intensiteit

Selecteer deze optie om de intensiteit van de kleur aan te passen met de schuifregelaar.

Snelheid

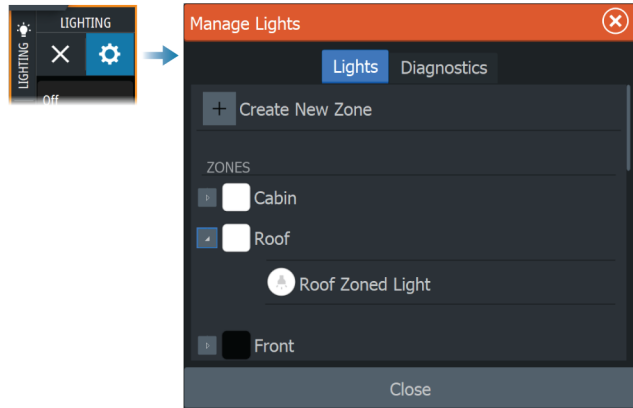
Selecteer deze optie om de snelheid aan te passen waarmee het programma-effect verandert.

Kleursnelheid

Selecteer deze optie en gebruik de schuifregelaar om de snelheid aan te passen waarmee de kleur verandert.

Het dialoogvenster Verlichting beheren

Gebruik het dialoogvenster **Verlichting beheren** om een nieuwe verlichtingszone te maken, zones te verwijderen en toegang te krijgen tot informatie over zones en individuele lichten. Op het tabblad **Diagnose** kunt u ook de details van uw verlichtingscontrollers controleren en gegevens vernieuwen.



Nieuwe zone maken

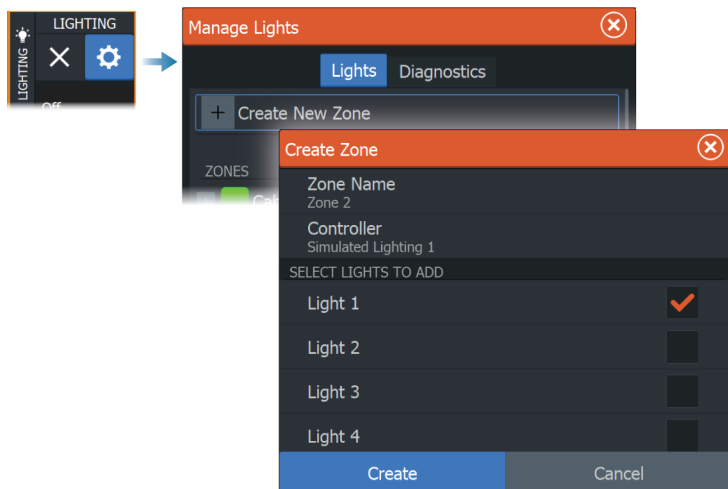
Met de NMEA 2000® RGBW Lighting controller kunt u eenvoudig meerdere lichtzones op uw vaartuig maken en beheren.

Een nieuwe zone maken:

1. Open de bedieningsbalk voor de verlichting op uw MFD.
2. Selecteer de knop **Verlichting beheren**.
3. Selecteer op het tabblad **Verlichting** de optie **Nieuwe zone maken**.
4. Voeg een zonenaam toe, wijs een controller toe en selecteer de lichten die aan de zone zijn toegewezen.
5. Selecteer **Maken**.

Notitie: Als u een zone wilt verwijderen, selecteert u de zone in het dialoogvenster **Verlichting beheren**. Selecteer in het dialoogvenster **Zonedetails** de optie **Deze zone verwijderen**.

Notitie: Als u een licht afzonderlijk wilt inschakelen, moet dit eerst uit de zone worden verwijderd.



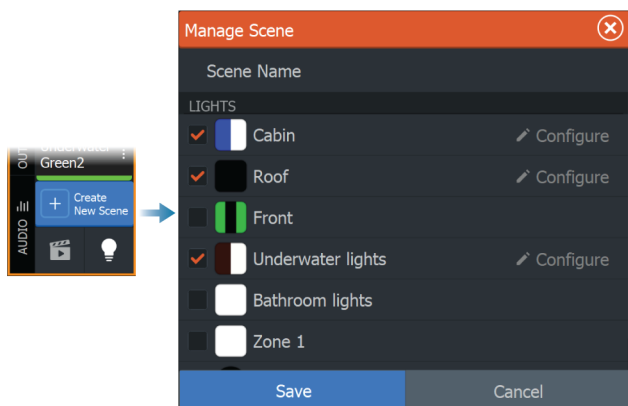
Nieuwe scène maken

Als u een scène selecteert, veranderen alle zones die aan de scène zijn toegewezen in een opgegeven kleur, intensiteit en effect.

Een nieuwe scène maken:

1. Selecteer de knop **Scènes** op de lichtbalk.
2. Selecteer **Nieuwe scène maken**. Het dialoogvenster **Scène beheren** wordt weergegeven.
3. Voeg in het dialoogvenster **Scène beheren** een naam toe aan de nieuwe scène en selecteer de lichten die u aan de scène wilt toewijzen.
4. Wanneer een licht is geselecteerd, wordt de knop **Configureren** weergegeven. Selecteer deze optie om het dialoogvenster **Effecten beheren** te openen en pas het licht naar wens aan. Selecteer vervolgens **Sluiten**.
5. Selecteer **Opslaan**.

De pictogrammen geven de kleur weer die is geselecteerd voor de zone of het licht. Als voor de lichten een kleurenreeks is geselecteerd, geven de pictogrammen verticale balken in de geselecteerde kleurenreeks weer.



Het dialoogvenster Effecten beheren

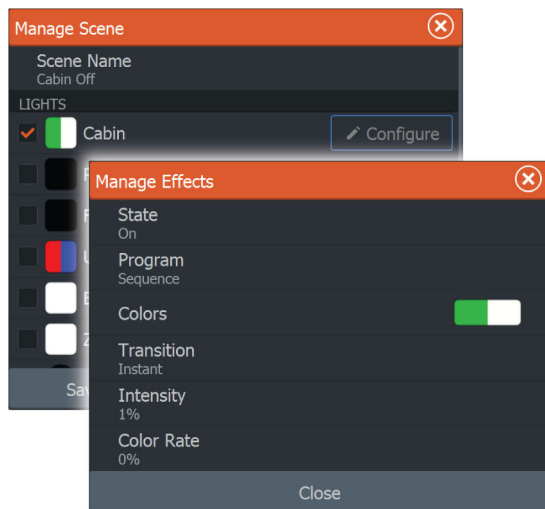
Zoneverlichting en afzonderlijke lampen in een scène kunnen afzonderlijk worden aangepast vanuit het dialoogvenster **Effecten beheren**. Het dialoogvenster wordt geopend via de knop **Configureren**.

Vanuit het dialoogvenster **Effecten beheren** hebt u toegang tot de volgende instellingen:

- **Status** - selecteer deze optie om het programma in of uit te schakelen. Als het is uitgeschakeld, kunnen de effecten niet worden bewerkt.
- **Programma** - selecteer een programma voor het lichteffect, zoals **Reeks**.
- **Kleuren** - selecteer een kleurenreeks.
- **Overgang** - selecteer de kleurovergang. De overgangsopties kunnen variëren, afhankelijk van uw controller.
- **Intensiteit** - selecteer de intensiteit van het effect.
- **Snelheid** - selecteer de snelheid waarmee het programma-effect verandert.
- **Kleursnelheid** - selecteer de snelheid waarmee de kleur verandert.

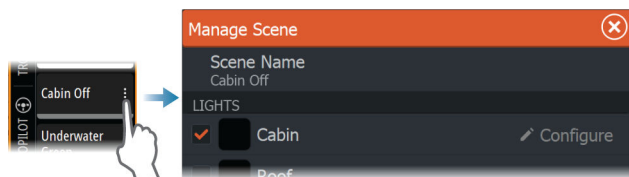
Effecten kunnen ook worden bewerkt via het menu **Effecten**.

Notitie: De opties kunnen variëren, afhankelijk van het geselecteerde **programma**.

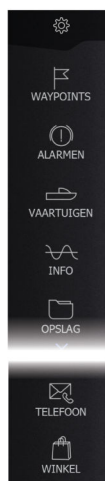


Een scène bewerken

Als u een bestaande scène wilt bewerken, navigeert u vanuit het bedieningspaneel voor verlichting naar de scène en selecteert u het pictogram met het weglatingsteken om het dialoogvenster **Scène beheeren** te openen. Breng de gewenste verlichtingswijzigingen aan en selecteer **Opslaan**.



28



De werkbalk

Dit hoofdstuk bevat beschrijvingen van tools in de toolbar.

De toolbar wordt weergegeven op de home pagina. Druk op de toets Pagina's/Home om de home pagina weer te geven. U kunt door de toolbar bladeren om de opties te bekijken.

Waypoints

Bevat de dialoogvensters Waypoints, Routes en Trails die worden gebruikt voor het beheren van deze door de gebruiker gedefinieerde items.

Alarmen

Dialoogvensters voor actieve en eerdere alarmen. Hier vindt u ook het dialoogvenster Alarminstellingen met de opties voor alle beschikbare systeemalarmen.

Vaartuigen

De statuslijst toont de status en beschikbare gegevens voor de volgende vaartuigtypen:

- AIS
- DSC

Op het tabblad Berichten worden berichten weergegeven die van andere vaartuigen zijn ontvangen. Selecteer een bericht in de lijst om details ervan weer te geven.

Zie "AIS" op pagina 183 voor meer informatie.

Info

Bevat getijdeninformatie voor beschikbare getijdenstations, reis- en motorinformatie in tripdialoogvensters, en een dialoogvenster met zon- en maaninformatie voor de geselecteerde datum en positie.

Opslagtemperatuur

Toegang tot het bestandsbeheersysteem. Hiermee kunt u de inhoud van het interne geheugen van de unit en op de unit aangesloten opslagapparaten bekijken en beheren.

Telefoon

Voor de aansluiting van een telefoon op de MFD. Zie "*Uw telefoon gebruiken met de MFD*" op pagina 209.

Store

Maakt verbinding met de internetwinkel van Navico. In deze winkel kunt u producten bekijken en aanschaffen, ontgrendelcodes voor functies verkrijgen, compatibele kaarten voor uw systeem downloaden en nog veel meer.

→ **Notitie:** Het apparaat moet verbonden zijn met internet om deze functie te gebruiken. Zie "*Internetverbinding*" op pagina 205.

Voor de eerste keer opstarten

Wanneer de unit de eerste keer wordt opgestart, of na het resetten, worden er verschillende dialoogvensters op de unit weergegeven. Volg de aanwijzingen in de dialoogvensters om de basisinstellingen in te voeren.

In het dialoogvenster Systeem regelingen kunt u verdere instellingen invoeren en instellingen later wijzigen.

Volgorde voor instellen van systeem

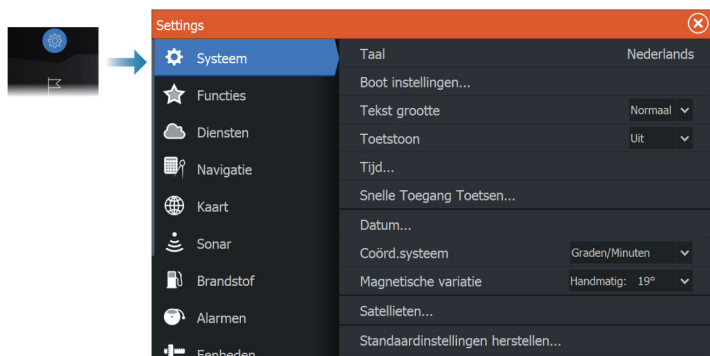
- 1 Algemene instellingen** - zie "*Systeeminstellingen*" op pagina 248.
 - Kies de gewenste algemene instellingen.
- 2 Geavanceerde instellingen** - zie "*Geavanceerd*" op pagina 251.
 - Schakel functies in- of uit.
 - Bekijk de verschillende geavanceerde instellingen en breng de gewenste wijzigingen aan.
- 3 Bronselectie** - zie "*Netwerkinstellingen*" op pagina 274.
 - Zorg dat de juiste externe gegevensbronnen zijn geselecteerd.
- 4 Functies instellen**
 - Configureer bepaalde functies, zoals verderop in dit hoofdstuk wordt beschreven.

Systeeminstellingen

De basisinstellingen van het systeem worden ingesteld via het dialoogvenster Instellingen.

Hieronder worden de opties beschreven die beschikbaar zijn in het dialoogvenster. Sommige opties worden geconfigureerd met de wizard voor de eerste keer opstarten en sommige moeten worden geconfigureerd tijdens de eerste installatie op basis van waar en

hoe de boot voornamelijk wordt gebruikt. Alle instellingen kunnen later worden gewijzigd.



Taal

Hiermee stelt u de taal in die op deze unit wordt gebruikt.

Bootinstellingen

Deze optie wordt gebruikt om de fysieke kenmerken van de boot te specificeren.

Tekstgrootte

Wordt gebruikt voor het instellen van de tekstgrootte in menu's en dialogen.

Toetstonen

Regelt het volume van het piepgeluid dat te horen is wanneer er fysieke interactie met de unit plaatsvindt.

Tijd

Configureer de tijdsinstellingen voor de locatie van het vaartuig en de weergave van datum en tijd.

Snelle toegang toetsen

Selecteer een optie in de vervolgkeuzelijst om op te geven wat er moet gebeuren wanneer de toets wordt ingedrukt. U kunt de instelling later naar uw voorkeur wijzigen.

Referentievlak

Dit systeem maakt gebruik van de WGS-datumindeling, een standaard voor cartografie en satellietnavigatie (inclusief GPS). U kunt de datumindeling aanpassen aan andere systemen.

Coördinatensysteem

Wordt gebruikt om het geografische coördinatensysteem in te stellen dat op uw systeem wordt gebruikt.

Magnetische variatie

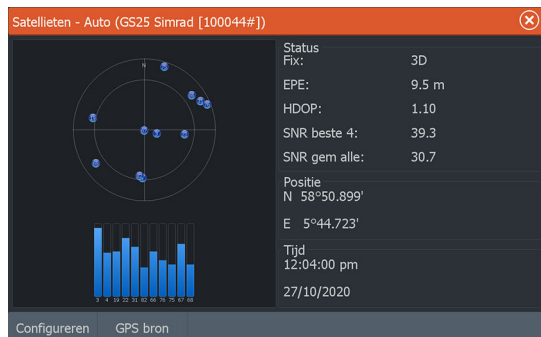
Definieert hoe magnetische variatie wordt afgehandeld door het systeem.

- Auto: ontvangt variatiegegevens uit een netwerkbron
- Handmatig: voor het handmatig invoeren van een waarde voor de magnetische variatie

Satellieten

De optie Satellieten geeft een grafische weergave en numerieke waarden weer voor beschikbare satellieten.

→ **Notitie:** De inhoud van de dialoogvensters Satellieten varieert afhankelijk van de aangesloten antenne.

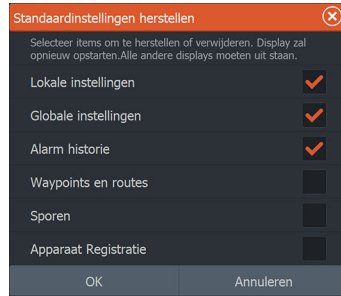


In dit dialoogvenster kunt u de actieve GPS-sensor selecteren en configureren.

Fabrieksinstellingen terugzetten

Hiermee stelt u de geselecteerde instellingen terug in op de standaard fabriekswaarden.

→ **Notitie:** Als u waypoints en routes, of sporen selecteert, worden deze permanent verwijderd.



Geavanceerd

Wordt gebruikt voor het configureren van geavanceerde instellingen. Hier kunt u bovendien instellen op welke manier uw systeem verschillende gebruikersinterfacegegevens weergeeft.

Funcities in- of uitschakelen

Met de optie Functie kunt u functies in- of uitschakelen die niet automatisch door het systeem worden in- of uitgeschakeld.

→ **Notitie:** Sommige functies kunnen worden in-/uitgeschakeld of ontgrendeld via de optie Functie in het dialoogvenster Instellingen. Zie "*De optie Functies*" op pagina 252.



Registratie

U wordt gevraagd uw apparaat te registreren.

Info over

Hier worden de copyrightgegevens, de softwareversie en de technische informatie van dit apparaat weergegeven.

Via de optie Support hebt u toegang tot de ingebouwde Service Assistant. Raadpleeg "*Service rapport*" op pagina 218.

De optie Functies

Gebruik de optie Functies in het dialoogvenster Instellingen om functies te activeren/deactiveren en functies te ontgrendelen.

Functies en applicaties beheren

U kunt de functies en apps beheren en installeren/verwijderen. Wanneer een functie/app wordt verwijderd, wordt het pictogram van de home pagina verwijderd. De functie/app kan opnieuw worden geïnstalleerd.

Functies ontgrendelen

Een aantal extra functies kunnen afzonderlijk worden gekocht. Deze functies kunnen worden ontgrendeld door een ontgrendelingscode in te voeren.

Selecteer de functie die u wilt ontgrendelen. Volg de instructies voor het aanschaffen en invoeren van de functie-ontgrendelingscode.

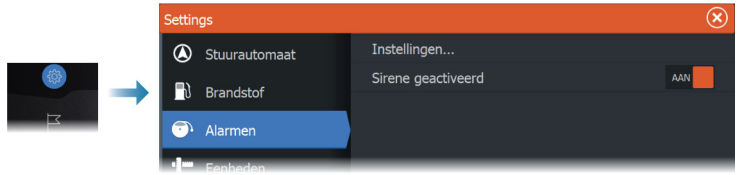
Nadat een functie-ontgrendelingscode is ingevoerd in de unit, is de functie beschikbaar voor gebruik.

→ **Notitie:** De optie Functie ontgrendelen is alleen beschikbaar als uw unit een vergrendelde functie ondersteunt.

Services

Voor toegang tot websites die functies voor services leveren.

Alarmen



Instellingen

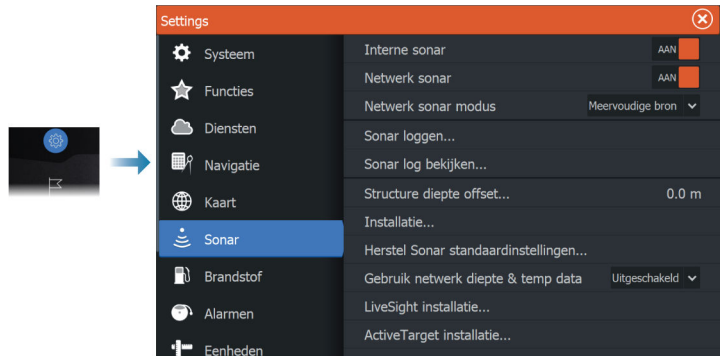
Overzicht van beschikbare alarmopties in het systeem, met huidige instellingen.

In deze lijst kunt u alarmlimieten activeren, deactiveren en wijzigen.

Sirene inschakelen

Hiermee worden het interne audio-alarm in- of uitgeschakeld als er een alarmsituatie zich voordoet.

Sonarinstellingen



Interne sonar

Zorgt dat de interne sonar geselecteerd kan worden in het menu van het sonarpaneel.

Wanneer de interne sonar is uitgeschakeld, wordt deze niet vermeld als sonarbron voor de units op het netwerk.

Selecteer deze optie op een unit zonder aangesloten transducer.

Netwerksonar

Selecteer om sonargegevens van dit apparaat te bekijken of te delen met andere apparaten die zijn aangesloten op het Ethernet-netwerk.

Modus Netwerksonar

In de modus Netwerksonar kunt u instellen of slechts één sonarbron of meerdere sonarbronnen tegelijk kunnen worden geselecteerd.

→ **Notitie:** Als de instelling is gewijzigd, moeten alle aangesloten bronnen opnieuw worden opgestart.

Structuur diepte offset

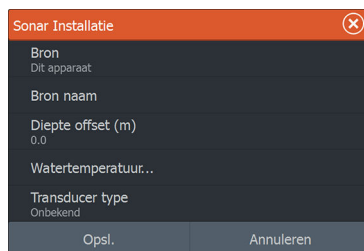
Zie "*Diepte offset*" op pagina 255 voor meer informatie over deze instelling.

Netwerkbron van diepte- en temperatuurgegevens gebruiken

De unit kan diepte- en temperatuurgegevens van een op een Ethernet aangesloten sonar via het NMEA 2000® netwerk delen.

Gebruik deze optie om te selecteren via welke Ethernet-netwerkbron de gegevens worden gedeeld.

Installatie



Bron

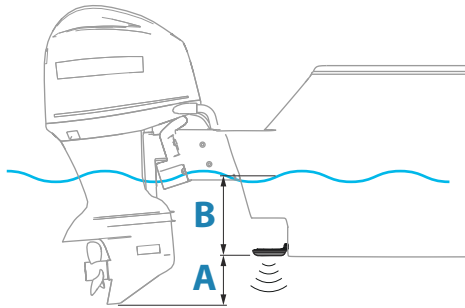
Selecteer deze optie om een lijst van bronnen weer te geven die beschikbaar zijn voor configuratie. De instellingen die u configureert in de rest van het dialoogvenster gelden alleen voor de geselecteerde bron.

Bron naam

Selecteer deze optie om een beschrijvende naam voor de geselecteerde transducer in te voeren.

Diepte offset

Alle transducers meten de waterdiepte van de transducer tot de bodem. Daardoor zijn de gemeten waterdiepten exclusief de afstand tussen de transducer en het laagste punt van de boot in het water of de afstand van de transducer tot het wateroppervlak.



- Om de diepte vanaf het laagste punt van het vaartuig tot de bodem weer te geven stelt u de offset in als de verticale afstand tussen de transducer en het laagste punt van het vaartuig **A** (negatieve waarde).
- Om de diepte vanaf het wateroppervlak tot de bodem weer te geven stelt u de offset in als de verticale afstand tussen de transducer en het wateroppervlak **B** (positieve waarde)
- Zet de offset op 0 voor de diepte onder de transducer.

Kalibratie watertemperatuur

Temperatuurkalibratie dient om de watertemperatuurwaarde aangegeven door de transducer aan te passen. Het kan nodig zijn lokale invloeden op de gemeten temperatuur te corrigeren.

Kalibratiebereik: $-9,9^{\circ}$ - $+9,9^{\circ}$. 0° is standaard.

→ **Notitie:** Kalibratie van de watertemperatuur verschijnt alleen als de transducer temperatuur kan meten.

Transducertype

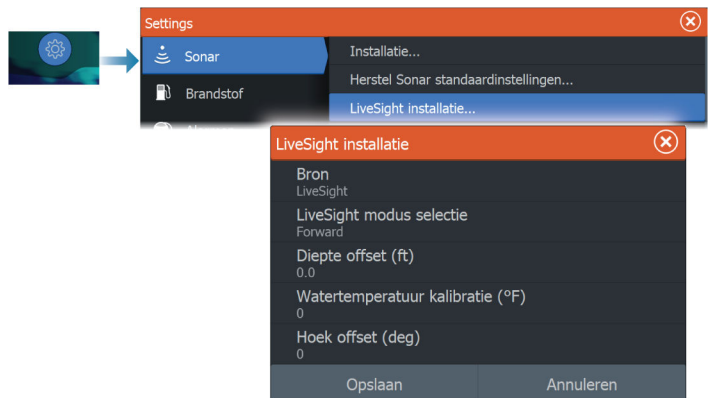
→ **Notitie:** Het transducertype wordt automatisch ingesteld voor transducers die Transducer ID (XID) ondersteunen en kan niet door de gebruiker worden geselecteerd.

Onder Type transducer type selecteert u het model van de transducer die met de sonarmodule is verbonden. De geselecteerde transducer bepaalt welke frequenties u kunt kiezen bij gebruik van de sonar. Sommige transducers met ingebouwde temperatuursensoren geven de temperatuur niet nauwkeurig weer, en bij selectie van de verkeerde transducer wordt de temperatuur helemaal niet weergegeven. Temperatuursensoren hebben een impedantie van 5k of 10k. Wanneer beide opties worden gegeven voor hetzelfde model transducer, raadpleeg dan de documentatie van de transducer om de impedantie vast te stellen.

Herstellen sonarstandaardinstellingen

Zet de instellingen van de sonar terug naar de standaardinstellingen van de fabriek.

LiveSight installatie-instellingen



Bron

Selecteer deze optie om een lijst van bronnen weer te geven die beschikbaar zijn voor configuratie. De instellingen die u configureert in de rest van het dialoogvenster gelden alleen voor de geselecteerde bron.

LiveSight selectie

Wordt gebruikt om op te geven of de LiveSight transducer moet worden gebruikt in de modus Neer of Vooruit.

Diepte offset

Zie "*Diepte offset*" op pagina 255 voor uitleg over deze instelling.

Kalibratie watertemperatuur

Temperatuurkalibratie dient om de watertemperatuurwaarde aangegeven door de transducer aan te passen. Het kan nodig zijn lokale invloeden op de gemeten temperatuur te corrigeren.

Kalibratiebereik: $-9,9^{\circ}$ - $+9,9^{\circ}$. 0° is standaard.

Hoek offset (graden)

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar in de modus Vooruit.

Met de beugels kan de transducer slechts onder één vaste hoek op de arm van de trollingmotor worden gemonteerd. De beste montagehoek voor de transducer wordt verkregen wanneer de arm van de trollingmotor loodrecht op de waterlijn staat.

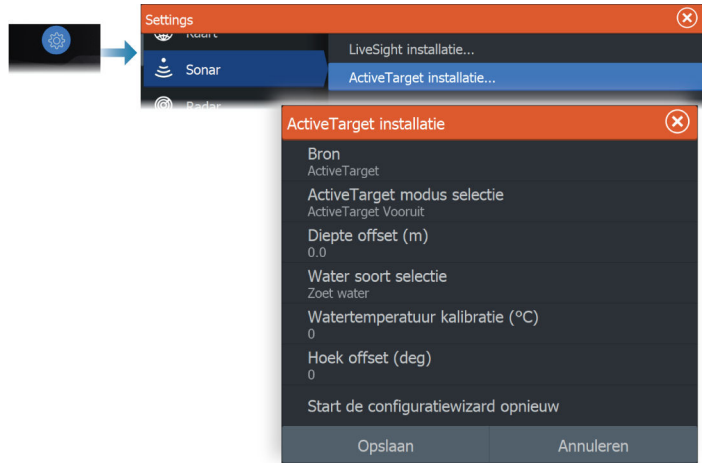
Als de arm van de trollingmotor niet loodrecht op de waterlijn staat, kan de optie voor de offsethoek in het dialoogvenster LiveSight installatie worden gebruikt om de hoek van de transducer nauwkeurig af te stellen.

Als de montagehoek van de transducer verkeerd is, kan het beeld onjuist worden weergegeven.

De configuratiewizard opnieuw starten

Gebruik deze optie om de configuratiewizard handmatig te starten.

ActiveTarget installatie-instellingen



Bron

Selecteer deze optie om een lijst van bronnen weer te geven die beschikbaar zijn voor configuratie. De instellingen die u configureert in de rest van het dialoogvenster gelden alleen voor de geselecteerde bron.

→ **Notitie:** Het ActiveTarget platform staat maximaal twee ActiveTarget transducers op een netwerk toe en deze moeten zich in verschillende configuraties bevinden. Mogelijke configuraties zijn weergave Neer, weergave Vooruit en weergave Scout. De ene bron kan bijvoorbeeld worden ingesteld op de weergave Neer en de andere op de weergave Vooruit.

ActiveTarget selectie

Gebruik deze optie om aan te geven of de ActiveTarget transducer moet worden gebruikt in de modus Neer, Vooruit of Scout.

Diepte offset

Zie "Diepte offset" op pagina 255 voor uitleg over deze instelling.

Kalibratie watertemperatuur

Temperatuurkalibratie dient om de watertemperatuurwaarde aangegeven door de transducer aan te passen. Het kan nodig zijn lokale invloeden op de gemeten temperatuur te corrigeren.

Kalibratiebereik: $-9,9^{\circ}$ - $+9,9^{\circ}$. 0° is standaard.

Hoek offset (graden)

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar in de modus Vooruit.

Met de beugels kan de transducer slechts onder één vaste hoek op de arm van de trollingmotor worden gemonteerd. De beste montagehoek voor de transducer wordt verkregen wanneer de arm van de trollingmotor loodrecht op de waterlijn staat.

Als de arm van de trollingmotor niet loodrecht op de waterlijn staat, kan de optie voor de offethoek in het dialoogvenster LiveSight installatie worden gebruikt om de hoek van de transducer nauwkeurig af te stellen.

Als de montagehoek van de transducer verkeerd is, kan het beeld onjuist worden weergegeven.

De configuratiewizard opnieuw starten

Gebruik deze optie om de configuratiewizard handmatig te starten.

Stuurautomaat instellingen

Voor de stuurautomaat voor de trollingmotor zijn geen speciale instellingen vereist. Zie "*Stuurautomaat instellingen*" op pagina 146 voor de gebruikersinstellingen van de trollingmotor en voor het configureren van de voetpedalen van de Ghost trollingmotor.

De NAC-1 stuurautomaatcomputer (stuurautomaat voor buitenboordmotor) moet worden ingesteld zoals beschreven in de volgende hoofdstukken.

→ **Notitie:** Het woord roer wordt soms gebruikt in menu's en dialoogvensters. In deze context fungeert de buitenboordmotor als roer.

Gegevensbronnen van de stuurautomaat

Zorgt voor automatische en handmatige selectie van gegevensbronnen voor de stuurautomaat voor de buitenboordmotor.

Inbedrijfstelling

Deze functie wordt gebruikt om de stuurinrichting van uw boot (kabelstuurinrichting of hydraulisch stuursysteem) te kalibreren met de NAC-1.

→ **Notitie:** De stuurautomaat moet in bedrijf worden gesteld voor eerste gebruik en elke keer nadat de stuurautomaat is teruggezet op de standaardinstellingen.

Kabelstuurinrichting kalibreren

1. Selecteer **Inbedrijfstelling**.
2. Selecteer **Roerstandterugmelder kalibratie**.
3. Volg de instructies op het scherm.

→ **Notitie:** De motor dient tijdens het kalibreren visueel te worden gecentreerd. In het dialoogvenster Roerstandterugmelder kalibratie kan staan aangegeven dat de motor is gecentreerd (00 waarde), terwijl de motor niet is gecentreerd. Druk na het visueel centreren van de motor op **OK** om de kalibratie voor de middenstand van het roer in te stellen op gecentreerd (00 waarde).

4. Selecteer **Roertest**.
5. Als de kalibratie de roertest niet doorstaat, doet u het volgende:
 - Controleer of de motor beweegt.
 - Controleer of de roerstandterugmelding meebeweegt.
 - Controleer de NAC-1 aandrijfkabel.
 - Controleer of de motor handmatig gemakkelijk is te sturen in beide richtingen.
 - Controleer of er andere mechanische problemen zijn.
 - Controleer de aansluiting van de bedrading.
 - Herhaal de stappen voor het kalibreren van het roer.

Kalibratie hydraulisch systeem

Kalibratie van de virtuele roerstandterugmelder (VRF) is van toepassing op vaartuigen met een hydraulisch stuursysteem.

1. Selecteer **Inbedrijfstelling**.
2. Selecteer **VRF kalibratie**.
3. Volg de instructies op het scherm.

- **Notitie:** Als de stuurautomaat tijdens het kalibratieproces de motor probeert te draaien, controleer dan of de motor in beweging komt en in de juiste richting draait voordat u **Ja** selecteert in het dialoogvenster Kalibratie virtuele roerstandterugmelder. Als in het dialoogvenster **Nee** wordt geselecteerd, keert de NAC-1 de stuurrichting om en wordt de volgende keer dat de motor wordt gedraaid tijdens het kalibratieproces het vermogen verhoogd.
- **Notitie:** Mogelijk moet u meer dan één keer **Nee** selecteren om te zorgen dat de pomp genoeg vermogen levert om de motor te draaien bij hoge vaarsnelheid.

Stuurreactie

Hiermee verhoogt of verlaagt u de stuurgevoeligheid. Een laag reactieniveau zorgt voor minder roerbewegingen en een iets lossere besturing. Een hoog reactieniveau zorgt voor meer roerbewegingen en een iets strakkere besturing. Een te hoog reactieniveau zorgt dat de boot S-bewegingen gaat maken.

Probleemoplossing

Hieronder staan mogelijke symptomen of * door de MFD weergegeven berichten. Neem contact op met Support als het probleem zich na de aanbevolen actie blijft voordoen.

Geen actieve stuurautomaat control unit

Mogelijke oorzaak: De NAC-1 computer maakt geen contact meer met de actieve besturingsunit.

Aanbevolen actie: Controleer de kabelverbindingen van de NAC-1 en de MFD naar het CAN-bus netwerk.

Geen stuurautomaat computer

Mogelijke oorzaak: De MFD maakt geen contact meer met de NAC-1 computer.

Aanbevolen actie:

- Controleer of de NAC-1 computer is ingeschakeld.
- Controleer de aansluitingen van de NAC-1 op het CAN-bus netwerk.

AP positiegegevens ontbreken*

Mogelijke oorzaak: Ontbrekende of ongeldige positiegegevens.

Aanbevolen actie:

- Controleer de GPS-kabelverbindingen naar het CAN-netwerk.
- Controleer de locatie van de GPS-antenne.
- Controleer of de juiste positiebron is geselecteerd. (Voer bronselectie opnieuw uit.)

AP snelheidsgegevens ontbreken (SOG)*

Mogelijke oorzaak: Ontbrekende of ongeldige snelheidsgegevens.

Aanbevolen actie:

- Controleer de GPS-kabelverbindingen naar het CAN-netwerk.
- Controleer de locatie van de GPS-antenne.
- Controleer of de juiste positiebron is geselecteerd. (Voer bronselectie opnieuw uit.)

AP dieptegegevens ontbreken*

Mogelijke oorzaak: Ontbrekende of ongeldige dieptegegevens.

Aanbevolen actie:

- Controleer de dieptetransducer.
- Controleer de transducerkabelverbindingen naar de MFD of het CAN-netwerk.
- Controleer of de juiste dieptebron is geselecteerd. (Voer bronselectie opnieuw uit.)

AP kompasgegevens ontbreken*

Mogelijke oorzaak: Ontbrekende of ongeldige koersgegevens.

Aanbevolen actie:

- Controleer de kompas-kabelverbindingen naar het CAN-netwerk.
- Controleer of de juiste koersbron is geselecteerd. (Voer bronselectie opnieuw uit.)

AP nav gegevens ontbreken*

Mogelijke oorzaak: Ontbrekende of ongeldige NAV-gegevens.

Aanbevolen actie:

- Controleer op geldige gegevens op het MFD-scherm.
- Controleer de bronselectie-instelling.

AP roergegevens ontbreken (alleen voor Helm-1-/kabelstuurinrichting)*

Mogelijke oorzaak:

- Roerstandterugmeldingssignaal ontbreekt door een bedradingsdefect of verbroken verbinding.
- Verkeerd ingestelde potentiometer in de Helm-1.

Aanbevolen actie:

- Controleer kabel en connector.
- Controleer de uitlijning aan de hand van de installatie-instructies.

AP van koers*

Mogelijke oorzaak:

- De koers van de boot ligt buiten de vaste koersafwijkinglimiet van 20 graden. (Automatische reset wanneer het vaartuig weer binnen de limiet komt).
- De snelheid van de boot is te laag.
- De reactie-instelling is te laag.

Aanbevolen actie:

- Controleer de reactie-instelling van de stuurinrichting en verhoog deze.
- Verhoog indien mogelijk de snelheid van het vaartuig of stuur met de hand.

AP koppeling overbelast (alleen voor Helm-1/kabelstuurinrichting)*

Mogelijke oorzaak: De koppeling in Helm-1 trekt te veel stroom.

Aanbevolen actie:

- Ontkoppel de Helm-1 en controleer of de alarmmelding verdwijnt.
- Controleer of de weerstand van de koppelingsspoel gelijk is aan 16 Ohm (pin 1 en 2 van connector).

Geen roer reactie (alleen voor Helm-1-/kabelstuurinrichting)*

Mogelijke oorzaak: Geen reactie op roeropdrachten.

Aanbevolen actie:

- Controleer de kabelverbindingen tussen NAC-1 en Helm-1.
- Controleer de roerstandterugmelder potentiometer in Helm-1.
- Controleer de Helm-1 aandrijfmotor.

Roeraandrijving overbelast*

Mogelijke oorzaak: De aandrijfeenheid wordt uitgeschakeld als gevolg van overbelasting of een kortsluiting.

Aanbevolen actie:

- Controleer de aandrijfeenheid en de installatie daarvan.
- Controleer of er mechanische obstakels zijn.
- Controleer de handmatige besturing.

Hoge aandr. temperatuur*

Mogelijke oorzaak: Het NAC-1 aandrijfcircuit is oververhit als gevolg van overbelasting.

Aanbevolen actie:

- Schakel de stuurautomaat op Stand-by.
- Controleer de aandrijfeenheid (zie "Overbelasting roeraandrijving").

Aandrijving uitgeschakeld*

Mogelijke oorzaak: Een interne NAC-1 fout veroorzaakt uitschakeling van het aandrijfcircuit.

Aanbevolen actie: Neem contact op met Support.

Lage CAN-bus spanning

Mogelijke oorzaak: De CAN-bus spanning bedraagt minder dan 9 V.

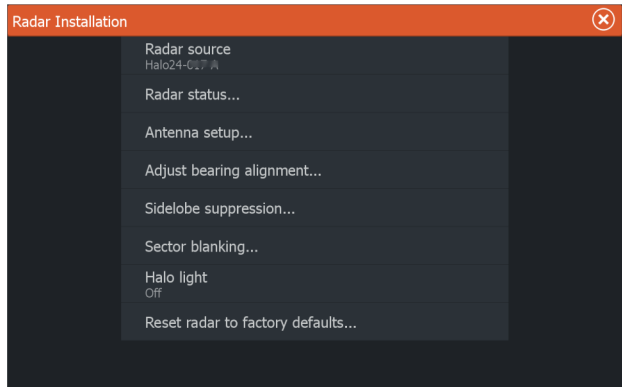
Aanbevolen actie:

- Controleer de bekabeling.
- Controleer de conditie van de accu.
- Controleer de laadspanning.

Radarinstallatie

Het radarsysteem vereist specifieke radarsensorinstellingen voor aanpassing op een aantal variabelen die in verschillende installaties voorkomen.

→ **Notitie:** Welke installatie-instellingen beschikbaar zijn, is afhankelijk van het radartype en model.



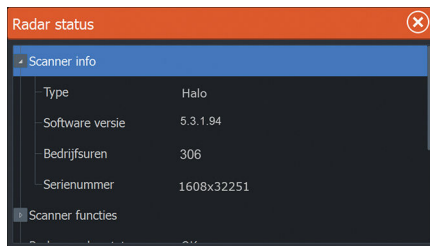
Radarbron

Bij een systeem met meer dan één radarsensor kiest u het apparaat dat u wilt configureren in dit menu.

→ **Notitie:** Radars die geschikt zijn voor een modus met dubbele radar worden tweemaal in de bronnenlijst weergegeven, met het achtervoegsel A en B.

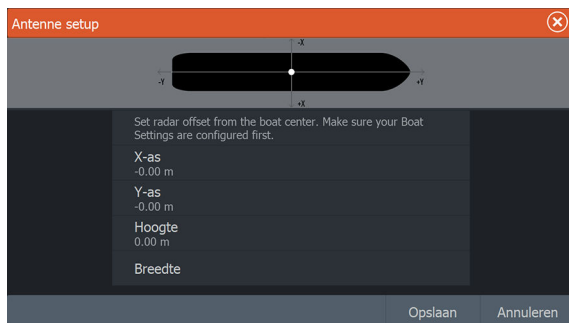
Radarstatus

Toont scannerinformatie en scannerfuncties, hoofdzakelijk gebruikt voor informatie en om te helpen bij het opsporen van fouten.



Antenne instellen

Gebruikt om de positie, hoogte en het bereik van de antenne in te stellen.



De geschatte positie van de antenne op het vaartuig moet worden ingesteld voor een juiste vaartuigcontour bij het bekijken van instellingen op korte afstand. De PPI is gecentreerd op het pictogram dat de positie van de antenne weergeeft.

De antennehoogte is de afstand tussen antenne en wateroppervlak als het vaartuig normaal beladen is. Het is erg belangrijk dat de antennehoogte correct is ingesteld aangezien deze van invloed zal zijn op de functie voor zeeruis.

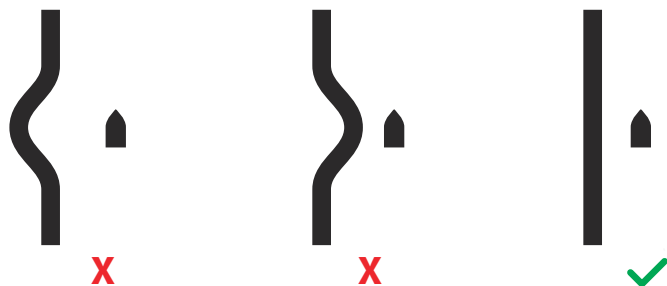
Het antennebereik is de totale lengte van de antenne.

Afstellen bereik-offset

De radarrotaties dienen bij uw vaartuig te beginnen (een radarbereik van nul). Misschien moet u de bereik-offset van de radar aanpassen om dit te bereiken. Als deze niet juist is ingesteld, kan er een grote donkere cirkel verschijnen in het midden van de rotatie. Het zal u misschien opvallen dat rechte objecten zoals zeeweringen of pieren glooiingen hebben of inspringen. Objecten die dicht bij uw vaartuig zijn kunnen er ingedeukt of uitgestulpt uitzien.

Pas de bereik-offset aan zoals hieronder is aangegeven als het vaartuig ongeveer 45 tot 90 m (50 tot 100 yards) van een rechte steiger of een ander object is dat op de display als een rechte lijn wordt weergegeven.

- 1 Geef het vaartuig een positie ten opzichte van de steiger.
- 2 Pas de bereik-offset aan om de echo van de steiger als een rechte lijn op het display weer te geven.



Peilingsuitlijning afstellen

Deze optie wordt gebruikt om de koersmarkering op het scherm uit te lijnen met de middellijn van het vaartuig. Zo worden kleine uitlijningsverschillen van de scanner tijdens installatie gecompenseerd.

Uitlijningsfouten die niet worden gecorrigeerd zullen de kwaliteit van de doeltracering negatief beïnvloeden. Dit kan leiden tot gevaarlijke onjuiste interpretaties van mogelijke navigatiegevaaren.

Eventuele onnauwkeurigheden worden duidelijk bij het gebruik van MARPA of kaart-overlay.

- 1 Stuur het vaartuig in de richting van een stationair geïsoleerd object, of naar een langeafstands-AIS waarbij het AIS-pictogram overeenkomt met de radarecho.
- 2 Stel de ruwe en fijne peilingsuitlijning zodanig af dat de koerslijn het uiteinde van het geselecteerde object raakt of het radardoel overeenkomt met het AIS-doel.

Zijlob onderdrukking

Van tijd tot tijd kunnen verkeerde doelecho's optreden naast sterke doelecho's zoals grote schepen of containerhavens. Dit gebeurt omdat niet alle verzonden radarenergie door de radarantenne in een enkele straal gebundeld kan worden. Een kleine hoeveelheid energie wordt in andere richtingen verspreid. Deze energie wordt aangeduid als 'zijlob energie' en komt voor in alle radarsystemen. De echo's die worden veroorzaakt door zijlobben verschijnen meestal als bogen.

→ **Notitie:** Deze functie mag alleen worden aangepast door ervaren radargebruikers. Als deze functie niet juist wordt ingesteld, kan er doelverlies in havens optreden.

Als de radar dichtbij metalen objecten gemonteerd wordt, neemt het aantal zijlobben toe omdat de focus van de straal desintegreert. De toegenomen hoeveelheid zijlob echo's kan worden verwijderd met de functie Zijlob onderdrukking.

Standaard staat deze functie op Auto. Deze instelling hoeft normaal gesproken niet te worden aangepast. Als er echter veel metaalecho rond de radar is, kan het nodig zijn de zijlob onderdrukking te verhogen.

De waarde van de zijlob onderdrukking instellen:

1. Stel het radarbereik in tussen 1/2 tot 1 zeemijl en zet de zijlob onderdrukking op Auto
2. Breng het vaartuig naar een plaats waar zijlob echo's verwacht kunnen worden. Dit zal vaak zijn in de buurt van een groot schip, een containerhaven of een metalen brug.
3. Vaar het gebied af tot de sterkste zijlob echo's worden gezien.
4. Zet Auto zijlob onderdrukking op UIT. Stel de zijlob onderdrukking-regelaar net genoeg bij om de zijlob echo's te verwijderen. Er kunnen 5-10 radarrotaties nodig zijn om zeker te weten dat ze verwijderd zijn.
5. Vaar nogmaals door het gebied. Stel de functie opnieuw af als er nog steeds zijlob echo's voorkomen.

Sector onderdrukking

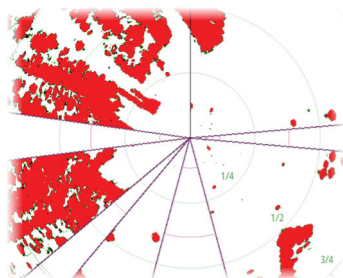
→ **Notitie:** Deze functie wordt alleen ondersteund door Halo radars.

Als de radar is geïnstalleerd in de buurt van een mast of constructie kan dit leiden tot ongewenste weerkaatsingen of interferentie op het radarbeeld. Gebruik de functie Sector onderdrukking om te zorgen dat de radar niet meer scant in de richting van maximaal vier sectoren.

→ **Notitie:** Sectoren zijn ingesteld ten opzichte van de koerslijn van de radar. De koers van de sector wordt gemeten vanaf de middellijn van de sector.

→ **Notitie:** Sector onderdrukking moet alleen worden toegepast als dit strikt noodzakelijk is. Bij onnodig gebruik kan het nut van

de radar bij het identificeren van geldige en mogelijk gevaarlijke doelen afnemen.



Hoofdradar-PPI



Radaroverlay op een kaart

Open array parkeerstand afstellen

De parkeerstand is de uiteindelijke positie waarin de antenne wordt stilgezet ten opzichte van de koerslijn van de radar wanneer de radar wordt ingesteld op standby. De antenne stopt met draaien en wordt stilgezet in deze stand.

Afstellen

Automatische afstelling werkt goed bij de meeste installaties. Handmatig afstelling wordt gebruikt als het nodig is om het resultaat van de automatische afstelling aan te passen.

Lokale interferentieonderdrukking aanpassen

Interferentie van bepaalde bronnen aan boord kan de werking van de Broadband-radar verstoren. Hierdoor kan een groot doel op het scherm verschijnen dat op dezelfde relatieve afstand blijft, zelf als het vaartuig van koers verandert.

Halo-licht

Bepaalt het niveau van de blauwe accentverlichting van de Halo Radar. De accentverlichting kan alleen worden aangepast als de radar in de stand-bymodus staat.

→ **Notitie:** De blauwe accentverlichting van de pedestal is mogelijk niet in alle jachthavens toegestaan. Raadpleeg het reglement van de lokale jachthaven voordat u de accentverlichting inschakelt.

Radar op fabrieksinstellingen terugzetten

Verwijdert alle instellingen van de gebruiker en de installateur voor de geselecteerde radarbron en herstelt de fabrieksinstellingen.

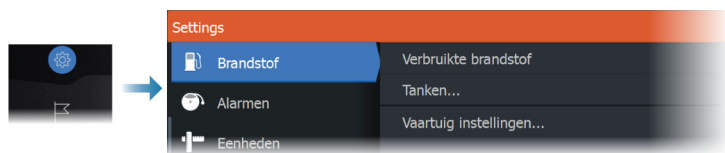
→ **Notitie:** Wees voorzichtig met deze optie. Noteer vooraf de huidige instellingen, zeker wanneer deze zijn ingesteld door de gebruiker nadat de radar actief in gebruik is genomen.

Fuel Settings

Het hulpprogramma Brandstof bewaakt het brandstofverbruik. Het brandstofverbruik wordt per trip en per seizoen bijgehouden en gebruikt voor het berekenen van de brandstofzuinigheid. Deze informatie wordt getoond in de gegevensbalk op de instrumentenpagina.

Om het hulpprogramma te kunnen gebruiken, moet een Navico brandstofstroomsensor of een NMEA 2000®-motoradapterkabel/gateway met Navico-brandstofgegevensopslagapparaat in de boot worden geplaatst. Voor de Navico-brandstofverbruikssensor is geen afzonderlijk brandstofopslagapparaat nodig. Vraag de fabrikant van de motor of uw dealer of uw motor de juiste gegevensuitvoer heeft en welke adapter beschikbaar is voor de verbinding met de NMEA 2000®.

Als de fysieke aansluiting is gemaakt, controleert u of de bronselectie is voltooid. Bij meerdere motorinstallaties met brandstofstroomsensoren of brandstofgegevensopslagapparaten moet u de locatie van de motoren opnemen in de Apparatenlijst. Raadpleeg "*Netwerkinstellingen*" op pagina 274 voor algemene informatie over bronselectie.



Vaartuiginstellingen

In dit dialoogvenster kunt u het aantal motoren, het aantal tanks en de totale brandstofcapaciteit voor alle tanks opgeven.

Instellingen vaartuig	
Aantal motoren	1
Aantal brandstoftanks	1
Totale brandstof capaciteit boot (L)	0
Opslaan Annuleren	

Brandstofniveau meten

U kunt de resterende brandstof meten aan de hand van de brandstof die is gebruikt door motor(en) of aan de hand van de brandstofniveausensoren in de tank. Het nominale brandstofverbruik is vereist voor het instellen van de schaal op de meter voor de brandstofzuinigheid. Deze waarde moet worden bepaald aan de hand van ervaring over langere tijd. De bouwer of ontwerper van de boot kan ook een schatting geven van de waarde die u moet gebruiken.

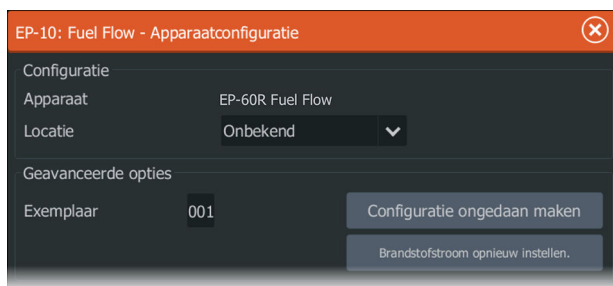
- **Notitie:** Het resterende brandstofniveau dat is gemeten met niveausensoren tijdens het varen kan onnauwkeurig zijn als gevolg van bewegingen van de boot.
- **Notitie:** Bij het bepalen van de instelling voor het nominale brandstofverbruik moet rekening worden gehouden met gangbare ladingen in het vaartuig. Dit zijn bijvoorbeeld gevulde brandstoftanks, watertanks, vracht, voedsel, enz.

Brandstofstroomconfiguratie

Nadat het aantal motoren is ingesteld, dient u aan te geven welke brandstofstroomsensor met welke motor is verbonden. Onder Apparatenlijst op de pagina Netwerk kunt u het venster Apparaatconfiguratie bekijken voor iedere sensor, en de Locatie instellen van de motor waarmee het apparaat is verbonden.

Configuratie ongedaan maken - herstelt de standaardwaarde van het apparaat. Alle gebruikersinstellingen worden gewist.

Brandstofstroom opnieuw instellen - herstelt alleen de instelling van de Brandstof K-waarde, als Kalibreren wordt ingesteld. Alleen Navico-apparaten kunnen opnieuw worden ingesteld.



Kalibreren

Kalibratie kan noodzakelijk zijn om de gemeten brandstofstroom nauwkeurig overeen te laten komen met de werkelijke brandstofstroom. Ga in het dialoogvenster Tanken naar kalibratie. Alleen brandstofverbruiksensoren van Navico kunnen worden gekalibreerd.

1. Begin met een volle tank en laat de motor draaien zoals gewoonlijk.
 2. Nadat er minstens een aantal liter (een paar gallons) is verbruikt, moet de tank helemaal bijgevuld worden. Selecteer vervolgens de optie Zet op vol.
 3. Selecteer de optie Kalibreren.
 4. Selecteer de Werkelijk gebruikte hoeveelheid, die is gebaseerd op de hoeveelheid brandstof waarmee is bijgetankt.
 5. Selecteer OK om de instellingen op te slaan. De Brandstof K-waarde laat nu een nieuwe waarde zien.
- **Notitie:** Als u meerdere motoren wilt kalibreren herhaalt u bovenstaande stappen. Kalibreer de motoren één voor één. U kunt ook alle motoren tegelijkertijd laten draaien en de Werkelijk gebruikte hoeveelheid delen door het aantal motoren. Hierbij wordt aangenomen dat de motoren allemaal ongeveer evenveel brandstof verbruiken.
- **Notitie:** De optie Kalibreren is alleen beschikbaar als Zet op vol is geselecteerd en een brandstofstroomsensor is aangesloten en ingesteld als bron.
- **Notitie:** Er worden maximaal 8 motoren met een brandstofstroomsensor ondersteund.

Brandstofniveau

Door een Navico-brandstofpeilapparaat aan te sluiten op een geschikte tankniveausensor is het mogelijk om de resterende hoeveelheid brandstof in de tank te meten. Het aantal tanks moet worden aangegeven in het dialoogvenster Instellingen vaartui, dat kan worden geopend op de pagina Opties voor brandstofinstellingen. Hier kunt u de vloeistofniveau-apparaten toewijzen aan verschillende tanks.

Selecteer Apparatenlijst op de pagina Netwerk en bekijk het venster Apparaatconfiguratie voor iedere sensor. Stel de locatie, het vloeistoftype en de afmeting in voor iedere tank.

Raadpleeg de bedieningshandleiding voor instructies over het instellen van een instrumentenbalk of -meter met gegevens over het vloeistofniveau-apparaat op de pagina Instrumenten.

- **Notitie:** Er worden maximaal 5 tanks met vloeistofniveau-apparaten ondersteund.
- **Notitie:** Tankgegevens die worden geleverd door een compatibele motorgateway kunnen ook worden getoond, maar het is niet mogelijk om op deze unit een tankconfiguratie te maken voor dit type gegevensbron.

Draadloze instellingen

Biedt configuratie- en instellingsopties voor de draadloze functionaliteit.



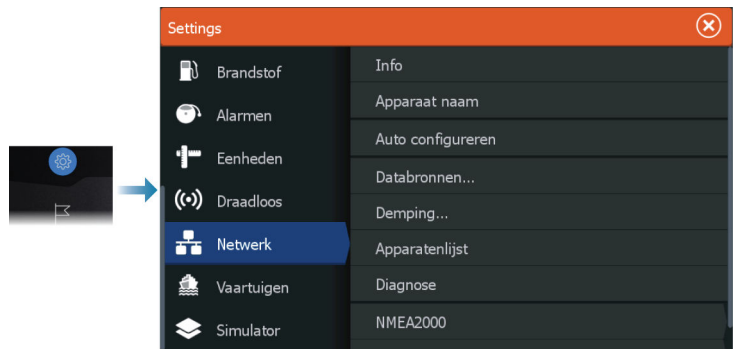
WiFi-verbinding

De unit kan tegelijkertijd als WiFi-toegangspunt en als WiFi-client fungeren. De unit kan alleen als één toegangspunt en als één client tegelijkertijd fungeren.

De unit fungeert als toegangspunt wanneer een telefoon of tablet is aangesloten voor afstandsbediening van de unit.

De unit fungeert als client wanneer deze verbonden is met een WiFi netwerk.

Netwerkinstellingen



Netwerk info

Geeft algemene netwerkinformatie.

Apparaatnaam

Het is handig om een naam toe te wijzen in systemen waarin meerdere apparaten van hetzelfde type en formaat worden gebruikt.

Automatisch configureren

Met de optie Automatisch configureren zoekt u naar alle bronnen die op het apparaat zijn aangesloten. Indien er meer dan één bron beschikbaar is voor elk gegevenstype, wordt de selectie gemaakt op basis van een interne prioriteitenlijst.

→ **Notitie:** Deze optie biedt de beste configuratie van beschikbare gegevensbronnen voor de meeste installaties.

Gegevensbronnen

Gegevensbronnen voorzien het systeem van realtime gegevens. Als een apparaat is verbonden met meer dan één bron die dezelfde gegevens levert, kan de gebruiker de gewenste bron selecteren.

Voordat u de bron selecteert, moet u ervoor zorgen dat alle externe apparaten en netwerken zijn aangesloten en ingeschakeld.

Handmatige selectie is over het algemeen alleen nodig als er meer dan één bron voor dezelfde gegevens is en de automatisch geselecteerde bron niet de gewenste bron is.

Demping

Indien gegevens onjuist of te gevoelig zijn, kan demping worden toegepast om de informatie stabiel te maken. Wanneer demping niet is ingeschakeld, worden de gegevens in ruwe vorm gepresenteerd, zonder demping.



Setting	Value
Voorliggende koers	1
Koers over de grond	1
Snelheid over de grond	1
Schijnbare wind	4
Ware wind	4
Bootsnelheid	4
Diepte	1
Stand rollen	1
Stand slagzij	1
Getij	2 min

Apparatenlijst

Door een apparaat in deze lijst te selecteren, worden aanvullende gegevens en opties voor het apparaat weergegeven.

Alle apparaten staan toewijzing van een exemplaarnummer in de configuratie-optie toe. Stel unieke exemplaarnummers in voor identieke apparaten in het netwerk, zodat de unit deze van elkaar kan onderscheiden. De gegevensoptie toont alle gegevens die door het apparaat worden uitgevoerd.

→ **Notitie:** Een exemplaarnummer instellen voor een product van derden is in de meeste gevallen niet mogelijk.

→ **Notitie:** In de apparatenlijst worden alleen NMEA 2000® apparaten weergegeven, geen Ethernet.

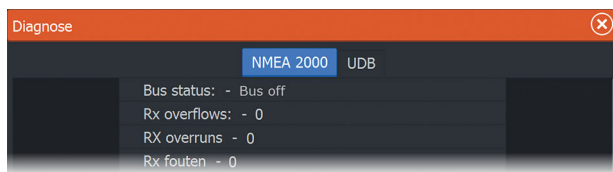
Diagnose

Nuttige informatie voor het vaststellen van een probleem met het netwerk.

NMEA 2000®

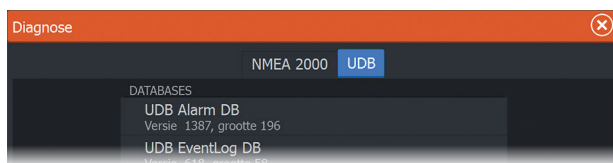
Geeft informatie over de activiteit van de NMEA 2000® bus.

→ **Notitie:** De volgende informatie duidt niet altijd op een probleem dat eenvoudig kan worden opgelost met een kleine wijziging in de netwerkstructuur of in de aangesloten apparaten en hun activiteit in het netwerk. Rx- en Tx-fouten geven waarschijnlijk problemen met het fysieke netwerk aan. Dit zijn problemen die kunnen worden opgelost door een connector te vervangen/repareren, een backbone- of netwerkkabel in te korten of het aantal netwerkknooppunten (apparaten) te verminderen.

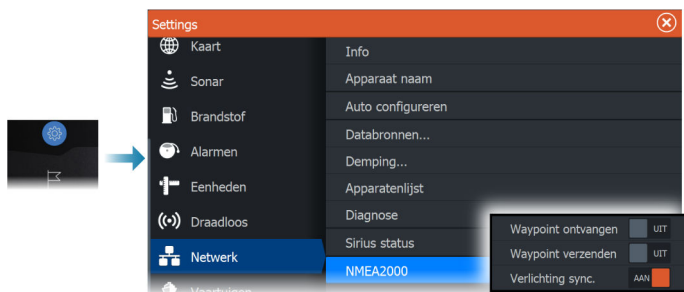


UDB

Geeft informatie over Ethernet-activiteit.



Installatie NMEA 2000®



Waypoint ontvangen

Hiermee kunnen waypoints worden ontvangen van apparaten die een waypoint verzenden via het NMEA 2000® netwerk.

Wanneer het waypoint op het andere apparaat wordt gemaakt, wordt een waypoint ontvangen als de volgende instellingen zijn geconfigureerd:

- Het ontvangende toestel - de optie voor het ontvangen van een waypoint moet zijn ingesteld op AAN voordat het waypoint wordt gemaakt op het zendende toestel.
- Het verzendende toestel - de optie voor het verzenden van een waypoint moet zijn ingesteld op AAN voordat het waypoint wordt gemaakt.

Waypoint verzenden

Hiermee kan dit apparaat via het NMEA 2000® netwerk een waypoint naar andere apparaten verzenden.

Als de volgende instellingen zijn geconfigureerd, wordt er een waypoint verzonden wanneer het waypoint wordt gemaakt:

- Het verzendende toestel - de optie voor het verzenden van een waypoint moet zijn ingesteld op AAN voordat het waypoint wordt gemaakt.
- Het ontvangende toestel - de optie voor het ontvangen van een waypoint moet zijn ingesteld op AAN voordat het waypoint wordt gemaakt op het zendende toestel.

→ **Notitie:** Het systeem kan slechts één waypoint tegelijk verzenden of ontvangen via het NMEA 2000® netwerk. Raadpleeg "*Back-up maken van uw systeemgegevens*" op pagina 218 voor

bulksgewijze export of import van waypoints. In dat gedeelte wordt beschreven hoe u gebruikersinstellingen, zoals waypoints, kunt exporteren en importeren.

Synchronisatie achtergrondverlichting

Selecteer deze optie als u synchronisatie van de helderheid wilt toestaan van de verschillende displays die zijn aangesloten op hetzelfde netwerk.

30

Ondersteunde gegevens

Lijst van met NMEA 2000® compatibele PGN's

NMEA 2000 PGN (ontvangen)

59392	ISO-bevestiging
59904	ISO-verzoek
60160	ISO-transportprotocol, -gegevensoverdracht
60416	ISO-transportprotocol, verbinding M.
60928	ISO-adresreservering
65240	ISO opgedragen adres
126208	NMEA Opdracht/Aanvraag/Bevestiging groepfunctie
126992	Systeemtijd
126996	Productinformatie
126998	Configuratiegegevens
127237	Koers/trackcontrole
127245	Roer
127250	Voorliggende koers van vaartuig
127251	Draaisnelheid
127257	Attitude
127258	Magnetische variatie
127488	Motorparameters, snelle update
127489	Motorparameters, dynamisch
127493	Transmissieparameters, dynamisch
127503	Status AC ingang
127505	Vloeistofniveau
127506	Gedetailleerde status DC
127508	Batterijstatus
127509	Status omvormer
128259	Snelheid, aan water gerefereerd

128267	Waterdiepte
128275	Afstandlog
129025	Positie, snelle update
129026	COG en SOG, snelle update
129029	GNSS-positiegegevens
129033	Tijd & datum
129038	AIS Class-A positierapport
129039	AIS Class-B positierapport
129040	AIS Class-C uitgebreid positierapport
129041	Rapport AIS navigatiehulpmiddelen
129283	Koersafwijking
129284	Navigatiegegevens
129539	GNSS-DOP's
129540	GNSS-satellieten in beeld
129545	GNSS RAIM uitvoer
129794	AIS Class-A vaste gegevens en vaargegevens
129801	AIS geadresseerd veiligheidsgerelateerd bericht
129802	AIS, veiligheidgerelateerd uitgezonden bericht
129808	DSC Call-informatie
129809	AIS, klasse B, rapport met vaste gegevens, deel A
129810	AIS, klasse B, rapport met vaste gegevens, deel B
130074	Route en WP-service - WP-lijst - -naam en -positie
130306	Windgegevens
130310	Omgevingsparameters
130311	Omgevingsparameters
130312	Temperatuur
130313	Vochtigheid
130314	Werkelijke druk
130569	Entertainment - Huidige bestand en status
130570	Entertainment - Bibliotheekgegevensbestand
130571	Entertainment - Bibliotheekgegevensgroep
130572	Entertainment - Bibliotheekgegevens zoeken

- 130573 Entertainment - Ondersteunde gegevensbron
- 130574 Entertainment - Ondersteunde zonegegevens
- 130576 Status van kleine vaartuigen
- 130577 Richtinggegevens
- 130580 Entertainment - Systeemconfiguratiestatus
- 130581 Entertainment - Zoneconfiguratiestatus
- 130582 Entertainment - Zonevolumestatus
- 130583 Entertainment - Beschikbare voorinstellingen Audio EQ
- 130584 Entertainment - Bluetooth-apparaten
- 130585 Entertainment - Bluetooth-bronstatus

NMEA 2000 PGN (verzenden)

- 59392 ISO-bevestiging
- 59904 ISO-verzoek
- 60160 ISO-transportprotocol, -gegevensoverdracht
- 60416 ISO-transportprotocol, verbinding M.
- 60928 ISO-adresreservering
- 126208 NMEA Opdracht/Aanvraag/Bevestiging groepfunctie
- 126992 Systeemtijd
- 126996 Productinformatie
- 130074 Route en WP-service - WP-lijst - -naam en -positie
- 130306 Windgegevens
- 127237 Koers/trackcontrole
- 127250 Voorliggende koers van vaartuig
- 127258 Magnetische variatie
- 128259 Snelheid, aan water gerefereerd
- 128267 Waterdiepte
- 128275 Afstandlog
- 129025 Positie, snelle update
- 129026 COG en SOG, snelle update
- 129029 GNSS-positiegegevens

129283	Koersafwijking
129284	Navigatiegegevens
129285	Navigatie - Route/WP-informatie
129539	GNSS-DOP's
129540	GNSS-satellieten in beeld
130074	Route en WP-service - WP-lijst - -naam en -positie
130306	Windgegevens
130310	Omgevingsparameters
130311	Omgevingsparameters
130312	Temperatuur
130577	Richtinggegevens

Documentversie: 002

© 2023 Navico Group. Alle rechten voorbehouden.
Navico Group is een divisie van Brunswick Corporation.
®Reg. U.S. Pat. & Tm. Off en " algemene wettelijke markeringen.
Ga naar www.navico.com/intellectual-property om de wereldwijde
handelsmerkrechten van Navico Group en andere entiteiten te bekijken.

www.lowrance.com