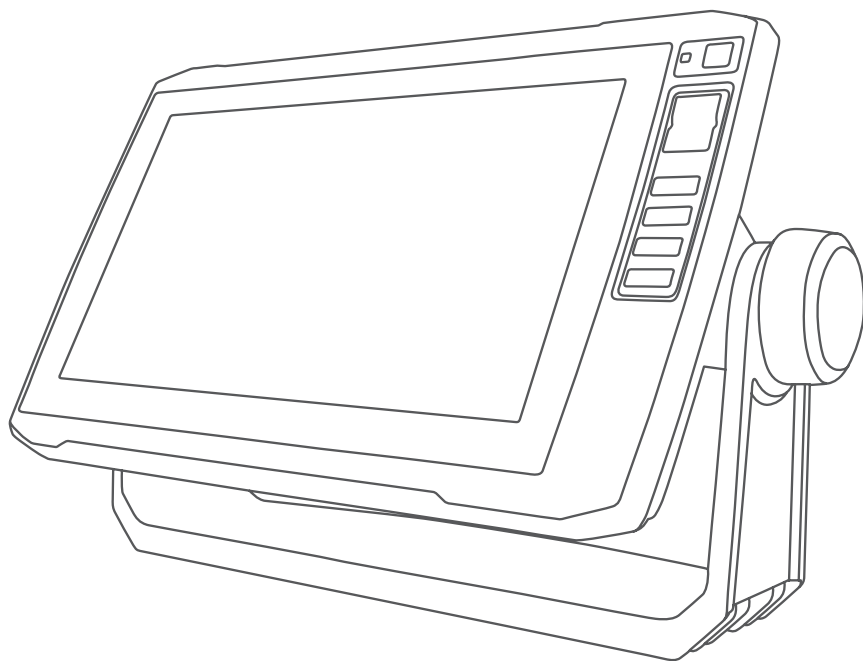


**GARMIN®**



# **ECHOMAP™ PLUS ŘADY 40/60/70/90**

---

Návod k obsluze

© 2017 Garmin Ltd. nebo dceřiné společnosti

Všechna práva vyhrazena. Tento návod k obsluze je chráněn autorskými právy a bez písemného souhlasu společnosti Garmin nelze pořizovat kopie kompletního manuálu ani jeho částí. Společnost Garmin si v důsledku zlepšování nebo změn výrobku vyhrazuje právo měnit obsah tohoto manuálu bez povinnosti komukoliv takovéto změny hlásit. Pokud máte zájem o aktualizace produktu nebo o bližší informace týkající se jeho používání, navštivte stránky [www.garmin.cz](http://www.garmin.cz).

Garmin®, logo Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, FUSION® a Ultrascroll® jsou obchodní známky společnosti Garmin Ltd. nebo jejích dceřiných společností, které jsou registrovány ve Spojených státech amerických nebo v jiných zemích. ActiveCaptain™, ECHOMAP™, FUSION-Link™, Garmin ClearVú™, Garmin Connect™, Garmin Express™, Garmin Quickdraw™, GXM™, HomePort™, OneChart™ a Panoptix™ jsou obchodní známky společnosti Garmin Ltd. nebo jejích dceřiných společností. Tyto obchodní známky nelze užívat bez výslovného souhlasu společnosti Garmin.

Značka slova Bluetooth® a příslušná loga jsou majetkem společnosti Bluetooth SIG, Inc. a společnost Garmin je oprávněna je používat na základě licence NMEA®, NMEA 2000® a logo NMEA 2000 jsou registrované obchodní známky společnosti National Marine Electronics Association. microSD™ a logo microSD jsou obchodní známky společnosti SD-3C, LLC. SiriusXM™ je registrovanou obchodní známkou společnosti SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® je registrovaná známka společnosti Wi-Fi Alliance Corporation. Windows® je obchodní známkou společnosti Microsoft Corporation registrovanou ve Spojených státech amerických a v dalších zemích. Všechny další obchodní známky a autorská práva jsou majetkem příslušných vlastníků.

# Obsah

<b>Úvod</b> .....	1
Popis přístroje ECHOMAP Plus 40 .....	1
Ovládací tlačítka .....	1
Pohled zpředu na přístroj ECHOMAP Plus 60 .....	1
Ovládací tlačítka .....	1
Pohled zpředu na přístroj ECHOMAP Plus řady 70/90 .....	2
Ovládací tlačítka .....	2
Vytvoření klávesové zkratky .....	2
Získání návodu k obsluze .....	2
Navázání GPS satelitního spojení .....	2
Výběr GPS zdroje .....	2
Vložení paměťových karet .....	2
<b>Vlastní nastavení mapového plotteru</b> .....	3
Vlastní nastavení hlavní stránky .....	3
Vlastní nastavení dílčích stránek .....	3
Vytvoření vlastní kombinované stránky .....	3
Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus řady 70/90 .....	3
Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus 60 .....	3
Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus 40 .....	4
Nastavení typu plavidla .....	4
Nastavení podsvícení displeje .....	4
Nastavení režimu barev .....	4
<b>Aplikace ActiveCaptain</b> .....	4
Funkce aplikace ActiveCaptain .....	5
Začínáme s aplikací ActiveCaptain .....	5
Přijímání upozornění z chytrého telefonu .....	5
Aktualizace softwaru prostřednictvím aplikace ActiveCaptain .....	6
Aktualizace map prostřednictvím aplikace ActiveCaptain .....	6
<b>Mapy a 3D zobrazení map</b> .....	6
Navigační mapa a rybářská mapa .....	7
Přiblížení/oddálení mapy .....	7
Posouvání mapy pomocí tlačítek .....	7
Zvolení položky na mapě prostřednictvím ovládacích tlačítek .....	7
Symboly na mapě .....	7
Měření vzdálenosti na mapě .....	8
Vytvoření trasového bodu na mapě .....	8
Spuštění navigace do místa na mapě .....	8

Zobrazení polohy a informací o objektu na mapě .....	8
Zobrazení podrobných informací o námořních orientačních bodech .....	9
Linie směru pohybu a značky úhlu .....	9
Nastavení linie směřování lodi a kurzu pravidla vůči zemi .....	9
Aktivace zobrazování značek úhlu .....	9
Prémiové mapy .....	9
Zobrazení informací z přílivové stanice .....	10
Animovaný ukazatel přílivu/odlivu a směru proudu .....	10
Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu a proudů .....	10
Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě .....	10
Zobrazení leteckých snímků orientačních bodů .....	11
Systém automatické identifikace .....	11
Symboly určující objekty AIS .....	11
Směr a předpokládaný kurz aktivovaných cílových objektů AIS .....	11
Zobrazení pravidel AIS na mapě nebo ve 3D zobrazení mapy .....	12
Aktivace pravidla AIS coby cílového objektu .....	12
Zobrazení informací o cílovém plavidle AIS .....	12
Zrušení pravidla AIS coby cílového objektu .....	12
Zobrazení seznamu nebezpečných objektů AIS .....	12
Nastavení alarmu pro nebezpečí srážky v bezpečné zóně .....	12
Nouzový signál AIS .....	13
Navigace do bodu vysílajícího nouzový signál .....	13
Význam symbolů označujících zdroj nouzového signálu AIS .....	13
Povolení příjmu testovacích signálů AIS .....	13
Vypnutí příjmu signálů AIS .....	13
Nastavení běžného a 3D zobrazení mapy .....	13
Nastavení navigační a rybářské mapy .....	14
Nastavení vzhledu mapy .....	14
Nastavení číselných údajů .....	15
Zobrazení navigačních údajů .....	15

Nastavení linie směřování lodi a kurzu plavidla vůči zemi .....	16
Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a mapových náhledech.....	16
Nastavení pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapovém náhledu .....	16
Nastavení pro zobrazení objektů AIS .....	17
Nastavení přímých linií .....	17
Nastavení režimu 3D rybí perspektivy .....	17
Podporované mapy .....	17
<b>Mapování prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours .....</b>	<b>17</b>
Mapování vodní plochy prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours .....	18
Přidání štítku na mapu Garmin Quickdraw Contours .....	18
Komunita Garmin Quickdraw .....	18
Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain .....	18
Stažení map vytvořených komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain .....	19
Sdílení Vašich map Garmin Quickdraw Contours s komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain .....	19
Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect .....	19
Sdílení Vašich map Garmin Quickdraw Contours s komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect .....	19
Stažení map vytvořených komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect .....	19
Nastavení pro tvorbu map Quickdraw Contours .....	20
Barevné rozlišení hloubkových pásem .....	20
<b>Navigace prostřednictvím mapového plotteru .....</b>	<b>21</b>
Nejčastější dotazy ohledně navigace .....	21
Cíle .....	22
Hledání cíle podle názvu .....	22
Volba cíle prostřednictvím navigační mapy .....	22
Hledání cíle na základě uživatelských údajů .....	22
Hledání cíle v podobě námořních služeb .....	22
Kurzy .....	22
Nastavení a sledování přímého kurzu prostřednictvím funkce Go To (Plout do) .....	23
Ukončení navigace .....	23
Trasové body .....	23
Označení aktuální polohy jako trasový bod .....	23
Vytvoření trasového bodu v jiném místě .....	23
Označení polohy jako MOB nebo SOS .....	24
Zobrazení seznamu všech trasových bodů .....	24
Úprava uloženého trasového bodu .....	24
Vyhledání uloženého trasového bodu a navigace k němu .....	24
Odstranění trasového bodu nebo bodu MOB .....	24
Smazání všech trasových bodů .....	24
Trasy.....	24
Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace po ní .....	25
Vytvoření a uložení trasy .....	25
Zobrazení seznamu tras .....	25
Úprava uložené trasy .....	25
Vyhledání uložené trasy a navigace po ní .....	25
Vyhledání uložené trasy a navigace souběžně s ní .....	26
Smazání uložené trasy .....	26
Odstranění všech uložených tras .....	26
Automatická navigace .....	26
Nastavení a sledování cesty prostřednictvím automatické navigace .....	26
Vytvoření cesty pro automatickou navigaci .....	26
Filtrování seznamu tras a cest určených pro automatickou navigaci .....	27
Kontrola cesty pro automatickou navigaci .....	27
Úprava cesty pro automatickou navigaci .....	27
Zrušení probíhajícího výpočtu cesty pro automatickou navigaci .....	27
Nastavení načasování příjezdu .....	27
Nastavení vzdálenosti od pobřeží .....	27
Změna konfigurace cesty pro automatickou navigaci .....	28
Záznamy tras .....	29
Zobrazení záznamů tras .....	29
Nastavení barvy aktivního záznamu trasy .....	29
Uložení aktuálního záznamu trasy .....	29
Zobrazení seznamu uložených záznamů tras .....	29

Úprava uloženého záznamu trasy .....	29	Prohlížení historie sonarových informací .....	35
Uložení záznamu trasy coby trasy .....	29	Sdílení sonarových informací .....	35
Hledání nahraného záznamu trasy a spuštění navigace na jeho základě .....	29	Výběr zdroje sonarových informací .....	35
Smazání uloženého záznamu trasy .....	29	Přejmenování zdroje sonarových informací .....	35
Odstranění všech uložených záznamů tras ...	29	Nastavení úrovně podrobnosti .....	35
Sledování aktivního záznamu trasy .....	29	Nastavení intenzity barev .....	36
Vymazání aktuálního záznamu trasy .....	30	Záznamy ze sonaru .....	36
Správa paměti trasových záznamů během nahrávání záznamu .....	30	Nahrávání sonarových informací .....	36
Změna intervalu pro zaznamenávání trasy ...	30	Ukončení nahrávání sonarových informací ....	36
Hranice .....	30	Smazání záznamu sonarových informací .....	36
Vytvoření hranice .....	30	Přehrávání sonarových informací .....	36
Nastavení pro zobrazení hranice .....	30	Nastavení tradičního sonaru a sonarů Garmin	
Převedení trasy na hranici .....	30	ClearVü a SideVü .....	36
Převedení záznamu trasy na hranici .....	31	Nastavení úrovně přiblížení sonarové stránky .....	37
Upravení hranice .....	31	Nastavení rychlosti překreslování sonarové stránky .....	37
Nastavení alarmu pro hranici .....	31	Nastavení rozsahu měřítka hloubky nebo šířky .....	37
Smazání hranice .....	31	Nastavení pro zobrazení sonarových informací .....	38
<b>Sonarový vyhledávač ryb .....</b>	<b>31</b>	Alarmy sonaru .....	38
Zastavení přenosu sonarového signálu .....	31	Rozšířená nastavení sonaru .....	38
Změna zobrazení sonarové stránky .....	31	Instalační nastavení sondy .....	39
Tradiční zobrazení sonarových informací .....	31	Frekvence sonaru .....	39
Sonarová stránka rozdělená na základě frekvence .....	32	Výběr frekvence .....	39
Rozdělená sonarová stránka s přiblížením ....	32	Vytvoření předvolby frekvence .....	40
Sonarová stránka Garmin ClearVü .....	32	Zapnutí funkce A-Scope .....	40
Sonarová stránka SideVü .....	32	Nastavení sonaru Panoptix .....	40
Technologie snímání SideVü .....	32	Nastavení úhlu zobrazení a úrovně přiblížení RealVü .....	40
Sonarová stránka Panoptix .....	33	Nastavení rychlosti překreslování stránky RealVü .....	40
Sonarová stránka LiveVü .....	33	Nabídka sonarových stránek LiveVü a FrontVü .....	40
Sonarová stránka LiveVü monitorující situaci před lodí .....	33	Nastavení úhlu sondy pro přenos obrazu na stránky LiveVü a FrontVü .....	41
3D sonarová stránka RealVü monitorující situaci před lodí .....	33	Nastavení hloubkového alarmu FrontVü ....	41
3D sonarová stránka RealVü monitorující situaci pod lodí .....	34	Nastavení vzhledu sonarových stránek LiveVü a FrontVü .....	41
3D sonarová stránka RealVü zachycující historii .....	34	Nastavení vzhledu sonarové stránky RealVü .....	41
Sonarová stránka FrontVü .....	34	Instalační nastavení sondy Panoptix .....	42
Výběr typu sonarové sondy .....	34	Nastavení vzdálenosti od přídě .....	42
Kalibrace kompasu .....	34	<b>Autopilot .....</b>	<b>43</b>
Vytvoření trasového bodu na sonarové stránce .....	35	Stránka autopilota .....	43
Pozastavení zobrazení na sonarové stránce .....	35		

Nastavení přírůstků pro postupnou změnu směru .....	43	Aktivace alarmů upozorňujících na stav motoru .....	48
Nastavení úsporného režimu .....	43	Aktivace vybraných alarmů upozorňujících na stav motoru .....	48
Aktivace autopilota .....	43	Nastavení alarmu nízké hladiny paliva .....	48
Vzory řízení .....	43	Nastavení maximální kapacity paliva lodních nádrží .....	48
Vzor pro obrat do protisměru .....	43	Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích .....	48
Nastavení a sledování vzoru pro kroužení .....	44	Zobrazení ukazatelů informací o větru .....	48
Nastavení a sledování vzoru klikaté plavby .....	44	Konfigurace ukazatele informací o větru pro plachtění .....	48
Sledování vzoru pro Williamsonův obrat .....	44	Konfigurace zdroje informací o rychlosti .....	49
<b>Funkce pro plavbu .....</b>	<b>44</b>	Konfigurace zdroje směru pohybu v rámci ukazatele informací o větru .....	49
Nastavení typu pravidla .....	44	Vlastní nastavení ukazatele plavby ostře proti větru .....	49
Závodní plavba .....	44	<b>Informace o přílivu/odlivu a proudech a astronomické údaje .....</b>	<b>49</b>
Navedení na startovní čáru .....	44	Informace o přílivu/odlivu .....	49
Nastavení startovní čáry .....	45	Informace o vodních proudech .....	49
Využití funkce navedení na startovní linii .....	45	Astronomické informace .....	49
Práce se závodní časomírou .....	45	Zobrazení informací o přílivu/odlivu a proudech a astronomických údajů pro jiný den .....	50
Nastavení vzdálenosti mezi přídí a GPS anténou .....	45	Zobrazení informací z jiné stanice pro měření přílivu/odlivu nebo vodních proudů .....	50
Nastavení přímých linií .....	45	<b>Digitální selektivní volání .....</b>	<b>50</b>
Nastavení vzdálenosti od kýlu .....	45	Funkce dostupné při propojení mapového plotteru s rádiem NMEA 0183 VHF .....	50
Používání autopilota na plachetnici .....	46	Zapnutí funkce DSC .....	50
Plavba po větru .....	46	Seznam volání DSC .....	50
Nastavení pro plavbu po větru .....	46	Zobrazení seznamu DSC .....	50
Aktivace plavby po větru .....	46	Přidání kontaktu DSC .....	50
Aktivace plavby po větru při udržování směru pohybu .....	46	Příchozí nouzové volání .....	51
Nastavení úhlu pro plavbu po větru pomocí autopilota .....	46	Spuštění navigace k plavidlu v nouzi .....	51
Křížování a přehazování plachty .....	46	Sledování pozice .....	51
Křížování a přehazování plachty v režimu udržování směru pohybu .....	47	Zobrazení hlášení o poloze .....	51
Křížování a přehazování plachty při plavbě po větru .....	47	Spuštění navigace ke sledovanému plavidlu .....	51
Nastavení prodlevy pro křížování a přehození plachty .....	47	Vytvoření trasového bodu v poloze sledovaného plavidla .....	51
Aktivace zákazu přehození plachty .....	47	Úprava informací v hlášení o poloze .....	51
<b>Ukazatele a grafy .....</b>	<b>47</b>	Smazání hlášení o poloze .....	51
Zobrazení kompasu .....	47	Zobrazení dráhy sledovaných lodí na mapě .....	51
Zobrazení informací o plavbě .....	47	Běžná individuální volání .....	52
Resetování informací o plavbě .....	47		
Zobrazení ukazatelů stavu motoru a paliva .....	47		
Volba počtu motorů, o kterých ukazatele zobrazí informace .....	47		
Vlastní nastavení pro motory zobrazené v rámci ukazatelů .....	48		

Výběr kanálu DSC .....	52	Odemknutí rodičovského zámku SiriusXM .....	56
Zahájení běžného individuálního volání .....	52	Nastavení rodičovského zámku pro rozhlasové kanály SiriusXM .....	56
Zahájení běžného individuálního volání do cíle AIS .....	52	Změna rodičovského hesla pro rozhlasové kanály SiriusXM .....	56
<b>Přehrávač Media Player .....</b>	<b>52</b>	Obnovení výchozího nastavení rodičovského zámku .....	56
Otevření přehrávače Media Player .....	52	Odstranění všech rodičovských zámků na kanálech SiriusXM .....	56
Ikony .....	52	Zadání názvu zařízení .....	56
Výběr multimediálního zdroje pro přehrávač .....	53	Aktualizace softwaru Media Player .....	56
Přehrávání hudby .....	53	<b>Konfigurace přístroje .....</b>	<b>56</b>
Hledání hudby .....	53	Automatické zapnutí mapového plotteru .....	56
Aktivace abecedního vyhledávání .....	53	Nastavení systému .....	57
Označení skladby, které se má opakovat .....	53	Nastavení displeje .....	57
Opakování všech skladeb .....	53	Nastavení GPS .....	57
Náhodné přehrávání skladeb .....	53	Zobrazení systémových hlášení .....	57
Nastavení hlasitosti .....	53	Zobrazení softwarových informací .....	57
Aktivace a deaktivace zón .....	53	Nastavení parametrů plavidla .....	57
Ztišení hlasitosti .....	53	Nastavení vzdálenosti od kýlu .....	58
VHF radiostanice .....	53	Nastavení odchylky pro teplotu vody .....	58
Vyhledávání VHF kanálů .....	53	Kalibrace snímače rychlosti proudění vody ....	59
Nastavení potlačení šumu VHF přenosu .....	53	Nastavení maximální kapacity paliva lodních nádrží .....	59
Rádio .....	53	Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích .....	59
Nastavení regionu pro tuner .....	54	Vlastní nastavení limitů pro ukazatel motoru a palivoměr .....	59
Změna rozhlasové stanice .....	54	Komunikační nastavení .....	59
Změna režimu ladění .....	54	NMEA 0183 .....	60
Předvolby .....	54	Nastavení sítě NMEA 0183 .....	60
Uložení stanice jako předvolby .....	54	Nastavení sítě NMEA 2000 .....	60
Výběr předvolby .....	54	Pojmenování zařízení a senzorů v rámci sítě .....	60
Odebrání předvolby .....	54	Síť Wi-Fi .....	60
Poslech vysílání DAB .....	54	Nastavení bezdrátové Wi-Fi sítě .....	60
Nastavení regionu pro tuner DAB .....	54	Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru .....	61
Vyhledávání DAB stanic .....	54	Změna bezdrátového kanálu .....	61
Přepínání DAB stanic .....	54	Nastavení alarmů .....	61
Výběr DAB stanice ze seznamu .....	54	Navigační alarmy .....	61
Výběr DAB stanice na základě kategorie .....	55	Systémové alarmy .....	61
Předvolby DAB stanic .....	55	Nastavení alarmu nízké hladiny paliva .....	61
Uložení DAB stanice jako předvolby .....	55	Nastavení měrných jednotek .....	61
Výběr DAB předvolby ze seznamu .....	55	Nastavení navigace .....	62
Odstranění DAB předvolby .....	55	Nastavení pro jiná plavidla .....	62
Satelitní rádio SiriusXM .....	55		
Zjištění ID rádia SiriusXM .....	55		
Aktivace předplatného rádia SiriusXM .....	55		
Vlastní nastavení nabídky rozhlasových kanálů .....	55		
Uložení kanálu SiriusXM na seznam předvoleb .....	55		

Obnovení původního továrního nastavení mapového plotteru .....	62	Aktualizace softwaru .....	68
<b>Sdílení a správa uživatelských dat .....</b>	<b>62</b>	Nahrání nového softwaru na paměťovou kartu .....	68
Připojení k jinému zařízení Garmin za účelem sdílení uživatelských dat .....	62	Aktualizace softwaru v přístroji .....	68
Schéma zapojení kabelu při sdílení uživatelských dat .....	63	Podpora Garmin .....	69
Výběr typu souboru pro trasové body a trasy importované z přístrojů třetích stran .....	63	<b>Rejstřík .....</b>	<b>70</b>
Kopírování uživatelských dat z paměťové karty .....	63		
Kopírování uživatelských dat na paměťovou kartu .....	63		
Kopírování vestavěných map na paměťovou kartu .....	64		
Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras z programu HomePort do mapového plotteru .....	64		
Zálohování dat v počítači .....	64		
Obnovení zálohovaných dat v mapovém plotteru .....	64		
Uložení systémových informací na paměťovou kartu .....	64		
Smazání uložených dat .....	64		
<b>Příloha .....</b>	<b>65</b>		
Čištění displeje .....	65		
Snímky stránky .....	65		
Pořízení snímku stránky .....	65		
Kopírování pořízených snímků do počítače .....	65		
Problémy a jejich odstranění .....	65		
Zařízení nedokáže navázat satelitní spojení .....	65		
Zařízení se nezapne nebo se stále vypíná .....	65		
Výměna pojistky napájecího kabelu .....	66		
Sonar nefunguje .....	66		
Zařízení nevytváří trasové body ve správných polohách .....	66		
Na displeji přístroje se nezobrazuje přesný čas .....	66		
Informace o síti NMEA 2000 PGN .....	66		
Informace o síti NMEA 0183 .....	67		
Registrace Vašeho přístroje .....	67		



## Úvod

### VAROVÁNÍ

Výstraha a další důležité informace týkající se tohoto výrobku naleznete v příloženém letáku *Bezpečnostní pokyny a produktové informace*.

## Popis přístroje ECHOMAP Plus 40







①	Ovládací tlačítka
②	Slot pro microSD® paměťovou kartu
③	Konektor napájení a konektor pro připojení sonarové sondy
④	Malý reproduktor

### OZNÁMENÍ

Při každém vložení přístroje do držáku byste se měli ujistit, že je dobře zajištěn v kolébce a že jsou k němu i ke kolébce pevně připojeny kabely. Pojistka zajišťující přístroj musí být pevně zacvaknutá. Správné zajištění přístroje nebo pojistky je doprovázeno slyšitelným cvaknutím. Jestliže není přístroj dobře zajištěn a kabely nejsou pevně připojeny, může dojít k přerušení napájení a přístroj přestane pracovat. Pokud není přístroj v kolébce pevně zajištěn, může spadnout a poškodit se.

### Ovládací tlačítka

	Po přidržení dojde k zapnutí/vypnutí přístroje. Při rychlém stisknutí a uvolnění se otevře nabídka rychlého přístupu k nastavení podsvícení, režimu barev a přenosu sonarového signálu. Při opakovaném tisknutí se mění úroveň jasu displeje.
	Slouží pro oddálení mapy nebo náhledu.
	Slouží pro přiblížení mapy nebo náhledu.
	Slouží pro rolování, označování zvolených položek a pohybování kurzorem.
SELECT	Slouží pro potvrzení zpráv a výběr položek.

BACK	Slouží pro návrat na předchozí stránku.
MARK	Slouží pro uložení aktuální polohy jako trasového bodu.
HOME	Slouží pro návrat na hlavní stránku.
	Při přidržení dojde k pořízení snímku aktuální stránky.
MENU	Slouží pro otevření nabídky možností dané stránky, pokud jsou nějaké dostupné. Slouží pro zavření nabídky, pokud je nějaká otevřená. Při přidržení dojde k pořízení snímku aktuální stránky.

## Pohled zředu na přístroj ECHOMAP Plus 60




①	Tlačítko Power
②	Senzor pro automatické nastavení podsvícení
③	Tlačítka
④	Slot pro microSD® paměťovou kartu

### OZNÁMENÍ

Při každém vložení přístroje do držáku byste se měli ujistit, že je dobře zajištěn v kolébce a že jsou k němu i ke kolébce pevně připojeny kabely. Přístroj musí být v držáku pevně zacvaknutý. Správné zajištění přístroje v držáku je doprovázeno slyšitelným cvaknutím. Jestliže není přístroj dobře zajištěn a kabely nejsou pevně připojeny, může dojít k přerušení napájení a přístroj přestane pracovat. Pokud není přístroj v kolébce pevně zajištěn, může spadnout a poškodit se.

### Ovládací tlačítka

	Po přidržení dojde k zapnutí/vypnutí přístroje. Při rychlém stisknutí a uvolnění se otevře nabídka rychlého přístupu k nastavení podsvícení, režimu barev a přenosu sonarového signálu. Při opakovaném tisknutí se mění úroveň jasu displeje.
---	---

—	Slouží pro oddálení mapy nebo náhledu.
+	Slouží pro přiblížení mapy nebo náhledu.
	Slouží pro rolování, označování zvolených položek a pohybování kurzorem.
SELECT	Slouží pro potvrzení zpráv a výběr položek.
BACK	Slouží pro návrat na předchozí stránku.
MARK	Slouží pro uložení aktuální polohy jako trasového bodu.
HOME	Slouží pro návrat na hlavní stránku. Při přidržení dojde k pořízení snímku aktuální stránky.
MENU	Slouží pro otevření nabídky možností dané stránky, pokud jsou nějaké dostupné. Slouží pro zavření nabídky, pokud je nějaká otevřená. Při přidržení dojde k pořízení snímku aktuální stránky.

## Pohled zepředu na přístroj ECHOMAP Plus řady 70/90



①	Tlačítko Power
②	Senzor pro automatické nastavení podsvícení
③	Dotykový displej
④	Tlačítka klávesových zkratk
⑤	Slot pro microSD® paměťovou kartu

### Ovládací tlačítka

	Po přidržení dojde k zapnutí/vypnutí přístroje. Při rychlém stisknutí a uvolnění se otevře nabídka rychlého přístupu k nastavení podsvícení, režimu barev a přenosu sonarového signálu. Při opakovaném tisknutí se mění úroveň jasu displeje.
1 2 3 4	Při přidržení dojde k přiřazení daného tlačítka jako klávesové zkratky pro aktuálně zobrazenou stránku. Po stisknutí se otevře stránka, která je k tlačítku přiřazená.

### Vytvoření klávesové zkratky

Nejčastěji využívané stránky můžete rychle otevřít prostřednictvím tlačítka klávesové zkratky.

Klávesovou zkratku si můžete vytvořit například pro sonarovou stránku nebo pro stránku s mapou.

- 1 Otevřete požadovanou stránku.
- 2 Přidržte tlačítko, které chcete použít jako klávesovou zkratku, a zvolte **OK**.

**TIP:** Klávesové zkratky se ukládají také pro nejčastěji využívané kategorie, ke kterým je přiřazeno číslo tlačítka klávesové zkratky.

### Získání návodu k obsluze

Navštivte stránky [garmin.com/manuals/echo-mapplus60-70-90](http://garmin.com/manuals/echo-mapplus60-70-90).

### Navázání GPS satelitního spojení

Přístroj může pro navázání satelitního spojení potřebovat volný výhled na oblohu. V závislosti na Vaší GPS poloze dojde k automatickému nastavení času a data.

- 1 Zapněte přístroj.
- 2 Vyčkejte, dokud přístroj nenaváže satelitní spojení.

Navázání satelitního spojení může trvat 30 až 60 vteřin.

Pokud přístroj naváže satelitní spojení, v horní části hlavní nabídky se objeví ikona

Pokud přístroj ztratí satelitní spojení, ikona zmizí a místo ní se objeví na mapě nad symbolem lodi blikající otazník

Více informací o GPS systému viz [www.garmin.com/aboutGPS](http://www.garmin.com/aboutGPS). Pokud máte problémy s navázáním satelitního spojení, podívejte se na část *Zařízení nedokáže navázat satelitní spojení na straně 65* dále v tomto manuálu.

### Výběr GPS zdroje

Jestliže máte k dispozici více než jeden GPS zdroj, můžete si vybrat preferovaný zdroj pro získání GPS dat.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > GPS**.
- 2 Zvolte požadovaný zdroj GPS dat.

### Vložení paměťových karet

Mapový plotter můžete používat v kombinaci s na přání dostupnými paměťovými kartami. Díky paměťovým kartám s mapovými podklady si můžete v mapovém plotteru prohlížet satelitní snímky ve vysokém rozlišení a letecké fotografie přístavišť, přístavů, kotvišť a dalších bodů zájmu. Mimo to můžete do přístroje vložit prázdnou paměťovou

kartu, na kterou se budou nahrávat mapy vytvořené prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw™ Contours a sonarové informace (jestliže je připojena kompatibilní sonarová sonda), prostřednictvím níž můžete přenášet data, jako jsou trasové body a trasy, do jiného kompatibilního mapového plotteru nebo do počítače a kterou lze používat v kombinaci s aplikací ActiveCaptain™.

Zařízení podporuje paměťové karty s kapacitou až 32 GB ve formátu FAT32.

- 1 Otevřete přístupová dvířka ① nebo krytku v přední části mapového plotteru.



- 2 Do slotu vložte paměťovou kartu ②.
- 3 Zatlačte na kartu, aby se zacvakla na svém místě.
- 4 Zavřete dvířka nebo přiklopte krytku.

## Vlastní nastavení mapového plotteru

### Vlastní nastavení hlavní stránky

Na hlavní stránku můžete přidávat položky nebo můžete měnit jejich uspořádání.

- 1 Na hlavní stránce zvolte možnost **Customize Home (Přizpůsobit hlavní stránku)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud chcete změnit uspořádání položek na hlavní stránce zvolte možnost **Rearrange (Přeskupit)**, zvolte položku, kterou chcete přesunout, a nakonec vyberte nové umístění této položky.
  - Pokud chcete na hlavní stránku přidat novou položku, zvolte **Add (Přidat)**, a pak zvolte požadovanou položku.
  - Pokud chcete odebrat položku, kterou jste přidali, zvolte **Remove (Odstranit)**, a pak zvolte požadovanou položku.

### Vlastní nastavení dílčích stránek

#### Vytvoření vlastní kombinované stránky

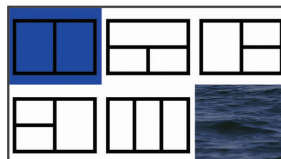
- 1 Otevřete kombinovanou stránku.
- 2 Zvolte **MENU > Configure (Konfigurovat)**.

- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro změnu názvu zvolte možnost **Name (Název)** a zadejte nový název.
  - Pro změnu uspořádání informací na stránce zvolte možnost **Change Layout (Změnit rozvržení)** a vyberte nové rozložení stránky.
  - Pro změnu informací, které se na stránce zobrazují, zvolte **Change Function (Změnit funkci)** a zvolte nový typ informací.
  - Pro změnu velikosti informačních polí na stránce zvolte možnost **Resize Combination (Změnit velikost kombinovaných polí)**.
  - Pro změnu nastavení číselných dat zobrazujících se na stránce zvolte **Overlay Numbers (Číselné údaje) (Nastavení číselných údajů, strana 15)**.

#### Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus řady 70/90

Přístroj Vám umožňuje vytvořit si vlastní kombinovanou stránku, která bude vyhovovat Vaším potřebám.

- 1 Zvolte **Combos (Kombinace) > Customize (Vlastní) > Add (Přidat)**.
- 2 Zvolte požadované rozvržení.

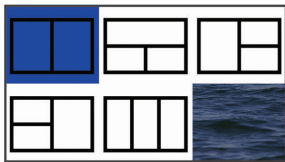


- 3 Zvolte požadované pole.
- 4 Zvolte požadovanou funkci pro dané pole.
- 5 Postup opakujte u všech polí na stránce.
- 6 Jestliže chcete změnit velikost polí, použijte šípky.
- 7 Přidržte pole, které chcete upravit.
- 8 Pro výběr nových dat přidržte požadované datové pole.
- 9 Po dokončení vlastní stránky zvolte možnost **Done (OK)**.
- 10 Zadejte název stránky a zvolte možnost **Done (OK)**.

#### Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus 60

Přístroj Vám umožňuje vytvořit si vlastní kombinovanou stránku, která bude vyhovovat Vaším potřebám.

- 1 Zvolte **Combos (Kombinace) > Customize (Vlastní) > Add (Přidat)**.
- 2 Zvolte požadované rozvržení.



- 3 Zvolte požadované pole.
- 4 Zvolte požadovanou funkci pro dané pole.
- 5 Postup opakujte u všech polí na stránce.
- 6 Zvolte možnost **Data** a upravte data, která se mají zobrazovat.
- 7 Jestliže jste s úpravou stránky hotovi, zvolte možnost **Next (Další)**.
- 8 Zadejte název stránky a zvolte **Done (OK)**.
- 9 Pro změnu velikosti okna použijte tlačítka šipek.
- 10 Pro odchod zvolte **BACK (Zpět)**.

### Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus 40

Přístroj Vám umožňuje vytvořit si vlastní kombinovanou stránku, která bude vyhovovat Vaším potřebám.

- 1 Zvolte **Combos (Kombinace) > Customize (Vlastní) > Add (Přidat)**.
- 2 Zvolte první funkci.
- 3 Zvolte druhou funkci.
- 4 Jestliže si chcete vybrat směr rozdělení stránky (nepovinné), zvolte možnost **Split (Rozdělení)**.
- 5 Zvolte možnost **Next (Další)**.
- 6 Zadejte název stránky.  
**TIP:** Pro výběr požadovaného písmena zvolte **SELECT**.
- 7 Pro změnu velikosti okna použijte tlačítka šipek.
- 8 Pro výběr umístění na hlavní stránce použijte tlačítka šipek.
- 9 Pro odchod zvolte **BACK (Zpět)**.

### Nastavení typu plavidla

Aby bylo možné správně nakonfigurovat nastavení mapového plotteru a využívat funkce dle Vašeho typu loď, můžete upřesnit typ Vašeho plavidla.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Vessel Type (Typ plavidla)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.

### Nastavení podsvícení displeje

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > Display (Displej) > Backlight (Podsvícení)**.
- 2 Nastavte podsvícení.

**TIP:** Jestliže chcete změnit úroveň jasu displeje, stačí na libovolné stránce opakovaně tisknout tlačítko  $\odot$ . To oceníte především ve chvílích, kdy je jas displeje příliš nízký na to, aby byl displej dobře čitelný.

### Nastavení režimu barev

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > Display (Displej) > Color Mode (Režim barev)**.

**TIP:** Barevný režim můžete nastavit z libovolné stránky krátkým stisknutím tlačítka  $\odot$ , načež zvolte  $\odot$  > **Display (Displej) > Color Mode (Režim barev)**.

- 2 Zvolte požadovanou možnost.

## Aplikace ActiveCaptain

### ⚠ UPOZORNĚNÍ

Smyslem této funkce je umožnit uživatelům odesílat informace. Společnost Garmin žádným způsobem neručí za přesnost, úplnost nebo aktuálnost informací, které odesílají sami uživatelé. Využívání informací odeslaných uživateli a spoléhání se na ně je jen na Vaše vlastní nebezpečí.

**POZNÁMKA:** Funkce ActiveCaptain je dostupná pouze pro modely, které podporují technologii bezdrátové Wi-Fi sítě.

Jestliže chcete funkci ActiveCaptain využívat, musíte mapový plotter připojit k bezdrátové Wi-Fi síti. Aplikace ActiveCaptain zpřístupní Vašemu přístroji ECHOMAP Plus online funkce vztahující se k mapám a ke spojení s dalšími členy komunity, abyste si plavbu ještě více užili.

Prostřednictvím aplikace ActiveCaptain instalované ve Vašem mobilním zařízení můžete stahovat, nakupovat a aktualizovat mapy. Aplikaci lze využít také ke snadnému a rychlému přenosu uživatelských dat, jako jsou trasové body a trasy, k připojení ke komunitě Garmin Quickdraw Contours a k aktualizaci softwaru zařízení. S pomocí aplikace si můžete rovněž naplánovat cestu a zobrazit si funkce zařízení GPSMAP Plus, které odtud lze i ovládat.

Po připojení ke komunitě ActiveCaptain získáte aktuální zpětnou vazbu týkající se přístavů a dalších bodů zájmu. Po spárování se mohou na displeji Vašeho mapového plotteru zobrazovat notifikace z chytrého telefonu, jako jsou například upozornění na příchozí hovory a textové zprávy.

## Funkce aplikace ActiveCaptain

Úroveň interakce s přístrojem ECHOMAP Plus prostřednictvím aplikace ActiveCaptain závisí na Vaší roli.

Funkce	Majitel	Host
Registrace přístroje, využívání vestavěných map a doplňkových mapových karet dostupných v rámci účtu	Ano	
Aktualizace softwaru	Ano	Ano
Automatický přenos stažených nebo vytvořených dat Garmin Quickdraw Contours	Ano	
Zasílání notifikací z chytrého telefonu	Ano	Ano
Navigace ke konkrétnímu trasovému bodu nebo navigace po specifické trase	Ano	Ano
Manuální synchronizace trasových bodů a tras s přístrojem ECHOMAP Plus	Ano	Ano

## Začínáme s aplikací ActiveCaptain

**POZNÁMKA:** Funkce ActiveCaptain je dostupná pouze pro modely, které podporují technologii bezdrátové Wi-Fi sítě.

Prostřednictvím aplikace ActiveCaptain můžete propojit své mobilní zařízení s přístrojem ECHOMAP Plus. Aplikace nabízí snadnou a rychlou interakci s mapovým plotterem a možnost provádět úkony, jako jsou sdílení dat, registrace, aktualizace softwaru přístroje a zobrazování notifikací z chytrého telefonu na displeji mapového plotteru.

- 1 V zařízení ECHOMAP Plus zvolte možnost **ActiveCaptain**.
- 2 Na stránce **ActiveCaptain** zvolte možnost **Wi-Fi Network (Síť Wi-Fi) > Wi-Fi > On (Zapnout)**.
- 3 Zadejte název a heslo dané sítě.
- 4 Do slotu pro paměťové karty přístroje ECHOMAP Plus vložte paměťovou kartu ([Vložení paměťové karty, strana 2](#)).
- 5 Zvolte možnost **Create ActiveCaptain Memory Card (Vytvořit paměťovou kartu ActiveCaptain)**.

## OZNÁMENÍ

Možná budete vyzváni ke zformátování paměťové karty. Při zformátování karty dojde ke smazání všech informací, které na ní byly uloženy. To zahrnuje všechna uživatelská data včetně trasových bodů. Zformátování karty je doporučeno, ale není nezbytné. Před zformátováním karty byste měli data uložená na paměťové kartě uložit do vnitřní paměti zařízení ([Kopírování uživatelských dat z paměťové karty, strana 63](#)). Po zformátování karty pro aplikaci ActiveCaptain můžete uživatelská data přenést zpět na paměťovou kartu ([Kopírování uživatelských dat na paměťovou kartu, strana 63](#)).

Pokaždé, když chcete využívat funkci ActiveCaptain, se ujistěte, že je v přístroji vložena paměťová karta.

- 6 Z obchodu s aplikacemi pro OS Vašeho mobilního zařízení si stáhněte a instalujte aplikaci ActiveCaptain, kterou následně otevřete.
- 7 Položte své mobilní zařízení do vzdálenosti maximálně 32 m od přístroje ECHOMAP Plus.
- 8 V nabídce nastavení Vašeho mobilního zařízení otevřete stránku Wi-Fi sítě a po zadání stejného názvu a hesla, které jste použili u přístroje Garmin, připojte mobilní zařízení k přístroji Garmin.

## Přijímání upozornění z chytrého telefonu

Díky aplikaci ActiveCaptain se mohou na displeji přístroje ECHOMAP Plus zobrazovat notifikace z Vašeho chytrého telefonu.

- 1 V zařízení ECHOMAP Plus zvolte **ActiveCaptain > Smart Notifications (Upozornění z chytrého telefonu) > Enable Notifications (Povolit upozornění)**.
- 2 V nabídce nastavení svého mobilního zařízení aktivujte technologii Bluetooth.
- 3 Umístěte oba přístroje tak, aby byly od sebe vzdáleny maximálně 10 metrů.
- 4 V aplikaci ActiveCaptain ve Vašem mobilním zařízení zvolte **Smart Notifications (Upozornění z chytrého telefonu) > Pair with Chartplotter (Spárovat s mapovým plotterem)**.
- 5 Pro spárování aplikace se zařízením ECHOMAP Plus prostřednictvím technologie Bluetooth postupujte podle pokynů na displeji.
- 6 Až k tomu budete vyzváni, zadejte ve svém mobilním zařízení klíč.

- 7 Pokud je to nutné, upravte ve svém mobilním zařízení nastavení pro notifikace.

## Aktualizace softwaru prostřednictvím aplikace ActiveCaptain

Jestliže Vaše zařízení podporuje technologii Wi-Fi, můžete aplikaci ActiveCaptain použít ke stažení a instalaci posledních softwarových aktualizací pro Vaše zařízení.

### OZNÁMENÍ

Při aktualizaci softwaru může být nutné, aby Vaše aplikace stahovala velké soubory. Během stahování může dojít k překročení běžného limitu pro stahování dat a Váš poskytovatel internetového připojení Vám může účtovat další poplatky. Bližší informace o limitech a poplatcích Vám sdělí Váš poskytovatel.

Proces instalace může trvat několik minut.

- 1 Připojte mobilní zařízení k přístroji ECHOMAP Plus (*Začínáme s aplikací ActiveCaptain, strana 5*).
- 2 Jestliže jsou k dispozici softwarové aktualizace a Vaše mobilní zařízení má přístup k internetu, zvolte **Software Updates (Softwarové aktualizace) > Download (Stáhnout)**.  
Aplikace ActiveCaptain stáhne příslušné aktualizace do Vašeho mobilního zařízení. Po opětovném připojení aplikace k zařízení ECHOMAP Plus budou aktualizace přeneseny do zařízení. Po úspěšném dokončení přenosu bude vyzvání k instalaci aktualizací.
- 3 Až Vás přístroj ECHOMAP Plus vyzve k aktualizaci softwaru, zvolte, jak aktualizace instalovat.
  - Pro okamžitou aktualizaci softwaru zvolte **OK**.
  - Pokud chcete aktualizaci odložit, zvolte možnost **Cancel (Zrušit)**. Až budete na instalaci aktualizací připraveni, zvolte možnost **ActiveCaptain > Software Updates (Softwarové aktualizace) > Install Now (Instalovat nyní)**.

## Aktualizace map prostřednictvím aplikace ActiveCaptain

Jestliže Vaše zařízení podporuje technologii Wi-Fi, můžete aplikaci ActiveCaptain použít ke stažení a instalaci posledních softwarových aktualizací pro Vaše zařízení.

### OZNÁMENÍ

Při aktualizaci map může být nutné, aby Vaše aplikace stahovala velké soubory. Během stahování může dojít k překročení běžného limitu pro stahování dat a Váš poskytovatel internetového připojení Vám může účtovat další poplatky. Bližší informace o limitech a poplatcích Vám sdělí Váš poskytovatel.

- 1 Připojte mobilní zařízení k přístroji ECHOMAP Plus (*Začínáme s aplikací ActiveCaptain, strana 5*).
- 2 Jestliže jsou k dispozici softwarové aktualizace a Vaše mobilní zařízení má přístup k internetu, zvolte **OneChart > My Charts (Mé mapy)**.
- 3 Zvolte mapu, kterou chcete aktualizovat.
- 4 Zvolte oblast, která se má stáhnout.
- 5 Zvolte možnost **Download (Stáhnout)**.  
Aplikace ActiveCaptain stáhne příslušné aktualizace do Vašeho mobilního zařízení. Po opětovném připojení aplikace k zařízení ECHOMAP Plus budou aktualizace přeneseny do zařízení. Po úspěšném dokončení přenosu budou aktualizované mapy připraveny k použití.

## Mapy a 3D zobrazení map

Jednotlivé mapy a 3D zobrazení map jsou dostupné v závislosti na mapových podkladech a na připojeném příslušenství.

**POZNÁMKA:** Není k dispozici pro přístroje ECHOMAP Plus 40.

Pro přístup k mapám a 3D zobrazení map zvolte možnost **Charts (Mapy)**.

**Navigation Chart (Navigační mapa):** zobrazuje navigační data dostupná na přednahrávaných a doplňkových mapách, pokud jsou v systému k dispozici. Tyto údaje zahrnují informace o bójích, majácích, kabelech, naměřené hloubce, přístavištích a přílivových stanicích, které se v dané oblasti vyskytují.

**Perspective 3D (3D perspektiva):** režim 3D perspektivy zobrazuje pohled na mapové podklady nad vodní hladinou z bodu nad a za lodí (v závislosti na daném kurzu), čímž představuje vizuální pomůcku pro navigaci. Tento pohled je nápomocný především při navigaci zrádnými mělčinami, mezi útesy, pod mosty nebo kanály a je velice přínosný při určování vstupních a výstupních cest v neznámých přístavech a kotvištích.

**Mariner's Eye 3D (3D režim ptačí perspektivy):** zobrazuje podrobný, trojrozměrný náhled z pozice nad a za lodí (podle vašeho kurzu), přičemž představuje vizuální navigační pomůcku. Tento úhel pohledu je užitečný při navigaci zrádnými mělčinami, mezi útesy, pod mosty nebo kanály a je velice přínosný při určování vstupních a výstupních cest v neznámých přístavech a kotvištích.

**POZNÁMKA:** 3D režimy ptačí a rybí perspektivy jsou dostupné v rámci prémiových mapových systémů a jen pro některé oblasti.

**Fish Eye 3D (3D režim rybí perspektivy):** nabízí náhled na situaci pod vodní hladinou, která se zobrazuje v závislosti na mapových podkladech. Pokud je k přístroji připojena sonarová sonda, jsou zde červeně, zeleně nebo žlutě zobrazeny také detekované objekty (např. ryby). Červeně jsou označeny ty největší objekty a zeleně ty nejmenší.

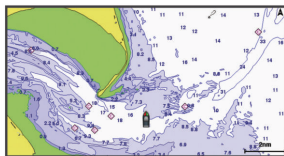
**Fishing Chart (Rybářská mapa):** zobrazuje mapu s podrobným zobrazením hloubnic a hloubkových bodů. V rámci této mapy se nezobrazují navigační data, namísto kterých jsou zde uvedeny podrobné hloubkové údaje a jsou zde lépe zvýrazněny hloubnice. Tyto mapy jsou nejlepším řešením pro rybaření ve velkých hloubkách na volném moři.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také rybářská mapa při pobřeží.

## Navigační mapa a rybářská mapa

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také rybářská mapa při pobřeží.

Navigační mapa je optimalizována pro účely navigace. Prostřednictvím této mapy si můžete naplánovat cestu, zobrazit mapové informace a sledovat trasu. Pro otevření navigační mapy zvolte **Charts (Mapy) > Navigation Chart (Navigační mapa)**.



Rybářská mapa nabízí podrobnější informace o dně a o rybářských objektech. Mapa je optimalizovaná

pro rybaření. Pro otevření rybářské mapy zvolte **Charts (Mapy) > Fishing Chart (Rybářská mapa)**.

## Přiblížení/oddálení mapy

O úrovni přiblížení informuje číselná hodnota ve spodní části mapy. Úsečka pod číslicí představuje tuto vzdálenost na mapě.

- Pro oddálení náhledu zvolte symbol **—** nebo na dotykovém displeji přiblížte dva prsty směrem k sobě.
- Pro přiblížení zvolte symbol **+** nebo na dotykovém displeji posuňte dva prsty směrem od sebe.

## Posouvání mapy pomocí tlačítek

Pokud si chcete prohlédnout oblast mimo Vaši aktuální polohu, můžete se po mapě pohybovat.

- 1 Na stránce mapy použijte tlačítka šipek.
- 2 Pokud chcete prohlížení mapy ukončit a znovu zobrazit svou aktuální polohu, stiskněte **BACK (Zpět)**.

**POZNÁMKA:** Chcete-li si prohlédnout mapu v režimu kombinované stránky, stiskněte **SELECT (Vybrat)**.

## Zvolení položky na mapě prostřednictvím ovládacích tlačítek

- 1 Na mapě nebo ve 3D zobrazení mapy pohybuje kurzorem prostřednictvím tlačítek **←**, **→**, **↓**, **↑**.
- 2 Zvolte **SELECT (Vybrat)**.

## Symbole na mapě

V této tabulce jsou uvedeny některé obecné symboly, které se mohou zobrazovat na podrobných mapách.

Symbol	Popis
	Bóje
	Informace
	Námořní body zájmu
	Přílivová stanice
	Stanice měřící proudění
	K dispozici je letecký snímek
	K dispozici je perspektivní fotografie

Mezi další funkce společně pro většinu map patří zakreslení hloubnic, přílivových zón, hloubkových bodů (stejně zobrazení jako u tištěných map), navigačních pomůcek a symbolů, překážek a oblastí, kde jsou vedeny kabely.

## Měření vzdálenosti na mapě

- 1 Na mapě zvolte požadovanou polohu.
- 2 Zvolte **Measure Distance (Změřit vzdálenost)**.  
Ve Vaší aktuální poloze se na mapě objeví symbol připínáčku. V rohu se zobrazí informace o vzdálenosti a úhlu vzhledem k poloze připínáčku.

**TIP:** Jestliže chcete připínáček resetovat a k měření použít polohu, ve které se aktuálně nachází kurzor, zvolte **SELECT (Vybrat)**.

## Vytvoření trasového bodu na mapě

- 1 Na mapě nebo ve 3D zobrazení mapy zvolte požadovanou polohu nebo objekt, a pak zvolte **SELECT (Vybrat)**.  
Podél pravého okraje mapy se zobrazí seznam dostupných možností. Zobrazené možnosti se mohou v závislosti na poloze a typu objektu lišit.
- 2 Zvolte možnost **Create Waypoint (Vytvořit trasový bod)**.

## Spuštění navigace do místa na mapě

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubkové omezení. Krom kurzu uvedeného navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí tak, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

Pokud používáte příkaz **Go To (Plout do)**, mohou přímý kurz a vyrovnávací kurz vést napříč pevninou nebo mělčinou. Proto dávejte pozor na cestu, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu či jinou nebezpečnou překážku.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také rybářská mapa při pobřeží.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte požadovanou polohu.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **SELECT (Vybrat)**.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro spuštění přímé navigace do této polohy zvolte **Go To (Plout do)**.

- Pro vytvoření trasy do zvolené polohy, včetně zatáček, zvolte **Route to (Vytvořit trasu do)**.
  - Pokud chcete použít automatické navádění, zvolte možnost **Auto Guidance (Automatická navigace)**.
- 5 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.  
**POZNÁMKA:** Pokud používáte funkci automatického navádění a uvnitř purpurového vyznačení trasy se objeví šedý úsek, znamená to, že funkce automatického navádění (Auto Guidance) nemůže vypočítat trasu pro tuto část. Tento stav je způsoben nastavením minimální bezpečné hloubky a minimální bezpečné výšky případné překážky.
  - 6 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevppluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.

## Zobrazení polohy a informací o objektu na mapě

Na navigační nebo na rybářské mapě si můžete prohlédnout informace o požadované poloze nebo o daném objektu.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také rybářská mapa při pobřeží.

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte polohu nebo objekt, a pak stiskněte tlačítko **SELECT (Vybrat)**.  
Podél pravého okraje mapy se zobrazí seznam dostupných možností. Zobrazené možnosti se mohou v závislosti na poloze a typu objektu lišit.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud chcete spustit navigaci do zvolené polohy, zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
  - Pokud chcete v místě kurzoru označit trasový bod, zvolte možnost **Create Waypoint (Vytvořit trasový bod)**.
  - Pro zobrazení vzdálenosti a směru objektu vzhledem k Vaší aktuální poloze zvolte **Measure Distance (Změřit vzdálenost)**.  
Vzdálenost a směr do daného místa se objeví na displeji. Pro změření vzdálenosti z jiného místa než je Vaše aktuální poloha stiskněte tlačítko **SELECT (Vybrat)**.
  - Pro zobrazení informací o přílivu/odlivu, proudech, pohybu nebeských těles, místních poskytovatelích služeb a mapových poznámek v blízkosti místa, kde je umístěn kurzor, zvolte možnost **Information (Informace)**.



## Zobrazení podrobných informací o námořních orientačních bodech

Na stránce navigační mapy, rybářské mapy, 3D zobrazení mapy nebo 3D režimu z ptačí perspektivy můžete zobrazit informace o různých typech navigačních bodů, včetně nehlídaných majáků, strážných majáků a různých zátarasů.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také rybářská mapa při pobřeží.

**POZNÁMKA:** 3D režimy ptačí a rybí perspektivy jsou dostupné v rámci prémiových mapových systémů a jen pro některé oblasti.

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte požadovaný navigační bod.
- 2 Zvolte název navigačního bodu.

## Linie směru pohybu a značky úhlu

Směr pohybu je linka, která na mapě vede od přídí lodi ve směru plavby. Značky úhlu udávají Vaši relativní pozici vzhledem ke směru pohybu nebo kurzu plavidla vůči zemi, což může být užitečné při nahazování nebo hledání referenčních bodů.

### Nastavení linie směřování lodi a kurzu plavidla vůči zemi

Na mapě si můžete nechat zobrazit linii směru pohybu a linii kurzu plavidla vůči zemi (COG). COG představuje směr pohybu Vašeho plavidla. Směřování lodi představuje směr, kterým míří přídí Vaší lodi. Tato informace je dostupná jen pokud je připojen směrový senzor.

- 1 Na stránce mapy zvolte **MENU > Chart Setup (Nastavení mapy) > Chart Appearance (Vzhled mapy) > Heading Line (Linie směřování lodi)**.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Source (Zdroj)** a vyberte požadovanou možnost:
  - Pro automatický výběr dostupného zdroje zvolte možnost **Auto (Automaticky)**.
  - Pokud chcete pro zjištění směru COG použít GPS informace, zvolte možnost **GPS Heading COG (GPS směr COG)**.
  - Pro použití připojeného směrového senzoru zvolte možnost **Heading (Směr pohybu)**.
  - Jestliže chcete využít informace z připojeného senzoru i z GPS antény, zvolte možnost **COG and Heading (COG a směr pohybu)**.  
V takovém případě se na mapě zobrazí linie směru pohybu i linie COG.

- 3 Zvolte možnost **Display (Zobrazit)**, a pak zvolte jednu z možností:

- Zvolte **Distance (Vzdálenost) > Distance (Vzdálenosti)** a zadejte délku linie, která se má na mapě zobrazovat.
- Zvolte **Time (Čas) > Time (Čas)** a zadejte dobu, kterou chcete použít pro výpočet vzdálenosti, kterou Vaše loď urazí aktuální rychlostí za daný časový úsek.

### Aktivace zobrazování značek úhlu

Podél linie směřování lodí se mohou zobrazovat také značky úhlu. Značky úhlu mohou přijít vhod rybářům při nahazování.

- 1 Nastavte linii směřování lodi (**Nastavení linie směřování lodi a kurzu plavidla vůči zemi, strana 9**).
- 2 Zvolte možnost **Angle Markers (Značky úhlu)**.

## Prémiové mapy

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Kromě kurzu uvedeného navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely podporují všechny mapy.

Na přání dostupné prémiové mapy, jako např. BlueChart® g2 Vision®, umožňují vytěžit z Vašeho mapového plotteru maximum. Kromě podrobných námořních map zahrnují prémiové mapové podklady také níže uvedené funkce, které jsou však dostupné jen pro některé oblasti.

**3D režim ptačí perspektivy:** nabízí trojrozměrný náhled na aktuální situaci z bodu nad a za lodí.

**3D režim rybí perspektivy:** nabízí trojrozměrný náhled na aktuální situaci pod vodní hladinou. Tento náhled vychází z mapových podkladů.

**Rybářské mapy:** jedná se o mapy, ze kterých jsou odstraněny navigační údaje, a které se zaměřují na obrysy pod hladinou a hloubkové informace. Tyto mapy jsou skvělým řešením pro rybaření ve velkých hloubkách na volném moři.

**Družicové snímky o vysokém rozlišení:** galerie nabízí satelitní snímky o vysokém rozlišení, které v rámci navigační mapy poskytují realistický pohled na vodní a pevninské plochy (**Zobrazení**

[galerie družicových snímků na navigační mapě](#), strana 10).


**Letecké snímky:** nabízí možnost prohlédnout si na leteckých snímcích např. přístaviště nebo různé objekty důležité z hlediska navigace ([Zobrazení leteckých snímků orientačních bodů](#), strana 11).

#### **Podrobné údaje o silnicích a bodech zájmu POI:**

Detailně zobrazuje silnice a body zájmu (POI), přičemž je zde zahrnuto velmi podrobné zakreslení pobřežních silnic a bodů zájmu, jako jsou restaurace, ubytování a místní zajímavosti.

**Automatická navigace:** na základě specifických informací o Vašem plavidle a mapových dat tato funkce automaticky naplánuje tu nejlepší cestu do cíle.

#### **Zobrazení informací z přílivové stanice**

Symbol  na mapě představuje přílivovou stanici. Mimo to můžete zobrazit podrobný přílivový graf, který Vám pomůže určit stav přílivu v různých denních dobách a v různých dnech.

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci přímiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte požadovanou přílivovou stanici.

Poblíž symbolu se objeví informace o směru a velikosti přílivu.

2 Zvolte název stanice.

#### **Animovaný ukazatel přílivu/odlivu a směru proudů**

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci přímiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Na navigační a rybářské mapě lze zobrazit animované ukazatele přílivových stanic a směru proudění. Aby se ukazatele mohly na mapě zobrazovat, musíte v nastavení mapy povolit zobrazování animovaných ikon ([Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu a proudů](#), strana 10).

Ukazatel přílivové stanice se na mapě zobrazí jako svislý sloupcový graf doplněný šipkou. Červená šipka směřující dolů představuje odliv a modrá šipka směřující nahoru označuje příliv. Pokud přesunete kurzor na ukazatel přílivové stanice, objeví se nad ukazatelem hodnota představující výšku přílivu/odlivu.

Aktuální směr proudění se na mapě objeví jako šipka. Směr každé šipky představuje aktuální

směr proudění v daném místě na mapě. Zbarvení jednotlivých šipek označuje rychlostní rozsah proudění v příslušné poloze. Pokud přesunete kurzor na šipku aktuálního směru proudění, objeví se nad ukazatelem směru přesná rychlost proudění pro dané místo.

Barva	Aktuální rychlostní rozsah
Žlutá	0 až 1 uzel
Oranžová	1 až 2 uzly
Červená	2 a více uzlů

#### **Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu a proudů**

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci přímiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Na navigační nebo rybářské mapě se mohou ikony přílivových stanic a stanic měřících proudění zobrazovat ve statické nebo animované formě.

1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte

**MENU > Chart Setup (Nastavení mapy) > Tides & Currents (Přílivové informace a proudy).**


2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro zobrazení ukazatelů přílivových stanic a stanic měřících proudění vody na mapě zvolte **On (Zapnout)**.
- Pokud chcete na mapě zobrazit animované ukazatele přílivových stanic a animované ukazatele stanic měřících proudění vody, zvolte **Animated (Animace)**.

#### **Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě**

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci přímiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Vrstvou družicových snímků ve vysokém rozlišení můžete nechat překrýt buď jen pevninskou nebo pevninskou i vodní část navigační mapy.

**POZNÁMKA:** Pokud je tento režim aktivován, zobrazí se družicové snímky vysokého rozlišení pouze při větším přiblížení. Pokud snímky s vysokým rozlišením ve Vámi zvoleném mapovém regionu nevidíte, zkuste mapu přiblížit tisknutím tlačítka . Úroveň zobrazování detailů můžete zvýšit také změnou nastavení detailů pro dané přiblížení.

1 Na navigační mapě zvolte **MENU > Chart Setup (Nastavení mapy) > Satellite Photos (Družicové snímky)**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro zobrazení standardních mapových informací pro vodu a fotomapy pevniny zvolte **Land Only (Pouze pevnina)**.

- Pokud mají fotografie na základě udané propustnosti překrývat vodní i pevninské části mapy, zvolte **Blend (Smišené)**. Prolnutí fotomapy nastavíte pomocí posuvného tlačítka. Čím vyšší procentuální hodnotu nastavíte, tím více budou družicové snímky překrývat vodní i pevninské mapové podklady.



## Zobrazení leteckých snímků orientačních bodů

Aby se na navigační mapě zobrazovaly letecké snímky, musíte nejprve v nastavení mapy zapnout funkci Satellite Photos (Družicové snímky).

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci prémiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Letecké fotografie orientačních bodů, přístavišť a přístavů Vám mohou pomoci lépe se orientovat nebo se předem seznámit s prostředím přístaviště nebo přístavu.

1 Na stránce navigační mapy zvolte ikonu fotoaparátu.

- Pro zobrazení leteckého snímku zvolte .
- Pro zobrazení perspektivní fotografie zvolte . Fotografie byla pořízena z pozice, ve které je zobrazen fotoaparát, a ve směru kuželu.

2 Zvolte možnost **Aerial Photo (Letecké snímky)**.








## Systém automatické identifikace

Systém automatické identifikace (AIS) umožňuje identifikovat a sledovat další plavidla a případně Vás upozornit na dopravu ve Vašem okolí. Pokud je mapový plotter připojen k externímu zařízení AIS, může zobrazovat určité informace o plavidlech ve Vašem okolí. Tato plavidla musí být vybavena radiolokačním opakovačem a musí aktivně vysílat informace AIS.

Informace získané z hlášení jednotlivých plavidel zahrnují identifikaci MMSI (Námořní pohyblivá identifi kační služba), polohu, rychlost GPS, směr GPS, dobu uplynulou od posledního hlášení o poloze plavidla, nejbližší bod setkání a dobu zbývající do dosažení nejbližšího bodu setkání.

Některé modely mapového plotteru podporují také systém sledování Blue Force Tracking. Plavidla sledovaná pomocí systému Blue Force Tracking jsou na displeji mapového plotteru označena modrozele nou barvou.

## Symbole určující objekty AIS

Smbol	Popis
	Plavidlo AIS. Plavidlo vysílající informace AIS. Trojúhelník je natočen ve směru, který představuje pohyb plavidla AIS.
	Vybraný objekt.
	Aktivní objekt. Objekt se na mapě objeví zvětšený. Zelená úsečka připojená k objektu představuje směr jeho pohybu. Pokud je funkce zobrazování detailů nastavena na Show (Zobrazit), objeví se pod symbolem objektu informace o identifikaci MMSI, rychlosti a směru pohybu plavidla. Pokud se signál AIS vysíláný plavidlem ztratí, objeví se titul ek s hlášením.
	Ztracený objekt. Zelený křížek X oznamuje ztrátu signálu AIS vysílaného plavidlem. V takovém případě se na displeji mapového plotteru objeví dotaz, zda má být dráha plavidla i nadále zaznamenávána. Pokud zaznamenávání dráhy přerušíte, symbol ztraceného objektu z mapy nebo z 3D pohledu na mapu zmizí.
	Nebezpečný objekt v dosahu. Symbol objektu bliká, spustí se akustický alarm a na displeji se objeví hlášení. Po vypnutí alarmu jsou poloha a směr pohybu nebezpečného objektu označeny plným červeným trojúhelníkem a červenou linkou. Pokud je alarm bezpečné zóny vypnutý, symbol objektu bliká, ale nespustí se akustický alarm a neobjeví se ani hlášení alarmu. Pokud se signál AIS vysílaný plavidlem ztratí, objeví se titul ek s hlášením.
	Ztracený nebezpečný objekt. Červený křížek X oznamuje ztrátu signálu AIS vysílaného plavidlem. V takovém případě se na displeji mapového plotteru objeví dotaz, zda má být dráha plavidla i nadále zaznamenávána. Pokud zaznamenávání dráhy přerušíte, symbol ztraceného nebezpečného objektu z mapy nebo z 3D pohledu na mapu zmizí.
	Tento symbol oznamuje blížící se nebezpečný objekt. Symbol je doplněn číselným údajem, který představuje čas zbývající do dosažení objektu.

**POZNÁMKA:** Plavidla sledovaná pomocí funkce Blue Force Tracking jsou bez ohledu na svůj stav označena modrozele nou barvou.

## Směr a předpokládaný kurz aktivovaných cílových objektů AIS

Pokud aktivní objekt AIS poskytuje informace o směru a kursu vůči zemi, objeví se směr na mapě jako plná čára připojená k symbolu AIS.

Ve 3D pohledu na mapu se ukazatel směru nezobrazuje.

Předpokládaný kurz aktivního objektu AIS se na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu zobrazí jako čárkovaná čára. Délka linie představující předpokládaný kurz odpovídá hodnotě nastavené pro zobrazení předpokládaného směru pohybu plavidla. Pokud aktivní objekt AIS nevysílá informace o rychlosti nebo pokud plavidlo stojí, ukazatel předpokládaného kurzu se nezobrazí. Výpočet pro určení vzhledu ukazatele předpokládaného kurzu se mění v závislosti na informacích o rychlosti, kurzu vůči zemi nebo otáčení plavidla, které cílový objekt vysílá.

Pokud jsou aktivním objektem AIS poskytovány informace o kurzu vůči zemi, směru plavby a o otáčení plavidla, je na základě kurzu vůči zemi a údajů o otáčení vypočítán předpokládaný kurz objektu. Směr, kterým se plavidlo otáčí, a který je také založen na údajích o otáčení, je určen schematickým praporkem na konci linie znázorňující směr pohybu. Délka schematického praporku se nemění.



Pokud jsou aktivním objektem AIS poskytovány informace o kurzu vůči zemi a směru pohybu, ale nejsou dostupné informace o otáčení, předpokládaný kurz objektu je vypočítán na základě údajů o kurzu vůči zemi.

## Zobrazení plavidel AIS na mapě nebo ve 3D zobrazení mapy

Abyste mohli využívat informace systému AIS, musíte nejprve připojit k mapovému plotteru externí AIS zařízení a přijímat signál vysílaný aktivními radiolokačními opakovači jiných plavidel.

Pokud chcete, můžete si nastavit, jak se mají na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu zobrazovat symboly ostatních plavidel. Nastavení provedená pro jednu mapu nebo pro jedno 3D zobrazení mapy se vztahují jen k dané mapě nebo k danému 3D zobrazení mapy. Nastavení detailů, předpokládaného směru a zobrazení drah provedená pro jednu mapu nebo jedno 3D zobrazení mapy se vztahují na všechny mapy nebo na všechna 3D zobrazení mapy.

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte **MENU > Other Vessels (Ostatní plavidla) > AIS Display Setup (Zobrazení objektů AIS)**.

- 2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pokud chcete nastavit dosah, ve kterém se mají plavidla AIS objevovat, zvolte možnost **Display Range (Dosah pro zobrazení)** a zvolte požadovanou vzdálenost.
- Pro zobrazení podrobností o AIS aktivních plavidlech zvolte **Details (Podrobnosti) > Show (Ukázat)**.
- Pro nastavení časového intervalu pro zobrazení předpokládaného směru AIS aktivního plavidla zvolte **Projected Heading (Předpokládaný směr)** a zadejte požadovaný čas.
- Pro zobrazení drah AIS plavidel zvolte **Trails (Záznamy drah)**, a pak zvolte délku stopy, která se bude u sledovaných plavidel zobrazovat.

## Aktivace plavidla AIS coby cílového objektu

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte požadované plavidlo AIS.
- 2 Zvolte AIS **Vessel (Plavidlo AIS) > Activate Target (Aktivovat jako cíl)**.

### Zobrazení informací o cílovém plavidle AIS

Pokud chcete, můžete si prohlédnout sílu signálu AIS, MMSI, GPS rychlost, GPS směr pohybu a další informace, které jsou součástí hlášení cílového objektu AIS.

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte požadované plavidlo AIS.
- 2 Zvolte možnost **AIS Vessel (Plavidlo AIS)**.

### Zrušení plavidla AIS coby cílového objektu

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte požadované plavidlo AIS.
- 2 Zvolte **AIS Vessel (Plavidlo AIS) > Deactivate Target (Zrušit cíl)**.

## Zobrazení seznamu nebezpečných objektů AIS

Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte **MENU > Other Vessels (Ostatní plavidla) > AIS List (Seznam AIS)**.

## Nastavení alarmu pro nebezpečí srážky v bezpečné zóně

Abyste mohli nastavit alarm pro nebezpečí kolize v bezpečné zóně, musíte nejprve připojit kompatibilní mapový plotter k zařízení AIS.

Alarm upozorňující na nebezpečí srážky v bezpečné zóně lze využívat pouze na základě systému AIS. Tato funkce slouží jako prevence před potenciálními kolizí a je možné ji upravit dle vlastních požadavků.

1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > AIS > AIS Alarm (Alarm AIS) > On (Zapnout)**.

Pokud některé aktivní plavidlo AIS vstoupí do bezpečné zóny okolo Vaší lodi, objeví se na displeji hlášení a spustí se akustický alarm. Krom toho je objekt na displeji zobrazen jako nebezpečný. Pokud je alarm vypnutý, nebude se zobrazovat hlášení a neozve se akustické varování, ale na displeji bude objekt stále označen jako nebezpečný.

2 Zvolte možnost **Range (Rozsah)**.

3 Zadejte poloměr bezpečného okruhu kolem Vaší lodi.

4 Zvolte možnost **Time To (Zbývající čas)**.

5 Zadejte čas, ve kterém se spustí alarm upozorňující na plavidlo chystající se vstoupit do Vaší bezpečné zóny.

Například pokud chcete být upozorněni ve chvíli, kdy do narušení Vaší bezpečné zóny zbývá 10 minut, nastavte parametr Time to (Zbývající čas) na 10 a alarm Vás na plavidlo upozorní 10 minut před jeho vstupem do Vaší bezpečné zóny.

### Nouzový signál AIS





Samostatná zařízení pro nouzové signály AIS začnou po aktivaci vysílat nouzová hlášení o pozici. Mapový plotter umí přijmout signály z vysílačů SART (Search and Rescue Transmitters) (SART), radiového vysílání EPIRB (Emergency Position Indicating Radio Beacons) a jiné signály hlásící polohu „muž přes palubu“. Přenos signálu nouzového volání probíhá jinak než standardní přenos signálu AIS, takže se na mapovém plotteru zobrazují rozdílně. Namísto sledování signálu AIS z důvodu prevence před srážkou s jiným plavidlem slouží nouzový signál k lokalizaci polohy a k poskytnutí pomoci plavidlu nebo osobě.

### Navigace do bodu vysílajícího nouzový signál

Pokud přístroj přijme nouzový signál, objeví se upozornění na nouzové volání.

Pro spuštění navigace do místa, odkud vychází signál, zvolte **Review (Přehled) > Go To (Plout do)**.

### Význam symbolů označujících zdroj nouzového signálu AIS

Symbol	Popis
	Zdroj vysílání nouzového signálu AIS. Pokud tento symbol zvolíte, zobrazí se bližší informace o vysílání a spustí se navigace do tohoto místa.
	Ztráta signálu.
	Test signálu. Tento symbol se objeví, pokud přístroj jen testuje přenos nouzového volání a nejedná se o skutečný případ nouze.
	Ztráta testovacího signálu.

### Povolení příjmu testovacích signálů AIS

Abyste předešli zobrazování testovacích signálů a symbolů v oblastech s hustou lodní dopravou, jako jsou např. přístaviště, můžete si zvolit, zda chcete testovací hlášení AIS přijímat či ignorovat. Abyste mohli otestovat své AIS zařízení pro vysílání nouzového signálu, musíte mapový plotter nechat přijímat testovací nouzové volání.

1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > AIS**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pokud chcete přijímat nebo ignorovat testovací signály EPIRB (Emergency Position Indicating Radio Beacon), zvolte možnost **AIS-EPIRB Test**.
- Pokud chcete přijímat nebo ignorovat testovací signály „muž přes palubu“, zvolte možnost **AIS-MOB Test**.
- Pokud chcete přijímat nebo ignorovat testovací signály SART (Search and Rescue Transponder), zvolte možnost **AIS-SART Test**.

### Vypnutí příjmu signálů AIS

Ve výchozím nastavení je příjem signálů AIS povolen.

Zvolte **Settings (Nastavení) > Other Vessels (Jiná plavidla) > AIS > Off (Vypnout)**.

Všechny funkce spojené se systémem AIS se přestanou na všech mapách a ve všech 3D zobrazeních map zobrazovat. To se týká zaměřování plavidel AIS a záznamu jejich pohybu, alarmů pro kolizi vycházející z informací o poloze a pohybu plavidel AIS a informací o plavidlech AIS.

## Nastavení běžného a 3D zobrazení mapy

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map a některých 3D mapových náhledů.

Některé z funkcí jsou dostupné pouze u prémiových map nebo v kombinaci s připojeným příslušenstvím. Tato nastavení se vztahují na mapy a 3D zobrazení map s výjimkou 3D režimu rybí perspektivy (*Nastavení režimu 3D rybí perspektivy, strana 17*).

Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy stiskněte tlačítko MENU.

#### **Waypoints & Tracks (Trasové body a záznamy tras):**

funkce slouží k nastavení způsobu zobrazení trasových bodů a záznamů tras (*Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a mapových náhledech, strana 16*).

**Other Vessels (Ostatní plavidla):** umožňuje nastavit způsob zobrazení DSC a AIS plavidel (*Nastavení pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapovém náhledu, strana 16*).

**Laylines (Přímé linie):** slouží k nastavení přímých linií v režimu plachtění (*Nastavení přímých linií, strana 17*).

**Quickdraw Contours:** funkce aktivuje kreslení hloubnic a umožňuje vytváření štítků rybářské mapy (*Mapování prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours, strana 17*).

**Chart Setup (Nastavení mapy):** umožňuje upravit informace zobrazené na mapě (*Nastavení navigační a rybářské mapy, strana 14*).

**Nav aids (Navigační body):** na rybářské mapě se budou zobrazovat navigační body.

### **Nastavení navigační a rybářské mapy**

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map a některých 3D zobrazení mapy. Některá nastavení jsou dostupná pouze po připojení externího zařízení nebo při použití prémiových map.

Na navigační nebo rybářské mapě zvolte **MENU > Chart Setup (Nastavení mapy)**.

**Satellite Photos (Družicové snímky):** aktivuje zobrazení družicových snímků o vysokém rozlišení pro pevninské nebo pevninské a vodní plochy. Funkci lze využít jen u některých prémiových map (*Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě, strana 10*).

**Water Overlay (Vodní vrstva):** aktivuje funkci stínování hloubky, která znázorňuje profil dna prostřednictvím barevného odstupňování hloubky, nebo galerii sonarových snímků, které pomáhají určit hustotu u dna. Funkce je k dispozici pouze v kombinaci s některými prémiovými mapami.

**Tides & Currents (Přílivové informace a proudy):** zobrazí na mapě ukazatele stanic pro měření přílivu/odlivu a vodních proudů (*Zobrazení*

*ukazatelů přílivu/odlivu a proudů, strana 10*) a aktivuje posuvník přílivu/odlivu a proudů, prostřednictvím kterého lze nastavit dobu, po kterou se budou hlášení o přílivu/odlivu a proudech zobrazovat na mapě.

**Roses (Růžice):** okolo ikonky Vaší lodi se zobrazí kompasová růžice, která udává směr, kterým je orientována loď. Pokud je k mapovému plotteru připojen kompatibilní námořní anemometr, může se zobrazit také skutečný a zdánlivý směr větru. V režimu plavby se skutečný a zdánlivý vítr zobrazí na větrné růžici.

**Lake Level (Hladina vody v jezeře):** slouží k nastavení aktuální hladiny vody v jezeře. Funkce je k dispozici pouze v kombinaci s některými prémiovými mapami.

**Overlay Numbers (Číselné údaje):** umožňuje upravit informace, které se na stránce zobrazují (*Nastavení číselných údajů, strana 15*).

**Weather (Počasí):** pokud je mapový plotter připojen ke kompatibilnímu přijímači informací o počasí, který má platné předplatné, umožňuje nastavit, jaké informace o počasí se budou na mapě zobrazovat. Funkce vyžaduje připojení kompatibilní antény a platné předplatné informací o počasí.

**Chart Appearance (Vzhled mapy):** slouží k upravení nastavení pro různé mapy a 3D zobrazení map (*Nastavení vzhledu mapy, strana 14*).

### **Nastavení vzhledu mapy**

Vzhled různých map a 3D zobrazení map si můžete upravit dle svých potřeb. Každé z provedených nastavení se bude vztahovat na právě používanou mapu nebo 3D zobrazení mapy.

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map, některých 3D mapových náhledů a některých modelů mapového plotteru. Některé z funkcí jsou dostupné pouze u prémiových map nebo v kombinaci s připojeným příslušenstvím.

Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte **MENU > Chart Setup (Nastavení mapy) > Chart Appearance (Vzhled mapy)**.

**Orientation (Orientace):** umožňuje zvolit perspektivu mapy.

**Detail (Detaily):** nastavuje množství detailů zobrazených na mapě při různých stupních přiblížení.

**Heading Line (Linie směru pohybu):** slouží pro zobrazení a nastavení linie směru pohybu,

což je linka vedená z bodu na mapě, kde se nachází příď lodi, ve směru cesty. Mimo to slouží pro nastavení zdroje informací, na základě nichž je linie vyznačena.

#### **Panoptix Area (Dosah sondy Panoptix):**

umožňuje zobrazit nebo skrýt vyznačení oblasti, která je monitorována sonarovou sondou Panoptix™. Aby bylo možné tuto funkci využívat, je třeba kalibrovat referenční systém AHRS měřící polohové úhly (*Instalační nastavení sondy, strana 39*).

**World Map (Mapa světa):** umožňuje zvolit buď základní mapu světa nebo stínovanou reliéfní mapu. Rozdíl mezi těmito typy map poznáte pouze, pokud bude úroveň přiblížení taková, abyste viděli podrobné mapové informace.

**Spot Depths (Hloubkové body):** umožňuje zobrazovat hloubkové body a nastavit nebezpečnou hloubku. Hloubkové body, které odpovídají hodnotě pro nebezpečnou hloubku nebo mělčí vodu, jsou označeny červeným textem.

**Shallow Shading (Stínování mělčin):** umožňuje nastavit stínování pro odlišení pobřežních pásem a mělčiny do určité hloubky.

**Depth Range Shading (Rozsah stínování hloubky):** umožňuje specifikovat horní a spodní hranici hloubky pro konkrétní stínování.

**Symbols (Symboly):** umožňuje zobrazit různé symboly na mapě, např. ikony lodí, navigační symboly, suchozemské body zájmu a majáky, a nastavit jejich vzhled.

**Style (Styl):** umožňuje nastavit způsob zobrazování 3D terénu.

**Hazard Colors (Výstražné barvy):** slouží pro zobrazení mělčiny a pevninských úseků různými barvami. Hluboká voda je označena modrou barvou, mělká žlutou a velmi mělká voda je pak znázorněna červeně.

**Preferred Depth (Bezpečná hloubka):** ve 3D režimu zobrazení mapy z ptáčích perspektiv umožňuje zvolit způsob zobrazení bezpečné hloubky.

**POZNÁMKA:** Toto nastavení bude mít vliv pouze na výstražné barvy ve 3D režimu ptáčích perspektiv. Neovlivní zobrazení bezpečné hloubky vody při automatickém navádění nebo nastavení sonarového alarmu pro mělkou vodu.

**Range Rings (Rozsahové kružnice):** umožňuje zobrazit a nastavit vzhled rozsahových kružnic, které Vám v rámci některých mapových náhledů pomohou lépe si představit vzdálenosti.

**Lane Width (Šířka navigačního pruhu):** umožňuje určit šířku navigačního pruhu, což je purpurová linka, která v některých mapových režimech vyznačuje směr do cíle.

#### **Nastavení číselných údajů**

Na stránce mapy, 3D zobrazení mapy, radaru nebo na kombinované stránce zvolte **MENU > Overlay Numbers (Číselné údaje)**.

Na stránce mapy, 3D zobrazení mapy nebo na kombinované stránce zvolte **MENU > Overlay Numbers (Číselné údaje)**.

#### **Edit Layout (Úprava zobrazených údajů):**

umožňuje nastavit datovou vrstvu mapy nebo datová pole. Pro každý systém datových polí můžete zvolit hned několik číselných údajů.

**Nav. Inset (Navigační výřez):** pokud loď pluje na základě navigace do cíle, zobrazí navigační výřez.

#### **Navigation Inset Setup (Nastavení navigačního výřezu):**

umožňuje nastavit zobrazování navigačních informací o etapě trasy (Route Leg Details) a zadat, s jakým předstihem před obrátem nebo cílem se mají informace zobrazovat.

**Compass Tape (Lišta kompasu):** při navigaci plavidla do cíle zobrazuje lištu s kompasovými údaji.

#### **Úprava datových polí**

Na mapě nebo jiné stránce, která podporuje zobrazování číselných údajů, můžete nastavit, jaké údaje se mají zobrazovat.

- 1 Na stránce, která podporuje zobrazování číselných údajů stiskněte tlačítko **MENU**.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Chart Setup (Nastavení mapy)**.
- 3 Zvolte **Overlay Numbers (Číselné údaje) > Edit Layout (Úprava zobrazených údajů)**.
- 4 Zvolte požadované rozvržení.
- 5 Zvolte požadované datové pole.
- 6 Zvolte typ dat, která se budou zobrazovat v tomto poli. Nabídka dostupných dat se mění v závislosti na mapovém plotteru.

#### **Zobrazení navigačních údajů**

Umožňuje nastavit, v jakých režimech mapy se budou zobrazovat navigační informace. Pole s navigačními údaji se zobrazuje pouze v případě, že je loď naváděna do cíle.

- 1 Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy stiskněte tlačítko **MENU**.

- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Chart Setup (Nastavení mapy)**.
- 3 Zvolte **Overlay Numbers (Číselné údaje) > Navigation Inset (Navigační údaje) > Auto (Automaticky)**.
- 4 Zvolte možnost **Navigation Inset Setup (Nastavení navigačních údajů)**.
- 5 Dokončete akci:
  - Pro zobrazení rychlosti do trasového bodu (VMG) při navigaci po trase s více než jednou etapou, zvolte **Route Leg Details (Informace o etapě trasy) > On (Zapnout)**.
  - Pro zobrazení údajů o dalším odbočení založených na vzdálenosti zvolte **Next Turn (Příští odbočení) > Distance (Vzdálenost)**.
  - Pro zobrazení údajů o dalším odbočení založených na čase zvolte **Next Turn (Příští odbočení) > Time (Čas)**.
  - Pro výběr způsobu, jakým se údaje budou objevovat, zvolte **Destination (Cíl)**, a pak zvolte požadovanou možnost.

### **Nastavení linie směřování lodí a kurzu plavidla vůči zemi**

Na mapě si můžete nechat zobrazit linii směru pohybu a linii kurzu plavidla vůči zemi (COG). COG představuje směr pohybu Vašeho plavidla. Směřování lodí představuje směr, kterým míří příď Vaší lodí. Tato informace je dostupná jen pokud je připojen směrový senzor.

- 1 Na stránce mapy zvolte **MENU > Chart Setup (Nastavení mapy) > Chart Appearance (Vzhled mapy) > Heading Line (Linie směřování lodí)**.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Source (Zdroj)**, a pak zvolte požadovanou možnost:
  - Pro automatický výběr dostupného zdroje zvolte možnost **Auto (Automaticky)**.
  - Pokud chcete pro zjištění směru COG použít GPS informace, zvolte možnost **GPS Heading (GPS směr)**.
  - Pro použití připojeného směrového senzoru zvolte možnost **Heading (Směr pohybu)**.
  - Jestliže chcete využít informace z připojeného senzoru i z GPS antény, zvolte možnost **COG and Heading (COG a směr pohybu)**.

V takovém případě se na mapě zobrazí linie směru pohybu i linie COG.

- 3 Zvolte symbol, a pak zvolte možnost:
  - Zvolte **Distance (Vzdálenost) > Distance (Vzdálenost)** a zadejte délku linie, která se má na mapě zobrazovat.
  - Zvolte **Time (Čas) > Time (Čas)** a zadejte dobu, kterou chcete použít pro výpočet vzdálenosti, kterou Vaše loď urazí aktuální rychlostí za daný časový úsek.

### **Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a mapových náhledech**

Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte **Menu > Waypoints & Tracks (Trasové body a záznamy tras)**.

**Tracks (Záznamy tras):** na mapě nebo v rámci 3D zobrazení mapy se zobrazí záznamy tras.

**Waypoints (Trasové body):** zobrazí se seznam trasových bodů ([Zobrazení seznamu všech trasových bodů, strana 24](#)).

**Create Waypoint (Vytvořit trasový bod):** dojde k vytvoření nového trasového bodu.

**Waypoint Display (Zobrazení trasového bodu):** umožňuje nastavit způsob, jakým se bude trasový bod na mapě zobrazovat.

**Active Tracks (Aktivní záznamy tras):** zobrazí se nabídka možností aktivního záznamu trasy.

**Saved Tracks (Uložené záznamy tras):** zobrazí se seznam uložených záznamů tras ([Zobrazení seznamu uložených záznamů tras, strana 29](#)).

**Tracks Display (Zobrazení záznamů tras):** umožňuje nastavit, jaké záznamy tras se mají na mapě zobrazit v závislosti na barvě trasy.

### **Nastavení pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapovém náhledu**

**POZNÁMKA:** Tyto funkce vyžadují připojení příslušenství jako je AIS přijímač nebo VHF vysílačka.

Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte **MENU > Other Vessels (Ostatní plavidla)**.

**AIS List (Seznam AIS):** zobrazí se seznam AIS ([Zobrazení seznamu nebezpečných objektů AIS, strana 12](#)).

**DSC List (Seznam volání DSC):** zobrazí se seznam DSC ([Seznam volání DSC, strana 50](#)).

**AIS Display Setup (Nastavení pro zobrazení AIS):** viz [Nastavení pro zobrazení objektů AIS na straně 17](#).

**DSC Trails (Dráhy DSC):** zobrazí dráhy plavidel DSC, přičemž umožňuje zvolit délku zobrazené dráhy.



**AIS Alarm:** slouží k nastavení alarmu, který se spustí v případě, že v bezpečné zóně hrozí kolize s jiným plavidlem (*Nastavení alarmu pro nebezpečí srážky v bezpečné zóně, strana 12*).

### **Nastavení pro zobrazení objektů AIS**

**POZNÁMKA:** Pro práci se systémem AIS je nutné externí zařízení AIS a aktivní radiolokační opakovací vysílající signály AIS z jiných plavidel.

Na stránce mapy nebo 3D zobrazení mapy zvolte **MENU > Other Vessels (Ostatní plavidla) > AIS Display Setup (Nastavení pro zobrazení AIS)**.

**AIS Dis. Range (Dosah systému AIS):** umožňuje nastavit vzdálenost od Vaší lodi, ve které se budou zobrazovat plavidla AIS.

**Details (Podrobnosti):** zobrazí podrobné informace o AIS aktivních plavidlech.

**Heading (Předpokládaný směr pohybu):** umožňuje zadat časový interval pro zobrazení předpokládaného směru aktivního plavidla AIS.

**Trails (Záznamy drah):** zobrazí dráhy plavidel AIS a umožňuje zvolit délku zobrazené dráhy.

### **Nastavení přímých linií**

Chcete-li využívat funkce přímých linií, je k mapovému plotteru nutné připojit anemometr.

V režimu plavby na plachetnici (*Nastavení typu plavidla, strana 4*) můžete na navigační mapě nechat zobrazit přímé linie. Prakticky význam přímých linií oceníte především na závodech.

Na stránce navigační mapy zvolte **MENU > Laylines (Přímé linie)**.

**Display (Zobrazení):** slouží pro nastavení způsobu, jak se budou přímé linie a plavidlo zobrazovat na mapě, přičemž zde lze nastavit délku přímých linií.

**Sailing Ang. (Úhel plavby):** umožňuje zvolit způsob, jakým bude zařízení přímé linie vypočítávat. Při výběru možnosti Actual (Aktuální) budou přímé linie vypočítány na základě měření úhlu větru anemometrem. Jestliže zvolíte možnost Manual (Ručně), přímé linie budou vypočítány na základě ručně zadaných informací o návětřném a závětrném úhlu.

**Windward Angle (Návětrný úhel):** umožňuje nastavit výpočet přímé linie podle návětrného úhlu plavby.

**Leeward Angle (Závětrný úhel):** umožňuje nastavit výpočet přímé linie podle závětrného úhlu plavby.

**Tide Correction (Korekce přílivu/odlivu):** provede korekci přímých linií dle přílivu/odlivu.

**Filter Time Constant (Časový filtr):** odfiltruje data přímých linií na základě zadaného časového intervalu. Pokud chcete vyhlazenější linie, které odfiltrují některé změny směru plavby lodi nebo skutečný úhel větru, zadejte vyšší číslo. Pokud chcete linie, které zobrazují s vyšší citlivostí změny ve směru plavby lodi nebo skutečný úhel větru, zadejte nižší číslo.

### **Nastavení režimu 3D rybí perspektivy**

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci prémiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Na stránce 3D režimu rybí perspektivy stiskněte tlačítko MENU.

**View (Zobrazení):** umožňuje nastavit perspektivu 3D mapového náhledu.

**Tracks (Záznamy tras):** zobrazí záznamy tras.

**Sonar Cone (Sonarový kužel):** zobrazí kužel, který vyznačuje oblast vykrytou sondou.

**Fish Symbols (Symboly ryb):** zobrazí detekované cílové objekty.

## **Podporované mapy**

Abychom Vám pomohli užívat si bezpečnou a zábavnou plavbu, zařízení značky Garmin podporují pouze oficiální mapy vytvořené společností Garmin nebo schváleným dodavatelem třetí strany. Mapy si můžete zakoupit přímo od společnosti Garmin. Jestliže si chcete mapy zakoupit od jiného prodejce, než je společnost Garmin, nejprve si ho ověřte. Obzvláště opatrní buďte při online nákupu. Jestliže jste si koupili mapový systém, který není Vaším přístrojem podporovaný, vraťte ho prodejci.

## **Mapování prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours**

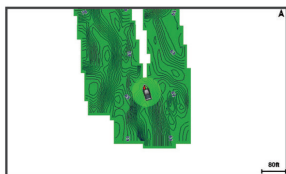
### **⚠ VAROVÁNÍ**

Smyslem funkce Garmin Quickdraw Contours je umožnit uživatelům vytvářet si vlastní mapy. Společnost Garmin nenes žádnou odpovědnost za přesnost, spolehlivost, úplnost nebo aktuálnost map vytvořených třetími stranami. Využívání informací odeslaných uživateli a spoléhání se na ně je jen na Vaše vlastní nebezpečí.

Funkce mapování Garmin Quickdraw Contours umožňuje snadno a rychle vytvářet mapy libovolně

vodní plochy, ve kterých jsou zakresleny hloubnice a které zahrnují i štitky s informacemi o hloubce.

V době, kdy funkce Garmin Quickdraw Contours zaznamenává data, je plavidlo na mapě znázorněno v barevném kruhu. Tento kruh představuje přibližnou plochu, která je při plavbě lodí danou oblastí skenována.



Zelený kruh znamená správnou hloubku a GPS polohu, přičemž se zobrazuje při plavbě rychlostí do 16 km/h. Žlutý kruh značí správnou hloubku a GPS polohu, přičemž se zobrazuje při plavbě rychlostí 16 až 32 km/h. Červený kruh znamená, že informace o hloubce nebo GPS poloze nejsou přesné a rychlost plavidla je vyšší než 32 km/h. Data Garmin Quickdraw Contours lze zobrazit na kombinované stránce i na stránce samostatné mapy.

Množství uložených dat závisí na velikosti Vaší paměťové karty, na sonaru, který využíváte jako zdroj, a na rychlosti, kterou Vaše loď při nahrávání dat pluje. Jestliže využíváte sonarovou sondu s jedním úhlem záběru, data můžete nahrávat déle. Odhadem lze na 2GB paměťovou kartu nahrát přibližně 1 500 hodin dat.

Při nahrávání dat na paměťovou kartu ve Vašem mapovém plotteru se nová data přidávají k Vaší stávající mapě Garmin Quickdraw Contours a ukládají se na paměťovou kartu. Jestliže do přístroje vložíte novou paměťovou kartu, stávající data se na novou kartu nepřenesou.

## Mapování vodní plochy prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours

Abyste mohli funkci Garmin Quickdraw Contours využívat, musíte mít k dispozici informace o sonarové hloubce a své GPS pozici. Dále potřebujete paměťovou kartu s dostatkem volného místa.

- 1 Na stránce mapy zvolte **MENU > Quickdraw Contours > Start Recording (Spustit záznam)**.
- 2 Když chcete zakreslování mapy ukončit, zvolte **MENU > Quickdraw Contours > Stop Recording (Ukončit záznam)**.

- 3 Zvolte **Manage (Spravovat) > Name (Název)** a zadejte název mapy.

## Přidání štitku na mapu Garmin Quickdraw Contours

Na mapu Garmin Quickdraw Contours můžete přidávat štitky označující nebezpečná místa nebo body zájmu.

- 1 Na stránce navigační mapy vyberte požadovanou polohu.
- 2 Zvolte možnost **Add Quickdraw Label (Přidat štítek Quickdraw)**.
- 3 Zadejte text štitku a zvolte **Done (OK)**.

## Komunita Garmin Quickdraw

Komunita Garmin Quickdraw je bezplatná veřejná online komunita, která umožňuje sdílet mapy vytvořené prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours s ostatními. Můžete si zde také stahovat mapy, které vytvořili jiní uživatelé.

Jestliže Váš přístroj podporuje Wi-Fi technologii, můžete pro přístup do komunity Garmin Quickdraw Community využít aplikaci ActiveCaptain ([Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain](#), strana 18).

Jestliže Váš přístroj nepodporuje Wi-Fi technologii, můžete se ke komunitě Garmin Quickdraw připojit prostřednictvím webových stránek Garmin Connect™ ([Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect](#), strana 19).

## Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain

- 1 Ve svém mobilním zařízení otevřete aplikaci ActiveCaptain a připojte se k zařízení ECHOMAP Plus ([Začínáme s aplikací ActiveCaptain](#), strana 5).
- 2 V aplikaci zvolte možnost **Quickdraw Community (Komunita Quickdraw)**.

Od ostatních členů komunity si můžete stahovat informace o hloubnicích ([Stahování map vytvořených komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain](#), strana 19) a současně s nimi můžete sdílet hloubnice, které jste sami zakreslili ([Sdílení Vašich map Garmin Quickdraw Contours s komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain](#), strana 19).

### **Stážení map vytvořených komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain**

Od ostatních členů komunity si můžete stahovat mapy Garmin Quickdraw Contours, které sami zakreslili a sdílejí s členy komunity Garmin Quickdraw.

- 1 V aplikaci ActiveCaptain ve Vašem mobilním zařízení zvolte **Quickdraw Community (Komunita Quickdraw) > Search for Contours (Hledat mapy s hloubnicemi)**.
- 2 Prostřednictvím funkce vyhledávání na mapě lokalizujte oblast, která Vás zajímá. Červené tečky představují mapy Garmin Quickdraw Contours, které jsou pro danou oblast sdíleny.
- 3 Zvolte možnost **Select Download Region (Vymezit oblast pro stahování map)**.
- 4 Přetažením rámečku zvolte oblast, pro kterou chcete stáhnout mapy.
- 5 Jestliže chcete upravit vymezení oblasti, popotáhněte rohy rámečku.
- 6 Zvolte možnost **Download Area (Stáhnout mapy pro tuto oblast)**.

Při příštím propojení aplikace ActiveCaptain s Vaším přístrojem ECHOMAP Plus se stažené informace o hloubnicích automaticky přenesou do mapového plotteru.

### **Sdílení Vašich map Garmin Quickdraw Contours s komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain**

Mapy, které jste vytvořili prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours, můžete sdílet s ostatními členy komunity Garmin Quickdraw Community. Při sdílení mapy se zakreslenými hloubnicemi je sdílena pouze mapa hloubnic. Vaše trasové body sdíleny nejsou.

Když jste nastavovali funkce aplikace ActiveCaptain, možná jste povolili automatické sdílení Vámi zakreslených hloubnic s komunitou. Pokud tomu tak není, postupujte podle následujících kroků, abyste sdílení povolili.

V aplikaci ActiveCaptain ve Vašem mobilním zařízení zvolte možnost **Quickdraw Community (Komunita Quickdraw)**.

Při příštím propojení aplikace ActiveCaptain s Vaším přístrojem ECHOMAP Plus budou informace o hloubnicích automaticky sdíleny s komunitou.

### **Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect**

- 1 Navštivte stránky [connect.garmin.com](http://connect.garmin.com).
- 2 Zvolte možnost **Get Started (Začínáme) > Quickdraw Community (Komunita Quickdraw) > Get Started (Začínáme)**.
- 3 Jestliže dosud nemáte založený účet Garmin Connect, vytvořte si ho.
- 4 Přihlaste se do Vašeho účtu Garmin Connect.
- 5 V horním pravém rohu zvolte možnost **Marine (Námorní)** a otevřete doplňkovou funkci Garmin Quickdraw.

**TIP:** Ujistěte se, že máte v počítači vloženou paměťovou kartu pro sdílení map Garmin Quickdraw Contours.

### **Sdílení Vašich map Garmin Quickdraw Contours s komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect**

Mapy, které jste vytvořili prostřednictvím funkce Garmin Quickdraw Contours, můžete sdílet s ostatními členy komunity Garmin Quickdraw Community. Při sdílení mapy se zakreslenými hloubnicemi je sdílena pouze mapa hloubnic. Vaše trasové body sdíleny nejsou.

- 1 Vyjměte paměťovou kartu z mapového plotteru.
- 2 Vložte paměťovou kartu do příslušného slotu ve Vašem počítači.
- 3 Vstupte do komunity Garmin Quickdraw ([Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect, strana 19](#)).
- 4 Zvolte možnost **Share Your Contours (Sdílet hloubnice)**.
- 5 Otevřete si disk představující Vaši paměťovou kartu a zvolte složku Garmin.
- 6 Otevřete složku Quickdraw a zvolte soubor pojmenovaný ContoursLog.svy. Po jeho nahrání smažte soubor ContoursLog.svy z paměťové karty, abyste předešli problémům při příštím nahrávání. Vaše data se tím neztratí.

### **Stážení map vytvořených komunitou Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect**

Od ostatních členů komunity si můžete stahovat mapy Garmin Quickdraw Contours, které sami zakreslili a sdílejí s členy komunity Garmin Quickdraw. Jestliže Váš přístroj nepodporuje Wi-Fi technologii, můžete se ke komunitě Garmin Quickdraw připojit prostřednictvím webových stránek Garmin Connect.

Jestliže Váš přístroj podporuje Wi-Fi technologii, měli byste se ke komunitě Garmin Quickdraw připojit prostřednictvím aplikace ActiveCaptain (*Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace ActiveCaptain, strana 18*).

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušného slotu ve Vašem počítači.
- 2 Vstupte do komunity Garmin Quickdraw (*Připojení ke komunitě Garmin Quickdraw prostřednictvím aplikace Garmin Connect, strana 19*).
- 3 Zvolte možnost **Search for Contours (Hledat hloubnice)**.
- 4 Prostřednictvím funkce vyhledávání na mapě lokalizujte oblast, která Vás zajímá. Červené tečky představují mapy Garmin Quickdraw Contours, které jsou pro danou oblast sdíleny.
- 5 Zvolte možnost **Select an Area to Download (Vymezit oblast pro stahování map)**.
- 6 Popotážením okrajů rámečku zvolte oblast, pro kterou chcete stáhnout mapy.
- 7 Zvolte možnost **Start Download (Stáhnout)**.
- 8 Soubor uložte na svou paměťovou kartu.  
**TIP:** Jestliže nemůžete najít soubor, podívejte se do složky „Downloads“ (Stažené). Prohlížeč možná soubor uložil automaticky tam.
- 9 Vyjměte paměťovou kartu z počítače.
- 10 Vložte paměťovou kartu do mapového plotteru. Mapový plotter automaticky rozpozná mapy se zakreslenými hloubnicemi. Nahrání map může mapovému plotteru trvat několik minut.

## Nastavení pro tvorbu map Quickdraw Contours

Na mapě zvolte **MENU > Quickdraw Contours > Settings (Nastavení)**.

**Displej (Zobrazit):** zobrazí se hloubnice Garmin Quickdraw Contours. Při zvolení možnosti User Contours (Hloubnice uživatele) se zobrazí Vaše vlastní mapy Garmin Quickdraw Contours. Při výběru možnosti Community Contours (Hloubnice komunity) se zobrazí mapy, které jste stáhli z komunity Garmin Quickdraw.

**Recording Offset (Posun záznamu):** slouží pro nastavení posunu mezi hloubkou sonaru a hloubkou zaznamenaných hloubnic. Pokud se hladina vody od posledního záznamu změnila, upravte toto nastavení tak, aby si hloubka obou záznamů odpovídala.

Například pokud jste naposledy zaznamenali hloubku sonaru 3,1 m a dnes je sonarová hloubka 3,6 m, zadejte u položky Recording Offset (Posun záznamu) hodnotu -0,5 m.

**User Display Offset (Posun map uživatele):** umožňuje nastavit rozdíly v hloubce udávané u hloubnic a štítků s označením hloubky na Vašich mapách. Ty poslouží jako kompenzace změn hladiny vody na vodní ploše nebo chybných hloubkových údajích v zaznamenaných mapách.

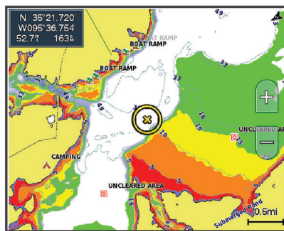
**Comm. Display Offset (Posun map komunity):** umožňuje nastavit rozdíly v hloubce udávané u hloubnic a štítků s označením hloubky na mapách stažených z komunity. Ty poslouží jako kompenzace změn hladiny vody na vodní ploše nebo chybných hloubkových údajích v zaznamenaných mapách.

**Survey Coloring (Barvy průzkumu):** umožňuje aktivovat barevné zobrazení hloubnic Garmin Quickdraw Contours. Pokud je funkce zapnuta, barevné rozlišení označuje kvalitu záznamu. Jestliže je funkce vypnuta, oblast hloubnic je zobrazena standardními barvami mapy. Zelená znamená správnou hloubku a GPS polohu, přičemž se zobrazuje při plavbě rychlostí do 16 km/h. Žlutá značí správnou hloubku a GPS polohu, přičemž se zobrazuje při plavbě rychlostí 16 až 32 km/h. Červená znamená, že informace o hloubce nebo GPS poloze nejsou přesné a rychlost plavidla je vyšší než 32 km/h.

**Depth Range Shading (Rozsah stínování hloubky):** umožňuje stanovit horní a spodní mez rozsahu hloubky a barvu pro zobrazení tohoto rozsahu hloubky.

### Barevné rozlišení hloubkových pásem

Na mapě lze nastavit barevné rozlišení tak, aby znázorňovalo hloubku vody, ve které berou ryby, které chcete chytat. Můžete zde nastavit hlubší pásma a sledovat, jak rychle se mění hloubka dna v určitém hloubkovém rozsahu. Při rybolovu ve vnitrozemí Vám může rozdělení na maximálně pět hloubkových pásem pomoci zvýšit přehlednost mapy.



Červená	Od 0 do 1,5 m
Oranžová	Od 1,5 do 3 m
Žlutá	Od 3 do 4,5 m
Zelená	Od 4,5 do 7,6 m

## Navigace prostřednictvím mapového plotteru

### ⚠ UPOZORNĚNÍ

Pokud je Vaše loď vybavena autopilotním systémem, musí být u každého kormidla instalován ovládací displej, aby bylo možné tento systém kdykoliv vypnout.

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kurzu uvedeného navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

Pokud používáte příkaz Go To (Plout do), mohou přímý kurs a vyrovnávací kurs vést napříč pevninou nebo mělčinou. Proto dávejte pozor na cestu, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu či jinou nebezpečnou překážku.

**POZNÁMKA:** V některých oblastech je u prémiových map k dispozici funkce automatického navádění.

Pro plavbu a základě navigace musíte zvolit cílový bod, zadat kurz nebo vytvořit trasu, a pak postupovat na základě kurzu nebo trasy. Kurz nebo trasu můžete sledovat prostřednictvím navigační mapy, rybářské mapy, 3D perspektivního náhledu nebo 3D náhledu z ptáčích perspektivy.

Kurz do zvoleného cíle můžete vytvořit a sledovat jedním ze tří způsobů: Go To (Plout do), Route To (Po trase) nebo Auto Guidance (Automatická navigace).

**Go To (Plout do):** Povede Vás přímo do zvoleného cíle. Jedná se o standardní funkci sloužící

k navigaci do cíle. Mapový plotter vytvoří buď linii přímého kurzu nebo navigační linii k cíli. Takto vytyčená cesta může vést přes pevninské úseky nebo jiné překážky.

**Route To (Po trase):** vytvoří trasu z aktuální polohy do cíle, přičemž Vám umožní přidat k této trase různá odbočení. Tato funkce vytvoří linii přímého kurzu k cíli a zároveň umožňuje přidávat k trase odbočky, které se vyhýbají zemi a dalším překážkám.

**Auto Guidance (Automatická navigace):** na základě specifických informací o Vašem plavidle a mapových dat tato funkce automaticky naplánuje tu nejlepší cestu do cíle. Funkce je k dispozici pouze pokud ve svém mapovém plotteru používáte kompatibilní prémiové mapy. Funkce slouží k vytvoření trasy do cíle po jednotlivých odbočkách. Výsledná trasa se vyhýbá pevninským úsekům a jiným překážkám (*Automatická navigace, strana 26*).

Jestliže používáte kompatibilního autopilota Garmin, který je připojen k mapovému plotteru prostřednictvím sítě NMEA 2000®, autopilot sleduje trasu automatického navádění.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

## Nejčastější dotazy ohledně navigace

Otázka	Odpověď
Jakou funkci mám použít, když chci, aby mě mapový plotter vedl tam, kam chci plout (kurz)?	Použijte funkci Go To (Plout do) ( <i>Nastavení a sledování přímého kurzu prostřednictvím funkce Go To (Plout do), strana 23</i> ).
Jakou funkci mám použít, aby mě přístroj dovedl z aktuální polohy nejkratší cestou do požadovaného cíle tak, aby byla trasa co nejjednodušší?	Vytvořte jednoetapovou trasu a nechte se vést prostřednictvím funkce Route To (Po trase) ( <i>Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace po ní, strana 25</i> ).
Jakou funkci mám použít, aby mě přístroj navedl do požadované polohy, přičemž by se vyhýbal překážkám na mapě?	Vytvořte víceetapovou trasu a nechte se vést prostřednictvím funkce Route To (Po trase) ( <i>Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace po ní, strana 25</i> ).

Co mám udělat, aby přístroj převzal funkci mého automatického pilota?	Nechte se vést prostřednictvím funkce Route To (Po trase) ( <i>Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace po ní, strana 25</i> ).
Může mi přístroj sám vytvořit cestu?	Jestliže máte k dispozici prémiové mapy, které podporují funkci automatické navigace, a nacházíte se v oblasti pokryté funkcí automatické navigace, můžete využít funkci automatického navádění ( <i>Nastavení a sledování cesty prostřednictvím automatické navigace, strana 26</i> ).
Jak změním nastavení pro automatické navádění mé lodi?	Viz Auto Guidance ( <i>Automatická navigace, strana 26</i> ).

## Cíle

Cílový bod můžete zvolit prostřednictvím různých map a 3D zobrazení map nebo pomocí seznamů.

### Hledání cíle podle názvu

Uložené trasové body, trasy, záznamy tras a poskytovatele námořních služeb můžete vyhledat podle názvu.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Search by Name (Vyhledat podle názvu)**.
- 2 Zadejte alespoň část názvu hledaného cíle.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte **Done (OK)**.  
Objeví se 50 míst, která se názvem nejvíce shodují s Vámi zadanými kritérii.
- 4 Zvolte požadovaný cíl.

### Volba cíle prostřednictvím navigační mapy

V režimu navigační mapy zvolte požadovaný cíl.

### Hledání cíle na základě uživatelských údajů

- 1 Zvolte možnost **Nav Info (Navigační informace)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro zobrazení seznamu přednahráných poloh a v minulosti označených míst zvolte možnost **Waypoints (Trasové body)**.
  - Pro zobrazení dříve uložených tras zvolte možnost **Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
  - Pro zobrazení seznamu uložených záznamů tras zvolte možnost **Tracks (Záznamy tras)**.
  - Pro zobrazení mol, kotvišť a dalších pobřežních bodů zájmu zvolte možnost **Offshore Services (Pobřežní body zájmu)**.

- Pro zobrazení přístavišť a dalších vnitrozemských bodů zájmu zvolte možnost **Inland Services (Vnitrozemské body zájmu)**.
- Pro vyhledání cíle podle názvu zvolte možnost **Search by Name (Vyhledat podle názvu)**.

### 3 Zvolte požadovaný cíl.

### Hledání cíle v podobě námořních služeb

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci prémiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

Mapový plotter obsahuje informace o tisících bodech zájmu nabízejících námořní služby.

- 1 Zvolte možnost **Nav Info (Navigační informace)**.
- 2 Zvolte možnost **Offshore Services (Pobřežní body zájmu)** nebo **Inland Services (Vnitrozemské body zájmu)**.

- 3 Pokud je to nutné, zvolte kategorii námořních bodů zájmu.

Mapový plotter zobrazí seznam nejbližších míst tohoto typu, včetně jejich vzdálenosti a možností jejich dosažení.

- 4 Zvolte požadovaný cíl.

Pro zobrazení rozšířených informací nebo polohy na mapě použijte tlačítka < a >.

## Kurzy

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kurzu uvedeném navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí tak, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

Pokud používáte příkaz Go To (Plout do), mohou přímý kurs a vyrovnávací kurs vést napříč pevninou nebo mělčinou. Proto dávejte pozor na cestu, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu či jinou nebezpečnou překážku.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

## ⚠ UPOZORNĚNÍ

Společnost Garmin doporučuje používat režim Guide To (Vést do) pouze při plavbě s motorovým pohonem. Pokud byste zvolili režim Guide To (Vést do) při plachtění, mohlo by dojít k nečekanému přehození plachty, při kterém by mohlo dojít k poškození plachetnice. Při nečekaném přehození plachty může dojít k poškození nezajištěného plachtoví a lanoví nebo může dokonce přijít ke zranění některý z členů posádky.

Kurz do zvoleného cíle můžete vytvořit a sledovat jedním ze tří způsobů: Go To (Plout do), Route To (Po trase) nebo Guide To (Vést do).

**Go To (Plout do):** povede Vás přímo do zvoleného cíle. Jedná se o standardní funkci sloužící k navigaci do cíle. Mapový plotter vytvoří buď linii přímého kurzu nebo navigační linii k cíli. Takto vytyčená cesta může vést přes pevninské úseky nebo jiné překážky.

**Route To (Po trase):** vytvoří trasu z aktuální polohy do cíle, přičemž Vám umožní přidat k této trase různá odbočení. Tato funkce vytvoří linii přímého kurzu k cíli a zároveň umožňuje přidávat k trase odbočky, které se vyhybají zemi a dalším překážkám.

**Auto Guidance (Automatická navigace):** vytvoří trasu do cíle prostřednictvím funkce automatického navádění (Auto Guidance). Funkce je k dispozici pouze pokud ve svém mapovém plotteru používáte kompatibilní prémiové mapy. Funkce slouží k vytvoření trasy do cíle po jednotlivých odbočkách. Výsledná trasa se vyhybá pevninským úsekům a jiným překážkám. Navigační linie je vytvořena na základě mapových dat a informací o bezpečné hloubce, bezpečné výšce a vzdálenosti od pobřeží, které uživatel stanovil v nastavení mapového plotteru. Na základě tohoto nastavení a mapových dat vytvoří mapový plotter navigační linii mezi aktuální polohou a cílem, která se vyhybá všem oblastem, kde není navigace možná. Jestliže používáte kompatibilního autopilota Garmin, který je připojen k mapovému plotteru prostřednictvím sítě NMEA 2000®, autopilot sleduje trasu automatického navádění.

## Nastavení a sledování přímého kurzu prostřednictvím funkce Go To (Plout do)

### ⚠ UPOZORNĚNÍ

Pokud používáte příkaz Go To (Plout do), mohou přímý kurs a vyrovnávací kurs vést napříč pevninou nebo mělčinou. Proto dávejte pozor na cestu, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu či jinou nebezpečnou překážku.

Tento nástroj umožňuje nastavit a sledovat přímý kurz z Vaší aktuální polohy až do cíle.

- 1 Zvolte požadovaný cíl ([Cíle, strana 22](#)).
- 2 Zvolte **Navigate To (Navést do) > Go To (Plout do)**. Objeví se purpurová linka. Ve středu purpurové linky je tenčí nachová linka, která představuje vyrovnávací kurz z aktuální polohy do cílového bodu. Linka vyrovnávacího kurzu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodi, která se vychyluje z přímého kurzu.
- 3 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.
- 4 Pokud sjedete z kurzu, sledujte nachovou linku (vyrovnávací kurs), která Vás navede do cíle nebo zpět na přímý kurz (purpurová linka).

## Ukončení navigace

Na navigační nebo rybářské mapě zvolte **Menu > Stop Navigation (Ukončit navigaci)**.

## Trasové body

Trasovými body se rozumí místa, která jste nahráli a uložili do přístroje. Pomocí trasových bodů si můžete vyznačit, kde jste, kam směřujete nebo kde jste byli. Mimo to k nim můžete přidávat podrobnosti o poloze, jako jsou například název, nadmořská výška a hloubka.

### Označení aktuální polohy jako trasový bod

Na libovolné stránce stiskněte tlačítko **MARK**.

### Vytvoření trasového bodu v jiném místě

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Waypoints (Trasové body) > Create Waypoint (Vytvořit trasový bod)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro vytvoření trasového bodu zadáním pozicních souřadnic zvolte **Enter Coordinates (Zadat souřadnice)**, a pak zadejte příslušné souřadnice.

- Pro vytvoření trasového bodu pomocí mapy zvolte **Use Chart (Použít mapu)**, zvolte požadovanou polohu, a pak stisknete tlačítko **SELECT**.

### Označení polohy jako MOB nebo SOS

Zvolte **MARK > Man Overboard (Muž přes palubu)**.

Aktivní bod MOB se označí mezinárodním symbolem MOB a mapový plotter bude příště schopen snadno vytvořit do tohoto bodu navigaci.

### Zobrazení seznamu všech trasových bodů

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Waypoints (Trasové body)**.

### Úprava uloženého trasového bodu

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Waypoints (Trasové body)**.
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod.
- 3 Zvolte možnost **Edit Waypoint (Upravit trasový bod)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro pojmenování bodu zvolte možnost **Name (Název)** a zadejte požadovaný název.
  - Pro změnu symbolu zvolte možnost **Symbol**.
  - Pro změnu hloubky zvolte možnost **Depth (Hloubka)**.
  - Pro změnu hodnoty představující teplotu vody zvolte možnost **Water Temp (Teplota vody)**.
  - Pro změnu komentáře zvolte možnost **Comment (Komentář)**.
  - Pro změnu polohy trasového bodu zvolte možnost **Move (Přesunout)**.

### Vyhledání uloženého trasového bodu a navigace k němu

#### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kurzu uvedeného navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí tak, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

Pokud používáte příkaz Go To (Plout do), mohou přímý kurz a vyrovnávací kurz vést napříč pevninou nebo mělčinou. Proto dávejte pozor na cestu, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu či jinou nebezpečnou překážku.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

Abyste mohli trasové body upravovat, musíte je nejprve vytvořit.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Waypoints (Trasové body)**.
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro spuštění navigace do této polohy zvolte **Go To (Plout do)**.
  - Pro vytvoření trasy do zvolené polohy, včetně zatáček, zvolte **Route to (Po trase)**.
  - Pokud chcete použít automatické navádění, zvolte možnost **Auto Guidance (Automatická navigace)**.
- 5 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.
 

**POZNÁMKA:** Pokud používáte funkci automatického navádění a v rámci purpurového vyznačení trasy se objeví šedý úsek, znamená to, že funkce automatického navádění (Auto Guidance) nemůže vypočítat trasu pro tuto část. Tento stav je způsoben nastavením minimální bezpečné hloubky a minimální bezpečné výšky případné překážky.
- 6 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.

### Odstranění trasového bodu nebo bodu MOB

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Waypoints (Trasové body)**.
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod nebo bod MOB.
- 3 Zvolte **Delete (Smazat)**.

### Smazání všech trasových bodů

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Manage Data (Správa dat) > Clear User Data (Odstranit uživatelská data) > Waypoints (Trasové body) > All (Vše)**.

### Trasy

Trasou se rozumí sled trasových bodů, které Vás dovedou do zvoleného cíle.



## Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace po ní

Na navigační nebo rybářské mapě můžete vytvořit trasu a ihned podle ní spustit navigaci. Při tomto procesu nedojde k uložení trasy ani trasových bodů.

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte požadovaný cílový bod.
- 2 Zvolte **Navigate To (Navést do) > Route To (Po trase)**.
- 3 Zvolte polohu, kde bude proveden poslední obrat před cílovým bodem.
- 4 Zvolte možnost **Add Turn (Přidat odbočku)**.
- 5 Pokud je to nutné, opakujte postup pro přidání odbočky u všech obrátů, přičemž postupujte směrem od cíle do aktuální polohy Vašeho plavidla. Poslední odbočka, kterou přidáte, bude prvním odbočením, které s lodí po vyplutí z výchozí polohy provedete. Mělo by jít o zatáčku nejbližší k Vaší lodi.
- 6 Pokud je to nutné, stiskněte tlačítko **MENU**.
- 7 Zvolte **Navigate Route (Spustit navigaci po trase)**.
- 8 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.
- 9 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.

## Vytvoření a uložení trasy

Tento postup umožňuje uložit trasu včetně všech trasových bodů. Výchozím místem může být Vaše aktuální poloha nebo jiná poloha.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace) > New (Nová) > Use Chart (Použít mapu)**.
- 2 Zvolte výchozí bod trasy.
- 3 Podle pokynů na displeji přidejte odbočení.
- 4 Pokud je to nutné, opakujte krok 3 a přidejte další odbočení.
- 5 Zvolte cílový bod.

## Zobrazení seznamu tras

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.

## Úprava uložené trasy

Pokud chcete, můžete změnit název trasy nebo odbočky na trase.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte možnost **Edit Route (Upravit trasu)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro změnu názvu zvolte možnost **Name (Název) a zadejte požadovaný název**.
  - Pro výběr trasového bodu na seznamu odboček zvolte **Edit Turns (Upravit odbočky) > Use Turn List (Použít seznam odboček)**, a pak zvolte požadovaný bod na seznamu.
  - Pro výběr odbočky prostřednictvím mapy zvolte **Edit Turns (Upravit odbočky) > Use Chart (Použít mapu)**, a pak zvolte polohu na mapě.

## Vyhledání uložené trasy a navigace po ní

Abyste si mohli prohlížet seznam tras a případně do některé z nich vytvořit navigaci, musíte nejprve vytvořit a uložit alespoň jednu trasu.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro navigaci po trase z bodu, který byl při vytváření původní trasy výchozím bodem, zvolte **Forward (Vpřed)**.
  - Pro navigaci po trase z bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward (Zpět)**.

Objeví se purpurová linka. Ve středu purpurové linky je tenčí nachová linka, která představuje vyrovnávací kurs z aktuální polohy do cílového bodu. Linka vyrovnávacího kurzu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodi, která se vychyluje z přímého kurzu.

- 5 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.
- 6 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.
- 7 Pokud se odchýlíte z kurzu, sledujte nachovou linku (vyrovnávací kurz), která Vás navede do cíle nebo zpět na přímý kurz (purpurová linka).

## Vyhledání uložené trasy a navigace souběžně s ní

Abyste si mohli prohlížet seznam tras a případně do některé z nich vytvořit navigaci, musíte nejprve vytvořit a uložit alespoň jednu trasu.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)**  
> **Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Pro navigaci souběžně s původní trasou, jen s určitým odstupem, zvolte **Offset (Odsadit)**.
- 5 Určete, jakým způsobem bude navigace probíhat:
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je nalevo od bodu, který byl při vytváření původní trasy výchozím bodem, zvolte **Forward - Port (Vpřed - Levobok)**.
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je napravo od bodu, který byl při vytváření původní trasy výchozím bodem, zvolte **Forward - Starboard (Vpřed - Pravobok)**.
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je nalevo od bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward - Port (Vzad - Levobok)**.
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je napravo od bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward - Starboard (Vzad - Pravobok)**.

Objeví se purpurová linka. Ve středu purpurové linky je tenčí nachová linka, která představuje vyrovnávací kurz z aktuální polohy do cílového bodu. Linka vyrovnávacího kurzu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodí, která se vychyluje z přímého kurzu.

- 6 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.
- 7 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.
- 8 Pokud se vychýlíte z kurzu, sledujte nachovou linku (vyrovnávací kurz), která Vás navede do cíle nebo zpět na přímý kurz (purpurová linka).

## Smazání uložené trasy

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)**  
> **Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte **Delete (Smazat)**.

## Odstranění všech uložených tras

Zvolte **Nav Info (Navigační informace)**  
> **Manage Data (Správa dat)** > **Clear User Data (Odstranit uživatelská data)** > **Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.

## Automatická navigace

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kurzu uvedeném navigačním zařízením také pečlivě sledujte své okolí tak, abyste nenarazili na pevninu, mělčinu nebo jinou překážku v cestě.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

Automatickou navigaci můžete využít k naplánování té nejlepší cesty do cíle. Automatická navigace využije k výpočtu navrhované cesty mapové podklady z mapového plotteru. Zpracovává informace, jako jsou například hloubka vody nebo poloha známých překážek. V průběhu navigace můžete cestu upravovat.

## Nastavení a sledování cesty prostřednictvím automatické navigace

- 1 Zvolte požadovaný cíl ([Cíle, strana 22](#)).
- 2 Zvolte **Navigate To (Navést do)** > **Auto Guidance (Automatická navigace)**.
- 3 Zkontrolujte kurz označený purpurovou barvou.
- 4 Zvolte možnost **Start Navigation (Spustit navigaci)**.
- 5 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.

**POZNÁMKA:** Pokud používáte funkci automatického navádění a uvnitř purpurového vyznačení trasy se objeví šedý úsek, znamená to, že funkce automatického navádění (Auto Guidance) nemůže vypočítat trasu pro tuto část. Tento stav je způsoben nastavením minimální bezpečné hloubky a minimální bezpečné výšky případné překážky.

## Vytvoření cesty pro automatickou navigaci

- 1 Zvolte **Navigation (Navigace)** > **Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické**

**navigace) > New (Nová) > Auto Guidance (Automatická navigace).**

- 2 Stiskněte tlačítko **SELECT** a zvolte požadovaný cílový bod.

### **Filtrování seznamu tras a cest určených pro automatickou navigaci**

Seznam tras a cest automatické navigace lze filtrovat, díky čemuž lze najít uložený cíl rychleji.

- 1 Zvolte **MENU > Filter (Filtr)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.

### **Kontrola cesty pro automatickou navigaci**

- 1 Na stránce navigační mapy zvolte požadovanou cestu.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro zobrazení nebezpečných míst a upravení cesty v závislosti na nebezpečných úsecích vyberte možnost **Hazard Review (Sledovat nebezpečí)**.
  - Pro změnu názvu cesty nebo pro úpravu či přepočítání cesty zvolte možnost **Edit (Upravit)**.
  - Pro smazání cesty zvolte možnost **Delete (Smazat)**.
  - Pokud chcete spustit navigaci po zvolené cestě, zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.

### **Úprava cesty pro automatickou navigaci**

- 1 Na navigační mapě přešuněte podle pokynů na displeji cílový bod do nové polohy. Tento úkon můžete provést také pomocí tlačítek šipek.
- 2 Zvolte **SELECT > Move Point (Přesunout bod)**.
- 3 Pro návrat na stránku navigační mapy stiskněte tlačítko **BACK**.

### **Zrušení probíhajícího výpočtu cesty pro automatickou navigaci**

Na stránce navigační mapy zvolte **MENU > Cancel (Zrušit)**.

**TIP:** Pokud chcete výpočet okamžitě zrušit, můžete stisknout tlačítko **BACK**.

### **Nastavení načasování příjezdu**

Tuto funkci můžete využít při plavbě po trase nebo při cestě řízené automatickou navigací k zjištění přibližného času příplutí do zvoleného bodu. Mimo to můžete funkci využít k načasování doby příplutí do zvoleného místa, abyste tam byli akorát. To je praktické například pro otevírání mostů nebo příplutí na startovní linii závodu.

- 1 Na stránce navigační mapy stiskněte tlačítko **MENU**.

- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Navigation Options (Možnosti navigace)**.

- 3 Zvolte možnost **Timed Arrival (Načasování příplutí)**.

**TIP:** Nabídku funkce Timed Arrival (Načasování příplutí) můžete rychle otevřít výběrem bodu na plánované cestě nebo trase.

### **Nastavení vzdálenosti od pobřeží**

Nastavení vzdálenosti od pobřeží určuje, jak daleko od pobřeží má vést trasa vypočítaná systémem automatického navádění. Pokud toto nastavení během navigace změňte, může se návrh systému automatického navádění posunout. Hodnoty nastavení vzdálenosti od pobřeží jsou relativní, nikoliv absolutní. Abyste získali jistotu, že je trasa navržena systémem automatického navádění v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, můžete vzdálenost vyhodnotit na základě jednoho nebo na několika známých míst, ve kterých je nutné plout v úzkých vodních kanálech.

- 1 Přirazte loď k molu nebo vyhodte kotvu.
- 2 Zvolte **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Normal (Normální)**.
- 3 Zvolte cílový bod, do kterého jste se nechali navigovat minule.
- 4 Zvolte **Navigate To (Navést do) > Auto Guidance (Automatická navigace)**.
- 5 Zkontrolujte umístění návrhu trasy automatického navádění, abyste zjistili, zda se vytyčená linie vyhýbá známým překážkám a je efektivní.
- 6 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud je vytyčená linie automatického navádění v pořádku, zvolte **MENU > Stop Navigation (Ukončit navigaci)** a přistupte ke kroku 10.
  - Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na hlavní stránce **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Far (Dále)**.
  - Pokud systém automatického navádění navrhne příliš širokou trasu, zvolte na hlavní stránce **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Near (Blíže)**.

- 7 Pokud zvolíte v kroku 6 možnost **Near (Blíže)** nebo **Far (Dále)**, zkontrolujte si nové umístění navigační linie a vyhodnoťte, zda se vyhýbá známým překážkám a je efektivní. Přestože zvolíte nastavení Near (Blízko) nebo Nearest (Co nejbliže), bude systém automatického navádění i nadále udržovat větší vzdálenost od překážek. Z toho důvodu se může stát, že mapový plotter nezmění umístění návrhu automatického navádění, dokud není zvolena úzká vodní cesta.
- 8 Zvolte požadovanou možnost:
- Pokud je vytyčená linie automatického navádění v pořádku, zvolte **MENU > Stop Navigation (Ukončit navigaci)** a přistupte ke kroku 10.
  - Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na hlavní stránce **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Farthest (Co nejdále)**.
  - Pokud systém automatického navádění navrhne příliš širokou trasu, zvolte na hlavní stránce **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Nearest (Co nejbliže)**.
- 9 Pokud zvolíte v kroku 6 možnost **Nearest (Co nejbliže)** nebo **Farthest (Co nejdále)**, zkontrolujte si nové umístění navigační linie a vyhodnoťte, zda se vyhýbá známým překážkám a je efektivní. Přestože zvolíte nastavení Near (Blízko) nebo Nearest (Co nejbliže), bude systém automatického navádění i nadále udržovat větší vzdálenost od překážek. Z toho důvodu se může stát, že mapový plotter nezmění umístění návrhu automatického navádění, dokud není zvolena úzká vodní cesta.
- 10 Kroky 3 - 9 opakujte minimálně ještě jednou, přičemž vždy zvolte jiný cíl, dokud se s funkcí nastavení vzdálenosti od pobřeží důkladně neseznámíte.

## Změna konfigurace cesty pro automatickou navigaci

### UPOZORNĚNÍ

Nastavení bezpečné hloubky (Preferred Depth) a bezpečné výšky (Vertical Clearance) ovlivní výpočet trasy pro automatické navádění. Pokud není pro některou oblast známa hloubka vody nebo se tam nachází překážka neznámé výšky, systém automatického navádění pro tento úsek trasu nenavrhne. Je-li oblast na začátku nebo na konci linie automatické navigace mělčí než bezpečná hloubka nebo je nižší než bezpečná výška překážky, linie automatické navigace se v závislosti na mapových podkladech pro tuto oblast nevypočítá. Na mapě se kurz vedoucí těmito oblastmi zobrazuje jako šedá linie nebo jako čárkovaná linie, ve které je purpurová barva střídána šedou. Pokud Vaše loď vpluje do některé z těchto oblastí, objeví se výstražné hlášení.

**POZNÁMKA:** Pro některé oblasti je společně s prémiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

**POZNÁMKA:** Ne všechna nastavení jsou dostupná pro všechny mapy.

Pokud zadáte parametry pro tvorbu trasy, bude se jich mapový plotter při automatickém navádění držet.

**Preferred Depth (Bezpečná hloubka):** slouží k nastavení minimální hloubky, aby mohla Vaše loď dle mapových informací o hloubce bezpečně proplout.

**POZNÁMKA:** Minimální bezpečná hloubka je u prémiových map (vytvořených před rokem 2016) 91 cm (3 stopy). Jestliže u těchto map zadáte minimální hloubku menší než 91 cm, mapový plotter použije pro výpočet cesty automatické navigace hodnotu 91 cm.

**Vertical Clearance (Bezpečná výška):** slouží k nastavení minimální výšky například mostu, aby mohla Vaše loď dle mapových informací o překážkách bezpečně proplout.

**Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží):** slouží pro nastavení požadované vzdálenosti od pobřeží, ve které bude realizováno automatické navádění. Pokud toto nastavení během navigace změníte, může se návrh systému automatického navádění posunout. Hodnoty tohoto nastavení jsou relativní, nikoliv absolutní. Abyste získali jistotu, že je trasa navržená systémem

automatického navádění v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, můžete vzdálenost vyhodnotit na základě jednoho nebo na několika známých míst, ve kterých je nutné plout v úzkých vodních kanálech ([Nastavení vzdálenosti od pobřeží, strana 27](#)).

## Záznamy tras

Záznam tras vzniká nahráváním dráhy Vaší lodi. Aktuálně nahrávaná trasa se nazývá aktivní záznam trasy, který lze uložit. Záznam trasy můžete zobrazit na všech mapách nebo ve všech 3D pohledech na mapy.

### Zobrazení záznamů tras

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Tracks (Záznamy tras)**.

Ujetá dráha je znázorněna stopou vinoucí se za symbolem lodi.

### Nastavení barvy aktivního záznamu trasy

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Active Track Options (Možnosti aktivního záznamu trasy) > Track Color (Barva záznamu trasy)**.
- 2 Zvolte barvu záznamu trasy.

### Uložení aktuálního záznamu trasy

Aktuálně zapisovaná dráha se nazývá aktivní záznam trasy.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Save Active Track (Uložit aktivní záznam trasy)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Zvolte dobu zahájení aktivního záznamu trasy.
  - Zvolte **Entire Log (Celý záznam)**.

### Zobrazení seznamu uložených záznamů tras

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.

### Úprava uloženého záznamu trasy

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Edit Track (Upravit záznam trasy)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Zvolte možnost **Name (Název)** a zadejte nový název.

- Zvolte možnost **Color (Barva)** a zvolte požadovanou barvu.

### Uložení záznamu trasy coby trasy

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Edit Track (Upravit záznam trasy) > Save As (Uložit jako) > Save as Route (Uložit jako trasu)**.

### Hledání nahraného záznamu trasy a spuštění navigace na jeho základě

Abyste si mohli prohlížet seznam záznamů tras a případně podle některého z nich vytvořit navigaci, musíte nejprve vytvořit a uložit alespoň jeden záznam trasy ([Záznamy tras, strana 29](#)).

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Follow Track (Sledovat záznam trasy)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro navigaci po trase z bodu, který byl při vytváření původní trasy výchozím bodem, zvolte **Forward (Vpřed)**.
  - Pro navigaci po trase z bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward (Zpět)**.
- 5 Zkontrolujte barevně označený kurz.
- 6 Při sledování jednotlivých etap trasy postupujte tak, abyste se vyhnuli pevnině, mělčinám a jiným překážkám.

### Smazání uloženého záznamu trasy

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Delete (Smazat)**.

### Odstranění všech uložených záznamů tras

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Manage Data (Správa dat) > Clear User Data (Odstranit uživatelská data) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.

### Sledování aktivního záznamu trasy

Aktuálně zapisovaná dráha se nazývá aktivní záznam trasy.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Follow Active Track (Sledovat aktivní záznam trasy)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Zvolte dobu zahájení aktivního záznamu trasy.
  - Zvolte **Entire Log (Celý záznam)**.
- 3 Zkontrolujte barevně označený kurz.
- 4 Postupujte podle barevné linie, přičemž dávejte pozor, abyste se vyhnuli pevnině, mělké vodě a dalším překážkám.

### Vymazání aktuálního záznamu trasy

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Clear Active Track (Odstranit aktivní záznam trasy)**.

Paměť záznamu trasy je vyčištěna a aktuální trasa může být dále nahrávána.

### Správa paměti trasových záznamů během nahrávání záznamu

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Active Track Options (Možnosti aktivního záznamu trasy)**.
- 2 Zvolte možnost **Record Mode (Režim nahrávání)**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro nahrávání záznamů až do naplnění paměti zvolte možnost **Fill (Do zaplnění)**.
  - Pro nepřetržitě nahrávání dat, kdy se stará data nahrazují novými, zvolte možnost **Wrap (Přepsat)**.

### Změna intervalu pro zaznamenávání trasy

Přístroj umožňuje zvolit frekvenci zaznamenávání ujeté trasy. Při častějším zaznamenávání je sice záznam trasy přesnější, ale paměť je dříve plná. Pro neefektivnější využití paměti doporučujeme využít interval rozlišující frekvenci nahrávání dle aktuální situace.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Active Track Options (Možnosti aktivního záznamu trasy) > Record Interval (Interval nahrávání) > Interval (Interval)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro nahrávání záznamu trasy na základě vzdálenosti mezi dvěma body zvolte **Distance (Vzdálenost) > Change (Změnit)** a zadejte požadovanou vzdálenost.
  - Pro nahrávání záznamu trasy na základě časového intervalu zvolte **Time (Čas) > Change (Změnit)** a zadejte časový interval.

- Pro nahrávání záznamu trasy na základě odchylky od kurzu, zvolte **Resolution (Citlivost) > Change (Změnit)** a zadejte maximální povolenou odchylku od skutečného kurzu, po jejímž dosažení dojde k zaznamenání bodu.

## Hranice

Hranice umožňují vyhybat se vymezeným oblastem na vodní ploše nebo se v nich naopak držet.

V rámci této funkce můžete nastavit alarm, který Vás upozorní, když hranici překročíte směrem ven nebo dovnitř.

Prostřednictvím mapy můžete vytvářet hraniční oblasti, linie a okruhy. Mimo to můžete převádět uložené záznamy tras a trasy na hraniční linie. Hraniční oblast můžete vytvořit pomocí trasových bodů tak, že z trasových bodů vytvoříte trasu a trasu převedete na hraniční linii.

Hranici můžete nastavit, aby fungovala jako aktivní hranice. Informace o aktivní hranici můžete přidat do datových polí na mapě.

### Vytvoření hranice

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Boundaries (Hranice) > New Boundary (Nová hranice)**.
- 2 Zvolte tvar hranice.
- 3 Postupujte podle pokynů na displeji.

### Nastavení pro zobrazení hranice

Select **Nav Info (Navigační informace) > Boundaries (Hranice) > Display Options (Možnosti zobrazení)**.

**Distance/Bearing (Vzdálenost/směr):** umožňuje skrýt nebo zobrazit směr a vzdálenost k cíli pro aktivní hranici.

**Chart Display (Zobrazení mapy):** umožňuje skrýt nebo zobrazit hranice na mapě.

**Color (Barva):** umožňuje nastavit barvu zobrazení hranic na mapě.

### Převedení trasy na hranici

Před převedením trasy na hranici musíte vytvořit alespoň jednu trasu ([Vytvoření a uložení trasy, strana 25](#)).

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Routes & Auto Guidance Paths (Trasy a cesty automatické navigace)**.
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte **Edit Route (Upravit trasu) > Save as Boundary (Uložit jako hranici)**.

## Převedení záznamu trasy na hranici

Před převedením záznamu trasy na hranici musíte nahrát a uložit alespoň jeden záznam trasy ([Uložení aktivního záznamu trasy, strana 25](#)).

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks (Uložené záznamy tras)**.
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Edit Track (Upravit záznam trasy) > Save As (Uložit jako) > Save as Boundary (Uložit jako hranici)**.

## Upravení hranice

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Boundaries (Hranice)**.
- 2 Zvolte požadovanou hranici.
- 3 Zvolte možnost **Edit Boundary (Upravit hranici)**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Jestliže chcete upravit vzhled hranice na mapě, zvolte **Display Options (Možnosti zobrazení)**.
  - Jestliže chcete změnit linie nebo název hranice, zvolte **Edit Boundary (Upravit hranici)**.
  - Jestliže chcete upravit alarm hranice, zvolte možnost **Alarm**.

## Nastavení alarmu pro hranici

Alarmy hranic Vás upozorní, když se budete nacházet v určené vzdálenosti od nastavené hranice.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Boundaries (Hranice)**.
- 2 Zvolte požadovanou hranici.
- 3 Zvolte **Alarm > On (Zapnout)**.
- 4 Zadejte požadovanou vzdálenost.
- 5 Zvolte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete alarm nastavit, aby se spustil, když se Vaše loď dostane do určité vzdálenosti od hranice oblasti, ve které chcete zůstat, vyberte možnost **Exiting (Opuštění)**.
  - Pokud chcete alarm nastavit, aby se spustil, když se Vaše loď dostane do určité vzdálenosti od hranice oblasti, do které nechcete vplout, vyberte možnost **Entering (Vstup)**.

## Smazání hranice

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Boundaries (Hranice)**.
- 2 Zvolte požadovanou hranici.
- 3 Zvolte možnost **Edit Boundary (Upravit hranici)**.

## Sonarový vyhledávač ryb

Po správném připojení kompatibilní sonarové sondy můžete svůj mapový plotter ECHOMAP Plus využít k hledání ryb.

Bližší informace o výběru optimální sonarové sondy naleznete na webových stránkách [www.garmin.com/transducers](http://www.garmin.com/transducers).

Různá zobrazení sonarových informací Vám pomohou sledovat ryby v dané oblasti. Dostupná zobrazení sonarových informací se liší podle typu sonarové sondy a sonaru připojených k mapovému plotteru. Například sonarovou stránku se zobrazením Garmin ClearVü™ můžete vidět jen pokud máte k mapovému plotteru připojenou kompatibilní sondu Garmin ClearVü.

Existují čtyři základní režimy zobrazení sonarových informací: na celou stránku, v rámci kombinované stránky se dvěma nebo více okny, na rozdělené stránce se zvětšením nebo na rozdělené stránce se zobrazením pro dvě různé frekvence. Nastavení jednotlivých zobrazení na stránce si můžete upravit. Pokud například sledujete zobrazení s rozdělením frekvence, můžete upravit zesílení pro každou frekvenci zvlášť.

Jestliže jste nenašli zobrazení sonarových informací, které by vyhovovalo Vaším potřebám, můžete si vytvořit vlastní kombinovanou stránku ([Vytvoření nové kombinované stránky v přístroji ECHOMAP Plus 70/90, strana 3](#)).

## Zastavení přenosu sonarového signálu

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Transmit (Přenos)**.

## Změna zobrazení sonarové stránky

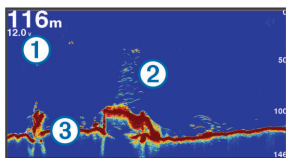
- 1 Na kombinované stránce se zobrazením sonarových informací zvolte **MENU > Edit Combination (Upravit kombinaci)**.
- 2 Zvolte okno, které chcete změnit.
- 3 Zvolte typ zobrazení sonarových informací.

## Tradiční zobrazení sonarových informací

V závislosti na připojené sondě, je k dispozici několik typů zobrazení přes celou stránku.

Tradiční zobrazení sonarových informací na celé stránce ukazuje velký snímek se sonarovými informacemi získanými ze sondy. Rozsahová stupnice

podél pravé strany displeje udává hloubku, ve které se objekty při rolování stránkou zprava doleva zobrazují.



①	Informace o hloubce
②	Detekované objekty nebo ryby
③	Vodní dno

### Sonarová stránka rozdělená na základě frekvence

Na rozdělené dvoufrekvenční stránce se na jedné straně graficky zobrazují plné sonarové informace pro vysokou frekvenci a na druhé straně naleznete graficky zobrazené plné sonarové informace pro nižší frekvenci.

**POZNÁMKA:** Rozdělenou dvoufrekvenční sonarovou stránku lze zobrazit pouze ve spojení s dvoufrekvenční sondou.

### Rozdělená sonarová stránka s přiblížením

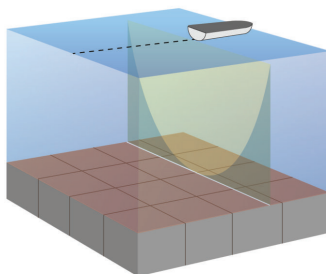
Na rozdělené sonarové stránce jsou graficky zobrazeny plné sonarové informace a zároveň i zvětšení vybrané oblasti.

### Sonarová stránka Garmin ClearVü

**POZNÁMKA:** Pro příjem sonarových informací Garmin ClearVü potřebujete kompatibilní mapový plotter nebo vyhledávač ryb Fishfinder a kompatibilní sonarovou sondu. Informace o kompatibilních sonarových sondách najdete na stránce [www.garmin.com/transducers](http://www.garmin.com/transducers).

Vysokofrekvenční sonar Garmin ClearVü poskytuje podrobný přehled o rybách v okolí lodi a podrobně vykreslené struktury, které loď míjí.

Tradiční sonarové sondy vysílají kuželový paprsek. Technologie skenovacího sonaru Garmin ClearVü vysílá dva úzké paprsky, které mají tvar podobný paprskům používaným v kopírovacích strojích. Tyto paprsky poskytují informace pro vytvoření jasnějšího obrazu, který věrněji zachycuje situaci pod lodí.

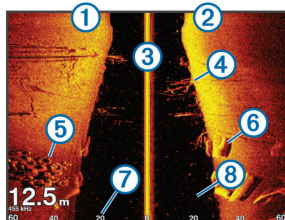


### Sonarová stránka SideVü

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely podporují integrovaný sonar SideVü. Pokud Váš model není vybaven integrovaným sonarem SideVü, budete potřebovat kompatibilní sonarový modul a kompatibilní sondu SideVü.

Pokud je Váš model vybaven integrovaným sonarem SideVü, budete potřebovat kompatibilní sondu SideVü.

Technologie skenovacího sonaru SideVü Vám ukáže obrázek toho, co leží po bocích lodi. Můžete to použít jako vyhledávací nástroj pro struktury a ryby.

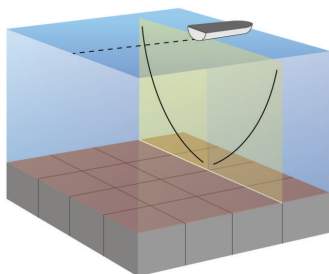


①	Levý bok lodi
②	Pravý bok lodi
③	Sonarová sonda na Vašem plavidle
④	Stromy
⑤	Staré pneumatiky
⑥	Polena
⑦	Celková vzdálenost od boku lodi
⑧	Voda mezi plavidlem a dnem

### Technologie snímání SideVü

Místo běžněji využívaného kuželového paprsku používá sonarová sonda SideVü ke skenování vody a dna po bocích Vaší lodi ploché paprsky.





## Sonarová stránka Panoptix

**POZNÁMKA:** Sonarové sondy Panoptix nejsou podporovány všemi modely.

Pro příjem informací ze sonaru Panoptix potřebujete kompatibilní mapový plotter a kompatibilní sonarovou sondu.

Zobrazení informací ze sonaru Panoptix Vám umožní sledovat prostor kolem lodi v reálném čase. Mimo to můžete sledovat nahozenou návnadu pod vodou a hejna drobných rybek před lodí nebo pod ní.

Zobrazení sonaru LiveVü nabízí aktuální pohled na pohybující se objekty před lodí nebo pod ní. Protože se stránka velmi rychle obnovuje, obraz vypadá téměř jako video přenos.

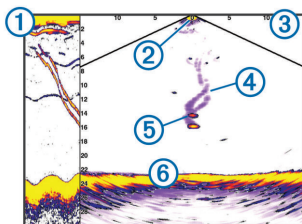
Zobrazení sonaru 3D RealVü nabízí trojrozměrný pohled na objekty před lodí nebo pod ní. Stránka se obnovuje s každým záběrem sonarové sondy.

Chcete-li zobrazit všech pět náhledů sonaru Panoptix, potřebujete jednu sonarovou sondu, která zabírá pohled dolů, a druhou, která zabírá pohled dopředu.

Chcete-li si zobrazit některý z náhledů sonaru Panoptix, vyberte možnost Sonar a zvolte požadované zobrazení.

## Sonarová stránka LiveVü

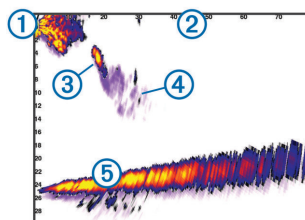
Tato sonarová stránka nabízí dvourozměrné zobrazení prostoru pod lodí, přičemž ho lze využít k zobrazení návnady a hejna ryb.



①	Zobrazení historie spodního sonaru Panoptix v rolovacím sonarovém náhledu
②	Lod'
③	Rozsah
④	Dráhy
⑤	Návnada pro rybářskou techniku Drop Shot
⑥	Dno

## Sonarová stránka LiveVü monitorující situaci před lodí

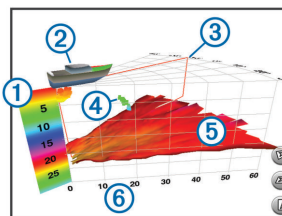
Tato sonarová stránka nabízí dvourozměrné zobrazení prostoru před lodí, přičemž ho lze využít k zobrazení návnady a hejna ryb.



①	Lod'
②	Rozsah
③	Ryby
④	Dráhy
⑤	Dno

## 3D sonarová stránka RealVü monitorující situaci před lodí

Tato sonarová stránka nabízí trojrozměrné zobrazení prostoru před sonarovou sondou. Používá se pro zobrazení dna a ryb plujících k lodí v době, kdy se loď nepohybuje.



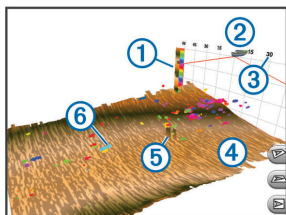
①	Legenda pro barevné označení
②	Lod'
③	Indikátor ping
④	Ryby
⑤	Dno
⑥	Rozsah

### 3D sonarová stránka RealVü monitorující situaci pod lodí

Tato sonarová stránka nabízí trojrozměrné zobrazení prostoru pod sonarovou sondou. Používá se pro zobrazení prostoru kolem lodi v době, kdy se nepohybuje.

### 3D sonarová stránka RealVü zachycující historii

Tato sonarová stránka nabízí trojrozměrné zobrazení prostoru za pohybující se lodí a ve 3D zobrazení znázorňuje celý vodní sloupec ode dna až po hladinu. Toto zobrazení se využívá k nalezení ryb.



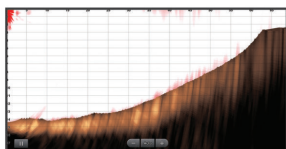
①	Legenda pro barevné označení
②	Lod'
③	Rozsah
④	Dno
⑤	Struktura
⑥	Ryby

### Sonarová stránka FrontVü

Obraz ze sonaru Panoptix FrontVü Vám pomůže zvýšit Vaše povědomí o okolní situaci a ukáže Vám případné překážky pod vodou před lodí až do hloubky 91 metrů.

Pokud se rychlost Vaší lodi zvýší nad 8 uzlů, schopnost sonaru FrontVü Vás efektivně varovat před kolizí klesá.

Abyste měli k dispozici náhled sonaru FrontVü, musíte nejprve instalovat a připojit kompatibilní sonarovou sondu, například model PS21. Mimo to může být nutné aktualizovat software sonarové sondy.



### Výběr typu sonarové sondy

Pokud připojujete sonarovou sondu, která nebyla součástí balení Vašeho mapového plotteru, je pravděpodobné, že budete muset v zájmu zajištění správné funkce sondy nastavit typ sondy. Před připojením sonarové sondy byste měli zvolit typ používané sonarové sondy. Název sondy by měl být uveden na štítku na kabelu sondy v blízkosti konektoru.

Tento mapový plotter je kompatibilní s celou řadou sonarových sond z nabídky příslušenství, a to včetně sond Garmin ClearVü, které lze zakoupit na webových stránkách [www.garmin.com/transducers](http://www.garmin.com/transducers).

1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Transducer Type (Typ sondy)**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Jestliže chcete využít sonarovou sondu s duálním paprskem 200/77 kHz, vyberte možnost **Dual Beam 200/77 kHz (Duální paprsek (200/77 kHz))**.
- Jestliže chcete využít sonarovou sondu s duálními frekvencemi 200/50 kHz, vyberte možnost **Dual Frequency (200/50 kHz) (Duální frekvence (200/50 kHz))**.
- Pokud máte jiný typ sonarové sondy, vyberte jej ze seznamu.

### Kalibrace kompasu

Aby bylo možné kalibrovat kompas, musí být sonarová sonda instalována na hřídeli dostatečně daleko od motoru, aby nedocházelo k magnetickému rušení. Mimo to musí být ponořena ve vodě. Aby bylo možné aktivovat vnitřní kompas, musí být kalibrace dostatečně kvalitní.

**POZNÁMKA:** Aby bylo možné kompas používat, je nutné připevnit sondu na hřídel. Pokud sonarovou sondu připevníte na motor, nebude kompas funkční.

**POZNÁMKA:** Kalibraci kompasu lze provést pouze u sonarových sond s integrovaným kompasem, jako je například model PS21-TR.

Lod' lze začít otáčet ještě před zahájením kalibrace, ale mějte na paměti, že je během kalibrace nutné provést kompletní 1,5 otáčky.

1 Na příslušné sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonatu) > Installation (Instalace)**.

2 Pokud je to nutné, aktivujte zvolením možnosti **Use AHRS (Použit AHRS)** senzor AHRS.

- 3 Zvolte možnost **Calibrate Compass (Kalibrovat kompas)**.
- 4 Postupujte podle pokynů na displeji.

## Vytvoření trasového bodu na sonarové stránce

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Pause Sonar (Pozastavit sonar)**.
- 2 Zvolte polohu.
- 3 Zvolte možnost **New Waypoint (Nový trasový bod)** nebo stiskněte tlačítko **SELECT**.
- 4 Pokud je to nutné, upravte informace o trasovém bodu, jako je například název trasového bodu.

## Pozastavení zobrazení na sonarové stránce

Na sonarové stránce zvolte **Menu > Pause Sonar (Pozastavit sonar)**.

## Prohlížení historie sonarových informací

Na sonarové stránce si můžete procházet historii sonaru.

**POZNÁMKA:** Ne všechny sonarové sondy ukládají historická data sonaru.

- 1 Pro rolování historií záznamu přidržte na sonarové stránce symbol ↵.
- 2 Na sonarové stránce posunujte prst po displeji směrem doprava.
- 3 Pro odchod ze zobrazení historie stiskněte tlačítko **BACK**.

## Sdílení sonarových informací

Tato funkce nemusí být k dispozici pro všechny modely mapového plotteru.

Funkce umožňuje prohlížet si sonarová data z jiných mapových plotterů s vnitřní sonarovou jednotkou zapojených do námořní sítě Garmin.

Každý mapový plotter v síti dokáže zobrazit sonarová data z každé kompatibilní sonarové jednotky a sonarové sondy v síti bez ohledu na to, kde na lodi jsou mapové plottery a sondy instalovány. Například můžete na sonarové sondě s modulem Garmin ClearVü instalovaném v zadní části lodi zobrazit data sonaru ze zařízení 93sv instalovaného v přední části lodi.

Při sdílení sonarových dat jsou hodnoty některých nastavení sonaru, jako například Range (Rozsah) a Gain (Zisk), ve všech zařízeních v rámci sítě

synchronizovány. Hodnoty pro jiná nastavení sonaru, jako je například funkce Appearance (Vzhled), synchronizovány nejsou a je třeba je nastavit na každém jednotlivém zařízení. Kromě toho jsou synchronizovány také rychlosti překreslování různých tradičních zobrazení sonaru a zobrazení sonaru Garmin ClearVü, aby byla rozdělená zobrazení soudržnější.

**POZNÁMKA:** Současné použití více sonarových sond může způsobit mezikanálový přeslech, který lze odstranit úpravou položky Interference (Rušení) v nabídce nastavení sonaru.

## Výběr zdroje sonarových informací

Tato funkce nemusí být dostupná pro všechny modely.

Jestliže pro konkrétní zobrazení sonaru používáte více než jeden zdroj sonarových informací, můžete vybrat zdroj, který má být pro danou sonarovou stránku použit. Jestliže máte například dva zdroje pro náhled Garmin ClearVü, můžete v zobrazení sonaru Garmin ClearVü vybrat zdroj, který má být použit.

- 1 Otevřete sonarovou stránku, pro kterou chcete změnit zdroj.
- 2 Zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Source (Zdroj)**.
- 3 Vyberte zdroj pro danou sonarovou stránku.

## Přejmenování zdroje sonarových informací

Abyste si usnadnili rozlišování jednotlivých sonarových zdrojů, můžete jim dát vlastní název. Pro sondu umístěnou na přídi lodi můžete například použít název „Příd“.

Název zdroje se změní pouze pro danou stránku. Chcete-li například přejmenovat zdroj sonarových dat Garmin ClearVü, musíte otevřít stránku sonaru Garmin ClearVü.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Source (Zdroj) > Rename Sonar Sources (Přejmenovat zdroje)**.
- 2 Zadejte požadovaný název.

## Nastavení úrovně podrobnosti

Na stránce sonaru můžete mimo jiné upravit nastavení pro úroveň detailů a šumu při zobrazení sonarových informací, a to buď nastavením zisku u tradičních sonarových sond nebo nastavením jasů u sond Garmin ClearVü.

Chcete-li na stránce vidět nejvyšší intenzitu příjmu

signálu, můžete snížit nastavení pro zisk nebo jas, aby se snížila intenzita příjmu a šumu. Chcete-li vidět všechny přijaté informace, můžete zvýšit nastavení pro zisk nebo jas, abyste viděli na stránce více informací. Tím se však zvýší šum a bude možné hůře rozpoznat aktuálně přijaté informace.

- 1 Na sonarové stránce stiskněte tlačítko **MENU**.
- 2 Zvolte možnost **Gain (Zisk)** nebo **Brightness (Jas)**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro ruční zvýšení nebo snížení zisku či jasu zvolte možnost **Up (Přidat)** nebo **Down (Ubrat)**.
  - Pokud chcete, aby mapový plotter nastavoval zisk či jas automaticky, zvolte automatické nastavení.

## Nastavení intenzity barev

Intenzitu barev a zvýrazněných oblastí na sonarové stránce můžete upravit změnou nastavení barev pro zisk u tradičních sonarových sond nebo změnou nastavení pro kontrast u sond Garmin ClearVü a SideVü/ClearVü. Toto nastavení funguje nejlépe po tom, co upravíte úroveň zobrazovaných podrobností prostřednictvím nastavení zisku nebo jasu.

Chcete-li zvýraznit menší cílové ryby nebo vytvořit zobrazení s vyšší intenzitou cíle, můžete zintenzivnit barvu zisku nebo kontrast. Tím se však zhorší rozlišitelnost vysoce intenzivních navracených signálů u dna. Chcete-li snížit intenzitu navracených signálů, můžete zisk barev či kontrast snížit.

- 1 Na sonarové stránce stiskněte tlačítko **MENU**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Na sonarové stránce Garmin ClearVü nebo SideVü zvolte možnost **Contrast (Kontrast)**.
  - Na sonarové stránce Panoptix LiveVü zvolte možnost **Color Gain (Barva zisku)**.
  - Na jakékoli jiné sonarové stránce zvolte **Setup (Nastavení) > Advanced (Rozšířené) > Color Gain (Barva zisku)**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro ruční zvýšení nebo snížení intenzity barvy zvolte možnost **Up (Přidat)** nebo **Down (Ubrat)**.
  - Pro návrat k výchozímu nastavení zvolte možnost **Default (Výchozí nastavení)**.

## Záznamy ze sonaru

### Nahrávání sonarových informací

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely podporují nahrávání sonarových údajů.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Sonar Recording (Záznam ze sonaru) > Record Sonar (Nahrát sonarová data)**.

15 minut záznamu ze sonaru zabere přibližně 200 MB místa na vložené paměťové kartě. Sonarová data můžete nahrávat, dokud není paměť karty plná.

### Ukončení nahrávání sonarových informací

Abyste mohli ukončit nahrávání sonarových informací, musíte je nejprve začít zaznamenávat (*Nahrávání sonarových informací, strana 36*).

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Sonar Recording (Záznam ze sonaru) > Stop Recording (Ukončit nahrávání sonarových dat)**.

### Smazání záznamu sonarových informací

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Sonar Recordings (Záznamy ze sonaru) > View Recordings (Zobrazit záznamy)**.
- 3 Zvolte požadovaný záznam.
- 4 Zvolte **Delete (Smazat)**.

### Přehrávání sonarových informací

Abyste si mohli přehrávat záznamy ze sonaru musíte si stáhnout a nainstalovat aplikaci HomePort™ a nahrát sonarová data na paměťovou kartu.

- 1 Ze zařízení vyjměte paměťovou kartu.
- 2 Vložte paměťovou kartu do čtečky paměťových karet Vašeho počítače.
- 3 Otevřete aplikaci HomePort.
- 4 Na seznamu zařízení zvolte záznam ze sonaru.
- 5 Klikněte pravým tlačítkem myši v dolním panelu sonarového záznamu.
- 6 Zvolte možnost **Playback (Přehrát)**.

## Nastavení tradičního sonaru a sonarů Garmin ClearVü a SideVü

**POZNÁMKA:** Ne všechny možnosti a nastavení se vztahují na všechny modely, sonarové jednotky a sonarové sondy.

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru)**.

**Depth Line (Hloubková linie):** zobrazí rychlou referenční hloubkovou linii.

**Scroll Speed (Rychlost překreslování):** slouží pro nastavení rychlosti, kterou se bude obraz překreslovat (zprava doleva).

V mělké vodě můžete vybrat nižší rychlost překreslování, čímž se prodlouží doba, po kterou se informace na stránce zobrazují. V hlubší vodě můžete vybrat vyšší rychlost překreslování.

**On-screen Control (Ovládací prvky displeje):** slouží k nastavení funkcí ovládacích tlačítek na sonarové stránce. Toto nastavení se vztahuje na přístroje s dotykovými displeji.

**Range Lines (Rozsahové linie):** zobrazí vertikální linie představující vzdálenost k pravoboku a levoboku lodi. Toto nastavení se vztahuje k sonarové stránce SideVü.

**Color Scheme (Barevné schéma):** slouží pro nastavení barevného schéma sonarové stránky. Nastavení může být přístupné z nabídky Appearance (Vzhled).

Pokud je zvoleno vysoce kontrastní barevné schéma, odrazy s nízkou intenzitou se budou zobrazovat tmavěji. Pokud je zvoleno barevné schéma s nízkým kontrastem, odrazy s nízkou intenzitou se budou zobrazovat v podobné barvě jako okolní prostředí.

**Appearance (Vzhled):** viz [Nastavení pro zobrazení sonarových informací, strana 38](#).

**Overlay Numbers (Číselné údaje):** slouží pro nastavení číselných údajů, které se budou zobrazovat na sonarové stránce.

**Advanced (Pokročilé):** viz [Rozšířená nastavení sonaru na straně 38](#).

**Installation (Výchozí nastavení):** obnoví výchozí sonarové nastavení.

## Nastavení úrovně přiblížení sonarové stránky

1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Zoom (Přiblížení/oddálení)**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro přiblížení sonarových informací na dně zvolte možnost **Bottom Lock (Uzamčení dna)**.
- Pro ruční nastavení zvětšeného vodního sloupce zvolte **Manual (Ručně)**, prostřednictvím funkcí **View Up (Posunout nahoru)** a **View Down (Posunout dolů)** nastavte

hloubkový rozsah zvětšené oblasti a prostřednictvím pokynů **Zoom In (Přiblížit)** a **Zoom Out (Oddálit)** zvýšte nebo snižte zvětšení dané oblasti.

- Pokud chcete nastavit hloubku a přiblížení automaticky, zvolte **Auto (Automaticky)**.
- Pokud chcete přiblížení zrušit, zvolte **No Zoom (Bez zoomu)**.

## Nastavení rychlosti překreslování sonarové stránky

V přístroji si můžete nastavit rychlost, jakou se bude sonarová stránka překreslovat. Pokud chcete vidět větší množství detailů, zvolte vyšší rychlost překreslování, což je výhodné obzvláště pokud se pohybujete nebo již rybaříte. Nižší rychlost překreslování prodlouží dobu zobrazení informací na stránce. Nastavení rychlosti překreslování pro jednu sonarovou stránku bude použito pro všechny sonarové stránky.

1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Scroll Speed (Rychlost překreslování)**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pokud chcete nastavit rychlost překreslování automaticky na základě rychlosti vůči zemi nebo rychlosti proudění vody, vyberte možnost **Auto (Automaticky)**.

Nastavení Auto (Automaticky) vybere rychlost překreslování automaticky, aby odpovídalo rychlosti lodi. Tím pádem budou cíle ve vodě vykresleny ve správném poměru a zobrazení se méně zkreslené. Během prohlížení sonarové stránky Garmin ClearVü nebo SideVü se doporučuje použít nastavení Auto (Automaticky).

- Pokud chcete, aby překreslování probíhalo velmi rychle, vyberte možnost **Ultrasroll®**.

Možnost Ultrasroll znamená rychlé překreslování sonarové stránky na úkor kvality obrazu. Možnost Fast (Rychle) ve většině případů představuje optimální rovnováhu mezi rychlým překreslováním stránky a zobrazením cílů, které jsou méně zkreslené.

## Nastavení rozsahu měřítka hloubky nebo šířky

Pro zobrazení tradiční sonarové stránky nebo sonarové stránky Garmin ClearVü můžete nastavit stupnici rozsahu hloubky a současně můžete pro sonarovou stránku SideVü nastavit stupnici šířky.

Automatické nastavení rozsahu udržuje dno mezi spodní nebo vnější třetinou sonarové stránky a může být užitečné pro sledování dna s minimálními či mírnými změnami terénu.

Ruční nastavení rozsahu umožňuje zobrazit specifický rozsah, což je užitečné pro sledování dna, kde jsou větší změny terénu, například srázy či útesy. Dokud se bude dno nacházet v nastaveném rozsahu, bude se na stránce zobrazovat.

1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Range (Rozsah)**.

2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pokud chcete, aby mapový plotter nastavoval hloubkový rozsah automaticky, zvolte možnost **Auto**.
- Pro ruční zvýšení nebo snížení zisku zvolte možnost **Up (Přidat) nebo Down (Ubrat)**.

**TIP:** Na sonarové stránce můžete pro ruční upravení rozsahu použít tlačítka **—** a **+**.

**TIP:** Při zobrazení více sonarových stránek si můžete stisknutím tlačítka **SELECT** vybrat aktivní stránku.

## Nastavení pro zobrazení sonarových informací

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Appearance (Vzhled)**.

**Color Scheme (Barevné schéma):** umožňuje nastavit barevné schéma.

**Edge (Tvrdost):** abyste pomohli určit tvrdost dna, můžete na základě síly odraženého signálu označit nejtvrdší signál.

**A-Scope:** funkce A-Scope je vertikální graf po pravé straně stránky, který na stupnici nepřetržitě zobrazuje vzdálenost od objektů.

**Pic. Advance (Zrychlení překreslování):**

umožňuje rychlejší překreslování obrazu tím, že se při každém přijatém sloupcu sonarových dat překreslí na displeji více než jeden sloupek dat. Tato funkce je užitečná především při používání sondy v hlubokých vodách, protože sonarovému signálu trvá odraz ode dna zpět k sondě delší dobu.

Při nastavení 1/1 se souběžně s jedním návratem odraženého signálu na displeji překreslí jeden informační sloupek. Při nastavení 2/1 se souběžně s jedním návratem odraženého signálu na displeji překreslí dva informační sloupky a stejný princip funguje u nastavení 4/1 a 8/1.

**Fish Symbols (Symboly ryb):** Slouží pro nastavení způsobu, jakým sonar interpretuje detekované objekty.

## Alarmy sonaru

**POZNÁMKA:** U některých modelů sonarových sond nejsou některé možnosti k dispozici.

Na příslušné sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Alarms (Alarmy)**.

Nabídka nastavení sonarového alarmu můžete otevřít také zvolením možnosti **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > Sonar**.

**Shallow Water (Mělčina):** umožňuje nastavit alarm upozorňující na hloubku nedosahující zadané hodnoty.




**Deep Water (Hluboká voda):** umožňuje nastavit alarm upozorňující na hloubku přesahující zadanou hodnotu.

**FrontVü Alarm:** umožňuje nastavit alarm, aby se spustil ve chvíli, kdy hloubka vody před lodí klesne pod určenou hodnotu, čímž může alarm předejít uvíznutí na mělčině (*Nastavení hloubkového alarmu FrontVü, strana 41*). Tento alarm je k dispozici pouze u sonarových sond Panoptix FrontVü.

**Water Temp. (Teplota vody):** alarm se spustí v případě, že sonda hlásí teplotu, která je o 1,1°C vyšší nebo nižší než je určená teplota.

**Contour (Profil):** umožňuje nastavit alarm, aby se spustil v případě, že sonda rozpozná detekovaný cíl v rámci stanovené hloubky od vodní hladiny a ode dna.

**Fish (Ryba):** tento alarm můžete nastavit tak, aby se spustil v případě, že přístroj pod vodou detekuje plovoucí objekt.

-  nastaví alarm, aby se spustil, pokud budou rozpoznány ryby všech velikostí.
-  nastaví alarm, aby se spustil, pouze pokud budou rozpoznány střední a velké ryby.
-  nastaví alarm, aby se spustil, pouze pokud budou rozpoznány velké ryby.

## Rozšířená nastavení sonaru

**POZNÁMKA:** Ne všechny možnosti a nastavení se vztahují na všechny modely, sonarové jednotky a sonarové sondy.

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Advanced (Rozšířené)**.

**Interference (Rušení):** slouží pro nastavení citlivosti tak, aby došlo ke snížení rušivých efektů způsobených okolními zdroji.

K odstranění ruchů na sonarové stránce použijte nejnižší nastavení pro rušení, které Vám pomůže dosáhnout požadovaného zlepšení. Nejlepším způsobem, jak odstranit rušení, je oprava instalačních problémů způsobujících rušení.

**Surface Noise (Šum u hladiny):** skrýje šumy u hladiny, aby se zvýšila přehlednost zobrazených informací. Větší šířky paprsku (nižší frekvence) mohou zobrazovat více cílů, ale mohou také generovat více povrchového šumu.

**Color Gain (Barva zisku):** viz [Nastavení úrovně podrobností na straně 35](#).

**TVG:** slouží k nastavení vzhledu odražených signálů, aby došlo ke kompenzaci slabších sonarových signálů v hlubších vodách, přičemž snižuje projevy šumu poblíž vodní hladiny. Pokud zvýšíte hodnotu tohoto nastavení, barvy odpovídající šumu nízké úrovně a cílené ryby budou v různých hloubkách zobrazeny konzistentněji. Toto nastavení také sníží šum v blízkosti vodní hladiny.

### Instalační nastavení sondy

**POZNÁMKA:** Ne všechny možnosti a nastavení se vztahují na všechny modely a sonarové sondy.

Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Installation (Instalace)**.

**Restore Sonar Defaults (Obnovit výchozí nastavení sonaru):** obnoví výchozí nastavení zobrazení sonaru.

**Transducer Type (Typ sondy):** umožňuje vybrat typ sonarové sondy, která je připojena k zařízení.

**Shift (Posun):** umožňuje nastavit hloubkový rozsah, na který se bude sonar zaměřovat. Funkce umožňuje přiblížit určitou oblast v zaměřené hloubce.

**Flip Left/Right (Překlopit doleva/doprava):** pokud je sonarová sonda instalována vzadu, slouží pro změnu orientace sonarové stránky SideVů.

**Flipped (Převrácení):** jestliže je instalována sonarová sonda, jejíž kabely směřují k levoboku lodi, slouží k nastavení orientace sonarové stránky Panoptix.

**Beam Width (Šířka paprsku):** slouží k nastavení šířky paprsku sonarové sondy Panoptix. Užší paprsky umožňují vidět dále a hlouběji. Širší paprsky vykryjí větší oblast.

**Use AHRS (Použit AHRS):** umožňuje snímačům vnitřního systému pro měření podélného a příčného sklonu a směru (AHRS) určit instalační úhel sonarové sondy Panoptix. Je-li tato funkce

vypnuta, předpokládá se, že je sonarová sonda instalována v úhlu 45 stupňů.

### Frekvence sonaru

**POZNÁMKA:** Dostupné frekvence závisí na tom, jaká mapový plotter, sonarový modul a sonarovou sondu používáte.

Nastavení frekvence pomáhá přizpůsobit sonar konkrétním účelům a lépe rozlišit hloubku vody.

Vyšší frekvence využívají užší paprsky a jsou výhodnější pro provoz při vysoké rychlosti a na neklidném moři. Mimo to vyšší frekvence zajišťují lepší rozlišení dna a teplotního gradientu.

Nižší frekvence využívají širší paprsky, které pokrývají větší oblast a umožňují rybářům zobrazit více cílů. Současně ale mohou vytvářet více hluku na povrchu a snížit kontinuitu signálu na neklidném moři. Širší paprsky vytvářejí větší oblouky pro návrat odrazů od cílů, což je ideální pro lokalizaci ryb. Širší paprsky jsou také vhodnější pro hlubokou vodu, protože nízkofrekvenční paprsek lépe proniká vodou.

Frekvence signálu CHIRP umožňují každým impulzem prohledat řadu frekvencí, čímž dojde k lepšímu oddělení cíle v hlubokých vodách. Signál CHIRP lze použít pro zřetelné odlišení cílů, například jednotlivých ryb v hejnu, a pro hluboké vody. Signál CHIRP dosahuje obvykle lepších výsledků než použití jedné frekvence. Protože se některé cílené ryby mohou s pevnou frekvencí zobrazovat lépe, zvažte při používání signálu CHIRP své cíle a vodní podmínky.

Některé sonarové černé skříňky a sondy rovněž poskytují možnost úpravy přednastavených frekvencí každého prvku sondy, což umožňuje rychlou změnu frekvence pomocí přednastavených hodnot podle změny vody a cílů.

Současné prohlížení dvou frekvencí v režimu zobrazení s rozdělenou frekvencí umožňuje vidět hlouběji na nižší frekvenci a současně pozorovat více detailů na vyšší frekvenci.

### Výběr frekvence

**POZNÁMKA:** Frekvenci nelze upravit pro všechny sonarové stránky a sonarové sondy.

Přístroj Vám umožňuje určit, jaké frekvence se budou na sonarové stránce zobrazovat.

**1** Na sonarové stránce zvolte **MENU > Frequency (Frekvence)**.

**2** Vyberte frekvenci vhodnou pro Vaše potřeby a danou hloubku vody.

Další informace o frekvencích najdete v části [Frekvence sonaru na straně 39](#).

### Vytvoření předvolby frekvence

**POZNÁMKA:** Funkce není dostupná pro všechny sonarové sondy.

Přístroj umožňuje vytvořit předvolby pro uložení specifické frekvence sonaru, což umožňuje rychlou změnu frekvence.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Frequency (Frekvence)**.
- 2 Zvolte možnost **Add (Přidat)**.
- 3 Zadejte frekvenci.

### Zapnutí funkce A-Scope

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná pouze pro tradiční sonarové stránky.

Funkce A-Scope se zobrazuje jako vertikální pruh podél pravé strany stránky, který Vám ukáže, co se v daném okamžiku pod sonarovou sondou nachází. Funkci A-Scope můžete využít při identifikaci odrazů cílů, které Vám mohou uniknout při rychlém překreslování sonarových dat na stránce - například při vysokých rychlostech plavby. Tato funkce může být užitečná také při vyhledávání ryb, které se nacházejí v blízkosti dna.



Na výše uvedeném obrázku funkce A-Scope se zobrazují odrazy ryb ① a odrazy měkkého dna ②.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Appearance (Vzhled) > A-Scope**.
- 2 Nastavte dobu pozastavení.  
Zvýšením doby pozastavení prodloužíte dobu zobrazování odezvy sonaru.

## Nastavení sonaru Panoptix

### Nastavení úhlu zobrazení a úroveň přiblížení RealVü

Přístroj umožňuje změnit úhel zobrazení pro sonarovou stránku RealVü. Mimo to si můžete náhled přiblížit nebo oddálit.

Na sonarové stránce RealVü zvolte požadovanou možnost:

- Chcete-li upravit úhel zobrazení, použijte tlačítka šipek.

- Pro přiblížení a oddálení náhledu použijte otočný knoflík.

### Nastavení rychlosti překreslování stránky RealVü

V přístroji lze nastavit, jak rychle sonda přejíždí sem a tam. Vyšší rychlost pohybu znamená rychlejší překreslování méně podrobného obrazu. Nižší rychlost pohybu znamená pomalejší překreslování podrobnějšího obrazu.

**POZNÁMKA:** Tato funkce není k dispozici pro sonarovou stránku RealVü 3D historie.

- 1 Na sonarové stránce RealVü zvolte **MENU > Sweep Speed (Rychlost přesouvání)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.

### Nabídka sonarových stránek LiveVü a FrontVü

Na sonarové stránce LiveVü Forward nebo FrontVü stiskněte tlačítko MENU.

**Gain (Zisk):** slouží k nastavení úrovně detailů a šumu zobrazených na sonarové stránce.

Chcete-li na stránce vidět nejvyšší intenzitu příjmu signálu, můžete snížit nastavení pro zisk, aby se snížila intenzita příjmu a šumu. Chcete-li vidět všechny přijaté informace, můžete zvýšit nastavení pro zisk, abyste viděli na stránce více informací. Tím se však zvýší šum a bude možné hůře rozpoznat aktuálně přijaté informace.

**Hlubkový rozsah:** umožňuje nastavit hlubkový rozsah.

Automatické nastavení rozsahu udržuje dno ve spodní části sonarové stránky a může být užitečné pro sledování dna s minimálními či mírnými změnami terénu.

Ruční nastavení rozsahu umožňuje zobrazit specifický rozsah, což je užitečné pro sledování dna, kde jsou větší změny terénu, například srázy či útesy. Dokud se bude dno nacházet v nastaveném rozsahu, bude se na stránce zobrazovat.

**Forward Range (Dosah vpředu):** slouží k úpravě rozsahu stupnice směrem dopředu.

Při automatickém nastavení rozsahu se měřítko směrem dopředu automaticky přizpůsobuje podle hloubky. Ruční úpravou rozsahu si můžete zobrazení upravit podle svého. Dokud se bude dno nacházet v nastaveném rozsahu, bude se na stránce zobrazovat. Ručním nastavením této možnosti můžete omezit efektivitu funkce Alarm FrontVü a může dojít ke zkrácení reakční doby u nízkých hodnot hloubky.



**Transmit Angle (Úhel vysílání):** umožňuje upravit zaměření sonarové sondy na levobok nebo pravobok. Tato funkce je k dispozici pouze u sonarových sond Panoptix FrontVü s funkcí RealVü, jako jsou například modely PS30, PS31 nebo PS60.

**Transmit (Přenos):** slouží k zastavení vysílání sonarové sondy.

**FrontVü Alarm:** umožňuje nastavit alarm, aby se spustil ve chvíli, kdy hloubka vody před lodí klesne pod určenou hodnotu (*Nastavení hloubkového alarmu FrontVü, strana 41*). Tento alarm je k dispozici pouze u sonarových sond Panoptix FrontVü.

**Sonar Setup (Nastavení sonaru):** slouží k úpravě nastavení sonarové sondy a vzhledu sonarových odrazů.

**Edit Overlays (Upravit překrytí):** slouží k nastavení způsobu zobrazení dat na stránce.

### **Nastavení úhlu sondy pro přenos obrazu na stránky LiveVü a FrontVü**

Tato funkce je k dispozici pouze u sonarových sond Panoptix LiveVü a FrontVü.

Prostřednictvím ní můžete upravit úhel vysílání sonarové sondy a namířit sonar na požadované místo. Například můžete sonarovou sondu namířit na obranné seskupení ryb, angl. „bait ball“, nebo jej zaměřit na strom, přes který proplouváte.

1 Na sonarové stránce LiveVü nebo FrontVü zvolte **MENU > Transmit Angle (Úhel vysílání)**.

2 Zvolte požadovanou možnost.

### **Nastavení hloubkového alarmu FrontVü**

#### **VAROVÁNÍ**

Hloubkový alarm FrontVü je nástroj, který Vám může poskytnout lepší přehled o okolní situaci, přičemž však nedokáže za všech okolností zabránit uvíznutí lodi na mělčině. Za bezpečné ovládání plavidla vždy odpovídá osoba, která plavidlo řídí.

Tento alarm je k dispozici pouze u sonarových sond Panoptix FrontVü.

Přístroj umožňuje nastavit zvukovou výstrahu pro případ, že se hloubka sníží pod nastavenou hodnotu. Chcete-li používat čelní alarm pro nebezpečí srážky, je třeba nastavit odsazení přídí (*Nastavení vzdálenosti od přídí, strana 42*).

1 Na sonarové stránce FrontVü zvolte **MENU > FrontVü Alarm**.

2 Zvolte možnost **On (Zapnout)**.

3 Zadejte hloubku, ve které má dojít k aktivaci alarmu, a potvrďte svůj výběr tlačítkem **Done (OK)**.

Na sonarové stránce FrontVü se zobrazuje linie hloubky v místě nastavení alarmu. Jste-li v bezpečné hloubce, je tato linie zelená. Pokud plujete příliš rychle a čelní dosah Vám nedává dostatek času, abyste mohli zareagovat (10 vteřin), změňte linie barvu na žlutou. Jakmile systém zaznamená překážku nebo je hloubka nižší než nastavená hodnota, linie se zbarví červeně a zazní zvuková výstraha.

#### **UPOZORNĚNÍ**

Pokud se rychlost Vaší lodi zvýší nad 8 uzlů, schopnost sonaru FrontVü Vás efektivně varovat před kolizí klesá.

### **Nastavení vzhledu sonarových stránek LiveVü a FrontVü**

Na sonarové stránce LiveVü nebo FrontVü Panoptix zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Appearance (Vzhled)**.

**Color Scheme (Barevné schéma):** umožňuje zvolit barevné schéma.

**Color Gain (Barva zisku):** umožňuje upravit intenzitu barev zobrazených na stránce.

Když nastavíte vyšší hodnotu pro barvu zisku, uvidíte cíle výše ve vodním sloupci. Vyšší hodnota pro barvu zisku také umožňuje rozlišit nezřetelně zobrazované objekty výše ve vodním sloupci, dochází však k omezení v rozlišení hodnot v dolní části. Pokud jsou cíle blíže u dna, můžete nastavit nižší hodnotu barevného zisku. Dokážete tak lépe rozlišit mezi cíli a výrazně zobrazovanými objekty, například pískem, kameny a bahnem.

**Trails (Záznamy drah):** slouží k nastavení doby zobrazení záznamů drah na stránce. Dráhy zobrazují pohyb cíle.

**Bottom Fill (Výplň dna):** Umožňuje nastavit způsob vybarvení dna, aby se odlišilo od vodních odrazů.

**Grid Overlay (Překrytí sítě souřadnic):** zobrazí mřížku linií rozsahu.

**Scroll History (Historie překreslování):** zobrazí historii sonaru v tradičním sonarovém zobrazení.

### **Nastavení vzhledu sonarové stránky RealVü**

Na sonarové stránce RealVü zvolte

**MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Appearance (Vzhled)**.

**Point Colors (Barvy bodů):** slouží pro nastavení jiné barevné palety pro body sonarové odrazové body.

**Bottom Colors (Barvy dna):** slouží pro nastavení schématu barev dna.

**Bottom Style (Styl dna):** slouží pro nastavení stylu dna. Když plujete v hluboké vodě, můžete vybrat možnost Points (Body) a ručně nastavit měřicí rozsah.

**Color Key (Klíč barev):** zobrazí legendu barev označujících hloubku.

### Instalační nastavení sondy Panoptix

Na sonarové stránce Panoptix vyberte možnost **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Installation (Instalace)**.

**Install Depth (Hloubka instalace):** slouží pro nastavení hloubky pod čarou ponoru, ve které je upevněna sonarová sonda Panoptix. Zadáním správné hloubky, ve které je sonda instalována, povede k získání přesnější vizuální prezentace objektů ve vodě.

**Bow Offset (Vzdálenost od přídi):** umožňuje nastavit vzdálenost mezi přídí a místem instalace čelní sonarové sondy Panoptix. Vzdálenost pak bude udávána vzhledem k přídi, nikoliv k místu instalace sondy.

Funkci lze použít u sonarových sond Panoptix při zobrazení sonarových stránek FrontVü, LiveVü Forward a RealVü 3D Forward.

**Beam Width (Šířka paprsku):** slouží pro nastavení šířky paprsku spodní sonarové sondy Panoptix. Užší paprsky umožňují vidět dále a hlouběji. Širší paprsky vykryjí větší oblast.

Funkci lze použít u sonarových sond Panoptix při zobrazení sonarových stránek FrontVü, LiveVü Down a LiveVü Forward.

**Use AHRS (Použit AHRS):** umožňuje snímačem vnitřního systému pro měření podélného a příčného sklonu a směru (AHRS) automaticky určit instalační úhel sonarové sondy Panoptix. Když je toto nastavení vypnuto, můžete konkrétní instalační úhel sonarové sondy zadat pomocí nastavení funkce Pitch Angle (Úhel náklonu). Velká část čelních sonarových sond je instalována v úhlu 45°, zatímco spodní sonarové sondy se obvykle instalují v nulovém úhlu.

**Flipped (Převrácení):** jestliže je instalována dolů směřující sonarová sonda, jejíž kabely směřují k levoboku lodi, slouží k nastavení orientace sonarové stránky Panoptix.

Funkci lze použít u sonarových sond Panoptix v zobrazení LiveVü Down, RealVü 3D Down a RealVü 3D historie.

**Calibrate Compass (Kalibrace kompasu):** slouží ke kalibraci integrovaného kompasu v sonarové sondě Panoptix ([Instalační nastavení sondy, strana 39](#)).

Funkci lze použít u sonarových sond Panoptix s vnitřním kompasem, například u modelu PS21-TR.

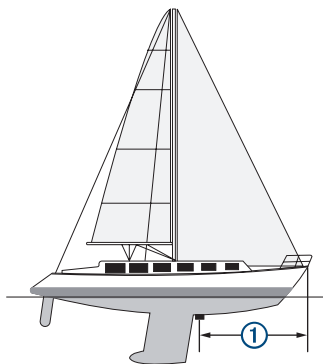
**Restore Sonar Defaults (Obnovit výchozí nastavení sonaru):** obnoví veškerá výchozí tovární nastavení.

### Nastavení vzdálenosti od přídi

U čelních sonarových sond Panoptix můžete zadat vzdálenost sondy od přídi a nastavit tím správnou hodnotu měření vzdálenosti směrem dopředu podle místa instalace sonarové sondy. Vzdálenost pak bude udávána vzhledem k přídi, nikoliv k místu instalace sondy.

Tuto funkci lze použít u sonarových sond Panoptix při zobrazení sonarové stránky FrontVü, LiveVü Forward nebo RealVü 3D Forward.

1 Změňte vodorovnou vzdálenost ① od sonarové sondy k přídi.



2 Na příslušné sonarové stránce zvolte **MENU > Sonar Setup (Nastavení sonaru) > Installation (Instalace) > Bow Offset (Vzdálenost od přídi)**.

3 Zadejte naměřenou vzdálenost a vyberte možnost **Done (OK)**.

Na příslušných sonarových stránkách se rozsah měření směrem dopředu posune o zadanou vzdálenost.

## Autopilot

### ⚠ VAROVÁNÍ

Funkci autopilota můžete používat pouze u přístroje, který je instalován v blízkosti kormidla, akcelerátoru a zařízení pro ovládání kormidla.

Za bezpečný a přiměřený provoz lodi jste zodpovědní pouze Vy. Autopilot je nástroj, který zlepšuje Vaše možnosti obsluhy lodi. V žádném případě z Vás nesnímá odpovědnost za bezpečný provoz lodi. Při navigaci se vyhybejte potenciálním rizikům a nikdy nenechávejte kormidlo bez dozoru.

Neustále buďte připraveni převzít kontrolu nad lodí a kormidlovat ručně.

Nejprve se naučte s autopilotem pracovat na klidné otevřené vodě, kde nehrozí žádná nebezpečí.

Při používání autopilota buďte obzvláště opatrní, pokud se přibližujete k objektům, v jejichž blízkosti může hrozit potenciální nebezpečí (např. kotviště, pilíře a jiné lodě).

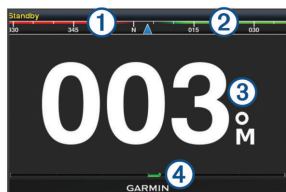
**POZNÁMKA:** Funkce je dostupná pouze pro modely s možností připojení do sítě NMEA 2000.

Systém autopilota neustále upravuje řízení lodi, aby udržovala stálý směr pohybu (udržování směru pohybu). Systém rovněž umožňuje ruční řízení a nabízí několik režimů automatických funkcí a vzorců pro řízení lodi.

Pokud je mapový plotter připojen ke kompatibilnímu autopilotnímu systému Garmin, můžete autopilota ovládat prostřednictvím mapového plotteru.

Informace o kompatibilních autopilotních systémech Garmin najdete na webových stránkách [www.garmin.cz](http://www.garmin.cz).

## Stránka autopilota



①	Aktuální směr pohybu
②	Předpokládaný směr (směr pohybu autopilota znamená řízení směrem k)
③	Aktuální směr pohybu (pokud je v pohotovostním režimu) Předpokládaný směr (pokud je zapnutý)

④

Indikátor pozice kormidla (Tato funkce je dostupná pouze v případě, že je připojen snímač kormidla.)

## Nastavení přírůstků pro postupnou změnu směru

- 1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Autopilot Setup (Nastavení autopilota) > Step Turn Size (Velikost odšlápnutí)**.
- 2 Vyberte požadovaný přírůstek.

## Nastavení úsporného režimu

Úroveň aktivity kormidla můžete upravit.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Autopilot Setup (Nastavení autopilota) > Power Mode Setup (Nastavení režimu napájení) > Power Saver (Spořič energie)**.
- 2 Vyberte požadované procento.

Výběrem vyšší procentuální hodnoty omezíte aktivitu kormidla a rychlost dosažení směru pohybu. Čím vyšší procentuální hodnota, tím větší odchylky od kurzu, dokud nedojde k jeho korekci autopilotem.

**TIP:** Za proměnlivých podmínek při nízkých rychlostech sníží zvýšení procentuální hodnoty u funkce Power Saver (Spořič energie) aktivitu kormidla.

## Aktivace autopilota

Pokud autopilota aktivujete, převezme kontrolu nad kormidlem a bude řídit loď tak, aby udržovala zvolený směr.

Na libovolné stránce zvolte možnost **Engage (Aktivovat)**.

Předpokládaný směr se zobrazí ve středu stránky autopilota.

## Vzory řízení

### ⚠ VAROVÁNÍ

Za bezpečný a přiměřený provoz lodi jste zodpovědní pouze Vy. Nepřepínejte autopilota na plavbu v režimu určitého vzoru, dokud nezískáte jistotu, že se ve vodě nenachází žádné překážky.

Autopilot může řídit loď v rámci některého z předvolených vzorů pro rybaření a zároveň dokáže s lodí provést i manévry jako jsou například obrat do protisměru nebo Williamsův obrat.

## Vzor pro obrat do protisměru

Pokud chcete loď otočit o 180 stupňů a udržovat nový směr pohybu, můžete použít vzor otočení do protisměru.

1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Pattern Steering (Vzor řízení) > U-Turn (Otočení do protisměru)**.

2 Vyberte možnost **Engage Port (Na levobok) nebo Engage Starboard (Na pravobok)**.

### Nastavení a sledování vzoru pro kroužení

Při výběru kruhového vzoru bude loď opisovat při plavbě kružnice ve zvoleném směru a časovém intervalu.

1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Pattern Steering (Vzor řízení) > Circles (Kroužení)**.

2 Pokud je to nutné, vyberte možnost **Time (Čas)** a vyberte dobu, po kterou má autopilot dodržovat jeden kompletní kruh.

3 Vyberte možnost **Engage Port (Na levobok) nebo Engage Starboard (Na pravobok)**.

### Nastavení a sledování vzoru klikaté plavby

Pokud je zvolen vzor klikaté plavby, loď se v závislosti na stanoveném časovém intervalu a úhlu otáčí z levoboku na pravobok a zase zpět, přičemž udržuje zvolený kurz.

1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Pattern Steering (Vzor řízení) > Zigzag (Cikcak)**.

2 Pokud je to nutné, vyberte možnost **Amplitude (Amplituda)** a vyberte požadovaný stupeň.

3 V případě potřeby vyberte možnost **Period (Období)** a vyberte časový úsek.

4 Vyberte možnost **Engage Zigzag (Aktivovat cikcak vzor)**.

### Sledování vzoru pro Williamsonův obrat

Vzor otočení Williamson můžete použít pro řízení lodi za účelem plavby podél místa, ve kterém bylo otočení Williamson aktivováno. Otočení Williamson je možné použít v situacích „muž přes palubu“.

1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Pattern Steering (Vzor řízení) > Williamson Turn (Williamsův obrat)**.

2 Vyberte možnost **Engage Port (Na levobok) nebo Engage Starboard (Na pravobok)**.

## Funkce pro plavbu

### Nastavení typu plavidla

Aby bylo možné správně nakonfigurovat nastavení mapového plotteru a využívat funkce dle Vašeho typu lodi, můžete upřesnit typ Vašeho plavidla.

1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Vessel Type (Typ plavidla)**.

2 Zvolte požadovanou možnost.

### Závodní plavba

Přístroj můžete využít k tomu, abyste se ujistili, že Vaše loď „překročí“ startovní čáru přesně ve chvíli, kdy závod začne. Pokud provedete synchronizaci stopky pro měření závodu s oficiálním odpočítávacím závodem, bude Vás přístroj v minutových intervalech upozorňovat na blížící se start. Pokud použijete stopky pro měření závodu v kombinaci s virtuální startovní čarou, bude přístroj kromě měření Vaší rychlosti a směru odpočítávat také čas zbývající do startu. Dostupné údaje použije přístroj k vyhodnocení, zda loď překročila startovní čáru před, po nebo přesně ve chvíli odstartování závodu.

### Navedení na startovní čáru

Navigace na startovní čáru nabízí vizuální prezentaci informací potřebných k překročení startovní čáry v optimálním čase a při ideální rychlosti.

Jakmile nastavíte špendlíky znázorňující startovní čáru na pravoboku a levoboku, cílovou rychlost a čas, se po spuštění časomíry závodu zobrazí se předpovědní linie. Předpovědní linie vychází z Vaší aktuální polohy vůči startovní čáře a křižovatkám čar, které vedou z jednotlivých špendlíků.

Koncový bod a barva předpovědní linie ukazují, kde se bude loď nacházet v okamžiku, kdy časomíra ukončí odpočítávání, a to podle aktuální rychlosti lodi.

Pokud je koncový bod před startovní čarou, je čára bílá. To znamená, že loď musí zvýšit rychlost, aby ke startovní čáře doplula včas.

Pokud je koncový bod za startovní čarou, je čára červená. To znamená, že loď musí snížit rychlost, aby se vyhnula penalizaci za dosažení startovní čáry před dokončením odpočítávání.

Pokud je koncový bod na startovní čáře, je čára bílá. To znamená, že loď se pohybuje optimální rychlostí pro dosažení startovní čáry přesně ve chvíli, kdy skončí odpočítávání.

Ve výchozím nastavení se okno navigace na startovní čáru a okno časomíry závodu zobrazují na kombinované stránce Sail Racing (Závod plachetnic).

### Nastavení startovní čáry

- 1 Na stránce ukazatele startovní čáry zvolte **MENU > Start Line (Startovní čára)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Chcete-li vyznačit značky startovní čáry pro levobok a pravobok až je budete obeplovat, vyberte možnost **Ping Marks (Zanést značky)**.
  - Chcete-li vyznačit značky startovní čáry pro levobok a pravobok zadáním jejich souřadnic, vyberte možnost **Enter Coordinates (Zadat souřadnice)**.
  - Chcete-li po nastavení vyměnit polohu levoboku a pravoboku, vyberte možnost **Swap Port & Starbd. Marks (Prohodit značky levoboku a pravoboku)**.

### Využití funkce navedení na startovní linii

Funkce navigace na startovní linii Vám při závodě plachetnic může pomoci překročit startovní čáru optimální rychlostí.

- 1 Vyznačte startovní čáru (*Nastavení startovní čáry, strana 45*).
- 2 Na stránce ukazatele startovní čáry zvolte **MENU > Target Speed (Cílová rychlost)** a vyberte cílovou rychlost při překročení startovní čáry.
- 3 Vyberte možnost **Target Time (Cílový čas)** a vyberte cílový čas pro překročení startovní čáry.
- 4 Stiskněte tlačítko **BACK**.
- 5 Nastavte odpočítávání závodu (*Práce se závodní časomírou, strana 45*).

### Práce se závodní časomírou

- 1 Pro nastavení odpočítávání zvolte na stránce ukazatele startovní čáry **—** nebo **+**.
- 2 Stisknutím tlačítka **SELECT** zapnete nebo vypnete odpočítávání.

### Nastavení vzdálenosti mezi přídi a GPS anténou

V přístroji lze zadat vzdálenost mezi přídi lodi a umístěním GPS antény. Tím zajistíte, aby příď lodi proplula startovní čarou přesně v době startu.

- 1 Na stránce ukazatele startovní čáry zvolte **MENU > Start Line (Startovní čára) > GPS Bow Offset (Odsazení GPS od přídi)**.

2 Zadejte vzdálenost.

3 Stiskněte tlačítko **SELECT**.

### Nastavení přímých linií

Chcete-li využívat funkce přímých linií, je k mapovému plotteru nutné připojit anemometr.

V režimu plavby na plachetnici (*Nastavení typu plavidla, strana 4*) můžete na navigační mapě nechat zobrazit přímé linie. Praktický význam přímých linií oceníte především na závodech.

Na stránce navigační mapy zvolte **MENU > Laylines (Přímé linie)**.

**Displej (Zobrazit):** slouží pro nastavení způsobu, jak se budou přímé linie a plavidlo zobrazovat na mapě, přičemž zde lze nastavit délku přímých linií.

**Sailing Ang. (Úhel plavby):** umožňuje zvolit způsob, jakým bude zařízení přímé linie vypočítávat. Při výběru možnosti Actual (Aktuální) budou přímé linie vypočítány na základě měření úhlu větru anemometrem. Jestliže zvolíte možnost Manual (Ručně), přímé linie budou vypočítány na základě ručně zadaných informací o návětrném a závětrném úhlu.

**Windward Angle (Návětrný úhel):** umožňuje nastavit výpočet přímé linie podle návětrného úhlu plavby.

**Leeward Angle (Závětrný úhel):** umožňuje nastavit výpočet přímé linie podle závětrného úhlu plavby.

**Tide Correction (Korekce přílivu/odlivu):** provede korekci přímých linií dle přílivu/odlivu.

**Filter Time Constant (Časový filtr):** odfiltruje data přímých linií na základě zadaného časového intervalu. Pokud chcete vyhlazenější linie, které odfiltrují některé změny směru plavby lodi nebo skutečný úhel větru, zadejte vyšší číslo. Pokud chcete linie, které zobrazují s vyšší citlivostí změny ve směru plavby lodi nebo skutečný úhel větru, zadejte nižší číslo.

### Nastavení vzdálenosti od kýlu

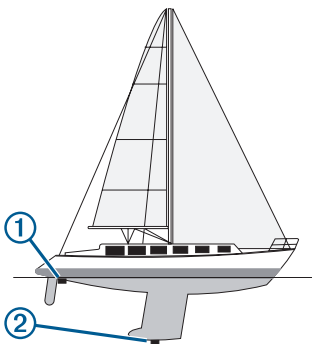
V přístroji lze nastavit vzdálenost od kýlu, aby došlo ke kompenzaci hodnoty představující hloubku vody dle místa instalace sonarové sondy. Poté si můžete zobrazit hloubku vody pod kýlem nebo skutečnou hloubku vody podle toho, kterou hodnotu preferujete. Pokud chcete znát hloubku vody pod kýlem nebo pod nejnižším bodem lodi a sonarová sonda je instalována na čáře ponoru nebo jinde nad úrovní kýlu, změňte vzdálenost od místa upevnění sonarové sondy ke kýlu lodi.

Pokud chcete znát skutečnou hloubku vody a sonarová sonda je nainstalována pod čarou ponoru, změřte vzdálenost od spodní části sonarové sondy k čáře ponoru.

**POZNÁMKA:** Tato možnost je k dispozici pouze v případě, že máte k dispozici platné údaje o hloubce.

#### 1 Změřte vzdálenost:

- Pokud je sonarová sonda nainstalovaná na čáře ponoru ① nebo jinde nad úrovní kýlu, změřte vzdálenost mezi umístěním sondy a lodním kýlem. Zadejte tuto hodnotu jako kladné číslo.
- Pokud je sonarová sonda instalovaná ve spodní části kýlu ② a Vy chcete znát skutečnou hloubku vody, změřte vzdálenost mezi sondou a čarou ponoru. Tento údaj zadejte jako zápornou hodnotu.



- 2 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Keel Offset (Odsazení kýlu)**.
- 3 Je-li sonda nainstalována na čáře ponoru, vyberte možnost **+**, a je-li instalována ve spodní části kýlu, vyberte možnost **-**.
- 4 Zadejte vzdálenost naměřenou v kroku 1.
- 5 Pro zadání vzdálenosti naměřené v kroku 1 použijte tlačítka šipek.

## Používání autopilota na plachtenci

### UPOZORNĚNÍ

Pokud je autopilot aktivní, reguluje pouze pohyby kormidla. Za plachty jste i v době, kdy loď řídí autopilot, zodpovědní Vy a Vaše posádka.

Kromě udržování zvoleného kurzu můžete autopilota nastavit také, aby udržoval vítr v plachtách. Krom toho můžete použít autopilota, aby reguloval pohyb kormidla při křížování a obrazech přes zád.

## Plavba po větru

Autopilota můžete nastavit také tak, aby udržoval určitý kurz vzhledem k aktuálnímu směrovému úhlu větru. Aby mohl autopilot udržovat kurz po větru nebo křížovat a přehazovat plachtu v závislosti na větru, musí být přístroj připojen prostřednictvím sítě NMEA 2000 nebo NMEA® 0183 ke kompatibilnímu anemometru.

### **Nastavení pro plavbu po větru**

Než budete moct aktivovat plavbu po větru, je nutné připojit k autopilotovi prostřednictvím sítě NMEA 2000 nebo NMEA 0183 anemometr.

Pokyny pro pokročilou konfiguraci autopilota naleznete v instalačních pokynech dodávaných s autopilotem.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Autopilot Setup (Nastavení autopilota) > Wind Hold Type (Typ plavby po větru)**.
- 2 Zvolte možnost **Apparent (Zdánlivý) nebo True (Skutečný)**.

### **Aktivace plavby po větru**

Než budete moct aktivovat daný typ plavby po větru, je nutné připojit k autopilotovi prostřednictvím sítě NMEA 2000 nebo NMEA 0183 anemometr.

Je-li autopilot v pohotovostním režimu, vyberte možnost **Wind hold (Plavba po větru)**.

### **Aktivace plavby po větru při udržování směru pohybu**

Než budete moct aktivovat daný typ plavby po větru, je nutné připojit k autopilotovi prostřednictvím sítě NMEA 2000 nebo NMEA 0183 anemometr.

Pokud je aktivováno udržování kurzu, zvolte **Menu > Wind Hold (Plavba po větru)**.

### **Nastavení úhlu pro plavbu po větru pomocí autopilota**

Pokud je aktivována plavba po větru, můžete nastavit úhel, ve kterém se má autopilot držet po větru.

- Chcete-li nastavit úhel pro plavbu po větru v krocích po 1°, vyberte možnost **◀ nebo ▶**.
- Chcete-li nastavit úhel plavby po větru v krocích po 10°, vyberte možnost **◀ nebo ▶**.

### **Křížování a přehazování plachty**

Pokud je autopilot aktivován v režimu udržování kurzu nebo plavby po větru, může provádět manévry v podobě přehazování plachty a křížování.

### **Křížování a přehazování plachty v režimu udržování směru pohybu**

- 1 Aktivujte funkci udržování směru pohybu (*Aktivace autopilota, strana 43*).
- 2 Zvolte **MENU > Tack/Gybe (Křížování/Přehození plachty)**.
- 3 Zvolte požadovaný směr.  
Autopilot provede loď manévrem křížování nebo přehození plachty.

### **Křížování a přehazování plachty při plavbě po větru**

Než budete moci aktivovat funkci plavby po větru, je nutné instalovat anemometr.

- 1 Aktivujte plavbu po větru (*Aktivace plavby po větru, strana 46*).
- 2 Stiskněte tlačítko **MENU**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost.  
Autopilot provede loď manévrem křížování nebo přehození plachty, přičemž se na stránce zobrazí informace o postupu manévru křížování nebo přehození plachty.

### **Nastavení prodlevy pro křížování a přehození plachty**

Prodleva křížování a přehození plachty umožňuje nastavit, aby se manévr křížování a přehození plachty provedl s určitým zpožděním po jeho zahájení.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Autopilot Setup (Nastavení autopilota) > Sailing Setup (Nastavení pro plachtění) > Tack/Gybe Delay (Prodleva křížování/přehození plachty)**.
- 2 Vyberte požadovanou dobu prodlevy.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte **Done (OK)**.

### **Aktivace zákazu přehození plachty**

**POZNÁMKA:** Zákaz přehození plachty Vám nicméně nebrání přehodit plachtu ručně, a to prostřednictvím kormidla nebo krokového řízení.

Zákaz přehození plachty zabrání autopilotovi v provedení přehození plachty.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **MENU > Autopilot Setup (Nastavení autopilota) > Sailing Setup (Nastavení pro plachtění) > Gybe Inhibitor (Zákaz přehození plachty)**.
- 2 Zvolte **Enabled (Povolit)**.

## **Ukazatele a grafy**

Ukazatele a grafy poskytují různé informace o motoru a okolním prostředí. Aby bylo možné tyto informace zobrazit, musí být k síti připojen kompatibilní sonda nebo příslušný senzor.

### **Zobrazení kompasu**

Kompas nabízí orientační údaje a informace o směru pohybu a trase.

Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Compass (Kompas)**.

### **Zobrazení informací o plavbě**

Součástí informací o plavbě jsou celkové počítadlo km, rychlost, čas a spotřeba paliva týkající se aktuální plavby.

Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Trip (Informace o cestě)**.

### **Resetování informací o plavbě**

- 1 Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Trip (Informace o cestě)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro vynulování všech údajů o aktuální cestě zvolte **Reset Trip (Vynulovat informace o cestě)**.
  - Pro vynulování údaje o maximální rychlosti zvolte **Reset Maximum Speed (Vynulovat max. rychlost)**.
  - Pro vynulování údajů počítadla celkem uražené vzdálenosti zvolte **Reset Odometer (Vynulovat počítadlo celkové vzdálenosti)**.
  - Pro vynulování všech údajů zvolte možnost **Reset All (Vynulovat vše)**.

### **Zobrazení ukazatelů stavu motoru a paliva**

Pro přístup k informacím o motoru a palivu musí být přístroj připojen k síti NMEA 2000, jejíž součástí jsou senzory sledující motor a palivové nádrže. Více informací naleznete v pokynech pro instalaci.

Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Engine (Motor)**.

### **Volba počtu motorů, o kterých ukazatele zobrazí informace**

Přístroj může zobrazovat informace až o čtyřech motorech.

- 1 Na stránce ukazatelů motoru zvolte **MENU > Gauge Setup (Nastavení ukazatelů) > Engine Selection (Výběr motoru) > Num. Engines (Počet motorů)**.

- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Zvolte požadovaný počet motorů.
  - Pro automatické zjištění počtu motorů zvolte **Auto Configure (Automatická konfigurace)**.

### Vlastní nastavení pro motory zobrazené v rámci ukazatelů

Než budete moci upravit způsob, jakým se budou motory na ukazatelích zobrazovat, musíte ručně vybrat počet motorů (*Volba počtu motorů, o kterých ukazatele zobrazí informace, strana 47*).

- 1 Na stránce ukazatelů motoru zvolte **MENU > Gauge Setup (Nastavení ukazatelů) > Engine Selection (Výběr motoru) > Edit Engines (Upravit motory)**.
- 2 Zvolte **First Engine (První motor)**.
- 3 Zvolte motor, který se bude zobrazovat v rámci prvního ukazatele.
- 4 Zopakujte tento postup pro zbývající ukazatele informací o motorech.

### Aktivace alarmů upozorňujících na stav motoru

V mapovém plotteru můžete aktivovat zobrazování alarmů upozorňujících na stav motoru.

Na stránce ukazatelů motoru zvolte **MENU > Gauge Setup (Nastavení ukazatelů) > Status Alarms (Stavové alarmy) > On (Zapnout)**.

Pokud se spustí alarm upozorňující na stav motoru, objeví se textové hlášení a v závislosti na typu alarmu může ukazatel zčervenat.

### Aktivace vybraných alarmů upozorňujících na stav motoru

- 1 Na stránce ukazatelů motoru zvolte **MENU > Gauge Setup (Ukazatele motoru) > Status Alarms (Stavové alarmy) > Custom (Vlastní)**.
- 2 Zvolte jeden nebo více alarmů upozorňujících na stav motoru, které chcete zapnout nebo vypnout.

## Nastavení alarmu nízké hladiny paliva

Abyste mohli nastavit alarm nízké hladiny paliva, musí být k mapovému plotteru připojen kompatibilní senzor průtoku paliva.

Alarm můžete nastavit tak, aby se spustil v momentě, kdy se množství paliva zbývajících v nádržích dostane na určenou hladinu.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > Fuel (Palivo) > Set Total Fuel Onboard (Zadat celkové množství paliva na palubě) > On (Zapnout)**.
- 2 Zadejte množství zbývajících paliva, které aktivuje alarm a vyberte možnost **Done (OK)**.

### Nastavení maximální kapacity paliva lodních nádrží

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Fuel Capacity (Kapacita paliva)**.
- 2 Zadejte hodnotu představující kapacitu všech palivových nádrží na palubě.

### Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích

Po doplnění paliva můžete provést synchronizaci hladiny paliva zobrazené na displeji mapového plotteru vzhledem k aktuálnímu množství paliva na lodi.

- 1 Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Engine (Motor) > MENU**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Po naplnění všech palivových nádrží na lodi zvolte možnost **Fill Up All Tanks (Naplnění všech palivových nádrží)**. Hladina paliva na palivoměru je nastavena na maximum.
  - Pokud doplníte palivo, ale jeho množství nedosahuje maximální kapacity, zvolte možnost **Add Fuel to Boat (Doplnění paliva)** a zadejte množství načerpaného paliva.
  - Pokud chcete upřesnit celkové množství paliva v lodních nádržích, zvolte možnost **Set Total Fuel Onboard (Zadat celkové množství paliva na palubě)** a zadejte celkové množství paliva v nádržích.

## Zobrazení ukazatelů informací o větru

Aby bylo možné zobrazovat na displeji informace o větru, musí být k mapovému plotteru připojen anemometr.

Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Wind (Větr)**.

### Konfigurace ukazatele informací o větru pro plachtění

Ukazatel informací o větru podstatných pro plavbu můžete nastavit, aby ukazoval rychlost skutečného nebo zdánlivého větru a jeho úhel.

- 1 Na stránce ukazatele větru zvolte **MENU > Sailing Wind Gauge (Ukazatel větru pro plavbu)**.



## 2 Zvolte požadovanou možnost:

- Úhel skutečného nebo zdánlivého větru zobrazíte zvolením možnosti **Needle (Ručička)** a výběrem požadované možnosti.
- Rychlost skutečného nebo zdánlivého větru zobrazíte zvolením možnosti **Wind Speed (Rychlost větru)** a výběrem požadované možnosti.

### Konfigurace zdroje informací o rychlosti

Mapový plotter umožňuje zvolit, zda mají být údaje o rychlosti plavidla zobrazené na stránce ukazatele a využíváné pro zjištění informací o větru vypočítány na základě rychlosti vody nebo GPS rychlosti.

- 1 Na stránce ukazatele větru zvolte **MENU**  
> **Compass Gauge (Ukazatel kompasu)**  
> **Speed Display (Zobrazení rychlosti)**.

## 2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro výpočet rychlosti lodi na základě informací ze snímače rychlosti proudění vody zvolte možnost **Water Speed (Rychlost proudění vody)**.
- Pro výpočet rychlosti lodi na základě GPS dat zvolte možnost **GPS Speed (GPS rychlost)**.

### Konfigurace zdroje směru pohybu v rámci ukazatele informací o větru

Mapový plotter umožňuje zvolit zdroj pro zjištění směru větru zobrazeném na anemometru. Magnetickým směrem pohybu se rozumí údaje získané ze snímače směru, zatímco GPS údaje jsou vypočítány GPS systémem Vašeho mapového plotteru (Kurz vůči zemi).

- 1 Na stránce ukazatele větru zvolte **MENU**  
> **Compass Gauge (Ukazatel kompasu)**  
> **Heading Source (Zdroj směru pohybu)**.

- 2 Zvolte **GPS Hdg (GPS směr)** nebo **Magnetic (Magnetický)**.

**POZNÁMKA:** Při plavbě nízkou rychlostí nebo při statické poloze je zdroj magnetického kompasu přesnější než zdroj GPS.

### Vlastní nastavení ukazatele plavby ostře proti větru

Mapový plotter umožňuje určit rozsah pro změny pohybu větru, a to jak proti větru, tak po větru.

- 1 Na stránce ukazatele větru zvolte **MENU**  
> **Compass Gauge (Ukazatel kompasu)** > **Set Gauge Type (Typ ukazatele)** > **Close Hauled Gauge (Ukazatel ostře proti větru)**.

## 2 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro nastavení maximální a minimální hodnoty ukazatele změny pohybu protivětru zvolte možnost **Change Upwind Scale (Změnit rozsah pro protivětr)** a zadejte požadované úhly lomu.
- Pro nastavení maximální a minimální hodnoty ukazatele změny pohybu větru po směru zvolte možnost **Change Downwind Scale (Změnit rozsah pro vítr po směru)** a zadejte požadované úhly lomu.
- Na měřidle větru vyberte možnost **Menu**  
> **Měřidlo kompasu** > **Typ měřidla**  
> **Měř. Ostře proti větru**.

## Informace o přílivu/odlivu a proudech a astronomické údaje

### Informace o přílivu/odlivu

Na stránce informací o přílivu/odlivu se zobrazují údaje o přílivu/odlivu pro konkrétní datum a čas. Tyto údaje zahrnují výšku vlny a informace o příštím přílivu a odlivu. Na základě výchozího nastavení mapový plotter zobrazuje informace o přílivu/odlivu poslední přílivové stanice pro aktuální datum za poslední hodinu.

Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Tides & Currents (Přílivové informace a proudy)**  
> **Tides (Příliv/Odliv)**.

### Informace o vodních proudech

**POZNÁMKA:** Informace ze stanic měřících proudění vody jsou k dispozici jen v rámci určitých podrobných map.

Přístroj může zobrazovat informace ze stanic měřících proudění vody pro konkrétní datum a čas. Součástí těchto údajů je rychlost proudění a úroveň proudu. Na základě výchozího nastavení mapový plotter zobrazuje informace o proudění z poslední stanice pro aktuální datum a čas.

Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Tides & Currents (Přílivové informace a proudy)**  
> **Currents (Proudý)**.

### Astronomické informace

Přístroj umožňuje zobrazit informace o východu a západu Slunce, východu a západu Měsíce, měsíčních fázích a přibližném postavení Slunce a Měsíce na obloze. Ve středu stránky je zobrazen výhled

na nebe v aktuální poloze, přičemž nejbližší prsteneček představuje horizont. Ve výchozím nastavení zobrazuje mapový plotter informace z aktuálního data a času.

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tides & Currents (Přílivové informace a proudy) > Celestial (Astronomický kalendář)**.

## Zobrazení informací o přílivu/odlivu a proudech a astronomických údajů pro jiný den

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tides & Currents (Přílivové informace a proudy)**.
- 2 Zvolte možnost **Tides (Příliv/odliv), Currents (Proudy) nebo Celestial (Astronomický kalendář)**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost.
  - Pro zobrazení informací z jiného dne zvolte **Change Date (Změnit datum) > Manual (Ručně)** a zadejte požadované datum.
  - Pro zobrazení informací pro daný den zvolte **Change Date (Změnit datum) > Current (Aktuální)**.
  - Pokud jsou k dispozici také informace týkající se následujícího dne, zvolte možnost **Next Day (Další den)**.
  - Pokud jsou k dispozici také informace týkající se předchozího dne, zvolte možnost **Previous Day (Předchozí den)**.

## Zobrazení informací z jiné stanice pro měření přílivu/odlivu nebo vodních proudů

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Tides & Currents (Přílivové informace a proudy)**.
- 2 Zvolte možnost **Tides (Příliv/odliv)** nebo **Currents (Proudy)**.
- 3 Zvolte možnost **Nearby Stations (Okolní stanice)**.
- 4 Zvolte požadovanou stanici.

## Digitální selektivní volání

### Funkce dostupné při propojení mapového plotteru s rádiem NMEA 0183 VHF

Máte-li ke svému mapovému plotteru radiostanici NMEA 0183 VHF, jsou tyto funkce aktivní.

- Mapový plotter dokáže předat Vaší radiostanici GPS polohu. Pokud je Vaše radiostanice kompatibilní, jsou prostřednictvím volání DSC přenášeny Vaše GPS informace o poloze.
- Mapový plotter dokáže přijímat nouzové digitální výběrové volání (DSC) a informace o poloze vysílané radiostanicí.
- Mapový plotter může zaznamenávat polohy plavidel odesílajících hlášení o poloze.

### Zapnutí funkce DSC

Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > DSC**.

### Seznam volání DSC

Seznam DSC je záznamem nejaktuálnějších volání DSC a DSC kontaktů, které jste zadali. Na seznamu DSC může být uvedeno až 100 položek. Na seznamu DSC se zobrazí nejaktuálnější volání z lodí. Pokud je z jedné lodi přijato druhé volání, je jím na seznamu volání (Call List) nahrazeno volání první.

### Zobrazení seznamu DSC

Abyste si mohli prohlížet seznam volání DSC, musí být mapový plotter připojen k VHF radiostanici, která podporuje systém DSC.

Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.


### Přidání kontaktu DSC

Na Váš seznam DSC můžete přidávat plavidla. A můžete volat kontaktům ze seznamu DSC Vašeho mapového plotteru.


- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC) > Add Contact (Přidat kontakt)**.
- 2 Zadejte identifikaci plavidla MMSI (Námořní pohyblivá identifikační služba).
- 3 Zadejte název plavidla.

## Příchozí nouzové volání

Pokud je Váš mapový plotter Garmin propojen s VHF radiostanicí prostřednictvím sítě NMEA 0183, upozorní Vás mapový plotter na DSC nouzové volání přijaté radiostanicí. Pokud bylo společně s nouzovým voláním odesláno také hlášení o poloze, budou tyto informace zaznamenány společně s voláním.

Symbol  označuje jak nouzové volání na seznamu DSC, tak polohu, ve které se plavidlo nacházelo v době odeslání nouzového volání DSC na navigační mapě.

### Spuštění navigace k plavidlu v nouzi

Symbol  označuje jak nouzové volání na seznamu DSC, tak polohu, ve které se plavidlo nacházelo v době odeslání nouzového volání DSC na navigační mapě.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Zvolte **Go To (Plout do)** nebo **Route To (Po trase)**.

## Sledování pozice

Pokud připojíte svůj mapový plotter Garmin k VHF radiostanicí prostřednictvím sítě NMEA 0183, můžete sledovat plavidla, která odesílají hlášení o poloze. Tato funkce je dostupná také pro síť NMEA 2000, a to pod podmínkou, že plavidlo odešle správný kód PGN (PGN129808; Informace o volání DSC).

Každé přijaté volání s hlášením o poloze je zaznamenáno na seznamu DSC ([Seznam volání DSC, strana 50](#)).

### Zobrazení hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro přepnutí na podrobné hlášení o poloze zvolte **>**.
  - Pro přepnutí na navigační mapu s označením polohy zvolte **<**.
  - Pro přepnutí na navigační mapu s označením polohy zvolte možnost **Next Page (Další stránka)**.

- Pro zobrazení informací o poloze zvolte možnost **Previous Page (Předchozí stránka)**.

### Spuštění navigace ke sledovanému plavidlu

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte možnost **Navigate To (Navést do)**.
- 4 Zvolte **Go To (Plout do)** nebo **Route To (Po trase)**.

### Vytvoření trasového bodu v poloze sledovaného plavidla

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte možnost **Create Waypoint (Vytvořit trasový bod)**.

### Úprava informací v hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Edit (Upravit)**.
  - Pro zadání názvu plavidla zvolte možnost **Name (Název)**.
  - Pro výběr nového symbolu (pokud je k dispozici) zvolte možnost **Symbol**.
  - Pro zadání komentáře zvolte možnost **Comment (Komentář)**.
  - Pro zobrazení zakreslení ujeté dráhy plavidla, jehož pohyb Vaše radiostanice sleduje, zvolte možnost **Trail (Záznam dráhy)**.
  - Pro výběr barvy zakreslené dráhy zvolte možnost **Trail Line (Vyznačení dráhy)**.

### Smazání hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Edit (Upravit) > Clear Report (Smazat hlášení)**.

### Zobrazení dráhy sledovaných lodí na mapě

V rámci některých mapových náhledů mohou být zobrazeny záznamy drah všech sledovaných

plavidel. Ve výchozím nastavení představuje černě zakreslená stopa dráhu plavidla, černé tečky označují všechny dříve hlášené polohy sledovaného plavidla a modrá vlajka se nachází v místě poslední hlášené polohy plavidla.

- 1 Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte **MENU > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC Trails (Dráhy DSC)**.
- 2 Vyberte počet hodin, který bude představovat časový interval pro zobrazení plavidla na mapě. Např. pokud zvolíte interval 4 hodiny, zobrazí se na displeji dráhy všech plavidel, která jsou sledována méně než 4 hodiny.

## Běžná individuální volání

Pokud svůj mapový plotter Garmin připojíte k NMEA kompatibilní radiostanici Garmin VHF, můžete rozhraní mapového plotteru využít k běžnému osobnímu volání.

Pokud na mapovém plotteru zadáváte údaje pro běžné osobní volání, můžete si vybrat DSC kanál, přes který budete komunikovat. Tento požadavek bude připojen k Vašemu volání.

### Výběr kanálu DSC

**POZNÁMKA:** Výběr kanálu DSC je omezen na kanály, které jsou dostupné pro všechna frekvenční pásma. Výchozím nastavením je kanál 72. Pokud zvolíte jiný kanál, mapový plotter použije tento kanál k sekvenčnímu volání, dokud nezačnete volat prostřednictvím druhého kanálu.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte plavidlo nebo stanici pro volání.
- 3 Zvolte **Call with Radio (Volat přes radiostanici) > Channel (Kanál)**.
- 4 Zvolte požadovaný dostupný kanál.

### Zahájení běžného individuálního volání

**POZNÁMKA:** Pokud nemá radiostanice naprogramované identifikační číslo MMSI a Vy zahájíte volání z mapového plotteru, radiostanice tyto informace nepřijme.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Other Vessels (Ostatní plavidla) > DSC List (Seznam DSC)**.
- 2 Zvolte plavidlo nebo stanici pro volání.
- 3 Zvolte **Call with Radio (Volat přes radiostanici)**.
- 4 Pokud je to nutné, zvolte **Channel (Kanál)** a vyberte nový kanál.

### 5 Zvolte **Send (Odeslat)**.

Mapový plotter odešle informace o volání do radiostanice.

### 6 Na Vaší Garmin VHF radiostanici zvolte **Call (Volání)**.

## Zahájení běžného individuálního volání do cíle AIS

- 1 Na stránce mapy nebo 3D mapového náhledu zvolte požadovaný AIS objekt.
- 2 Zvolte AIS **Vessel (Plavidlo AIS) > Call with Radio (Volat přes radiostanici)**.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte **Channel (Kanál)** a vyberte nový kanál.
- 4 Zvolte **Send (Odeslat)**.  
Mapový plotter odešle informace o volání do radiostanice.
- 5 Na Vaší Garmin VHF radiostanici zvolte **Call (Volání)**.

## Přehrávač Media Player

**POZNÁMKA:** Funkce přehrávače Media Player není kompatibilní se všemi modely mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Ne všechny funkce jsou k dispozici pro všechny přehrávače.

Pokud máte k síti NMEA 2000 připojen kompatibilní stereo přehrávač, můžete ho ovládat pomocí mapového plotteru. Mapový plotter by měl při prvním připojení přehrávač Media Player automaticky rozpoznat.

Mediaální soubory můžete přehrávat ze zdrojů připojených k přehrávači Media Player a ze zdrojů připojených k síti NMEA 2000.

## Otevření přehrávače Media Player




Abyste mohli otevřít přehrávač Media Player, musíte k mapovému plotteru připojit kompatibilní zařízení.

Zvolte možnost **Media (Média)**.

### Ikony

**POZNÁMKA:** Níže uvedené ikony nemusí odpovídat všem zařízením.

Symbol	Popis
★	Ukládá nebo odstraňuje kanál jako předvolbu
↺	Zopakuje všechny skladby
↺ <sup>1</sup>	Zopakuje jednu skladbu

	Prohledává stanice
	Vyhledá stanice nebo přeskočí skladby
	Náhodné přehrávání

## Výběr multimediálního zdroje pro přehrávač

Pokud máte k síti, jako je například NMEA 2000, připojeno více mediálních zařízení, můžete vybrat zdroj médií, který chcete ovládat pomocí mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Mediální soubory můžete přehrávat pouze ze zdrojů, které jsou připojeny k Vašemu zařízení.

**POZNÁMKA:** Pro všechny multimediální zdroje nejsou k dispozici všechny funkce.

- Na stránce médií zvolte **MENU > Source (Zdroj)**.  
**POZNÁMKA:** Nabídka zdroje se zobrazí pouze pro zařízení, která podporují více zdrojů médií.
- Vyberte požadovaný zdroj.

## Přehrávání hudby

### Hledání hudby

- Na stránce médií zvolte **Browse (Prohlížet)** nebo **MENU > Browse (Prohlížet)**.
- Stiskněte tlačítko **SELECT** nebo zvolte požadovanou možnost.

### Aktivace abecedního vyhledávání

Při hledání skladby nebo alba na rozsáhlém seznamu můžete využít funkci abecedního vyhledávání.

Na stránce médií zvolte **MENU > Installation (Instalace) > Alpha Search (Abecední hledání)**.

### Označení skladby, které se má opakovat

- Při přehrávání skladby zvolte **MENU > Repeat (Opakovat)**.
- Pokud je to nutné, zvolte možnost **Single (Jedna)**.

### Opakování všech skladeb

Na stránce médií zvolte **MENU > Repeat (Opakovat) > All (Vše)**.

### Náhodné přehrávání skladeb

- Na stránce médií zvolte **MENU > Shuffle (Náhodně)**.
- Pokud je to nutné, zvolte požadovanou možnost.


## Nastavení hlasitosti

### Aktivace a deaktivace zón

Pokud jste zapojili reproduktory na Vaši loď podle zón, můžete požadované zóny aktivovat a naopak deaktivovat zóny, které nevyužíváte.

- Na stránce médií zvolte **MENU > Audio Levels (Úrovně zvuku) > Enable/Disable Zones (Aktivovat/deaktivovat zóny)**.
- Zvolte požadovanou zónu.

### Ztišení hlasitosti

- Na stránce médií zvolte .
- Pokud je to nutné, stiskněte tlačítko **SELECT**.

## VHF radiostanice

### Vyhledávání VHF kanálů

Abyste mohli začít hledat kanály VHF, musíte nejprve zadat VHF zdroj.

V rámci přístroje můžete sledovat aktivitu kanálů VHF uložených jako předvolby a automaticky přepnout na aktivní kanál.

Na stránce VHF média zvolte **MENU > Scan (Hledat)**.

### Nastavení potlačení šumu VHF přenosu

**POZNÁMKA:** Aby bylo možné tuto funkci využívat, musí přehrávač Media Player podporovat radiostanici VHF.

- Na stránce VHF zdroje zvolte **MENU > Squelch (Potlačit šum)**.
- Potlačení šumu VHF nastavte pomocí posuvného tlačítka.

## Rádio

Pro poslech rádia FM nebo AM musíte mít ke stereu řádně připojenou vhodnou námořní anténu AM/FM a nacházet se v dosahu vysílací stanice. Postup pro připojení antény AM/FM naleznete v pokynech pro instalaci sterea.

Pro poslech rádia SiriusXM musíte mít potřebné vybavení a předplatné pro danou službu ([Satelitní rádio SiriusXM, strana 55](#)).

Postup pro připojení tuneru SiriusXM Connect Vehicle Tuner naleznete v pokynech pro instalaci sterea.

Pokud chcete poslouchat rozhlasové stanice DAB, musíte mít potřebné vybavení ([Poslech vysílání DAB, strana 54](#)). Pokyny pro připojení adaptéru DAB a antény najdete v pokynech pro instalaci přiložených k Vašemu adaptéru a anténě.

## Nastavení regionu pro tuner

- 1 Na stránce médií zvolte **MENU > Installation (Instalace) > Tuner Region (Region pro tuner)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.

## Změna rozhlasové stanice

- 1 Na stránce médií vyberte vhodný zdroj, například **FM**.
- 2 Prostřednictvím tlačítek **◀◀** a **▶▶** naladíte stanici.

## Změna režimu ladění

V přístroji si můžete nastavit způsob, jakým se bude vybírat stanice pro určité typy médií, jako je například rádio FM nebo AM.

**POZNÁMKA:** Pro všechny zdroje médií nejsou k dispozici všechny režimy ladění.

- 1 Na stránce médií zvolte **MENU > Tuning Mode (Režim ladění)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.
- 3 Pokud je to nutné, stiskněte tlačítko **SELECT**.

## Předvolby

Své oblíbené AM a FM rozhlasové stanice si můžete uložit jako předvolby, abyste k nim měli rychlý přístup.

Pokud jste připojeni k volitelnému tuneru SiriusXM a anténě, můžete si uložit také své oblíbené kanály SiriusXM.

### *Uložení stanice jako předvolby*

- 1 Na příslušné stránce médií naladíte stanici, kterou chcete uložit jako předvolbu.
- 2 Zvolte **Presets (Předvolby) > Add Current Channel (Přidat aktuální kanál)**.

### *Výběr předvolby*

- 1 Na příslušné stránce médií zvolte možnost **Presets (Předvolby)**.
- 2 Na seznamu zvolte požadovanou předvolbu.
- 3 Zvolte možnost **Tune to Channel (Naladit kanál)**.

### *Odebrání předvolby*

- 1 Na příslušné stránce médií zvolte možnost **Presets (Předvolby)**.
- 2 Na seznamu zvolte požadovanou předvolbu.
- 3 Zvolte možnost **Remove Current Channel (Odstranit aktuální kanál)**.

## Poslech vysílání DAB

Pokud ke kompatibilnímu stereo přehrávači připojíte kompatibilní modul DAB (Digital Audio Broadcasting) s anténou, například model FUSION® MS-DAB100A, můžete si naladit stanice DAB a poslouchat jejich vysílání.

Abyste mohli zdroj DAB využívat, musíte se nacházet v oblasti, kde je vysílání DAB k dispozici, a musíte nastavit region tuneru (*Nastavení regionu pro tuner DAB, strana 54*).

## Nastavení regionu pro tuner DAB

Abyste mohli nerušeně přijímat stanice DAB, musíte správně nastavit region, ve kterém se nacházíte.

- 1 Na stránce médií zvolte **MENU > Installation (Instalace) > Tuner Region (Region pro tuner)**.
- 2 Vyberte region, ve kterém se nacházíte.

## Vyhledávání DAB stanic

Abyste mohli začít hledat stanice DAB, musíte ke stereo přístroji připojit kompatibilní modul DAB a anténu (nejsou součástí balení). Jelikož jsou signály stanic DAB vysílány pouze ve vybraných zemích, musíte pro tuner zvolit region, kde je vysílání DAB k dispozici.

- 1 Vyberte zdroj DAB vysílání.
- 2 Vyberte možnost **Scan (Hledat)**, aby se spustilo hledání stanic.

Jakmile je vyhledávání dokončeno, začne se přehrávat první stanice z prvního nalezeného souboru.

**POZNÁMKA:** Po dokončení prvního hledání můžete možnost **Scan (Hledat)** zvolit znovu a opětovně spustit hledání DAB stanic. Po dokončení opětovného hledání začne systém přehrávat první stanici ze souboru, který jste poslouchali při spuštění opětovného vyhledávání.

## Přepínání DAB stanic

- 1 Vyberte zdroj DAB vysílání.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Scan (Hledat)**, aby se spustilo hledání místních stanic.
- 3 Pro změnu stanice zvolte možnost **◀◀** nebo **▶▶**. Pokud přepnete z poslední stanice ze stávajícího souboru, stereo automaticky přepne na první dostupnou stanici z dalšího souboru.

### *Výběr DAB stanice ze seznamu*

- 1 Na stránce DAB média zvolte **Browse (Prohlížet) > Stations (Stanice)**.
- 2 Na seznamu zvolte požadovanou stanici.

### Výběr DAB stanice na základě kategorie

- 1 Na stránce DAB média zvolte **Browse (Prohlížet) > Kategorie (Kategorie)**.
- 2 Na seznamu zvolte požadovanou kategorii.
- 3 Na seznamu zvolte požadovanou stanici.

### Předvolby DAB stanic

Své oblíbené DAB stanice si můžete uložit jako předvolby, abyste k nim měli snazší přístup. Uložit si můžete až 15 předvoleb pro DAB stanice.

### Uložení DAB stanice jako předvolby

- 1 Na stránce DAB média vyberte stanici, kterou chcete uložit jako předvolbu.
- 2 Zvolte **Browse (Prohlížet) > Presets (Předvolby) > Save Current (Uložit aktuální)**.

### Výběr DAB předvolby ze seznamu

- 1 Na stránce DAB média zvolte **Browse (Prohlížet) > Presets (Předvolby) > View Presets (Zobrazit předvolby)**.
- 2 Na seznamu zvolte požadovanou předvolbu.

### Odstranění DAB předvolby

- 1 Na stránce DAB média zvolte **Browse (Prohlížet) > Presets (Předvolby)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Chcete-li odebrat jednu předvolbu, vyberte možnost **Remove Preset (Odebrat předvolbu)** a zvolte požadovanou předvolbu.
  - Chcete-li odebrat všechny předvolby najednou, vyberte možnost **Remove All Presets (Odebrat všechny předvolby)**.

## Satelitní rádio SiriusXM

Pokud máte stereo zařízení vybavené technologií FUSION-Link™ a instalovaný tuner SiriusXM Connect Tuner, který je připojený k mapovému plotteru, můžete mít v závislosti na předplacených službách přístup k satelitnímu rádiu SiriusXM.

### Zjištění ID rádia SiriusXM

Abyste mohli aktivovat své předplatné SiriusXM, musíte znát ID svého tuneru SiriusXM Connect Tuner. ID zařízení SiriusXM můžete najít na zadní straně tuneru SiriusXM, na zadní straně jeho balení nebo po naladění mapového plotteru na kanál 0.

- 1 Zvolte **Media (Média) > Source (Zdroj) > SiriusXM**.
- 2 Naladte kanál 0.  
ID zařízení SiriusXM neobsahuje písmena I, O, S nebo F.

## Aktivace předplatného rádia SiriusXM

- 1 Pokud máte vybraný zdroj SiriusXM, naladte kanál 1.  
Měli byste slyšet ukázkou kanálu. V opačném případě zkontrolujte instalaci a připojení tuneru SiriusXM Connect Tuner a antény a zkuste to znovu.
- 2 Naladěním kanálu 0 zjistíte ID Vašeho zařízení.
- 3 U předplacených služeb na území USA kontaktujte podporu SiriusXM na telefonním čísle (866) 635-2349 nebo přejděte na webovou stránku [www.siriusxm.com/activatenow](http://www.siriusxm.com/activatenow).
- 4 Zadejte ID přístroje.  
Proces aktivace obvykle trvá 10 až 15 minut, ale může trvat i hodinu. Aby mohl tuner SiriusXM Connect Tuner aktivační zprávu přijmout, musí být zapnutý a přijímat signál SiriusXM.
- 5 Pokud nedojde k aktivaci služby do jedné hodiny, přejděte na webovou stránku <http://care.siriusxm.com/refresh> nebo kontaktujte společnost SiriusXM telefonicky na čísle 1-855-MYREFRESH (697-3373).

## Vlastní nastavení nabídky rozhlasových kanálů

Kanály rádia SiriusXM jsou uskupeny podle kategorií. Můžete si zvolit kategorii kanálů, které se pak budou zobrazovat v průvodci satelitního rádia.

Zvolte jednu z možností:

- Pokud mediální zařízení podporuje stereo **FUSION-Link**, vyberte možnost **Media (Média) > Browse (Prohlížet) > Channel (Kanál)**.
- Pokud je mediálním zařízením anténa **GXM**, zvolte **Media (Média) > MENU > Category (Kategorie)**.

## Uložení kanálu SiriusXM na seznam předvoleb

Své oblíbené kanály můžete uložit na seznam předvoleb.

- 1 Zvolte možnost **Media (Média)**.
- 2 Zvolte kanál, který chcete uložit jako předvolbu.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud mediální zařízení podporuje stereo FUSION-Link, vyberte možnost **Browse (Prohlížet) > Presets (Předvolby)**.
  - Pokud je zařízením anténa GXM, zvolte **MENU > Presets (Předvolby) > Add Current Channel (Přidat aktuální kanál)**.

## Odemknutí rodičovského zámku SiriusXM

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse (Prohlížet) > Parental (Rodičovský zámek) > Unlock (Odemknout)**.
- 2 Zadejte heslo.  
Výchozí heslo je 0000.

### Nastavení rodičovského zámku pro rozhlasové kanály SiriusXM



Abyste mohli rodičovský zámek nastavit, musí být rodičovská kontrola odemčena.

Funkce rodičovského zámku Vám umožňují omezit přístup k libovolným kanálům SiriusXM, včetně těch s obsahem pro dospělé. Jakmile funkci rodičovského zámku zapnete, bude po Vás systém před naladěním uzamčených kanálů vyžadovat zadání hesla.

Zvolte **Browse (Prohlížet) > Parental (Rodičovský zámek) > Lock/Unlock (Zamknout/odemknout)**.

Objeví se seznam odpovídajících míst. Zaškrtnutá značka označuje uzamčený kanál.

**POZNÁMKA:** Jakmile nastavíte rodičovský zámek pro určité kanály, seznam kanálů se bude zobrazovat jiným způsobem:

-  označuje zamčený kanál.
-  označuje odemčený kanál.

### Změna rodičovského hesla pro rozhlasové kanály SiriusXM

Abyste mohli heslo změnit, musí být rodičovský zámek odemčený.

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse (Prohlížet) > Parental (Rodičovský zámek) > Change PIN (Změnit PIN)**.
- 2 Zadejte heslo a vyberte možnost **Done (OK)**.
- 3 Zadejte nové heslo.
- 4 Potvrďte nové heslo.

### Obnovení výchozího nastavení rodičovského zámku

Tento proces vymaže všechny Vámi zadané informace. Jakmile obnovíte nastavení rodičovského zámku na výchozí hodnoty, bude heslo resetováno na hodnotu 0000.

- 1 V nabídce médií zvolte **Installation (Instalace) > Factory Defaults (Tovární nastavení)**.
- 2 Zvolte **Yes (Ano)**.

### Odstranění všech rodičovských zámků na kanálech SiriusXM

Abyste mohli vymazat všechny zamčené kanály, musí být rodičovský zámek odemčený.

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse (Prohlížet) > Parental (Rodičovský zámek) > Clear All Locked (Vymazat všechny zámky)**.
- 2 Zadejte heslo.

### Zadání názvu zařízení

- 1 Na stránce médií zvolte **MENU > Installation (Instalace) > Set Device Name (Zadat název zařízení)**.
- 2 Zadejte název zařízení.
- 3 Stiskněte tlačítko **SELECT** nebo zvolte možnost **Done (OK)**.


### Aktualizace softwaru Media Player

U kompatibilních stereo přehrávačů a dalšího příslušenství můžete provést aktualizaci softwaru.



- 1 Přejděte na stránku [www.fusionentertainment.com/marine](http://www.fusionentertainment.com/marine) a stáhněte si aktualizaci softwaru na USB disk.  
Aktualizace softwaru a pokyny jsou k dispozici na produktové stránce vztahující se k Vašemu zařízení.
- 2 Vložte USB disk do USB portu ve Vašem stereo zařízení.
- 3 Na stránce médií mapového plotteru zvolte **MENU > Installation (Instalace) > Update Software (Aktualizovat software)**.
- 4 Vyberte položku, kterou chcete aktualizovat.

## Konfigurace přístroje

### Automatické zapnutí mapového plotteru

Mapový plotter můžete nastavit tak, aby se zapnul pokaždé, když je připojen ke zdroji napájení. Jinak byste museli mapový plotter zapínat stisknutím tlačítka .

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > Auto Power (Automatické zapínání)**.

**POZNÁMKA:** Pokud je zapnuta funkce automatického zapínání a mapový plotter byl vypnut tlačítkem , odpojen od zdroje napájení a do dvou minut opět připojen, možná bude nutné mapový plotter restartovat stisknutím tlačítka .



## Nastavení systému

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém)**.

**Display (Displej):** slouží pro nastavení podsvícení displeje a barevného schéma.

**Beeper (Zvuk):** slouží pro zapnutí a vypnutí zvuků, které zazní při spuštění alarmů a provedení výběrů.

**GPS:** poskytuje informace o GPS satelitním nastavení a korekcích.

**Auto Power (Automatické zapínání):** aktivuje automatické zapínání přístroje po připojení ke zdroji napájení (*Automatické zapnutí mapového plotteru, strana 56*).

**Keyboard Layout (Vzhled klávesnice):** umožňuje zvolit, zda se má klávesnice zobrazovat v abecedním pořadí nebo jako klasická počítačová klávesnice.

**Language (Jazyk):** slouží pro výběr textového komunikačního jazyka displeje.

**Speed Sources (Zdroje rychlosti):** slouží k určení zdroje informací o rychlosti, který bude využit při výpočtu skutečné rychlosti větru nebo spotřeby paliva. Rychlost vody představuje údaj o rychlosti vypočítaný na základě dat ze snímače rychlosti vody a GPS rychlosti, která je vypočítána na základě GPS polohy.

**System Information (Systémové informace):** poskytuje informace o přístroji a verzi softwaru.

**Simulator (Simulátor):** slouží k zapnutí simulátoru a umožňuje nastavit rychlost a simulovanou polohu.

### Nastavení displeje

Ne všechny funkce jsou dostupné pro všechny modely.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > Display (Displej)**.

**Backlight (Podsvícení):** slouží pro nastavení stupně podsvícení.

**Color Mode (Režim barev):** umožňuje nastavit, zda má displej fungovat v denním nebo nočním režimu.

**Screenshot Capture (Snímek stránky):** umožňuje pořídit snímek aktuální stránky.

**Menu Bar Display (Zobrazení nabídkové lišty):** slouží k zobrazení nabídkové lišty nebo k jejímu automatickému skrytí v době, kdy není využívána.

### Nastavení GPS

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > GPS**.

**Skyview (Obloha):** Na mapovém plotteru si můžete prohlédnout relativní polohu GPS družic na obloze.

**WAAS/EGNOS:** slouží pro zapnutí či vypnutí satelitního systému WAAS (Severní Amerika) nebo EGNOS (Evropa), který může poskytovat přesnější informace o poloze. Nicméně, pokud pracujete se systémy WAAS a EGNOS, trvá přístroji navázání spojení se satelitem delší dobu.

**Speed Filter (Rychlostní filtr):** Vytváří z rychlostních hodnot dosažených jen na krátké okamžiky průměrné hodnoty, čímž zajišťuje vyrovnanější informace o rychlosti.

**Source (Zdroj):** umožňuje zvolit preferovaný zdroj GPS informací.

### Zobrazení systémových hlášení

Záznam systémových hlášení zobrazuje seznam událostí v systému.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > System Information (Systémové informace) > Event Log (Systémová hlášení)**.

### Zobrazení softwarových informací

Pokud chcete, můžete si prohlédnout informace o verzi softwaru, o doplňkových mapách (pokud jsou instalovány), o verzi softwaru volitelného radaru Garmin (pokud je připojen) a ID číslo jednotky. Tyto informace můžete potřebovat pro aktualizaci systémového softwaru nebo při koupi přídatných mapových informací.

Zobrazit můžete informace o verzi softwaru, verzi základní mapy, všech doplňkových mapách (pokud jsou instalovány) a o ID číse jednotky. Tyto informace můžete potřebovat pro aktualizaci systémového softwaru nebo při koupi přídatných mapových informací.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > System Information (Systémové informace) > Software Information (Softwarové informace)**.

### Nastavení parametrů plavidla

**POZNÁMKA:** Pro provedení některých nastavení a využívání některých funkcí jsou nutné přídatné mapy a hardware.

Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď)**.

**Keel Offset (Odsazení kýlu):** slouží k zadání hodnoty pro odsazení lodního kýlu a k nastavení

správné hodnoty pro měření hloubky vody podle místa instalace sonarové sondy (*Nastavení vzdálenosti od kýlu, strana 45*).

#### **Calibrate Water Speed (Kalibrace proudění vody):**

umožňuje provést kalibraci rychlost snímající sondy nebo senzoru (*Kalibrace snímače rychlosti proudění vody, strana 59*).

#### **Fuel Capacity (Kapacita paliva):**

slouží k nastavení kombinované kapacity všech palivových nádrží na lodi (*Nastavení maximální kapacity paliva lodních nádrží, strana 59*).

#### **Vessel Type (Typ plavidla):**

u některých mapových plotterů aktivuje funkce dle typu lodi.

#### **Fill Up All Tanks (Naplnění všech palivových nádrží):**

umožňuje nastavit všechny palivové nádrže jako plné (*Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích, strana 59*).

#### **Add Fuel to Boat (Přidat palivo):**

Pokud nedoplníte dostatek paliva na naplnění celé nádrže, umožňuje zadat množství paliva přidaného do palivové nádrže

(*Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích, strana 59*).

#### **Set Total Fuel Onboard (Zadat celkové množství paliva na palubě):**

slouží pro nastavení kombinovaného množství paliva ve všech palivových nádržích na Vaší lodi (*Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích, strana 59*).

#### **Set Gauge Limits (Nastavení limitů pro ukazatele):**

slouží k nastavení horní a spodní hranice pro různé ukazatele (*Vlastní nastavení limitů pro ukazatel motoru a palivoměr, strana 59*).

### **Nastavení vzdálenosti od kýlu**

V přístroji lze nastavit vzdálenost od kýlu, aby došlo ke kompenzaci hodnoty představující hloubku vody dle místa instalace sonarové sondy. Poté si můžete zobrazit hloubku vody pod kýlem nebo skutečnou hloubku vody podle toho, kterou hodnotu preferujete.

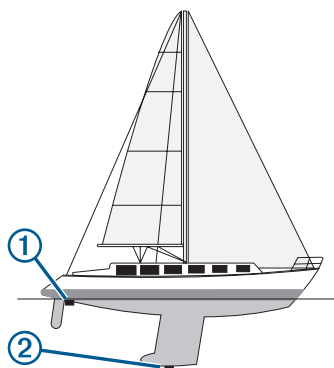
Pokud chcete znát hloubku vody pod kýlem nebo pod nejnižším bodem lodí a sonarová sonda je instalována na čáře ponoru nebo jinde nad úrovní kýlu, změřte vzdálenost od místa upevnění sonarové sondy ke kýlu lodí.

Pokud chcete znát skutečnou hloubku vody a sonarová sonda je nainstalována pod čarou ponoru, změřte vzdálenost od spodní části sonarové sondy k čáře ponoru.

**POZNÁMKA:** Tato možnost je k dispozici pouze v případě, že máte k dispozici platné údaje o hloubce.

#### **1 Změřte vzdálenost:**

- Pokud je sonarová sonda nainstalovaná na čáře ponoru ① nebo jinde nad úrovní kýlu, změřte vzdálenost mezi umístěním sondy a lodním kýlem. Zadejte tuto hodnotu jako kladné číslo.
- Pokud je sonarová sonda instalovaná ve spodní části kýlu ② a Vy chcete znát skutečnou hloubku vody, změřte vzdálenost mezi sondou a čarou ponoru. Tento údaj zadejte jako zápornou hodnotu.



#### **2 Zvolte Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Keel Offset (Odsazení kýlu).**

- 3 Je-li sonda nainstalována na čáře ponoru, vyberte možnost **+**, a je-li instalována ve spodní části kýlu, vyberte možnost **-**.
- 4 Zadejte vzdálenost naměřenou v kroku 1.
- 5 Pro zadání vzdálenosti naměřené v kroku 1 použijte tlačítka šipek.

### **Nastavení odchylky pro teplotu vody**

Abyste mohli nastavit odchylku pro teplotu vody, musíte nejprve připojit senzor teploty vody NMEA 0183 nebo sondu se senzorem teploty vody, které budou zajišťovat informace o teplotě vody.

Odchylka pro teplotu vody kompenzuje údaj o teplotě vody získaný z teplotního snímače.

- 1 Teplotu vody změřte pomocí k mapovému plotteru připojeného snímače teploty nebo sondy schopné měřit teplotu vody.
- 2 Změřte teplotu vody pomocí jiného snímače teploty nebo prostřednictvím teploměru, o kterém víte, že je přesný.

- 3 Odečtete teplotu naměřenou v kroku 1 od teploty naměřené v kroku 2.

Výsledná hodnota je teplotní odchylkou. Pokud snímač připojený k mapovému plotteru naměří teplotu vody nižší než ve skutečnosti je, zadejte v kroku 5 kladnou hodnotu. Pokud snímač připojený k mapovému plotteru naměří teplotu vody vyšší než ve skutečnosti je, zadejte v kroku 5 zápornou hodnotu.

- 4 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Temperature Offset (Teplotní odchylka)**.
- 5 Zadejte teplotní odchylku vypočítanou v kroku 3.

### Kalibrace snímače rychlosti proudění vody

Pokud je k mapovému plotteru připojena sonda se senzorem rychlosti, můžete provést kalibraci tohoto senzoru tak, aby došlo ke zvýšení přesnosti údajů o rychlosti zobrazovaných na displeji mapového plotteru.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Calibrate Water Speed (Kalibrovat rychlost proudění vody)**.
- 2 Postupujte podle pokynů na displeji.  
Pokud se loď nepohybuje dostatečně rychle nebo rychlostní snímač rychlost neregistruje, objeví se na displeji hlášení.
- 3 Zvolte **OK** a bezpečně zvýšte rychlost lodi.
- 4 Pokud se hlášení opět objeví, zastavte loď a ujistěte se, že snímač rychlosti není zaseknutý.
- 5 Pokud je vrtulka v pořádku, zkontrolujte připojení kabelů sondy.
- 6 V případě opakovaného zobrazení tohoto hlášení kontaktujte zástupce společnosti Garmin.

### Nastavení maximální kapacity paliva lodních nádrží

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > My Vessel (Má loď) > Fuel Capacity (Kapacita paliva)**.
- 2 Zadejte hodnotu představující kapacitu všech palivových nádrží na palubě.

### Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva v lodních nádržích

Po doplnění paliva můžete provést synchronizaci hladiny paliva zobrazené na displeji mapového plotteru vzhledem k aktuálnímu množství paliva na lodi.

- 1 Zvolte **Gauges (Ukazatele) > Engine (Motor) > Menu**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost:
  - Po naplnění všech palivových nádrží na lodi zvolte možnost **Fill Up All Tanks (Naplnění**

**všech palivových nádrží)**. Hladina paliva na palivoměru je nastavena na maximum.

- Pokud doplníte palivo, ale jeho množství nedosahuje maximální kapacity, zvolte možnost **Add Fuel to Boat (Doplnění paliva)** a zadejte množství načerpaného paliva.
- Pokud chcete upřesnit celkové množství paliva v lodních nádržích, zvolte možnost **Set Total Fuel Onboard (Zadat celkové množství paliva na palubě)** a zadejte celkové množství paliva v nádržích.

### Vlastní nastavení limitů pro ukazatel motoru a palivoměr

U ukazatelů můžete upravit jejich horní a spodní limity a jejich standardní provozní rozsah. Pokud některá z hodnot překročí rozsah pro normální provoz, ukazatel zčervená.

**POZNÁMKA:** Ne všechny funkce jsou dostupné pro všechny ukazatele.

- 1 Zvolte požadovaný ukazatel.
- 2 Zvolte **Gauge Limits (Limity ukazatele) > Custom (Vlastní) > Edit Limits (Upravit limity)**.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro zadání minimální hodnoty standardního provozního rozsahu zvolte možnost **Rated Min (Stanovené minimum)**.
  - Pro zadání maximální hodnoty standardního provozního rozsahu zvolte možnost **Rated Max (Stanovené maximum)**.
  - Pro zadání dolního limitu pro překročení stanoveného minima zvolte možnost **Scale Min (Rozsah minima)**.
  - Pro zadání horního limitu pro překročení stanoveného maxima zvolte možnost **Scale Max (Rozsah maxima)**.
- 4 Zvolte hodnotu pro zvolený limit.
- 5 Pro nastavení dalších limitů opakujte kroky 4 a 5.

### Komunikační nastavení

**POZNÁMKA:** Pro provedení některých nastavení a využívání některých funkcí jsou nutné přídatné mapy a hardware.

Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace)**.

**Serial Port (Sériový port):** slouží pro nastavení vstupního/výstupního formátu sériového portu, který umožňuje připojení mapového plotteru k externím NMEA přístrojům, počítačům nebo k dalším přístrojům Garmin.

### **NMEA 0183 Setup (Nastavení sítě NMEA 0183):**

slouží pro nastavení NMEA 0183 vět, které mapový plotter přenáší. Určuje počet znaků napravo od desetinné čárky, které se přenáší při výstupu NMEA, a také způsob identifikace trasových bodů (*Nastavení sítě NMEA 0183, strana 60*).

### **NMEA 2000 Setup (Nastavení sítě NMEA 2000):**

umožňuje zobrazovat a označovat přístroje v síti NMEA 2000 (*Nastavení sítě NMEA 2000, strana 60*).

**Marine Network (Námořní síť):** slouží k zobrazení přístrojů, se kterými sdílíte mapové, sonarové nebo radarové informace. Funkce není k dispozici pro všechny modely mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Informace ze sítě si můžete prohlížet pouze prostřednictvím modelu, který daná data podporuje. Například nemůžete zobrazit informace z radaru zapojeného v síti na mapovém plotteru, který radar nepodporuje.

**Síť Wi-Fi:** umožňuje nastavit Wi-Fi síť (*Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi, strana 60*).

## **NMEA 0183**

Mapové plottery podporují standardní protokol NMEA 0183, který je využíván pro připojení různých NMEA 0183 přístrojů jako jsou např. VHF radiostanice, NMEA přístroje, autopiloti, anemometry a senzory směru pohybu.

Informace o připojení mapového plotteru k volitelnému NMEA 0183 zařízení naleznete v pokynech pro instalaci mapového plotteru.

Pro mapový plotter jsou schváleny tyto věty NMEA 0183: GPAPB, GPBOD, GPBWC, GPGGA, GPGLL, GPGSA, GPGSV, GPRMB, GPRMC, GPRTE, GPVTG, GPWPL, GPXTE a vlastní věty Garmin PGRME, PGRMM a PGRMZ.

Tato jednotka podporuje také protokol WPL, DSC a sonarový vstup NMEA 0183, který podporuje věty DPT (hloubka) nebo DBT, MTW (teplota vody) a VHW (teplota vody, rychlost a směr).

### **Nastavení sítě NMEA 0183**

Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace) > NMEA 0183 Setup (Nastavení sítě NMEA 0183)**.

**Sounder (Sonar):** povoluje NMEA 0183 výstupní věty pro sonar (pokud je připojen).

**Route (Trasa):** povoluje NMEA 0183 výstupní věty pro trasy.

**System (Systém):** povoluje NMEA 0183 výstupní věty pro systémové informace.

**Garmin:** povoluje NMEA 0183 výstupní věty pro vlastní věty Garmin.

**Posn Precision (Přesnost výstupu):** zde můžete zadat množství číselných znaků, které budou při přenosu výstupu NMEA za desetinnou čárkou.

**Waypoint IDs (ID trasových bodů):** slouží pro nastavení přenosu trasových bodů prostřednictvím sítě NMEA 0183 ve formě názvu nebo čísel. Pokud budou použita čísla, může dojít u starších autopilotů NMEA 0183 k problémům s kompatibilitou.

**Diagnostika:** zobrazí se informace o diagnostice NMEA 0183.

**Defaults (Výchozí):** obnovuje původní tovární nastavení NMEA 0183.

## **Nastavení sítě NMEA 2000**

Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace) > NMEA 2000 Setup (Nastavení sítě NMEA 2000)**.

**Device List (Seznam přístrojů):** zobrazí seznam přístrojů zapojených do sítě.

**Label Devices (Označení přístrojů):** umožňuje změnit označení dostupných připojených přístrojů.

### **Pojmenování zařízení a senzorů v rámci sítě**

Zařízení a senzory zapojené v námořní síti Garmin a v síti NMEA 2000 můžete libovolně pojmenovat.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace)**.
- 2 Zvolte možnost **Marine Network (Námořní síť) nebo NMEA 2000 Setup (Nastavení sítě NMEA 2000) > Device List (Seznam přístrojů)**.
- 3 Na vlevo zobrazeném seznamu zvolte požadovaný přístroj.
- 4 Zvolte možnost **Change Name (Změnit název)**.
- 5 Zadejte název a zvolte **Done (OK)**.

## **Síť Wi-Fi**

### **Nastavení bezdrátové Wi-Fi sítě**

Mapové plottery mohou vytvořit Wi-Fi síť, do které lze bezdrátově připojit další zařízení. Při prvním pokusu o vytvoření bezdrátové sítě jste vyzváni k nastavení sítě.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace) > Wi-Fi Network (Wi-Fi síť) > Wi-Fi > On (Zapnout) > OK**.
- 2 Pokud je to nutné, zadejte název této bezdrátové sítě.

### 3 Zadejte heslo.

Toto heslo budete potřebovat pro přístup do této sítě ze zařízení, které k ní budete chtít bezdrátově připojit. V rámci hesla jsou rozlišována malá a velká písmena.

### **Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru**

Abyste mohli připojit bezdrátové zařízení do bezdrátové sítě mapového plotteru, musíte nejprve nakonfigurovat bezdrátovou síť mapového plotteru ([Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi, strana 60](#)).

Bezdrátové připojení přístrojů k mapovému plotteru může sloužit také ke sdílení dat.

- 1 Na příslušném bezdrátovém zařízení aktivujete Wi-Fi technologii a nechte vyhledat bezdrátovou síť.
- 2 Zvolte název bezdrátové sítě Vašeho mapového plotteru ([Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi, strana 60](#)).
- 3 Zadejte heslo pro přístup do sítě.

### **Změna bezdrátového kanálu**

Jestliže máte problém najít síť nebo do ní připojit dané zařízení (nebo v případě, že zaznamenáte rušení), můžete změnit kanál pro bezdrátové spojení.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Communications (Komunikace) > Wi-Fi Network (Síť Wi-Fi) > Advanced (Rozšířená nastavení) > Channel (Kanál)**.
- 2 Zadejte nový kanál.

Tato změna neznamená, že budete muset změnit bezdrátový kanál, prostřednictvím kterého jsou v síti připojena další zařízení.

## **Nastavení alarmů**

### **Navigační alarmy**

Zvolte **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > Navigation (Navigace)**.

**Arrival (Příjezd):** alarm lze nastavit tak, aby se spustil v případě, že se loď nachází poblíž odbočky nebo cíle (lze nastavit na základě délkového nebo časového intervalu).

**Anchor Drag (Tažení kotvy):** alarm lze nastavit tak, aby se spustil v případě, že se loď při kotvení vzdálí od požadovaného místa na delší než určenou vzdálenost.

**Off Course (Odchýlení z kurzu):** alarm lze nastavit tak, aby se spustil v případě, že se loď nachází za stanovenou odchylkou od kursu.

### **Systémové alarmy**

**Alarm Clock (Budík):** umožňuje nastavit budík.

**Device Voltage (Napětí přístroje):** tento alarm můžete nastavit tak, aby Vás upozornil na nízké napětí akumulátoru.

**GPS Accuracy (Přesnost GPS signálu):** alarm lze nastavit tak, aby se spustil v momentě, kdy přesnost GPS zaměření klesne pod uživatelem definovanou hodnotu.

### **Nastavení alarmu nízké hladiny paliva**

Abyste mohli nastavit alarm nízké hladiny paliva, musí být k mapovému plotteru připojen kompatibilní senzor průtoku paliva.

Alarm můžete nastavit tak, aby se spustil v momentě, kdy se množství paliva zbývajících v nádržích dostane na určenou hladinu.

- 1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Alarms (Alarmy) > Fuel (Palivo) > Set Total Fuel Onboard (Zadat celkové množství paliva na palubě) > On (Zapnout)**.
- 2 Zadejte množství zbývajících paliva, které aktivuje alarm a vyberte možnost **Done (OK)**.

### **Nastavení měrných jednotek**

Zvolte **Settings (Nastavení) > Units (Měrné jednotky)**.

**System Units (Jednotky systému):** slouží pro nastavení formátu jednotek pro přístroj.

**Variance (Odchylka):** slouží k nastavení magnetické deklinace (úhel mezi magnetickým a skutečným severem) pro Vaši současnou polohu.

**North Reference (Referenční sever):** slouží pro nastavení referenčních směrů využívaných pro výpočet směru pohybu. Možnost True (Skutečný) nastavuje skutečný sever jako referenční. Možnost Grid (Souřadnice) nastaví jako záchytný bod při udávání směru souřadnicový sever (000°). Možnost Magnetic (Magnetický) nastavuje jako referenční sever magnetický sever.

**Position Format (Poziční formát):** slouží pro změnu typu souřadnic, které se zobrazují na displeji. Poziční formát neměňte tak, aby se lišil od pozičního formátu, se kterým pracuje Váš mapový systém.

**Map Datum (Struktura mapy):** změni systém souřadnic, ve kterém je mapa uspořádána. Neměňte strukturu mapy pokud s mapou pracujete nebo pokud používáte mapu jiného pozičního formátu.

**Pressure Reference Time (Referenční čas pro tlak):** slouží k nastavení referenčního času používaného při výpočtu trendu barometru. Trend se zobrazuje v poli barometru.

**Time Format (Časový formát):** umožňuje zvolit formát 12H, 24H nebo UTC.

**Time Zone (Časové pásmo):** slouží pro nastavení časového pásma nebo umožňuje nastavit automatickou volbu na základě GPS polohy.

## Nastavení navigace

**POZNÁMKA:** Pro provedení některých nastavení a využívání některých funkcí jsou nutné přídavné mapy a hardware.

Zvolte **Settings (Nastavení) > Navigation (Navigace)**.

**Route Labels (Označení trasy):** pokud chcete, můžete změnit typ značek zobrazených na mapě v místech, kde se odbočuje.

**Auto Guidance (Automatická navigace):** slouží pro nastavení parametrů, které mapový plotter využívá pro výpočet trasy automatického navádění (vztahuje se na některé z prémiových map).

**Turn Transition Activ. (Aktivace přechodu do zatáčky):** umožňuje zadat, zda bude zatáčení propočítáno na základě času nebo vzdálenosti.

**Turn Transition Time (Doba pro zatáčení):** pokud je aktivováno zatáčení na základě časového intervalu, slouží pro zadání časového intervalu (v minutách), který udává dobu pro provedení manévru zatáčení. Zvýšení této hodnoty pomůže zlepšit přesnost autopilota při navigaci po trase nebo po dráze vyznačené funkcí automatického navádění v oblastech, kde se často mění směr nebo kde se plavidlo pohybuje vysokými rychlostmi. Na přímějších trasách nebo při nižších rychlostech může zlepšit přesnost autopilota naopak snížení hodnoty.

**Turn Transition Dist. (Vzdálenost pro zatáčení):** pokud je aktivováno zatáčení na základě vzdálenosti, slouží pro zadání vzdálenosti, ve které bude proveden manévr zatáčení. Zvýšení této hodnoty pomůže zlepšit přesnost autopilota při navigaci po trase nebo po dráze vyznačené funkcí automatického navádění v oblastech, kde se často mění směr nebo kde se plavidlo pohybuje vysokými rychlostmi. Na přímějších trasách nebo při nižších rychlostech může zlepšit přesnost autopilota naopak snížení hodnoty.

**Route Start (Začátek trasy):** slouží pro zadání výchozího bodu navigace po trase.

## Nastavení pro jiná plavidla

Pokud je Váš kompatibilní mapový plotter připojený k zařízení AIS nebo k radiostanici VHF, můžete nastavit způsob, jakým se budou na displeji mapového plotteru zobrazovat další plavidla.

Zvolte **Settings (Nastavení) > Other Vessels (Ostatní plavidla)**.

**AIS (Automatický identifikační systém):** slouží pro aktivaci nebo deaktivaci příjmu signálu AIS.

**DSC (Digitální výběrové volání):** slouží pro aktivaci či deaktivaci digitálního výběrového volání (DSC).

**AIS Alarm:** slouží pro nastavení alarmu v případě hrozící kolize (*Nastavení alarmu bezpečné zóny, ve které nehrozí kolize na straně 12 a Povolení příjmu testovacích signálů AIS na straně 13*).

## Obnovení původního továrního nastavení mapového plotteru

**POZNÁMKA:** Tento proces vymaže všechny zadané informace.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > System Information (Systémové informace) > Factory Settings (Tovární nastavení)**.

## Sdílení a správa uživatelských dat

Uživatelská data může sdílet a spravovat prostřednictvím paměťové karty. V takovém případě musíte paměťovou kartu vložit do zařízení. Zařízení podporuje paměťové karty s kapacitou až 32 GB ve formátu FAT32.

Data můžete sdílet také v případě propojení dvou kompatibilních přístrojů pomocí modrého a hnědého drátu na napájecím kabelu nebo prostřednictvím kabelu pro sdílení uživatelských dat (*Připojení k jinému zařízení Garmin za účelem sdílení uživatelských dat, strana 62*).

## Připojení k jinému zařízení Garmin za účelem sdílení uživatelských dat

**POZNÁMKA:** Tato funkce není dostupná pro přístroje ECHOMAP Plus 70/90. Modrý a hnědý drát těchto přístrojů lze připojit pouze k přístrojům NMEA 0183.

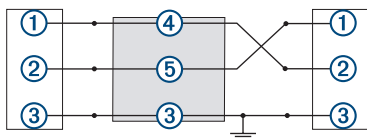
Přístroje ECHOMAP Plus 40/60 můžete připojit ke kompatibilnímu zařízení Garmin za účelem sdílení uživatelských dat jako jsou například trasové

body. Jestliže jsou přístroje umístěny v těsné blízkosti, můžete je propojit pomocí modrého a hnědého drátu. Jestliže jsou přístroje od sebe moc daleko na to, aby bylo možné dráty spojit, můžete je propojit pomocí kabelu na sdílení uživatelských dat (010-12234-06).

- 1 Ujistěte se, že jsou oba přístroje připojeny ke stejnému uzemnění.
- 2 Dokončete akci:
  - Jestliže jsou přístroje instalovány v těsné blízkosti, připojte modrý drát prvního přístroje k hnědému drátu přístroje druhého, a pak připojte hnědý drát prvního přístroje k modrému drátu druhého přístroje.
  - Jestliže přístroje nejsou instalovány v dostatečné blízkosti, použijte kabel na sdílení uživatelských dat (010-12234-06) a propojte přístroje podle pokynů, které byly součástí balení kabelu (*Schéma zapojení kabelu při sdílení uživatelských dat, strana 63*).
- 3 Na obou přístrojích zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Manage Data (správa dat) > User Data Sharing (Sdílení uživatelských dat)**.

Mezi oběma přístroji dojde ke sdílení uživatelských dat. Jestliže aktivujete funkci Clear User Data (Odstranit uživatelská data), údaje budou smazány z obou propojených přístrojů.

### Schéma zapojení kabelu při sdílení uživatelských dat



Položka	Funkce drátu	Barva drátu
①	Data	Modrý
②	Data	Hnědý
③	Uzemnění	Černý
④	Data	Zelený
⑤	Data	Bílý

### Výběr typu souboru pro trasové body a trasy importované z přístrojů třetích stran

Pokud chcete, můžete importovat a exportovat trasové body a trasy z přístrojů třetích stran.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.

- 2 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Nav Info (Navigační informace) > Data Transfer (Přenos dat) > File Type (Typ souboru)**.

- 3 Zvolte možnost **GPX**.

Pro opětovný přenos dat prostřednictvím přístrojů Garmin, zvolte typ souboru ADM.

### Kopírování uživatelských dat z paměťové karty

K přenosu uživatelských dat z jiných zařízení můžete použít paměťovou kartu. Mezi uživatelská data patří trasové body, trasy, cesty automatické navigace, záznamy tras a hranice.

**POZNÁMKA:** Pokud jde o hranice, jsou podporovány pouze soubory s koncovkou .adm.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Manage Data (Správa dat) > Data Transfer (Přenos dat)**.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte paměťovou kartu, z které chcete data zkopírovat.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro přenos dat z paměťové karty do mapového plotteru, kde budou kombinována se stávajícími daty zvolte možnost **Merge From Card (Přidat z karty)**.
  - Pro přenos dat z paměťové karty do mapového plotteru, kde budou přepsána stávající data zvolte možnost **Replace From Card (Nahradit kartovými daty)**.

- 5 Zvolte název souboru.

### Kopírování uživatelských dat na paměťovou kartu

Uživatelská data můžete uložit na paměťovou kartu, aby je bylo možné přenést do jiného zařízení. Mezi uživatelská data patří trasové body, trasy, cesty automatické navigace, záznamy tras a hranice.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Nav Info (Navigační informace) > Manage Data (Správa dat) > Data Transfer (Přenos dat) > Save to Card (Uložit na kartu)**.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte paměťovou kartu, na kterou chcete data zkopírovat.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro vytvoření nového souboru zvolte **Add New File (Přidat nový soubor)**.
  - Pro přidání informací ke stávajícímu souboru, zvolte na seznamu požadovaný soubor,

a pak zvolte možnost **Save To Card** (Uložit na kartu).

## Kopírování vestavěných map na paměťovou kartu

Mapy z mapového plotteru můžete kopírovat na paměťovou kartu, a pak je použít v rámci HomePort.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Manage Data (Správa dat)** > **Data Transfer (Přenos dat)**.
- 3 Zvolte možnost **Copy Built-in Map (Zkopírovat vestavěnou mapu na kartu)**.

## Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras z programu HomePort do mapového plotteru

Pro kopírování dat do Vašeho mapového plotteru musíte mít v počítači nainstalovanou poslední verzi programu HomePort a v mapovém plotteru musí být vložena paměťová karta.

Zkopírujte data z programu HomePort na připravenou paměťovou kartu.

Více informací naleznete v nápovědě programu HomePort.

## Zálohování dat v počítači

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Manage Data (Správa dat)** > **Data Transfer (Přenos dat)** > **Save to Card (Uložit na kartu)**.
- 3 Zvolte název souboru na seznamu nebo možnost **Add New File (Přidat nový soubor)**.
- 4 Zvolte **Save To Card (Uložit na kartu)**.
- 5 Vyjměte paměťovou kartu a vložte ji do čtečky paměťových karet Vašeho počítače.
- 6 Otevřete složku **Garmin\UserData** paměťové karty.
- 7 Zkopírujte záložní soubor na kartě a vložte ho do libovolného místa v počítači.

## Obnovení zálohovaných dat v mapovém plotteru

- 1 Paměťovou kartu vložte do čtečky paměťových karet, která je připojena k Vašemu počítači.
- 2 Zkopírujte záložní soubor z počítače na paměťovou kartu, do složky **Garmin\UserData**.

- 3 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 4 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Manage Data (Správa dat)** > **Data Transfer (Přenos dat)** > **Replace From Card (Nahradiť z karty)**.

## Uložení systémových informací na paměťovou kartu

Systémové informace si můžete uložit na paměťovou kartu a využít je jako pomůcku pro řešení problémů. Pokud by bylo nutné zachránit síťové údaje, můžete být o tyto informace požádáni zástupcem produktové podpory společnosti Garmin.

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Settings (Nastavení)** > **System (Systém)** > **System Information (Systémové informace)** > **Garmin Devices (Přístroje Garmin)** > **Save to Card (Uložit na kartu)**.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte paměťovou kartu, na kterou chcete systémová data uložit.
- 4 Vyjměte paměťovou kartu.

## Smazání uložených dat

Uložená uživatelská data můžete z paměti přístroje vymazat. Mezi uživatelská data patří trasové body, trasy, cesty automatické navigace, záznamy tras a hranice.

- 1 Zvolte **Nav Info (Navigační informace)** > **Manage Data (Správa dat)** > **Clear User Data (Odstranit uživatelská data)**.
- 2 Zvolte požadovanou možnost.

### OZNÁMENÍ

Jestliže zvolíte možnost **All (Vše)**, dojde k odstranění všech Vámi uložených dat s výjimkou dat **Garmin Quickdraw Contours**.

Jestliže je daný přístroj propojený s jiným zařízením a je aktivováno sdílení uživatelských dat, dojde k odstranění dat u obou propojených přístrojů.



## Příloha

### Čištění displeje

#### OZNÁMENÍ

Čistící prostředky obsahující amoniak poškozují antireflexní vrstvu.

Kryt displeje je potažen speciální antireflexní vrstvou, která je citlivá na některé typy tělních olejů, vosk a abrazivní čistící prostředky.

- 1 Na hadřík naneste čistící prostředek na kontaktní čočky, který nepředstavuje nebezpečí pro antireflexní povrchy.
- 2 Opatrně otřete displej měkkým a čistým hadříkem, který nepouští vlas.

### Snímky stránky

Jakoukoliv stránku zobrazenou Vaším mapovým plotterem můžete uložit jako obrázek v bitmapovém formátu (.bmp). Snímky stránek můžete nahrát do počítače.

#### Pořízení snímku stránky

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > Display (Displej) > Screenshot Capture (Snímek stránky) > On (Zapnout)**.
- 3 Přejděte na stránku, kterou chcete zachytit.
- 4 Přidrže tlačítko **HOME** alespoň na šest vteřin.

#### Kopírování pořízených snímků do počítače

- 1 Vyměňte paměťovou kartu z mapového plotteru a vložte ji do čtečky paměťových karet Vašeho počítače.
- 2 V prohlížeči Windows® Explorer otevřete složku Garmin\scrn uloženou na paměťové kartě.
- 3 Zkopírujte soubor .bmp z karty a vložte jej na požadované místo v počítači.

### Problémy a jejich odstranění

#### Zařízení nedokáže navázat satelitní spojení

Jestliže zařízení nedokáže navázat satelitní spojení, existuje několik možných příčin. Pokud bylo zařízení od okamžiku, kdy naposledy navázalo satelitní spojení, přesunuto na velkou vzdálenost nebo bylo vypnuto déle než na několik týdnů či měsíců, je možné, že nebude schopno správně vyhledat družice.

- Zkontrolujte, zda zařízení používá nejnovější software. Pokud ne, software aktualizujte ([Aktualizace softwaru v přístroji, strana 68](#)).

- Jestliže zařízení používá interní GPS anténu, zkontrolujte, zda má zařízení nezastíněný výhled na oblohu, aby mohla interní anténa přijímat GPS signál. Jestliže je zařízení instalováno v kabině, mělo by být v blízkosti okna, aby mohlo přijímat signál GPS.

#### Zařízení se nezapne nebo se stále vypíná

Nepravidelné vypínání nebo nezapínání zařízení může být známkou problému s přívodem elektrické energie do zařízení. Pokuste se problém s elektrickou energií vyřešit kontrolou následujících položek.

- Ujistěte se, že jde do nabíjecí zásuvky elektrický proud.

To můžete zjistit několika způsoby. Například můžete zjistit, zda bude fungovat jiný přístroj zapojený do stejné zásuvky.

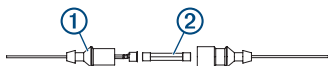
- Zkontrolujte pojistku napájecího kabelu. Pojistka by měla být umístěna v držáku a je součástí červeného vodiče napájecího kabelu. Zkontrolujte, zda je nainstalována pojistka správné velikosti. Informace o správné velikosti pojistky naleznete na štítku na kabelu nebo v instalační příručce. Zkontrolujte pojistku a ujistěte se, že spojení uvnitř pojistky není přerušeno. Pojistku můžete otestovat pomocí multimetru. Jestliže je pojistka v pořádku, zobrazí multimetr výsledek 0 ohmů.
- Zkontrolujte, zda je zařízení napájeno proudem o napětí alespoň 10 voltů, doporučeno je ale 12 voltů.

Pro kontrolu napětí změřte zásuvky napájení a uzemnění napájecího kabelu s ohledem na napětí stejnosměrného proudu. Jestliže je napětí nižší než 10 voltů, zařízení se nezapne.

- Ujistěte se, že je zařízení dobře zajištěno v držáku. Pokud je přístroj zajištěn ještě pojistkou, zkontrolujte, zda je pevně zacvaknutá. Správné zajištění přístroje nebo pojistky je doprovázeno slyšitelným cvaknutím. Jestliže není přístroj pevně zajištěn, může dojít k přerušení napájení. Pokud není přístroj v kolébce pevně zajištěn, může spadnout a poškodit se.
- Jestliže je zařízení dostatečně napájeno, ale přesto se nezapne, kontaktujte zákaznickou podporu společnosti Garmin na stránkách [podpora.garmin.cz](#).

## Výměna pojistky napájecího kabelu

1 Otevřete kryt ① pojistky.



2 Vyměňte pojistku ② tím, že s ní otočíte a vytáhnete ji.


3 Vložte novou 3A tavnou pojistku.

4 Zavřete kryt pojistky.

## Sonar nefunguje

- Zatlačte kabel sondy co nejvíce do zadní části přístroje.

Ačkoliv se zdá, že je kabel připojený, pevně na něj zatlačte.

- Stiskněte tlačítko  a ujistěte se, že je sonar aktivován.

- Zvolte správný typ sonarové sondy (*Výběr typu sonarové sondy, strana 34*).

## Zařízení nevytváří trasové body ve správných polohách

Polohu trasového bodu můžete vložit ručně a poté přenášet a sdílet data z jednoho zařízení na další. Jestliže jste ručně zadali trasový bod pomocí souřadnic a poloha bodu se nezobrazuje tam, kde by bod měl být, je možné, že referenční elipsoid a formát souřadnic mapy zařízení neodpovídají referenčnímu elipsoidu a formátu souřadnic mapy, které byly k označení trasového bodu původně použity.

Formát souřadnic je způsob, jakým se na obrazovce zobrazuje pozice přijímače GPS. Běžně je zobrazena jako šířka/délka ve stupních a minutách s možnostmi zobrazit stupně, minuty a sekundy, pouze stupně nebo jeden z několika formátů souřadnicové sítě.

Referenční elipsoid je matematický model, který popisuje část zemského povrchu. Linie šířky a délky na papírové mapě jsou vztaženy ke konkrétnímu elipsoidu.

1 Zjistěte, který referenční elipsoid a formát souřadnic byl použit při vytváření původního trasového bodu.

Jestliže byl původní trasový bod převzat z mapy, měl by být na mapě popisek uvádějící elipsoid a formát souřadnic použitý při vytváření mapy. Většinou se nachází blízko vysvětlivek.

2 Zvolte **Settings (Nastavení) > Units (Jednotky)**.

3 Vyberte správné nastavení elipsoidu a formátu souřadnic.

4 Znovu vytvořte trasový bod.

## Na displeji přístroje se nezobrazuje přesný čas

Čas se nastavuje na základě GPS pozice a zvoleného časového pásma.

1 Zvolte **Settings (Nastavení) > Units (Jednotky) > Time Zone (Časové pásmo)**.

2 Ověřte si, že má zařízení pevnou GPS polohu.

## Informace o síti NMEA 2000 PGN

Typ	PGN	Význam
Odeslání a příjem	059392	ISO potvrzení
	059904	ISO požadavek
	060928	ISO adresování
	126208	NMEA: Příkaz, žádost a známá skupinová funkce
	126996	Informace o produktu
	127250	Směr pohybu lodí
	128259	Rychlost: referenční, voda
	128267	Hloubka vody
	129539	GNSS DOPs
	129799	Radiofrekvence, režim a výkon
	130306	Informace o větru
130312	Teplota	
Odeslání	126464	Přenos/přijem PGN seznamu funkcí
	127258	Magnetická odchylka
	129025	Poloha: rychlá aktualizace
	129026	COG a SOG: rychlá aktualizace
	129029	GNSS poziční data
	129283	Chyba - odchýlení z trasy
	129284	Navigační údaje
	129285	Navigační trasa a informace o trasových bodech
	129540	GNSS dostupné satelity
Příjem	127245	Kormidlo
	127250	Kurz lodí
	127488	Parametry motoru: rychlá aktualizace
	127489	Parametry motoru: dynamické
	127493	Parametry převodovky: dynamické
	127498	Parametry motoru: statické
	127505	Hladina paliva
	129038	Hlášení o poloze AIS třídy A

Typ	PGN	Význam
	129039	Hlášení o poloze AIS třídy B
	129040	Rozšířené hlášení o poloze AIS třídy B
	129794	Statická a cestovní data AIS třídy A
	129798	Hlášení o poloze AIS SAR
	129802	Hlášení bezpečnostního vysílání AIS
	129808	Informace o volání DSC
	130310	Parametry okolního prostředí
	130311	Parametry okolního prostředí (zastaralé)
	130313	Vlhkost
	130314	Aktuální tlak
	130576	Status malé lodi

Tyto údaje se vztahují pouze na přístroje kompatibilní s protokolem NMEA 2000.

## Informace o síti NMEA 0183

Typ	Věta	Význam
Odesílání	GPAPB	APB: Věta „B“ regulující směr pohybu nebo záznam trasy (autopilot)
	GPBOD	BOD: Orientace (směr do cíle)
	GPBWC	BWC: Směr a vzdálenost do trasového bodu
	GPGGA	GGA: Pevná data systému globální navigace.
	GPGLL	GLL: Zeměpisná poloha (zemská šířka a délka)
	GPGSA	GSA: GNSS DOP a aktivní satelity
	GPGSV	GSV: GNSS dostupné satelity
	GPRMB	RMB: Doporučené minimální navigační informace
	GPRMC	RMC: Doporučená minimální specifická GNSS data
	GP RTE	RTE: Trasy
	GPVTG	VTG: Kurz a rychlost vůči zemi
	GPWPL	WPL: Lokalizace trasového bodu
	GPXTE	XTE: Chyba - odchýlení z trasy (XTE)
	PGRME	E: Odhadovaná chyba
	PGRMM	M: Struktura mapy
	PGRMZ	Z: Nadmožská výška
SDDBT	DBT: Hloubka pod sondou	
SDDPT	DPT: Hloubka	
SDMTW	MTW: Teplota vody	

Typ	Věta	Význam
	SDVHW	VHW: Rychlost a směr proudění vody
Příjem	DPT	Hloubka
	DBT	Hloubka pod sondou
	MTW	Teplota vody
	VHW	Rychlost a směr proudění vody
	WPL	Lokalizace trasového bodu
	DSC	Informace digitálního výběrového volání
	DSE	Rozšířené digitální výběrové volání
	HDG	Směr pohybu, odchylka a povolená odchylka
	HDM	Směr pohybu, magnetický
	MWD	Směr a rychlost větru
	MDA	Složené meteorologické informace
	MWV	Rychlost a úhel větru
VDM	AIS VHF data-link hlášení	

Kompletní popis námořního komunikačního protokolu NMEA (National Marine Electronics Association) je možné objednat na adrese: NMEA, Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA ([www.nmea.org](http://www.nmea.org))

## Registrace Vašeho přístroje

**POZNÁMKA:** Pokud Váš přístroj využívá Wi-Fi technologii, měli byste pro registraci přístroje použít aplikaci ActiveCaptain (*Začínáme s aplikací ActiveCaptain, strana 5*).

Registrací produktu pomůžete vytvořit lepší technickou podporu pro výrobky společností Garmin. Originál nebo kopii dokladu o zakoupení výrobku uložte na bezpečném místě.

- 1 Vložte paměťovou kartu do SD zdičky mapového plotteru.
- 2 Chvilku počkejte.  
V mapovém plotteru se otevře stránka systému pro správu informací na kartě a ve složce Garmin na paměťové kartě se vytvoří soubor s názvem GarminDevice.xml.
- 3 Vyjměte paměťovou kartu.
- 4 Vložte paměťovou kartu do příslušného slotu ve Vašem počítači.
- 5 V počítači si otevřete stránky [www.garmin.com/express](http://www.garmin.com/express).
- 6 V souladu s pokyny na obrazovce si stáhněte a instalujte aplikaci Garmin Express™.
- 7 Zvolte **+** > **Add a Device (Přidat zařízení)**.

8 Zatímco v aplikaci probíhá vyhledávání, zvolte možnost **Sign In (Přihlásit)** vedle položky **Have marine charts or devices? (Máte námořní mapy nebo přístroje?)** ve spodní části stránky.

9 Přihlaste se ke svému účtu Garmin nebo si vytvořte nový.

10V souladu s pokyny na displeji si nastavte parametry pro své plavidlo.

11 Zvolte **+ > Add (Přidat)**.

Aplikace Garmin Express prohledá paměťovou kartu, aby našla informace o přístroji.

12 Zvolte možnost **Add Device (Přidat zařízení)** a zaregistrujte přístroj.

Po úspěšném dokončení registrace začne aplikace Garmin Express hledat doplňkové mapy a mapové aktualizace pro Vaše zařízení.

Jestliže do sítě Vašeho mapového plotteru přidáte další přístroj, opakujte tyto kroky pro registraci nového zařízení.

## Aktualizace softwaru

**POZNÁMKA:** Pokud Váš přístroj využívá Wi-Fi technologii, měli byste pro registraci aktualizace softwaru přístroje použít aplikaci ActiveCaptain (*Začínáme s aplikací ActiveCaptain, strana 5*).

Po instalaci zařízení nebo po přidání příslušenství může být nutné provést aktualizaci softwaru v přístroji.

Zařízení podporuje paměťové karty s kapacitou až 32 GB ve formátu FAT32.

Před aktualizací softwaru si můžete zkontrolovat, jaká verze softwaru je instalovaná ve Vašem přístroji (*Zobrazení softwarových informací, strana 57*).

Poté můžete přejít na stránky [garmin.com/support/software/marine.html](http://garmin.com/support/software/marine.html), kde zvolte možnost See All Devices in this Bundle (Zobrazit všechna zařízení v této sadě) a srovnajte verzi instalovaného softwaru s verzí uvedenou u produktu.

Jestliže je software ve Vašem zařízení starší než verze uvedená na webových stránkách, postupujte podle pokynů pro nahrání softwaru na paměťovou kartu (*Nahrání nového softwaru na paměťovou kartu, strana 68*), a pak aktualizujte software ve Vašem přístroji (*Aktualizace softwaru v přístroji, strana 68*).

### Nahrání nového softwaru na paměťovou kartu

Kopii aktualizace softwaru je třeba nahrát na paměťovou kartu prostřednictvím počítače s operačním systémem Windows.

**POZNÁMKA:** Pokud nemáte počítač s OS Windows s chcete si objednat paměťovou kartu se softwarovou aktualizací, můžete se obrátit na zákaznickou podporu společnosti Garmin.

1 Vložte paměťovou kartu do slotu ve Vašem počítači.

2 Jděte na stránky [garmin.com/support/software/marine.html](http://garmin.com/support/software/marine.html).

**TIP:** Z těchto webových stránek si můžete stáhnout také aktualizované návody k obsluze a nahrát je do svého mapového plotteru.

3 Zvolte možnost **echoMAP Series with SD Card (Řada echoMAP prostřednictvím SD karty)**.

4 Zvolte možnost **Download (Stáhnout)** hned vedle položky **echoMAP Series with SD Card (Řada echoMAP prostřednictvím SD karty)**.

5 Přečtěte si podmínky stažení a potvrďte, že s nimi souhlasíte.

6 Zvolte možnost **Download (Stáhnout)**.

7 Zvolte požadované umístění a potvrďte ho volbou možnosti **Save (Uložit)**.

8 Dvakrát klikněte na stažený soubor.

V požadovaném umístění je vytvořena složka Garmin obsahující aktualizaci softwaru. Při přenosu softwarové aktualizace na paměťovou kartu se otevře dialogové okno.

9 Zvolte možnost **Next (Další)**.

10 Zvolte disk, který je přiřazen paměťové kartě, a pak zvolte **Next (Další) > Finish (Dokončit)**.

Na paměťové kartě je vytvořena složka Garmin obsahující aktualizaci softwaru. Nahrání softwarové aktualizace na paměťovou kartu může trvat několik minut.

### Aktualizace softwaru v přístroji

Abyste mohli aktualizovat software v přístroji, musíte si pořídit paměťovou kartu s aktualizací softwaru nebo stáhnout příslušnou aktualizaci na svou paměťovou kartu (*Nahrání nového softwaru na paměťovou kartu, strana 68*).

1 Zapněte mapový plotter.

2 Až se objeví hlavní stránka, vložte do příslušného slotu paměťovou kartu.

**POZNÁMKA:** Aby se zobrazily instrukce pro aktualizaci softwaru, u přístroje musí být před vložením karty provedeno kompletní bootování.

3 Postupujte podle pokynů na obrazovce.

- 4 Počkejte několik minut, dokud se proces softwarové aktualizace nedokončí.
- 5 Až k tomu budete vyzváni, nechte paměťovou kartu na své místě a ručně restartujte mapový plotter.
- 6 Vyjměte paměťovou kartu.  
**POZNÁMKA:** Pokud paměťovou kartu vyjmete před restartováním přístroje, aktualizace softwaru se nedokončí.

## Podpora Garmin

Na stránkách [www.garmin.cz/podpora/update-sw/](http://www.garmin.cz/podpora/update-sw/) najdete praktické informace například o aktualizaci softwaru a map, opravách a technické podpoře.

# Rejstřík

## A

- ActiveCaptain 4
  - aktualizace map 6
  - aktualizace softwaru 6
  - quickdraw 17–20
  - letecké fotografie 11
  - upozornění z chytrého telefonu 5
- AIS 11–13, 17
  - alarm 12
  - hrozby 13
  - objekty 11
  - nouzové volání 13
  - plavidla 44
  - SART 13
  - zapnutí 40
- aktualizace
  - mapy 6
  - software 6
- aktualizace, software 56, 68
- alarm pro odchylku z kurzu 61
- alarm pro vlečení kotvy 61
- alarm příjezdu 61
- alarm varující před kolizí 12
- alarmy 38, 61
  - hluboká voda 38
  - kolize 12
  - mělká voda 38
  - motor 47
  - navigace 21, 26, 62
  - odchylka od kurzu 61
  - palivo 47
  - příjezd 61
  - sonar 31
  - teplota vody 24, 38
  - ukazatele 47
  - vlečení kotvy 61
- AM 53
- anemometr 45
- animace přílivu a vln 10
- anténa, GPS 2
- astronomické informace 49

- Automatická navigace 26
  - cesty 26
  - trasy 27
  - vzdálenost od pobřeží 27
- autopilot 43
  - aktivace 43
  - cikcak vzor 44
  - kruhový vzor 44
  - omezení aktivity kormidla 43, 44
  - přírůstky krokového řízení 43, 44
  - vzor pro obrat do protisměru 43
  - vzor pro Williamsonův obrat 44
  - vzory řízení 43

## B

- barevné označení pro nebezpečí 20, 21
- bezdrátová zařízení 60
  - bezdrátové připojení dalšího přístroje 60, 61
  - konfigurace sítě 59
- bezpečná zóna protikolizního alarmu 12

## C

- cíle
  - navigační mapa 22
  - výběr 22
- číselná pole 15

## D

- 3D rybí perspektiva 17
  - detekované objekty 7, 32
  - záběr sonaru 17
  - záznamy tras 29
- DAB 54, 55
- data
  - kopírování 63
  - odstranění 64
  - správa 62
  - zálohování 64
- datová pole 15
- detekované objekty 17, 32
- digitální selektivní volání 60
  - kanály 52
  - kontakty 50
  - osobní běžné volání 52
  - zapnutí 50
- displej, jas 4
- DSC viz *digitální výběrové volání*

## E

EGNOS 57

EPIRB 13

## F

fotografie, letecké 11

FM 53

## G

galerie družicových snímků 10

Garmin ClearVü 32

GPS 57

EGNOS 57

signály 2, 13

WAAS 57

zdroj 2

GPS přesnost 66

## H

hlášení o poloze 50

hodiny 61

alarm 61

hranice, kopírování 63

hranice, linie 30

hudební přehrávač viz *Media Player* 52

## I

ID jednotky 55, 57

informace o poloze, sledování 50

## J

jazyk 57

## K

kombinace 3, 4

vlastní nastavení 3

kompas 34, 47

růžice 14

křížování a přehazování plachty 46

plavba po větru 46

udržování směru 46, 47

kurzy 22

## L

linie hranic 30

## M

mapy 6, 9, 13

aktualizace 6

quickdraw 17

měření vzdálenosti 8

navigace 8

podrobné informace 9

prohlížení mapy 7

rybářská 7

směr pohybu 9

symboly 7

vzhled 14

měrné jednotky 61

měření vzdálenosti, mapy 8

MOB, přístroj 24

motor, ukazatele 47, 59

konfigurace 48

stavové alarmy 48

motorový člun 4

muž přes palubu 24, 44

## N

napětí 61

nastavení 4, 9, 12–17, 20, 23, 26–31, 35–49, 53–62

systémové informace 57

nastavení displeje 57

navigační alarmy 61

navigační body 23

navigační mapa 7

letecké fotografie 11

nastavení 13, 14

námoňní body zájmu 22

prohlížení mapy 7

záznamy dráhy plavidla 16

navigační údaje 16

námoňní body zájmu 22

námoňní síť Garmin 66, 67

nápověda viz *produktová podpora na hlavní stránce*

NMEA 0183 60, 67

NMEA 2000 60, 66

nouzové volání 13, 51

## O

ostatní pravidla

AIS **16, 17**

záznamy drah **17**

označení polohy **24**

oznámení **6**

## P

palivo, kapacita **47, 58, 59**

palivoměry **47, 48**

stavový alarm **48**

synchronizace s aktuálním množstvím paliva **48**

paměťová karta **64**

instalace **2**

podrobné mapy **64**

slot **1**

plachetnice **4, 44**

plachtění **17, 44**

startovní čára **44**

stopky pro měření závodu **44**

plavba na základě trasy **21**

plavba po větru **46**

nastavení **46**

plánovač cesty *viz problémy a jejich odstranění* **65**

plout do **23**

počasí **14**

podpora *viz produktová podpora*

podsvícení **4**

prémiové mapy **9**

3D rybí perspektiva **17**

animovaný ukazatel přílivu/odlivu

a směru proudění **10**

letecké fotografie **11**

produktová podpora Garmin *viz produktová podpora*

*ukazatele*

informace o cestě **47**

motor **47**

omezení **59**

palivo **47, 59**

stavové alarmy **48**

vítr **46**

předvolby **54**

DAB **54**

přehazování plachty *viz křížování a přehazování*

*plachty*

přehrávač Media Player **52**

abecední hledání **53**

DAB **54**

FUSION-Link **55**

název zařízení **56**

náhodné přehrávání **53**

opakování **53**

předvolby **54**

rádio **53**

region pro tuner **54**

režim ladění **54**

satelitní rádio SiriusXM **55**

vypnutí zvuku **57**

VHF **53**

zdroj **53**

zóny **53**

produktová podpora **69**

## Q

quickdraw **17–20**

quickdraw, nastavení **20**

## R

rádio **53**

AM **53**

FM **53**

SiriusXM **55**

registrace produktu **67**

resetování, nastavení **47**

režim barev **4**

rozsahové kružnice **15**

rybářská mapa **7**

nastavení **16**

prohlížení mapy **7**

## S

SART **13**

satelitní rádio SiriusXM **55**

satelitní signály, navázání **2**

sdílení dat **62**

SideVü **32**

SiriusXM **55**

satelitní rádio **55**

směr pohybu

linie **9, 16**

udržování **47**

udržování kurzu **46**



- snímek stránky **57, 65**
- pořízení **65**
- software
  - aktualizace **6, 56, 68**
- sonar **31–41, 66**
  - A-Scope **40**
  - barva pro zisk **39**
  - budíky **38**
  - číselná pole **37**
  - detekované objekty **32, 38**
  - frekvence **39**
  - FrontVü **34**
  - Garmin ClearVü **32**
  - hloubka **41**
  - hloubková linie **37**
  - hluk **39**
  - hluk při hladině **39**
  - interference **35, 38**
  - kužel **17**
  - nahrávání **36**
  - Panoptix **33**
  - rychlost překreslení **37**
  - sdílení **35**
  - SideVü **32**
  - stupnice hloubky **37**
  - trasové body **35**
  - typ dna **37**
  - uzamčení dna **37**
  - vzhled **38**
  - zdroj **35**
  - zisk **40**
  - zobrazení **31**
  - zoom **37**
- sonda **39**
- SOS **24**
- stanice pro měření proudění **49**
  - ukazatele **49**
- stanice přílivových informací **50**
  - ukazatele **48, 49**
- stínování hloubky **20**
- symboly **7, 11**
- systémové informace **57, 64**

## T

- tlačítka **1, 2**
  - napájení **1**
- tlačítko power **1, 2**
- tovární nastavení **62**
  - sonar **38**
- trasové body **23**
  - dráhy plavidel **51**
  - kopírování **64**
  - mazání **24**
  - muž přes palubu **24**
  - navigace do **24**
  - sdílení **62**
  - sonar **35**
  - úprava **24**
  - vytvoření **8, 23**
  - zobrazení **24**
  - zobrazení seznamu **24**

- trasy **24**
  - kopírování **64**
  - mazání **26**
  - navigace **26**
  - navigace paralelně **26**
  - sdílení **62**
  - trasové body **23**
  - úprava **25**
  - vytvoření **25**
  - zobrazení seznamu **25**

## U

- ukazatele **47**
- ukazatele pro plachtění **47**
- upozornění z chytrého telefonu **5**
- uživatelská data, mazání **64**

## V

- vést do **23**
- VHF radiostanice **53**
  - DSC kanál **52**
  - nouzové volání **51**
  - osobní běžné volání **52**
  - volání objektu AIS **52**
- vlastní nastavení **3**
- voda
  - odchylka teploty **58**
  - rychlost **59**

vymazání všech uživatelských údajů **64**

vzdálenost od kýlu **45, 58**

vzdálenost od pobřeží **27**

## **W**

WAAS **57**

Wi-Fi **5**

Wi-Fi technologie **60**

## **Z**

zařízení

čištění **65**

registrace **67**

tlačítka **1, 2, 7**

záběr kurzu **16**

záznam událostí **57**

záznamy dráhy plavidla **12, 41**

záznamy tras **29**

kopírování **64**

mazání **29**

nahrávání **30**

navigace **24–26**

odstranění **29**

seznam **29**

uložení **25**

uložení trasy **25**

úprava **29**

zobrazení **25, 29**

zkratky **2**

Zoom (Zvětšení)

mapa **7**

sonar **37**



