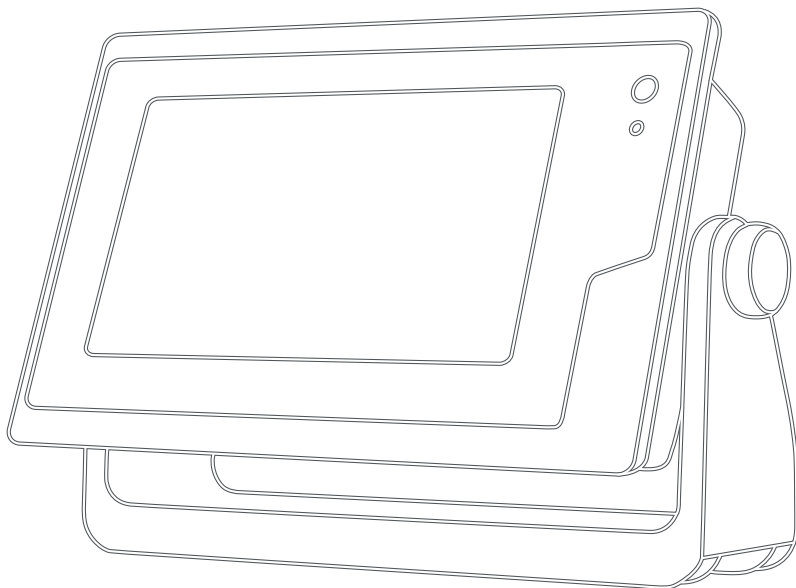


**GARMIN®**



# ŘADA GPSMAP® 702/902

---

Návod k obsluze

© 2016 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 o jeho používání, navštivte stránky [www.garmin.cz](http://www.garmin.cz).

Garmin®, logo Garmin, BlueChart®, g2 Vision®, GPSMAP®, FUSION®, Ultrascroll® a VIRB® jsou obchodními známkami společnosti Garmin Ltd. nebo jejích dceřiných společností registrovanými v USA a v dalších zemích. Fantom™, FUSION-Link™, Garmin Helm™, Garmin LakeVii™, Garmin Nautix™, Garmin Quickdraw™, GCV™, GMR™, GRID™, GXM™, HomePort™, MotionScope™, Panoptix™, quatix® Shadow Drive™ a SmartMode™ jsou obchodními známkami společnosti Garmin Ltd. nebo jejích dceřiných společností. Tyto obchodní známky nelze užívat bez výslovného souhlasu společnosti Garmin.

Mac® je obchodní známkou společnosti Apple Inc., registrované v USA a v dalších zemích. Android™ je obchodní známkou společnosti Google Inc. CZone™ je obchodní známkou společnosti Power Products, LLC. FLIR® je registrovanou obchodní známkou společnosti FLIR Systems, Inc. NMEA® NMEA 2000® a logo NMEA 2000 jsou registrovanými obchodními známkami společnosti National Marine Electronics Association. microSD® a logo microSD jsou registrovanými obchodními známkami společnosti SD-3C, LLC. SiriusXM™ je registrovanou obchodní známkou společnosti SiriusXM Radio Inc. Wi-Fi® je registrovaná známkou 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 .....	1
Práce s dotykovým displejem .....	1
Tlačítka na displeji .....	1
Tipy a zkratky .....	1
Uzamčení dotykového displeje .....	1
Přístup k uživatelským příručkám na mapovém plotteru .....	1
Stahování příruček .....	1
Vložení paměťové karty .....	2
Získání dalších informací .....	2
Aktualizace softwaru .....	2
Nahrání nového software na paměťovou kارتu .....	2
Aktualizace softwaru v přístroji .....	2
GPS satelitní signály .....	2
Výběr zdroje GPS .....	3
<b>Vlastní nastavení mapového plotteru</b> .....	<b>3</b>
Výchozí obrazovka .....	3
Přidání položky do oblíbených .....	3
Vlastní nastavení stránek .....	3
Uzpůsobení rozložení stránky SmartMode nebo Combination .....	3
Přidání rozložení stránky SmartMode .....	4
Přidání obrazovky Custom Combination (vlastní kombinace) .....	4
Vlastní nastavení sdílení dat .....	4
Obnovení rozložení stanice .....	4
Předvolby .....	4
Uložení nové předvolby .....	4
Správa předvoleb .....	4
Nastavení typu plavidla .....	5
Nastavení úrovně podsvícení .....	5
Nastavení režimu barev .....	5
<b>Zobrazení map a 3D pohledy na mapy</b> .....	<b>5</b>
Navigační mapa a rybářská mapa pobřeží .....	5
Přibližování a oddělování pomocí dotykového displeje .....	6
Výběr mapy .....	6
Měření vzdálenosti na mapě .....	6
Symboly na mapě .....	6
Vytvoření trasového bodu na mapě .....	6
Zobrazení polohy a informací o objektu na mapě .....	6
Zobrazení podrobných informací o navigačních bodech .....	7
Vytvoření navigace do místa na mapě .....	7
Značení směru a úhlu .....	7
Stanovení směru a vzdušné čáry .....	7
Zapnutí značení úhlu .....	8
Prémiové mapy .....	8
Zobrazení informací o přílivu/odlivu .....	8
Animovaný ukazatel přílivu/odlivu a směru proudění .....	8
Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu .....	8
Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě .....	9
Zobrazení leteckých snímků orientačních bodů .....	9
Systém automatické identifikace .....	9
Symboly určující objekty AIS .....	9
Směr a plánovaný kurs aktivních objektů AIS .....	10
Zobrazení plavidel AIS na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu .....	10
Aktivace pravidla AIS coby cílového objektu ...	11
Zobrazení informací o cílovém plavidle AIS .....	11
Zrušení pravidla AIS coby cílového objektu .....	11
Zobrazení seznamu hrozeb AIS a MARPA .....	11
Nastavení alarmu bezpečné zóny, ve které nehrozí kolize .....	11
Nouzové volání AIS .....	11
Navigace do bodu vysílajícího nouzové volání .....	11
Význam symbolů označujících zdroj nouzového volání AIS .....	11
Povolení testovacích signálů AIS .....	11
Vypnutí příjmu signálů AIS .....	12
Nastavení zobrazení mapy a 3D mapy .....	12
Nastavení navigační a rybářské mapy .....	12
Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a náhled mapy .....	13
Nastavení vzhledu mapy .....	13
Nastavení pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapových náhledech .....	14
Nastavení spojnic .....	14
Nastavení režimu rybi perspektivy 3D .....	14

<b>Konturové mapování Garmin Quickdraw™</b> .....	<b>14</b>
Mapování kontur vodního útvaru pomocí funkce Garmin Quickdraw .....	15
Doplnění štítků ke konturové mapě Garmin Quickdraw .....	15
Garmin Quickdraw Community .....	15
Přístup do komunity Garmin Quickdraw .....	15
Sdílení vlastních konturových map Garmin Quickdraw s komunitou Garmin Quickdraw .....	15
Stažení map komunity Garmin Quickdraw .....	16
Nastavení kontur Garmin Quickdraw .....	16
<b>Navigace prostřednictvím mapového plotteru</b> .....	<b>16</b>
Nejčastější dotazy ohledně navigace .....	17
Cílová místa .....	17
Vyhledávání cíle podle názvu .....	17
Volba cíle prostřednictvím navigační mapy .....	18
Hledání cíle podle námořních bodů zájmu .....	18
Ukončení navigace .....	18
Trasové body .....	18
Označení Vaší aktuální polohy coby trasového bodu .....	18
Vytvoření trasového bodu v jiném místě .....	18
Označení místa vysílání signálu SOS .....	18
Prohlížení seznamu všech trasových bodů .....	18
Úprava uloženého trasového bodu .....	18
Přesunutí uloženého trasového bodu .....	18
Prohlížení uloženého trasového bodu a navigace do něj .....	19
Odstranění trasového bodu nebo bodu MOB .....	19
Smazání všech trasových bodů .....	19
Nastavení a sledování přímého kursu prostřednictvím nástroje Go To (Plout do) .....	19
Trasy .....	19
Vytvoření trasy z aktuální polohy a navigace z ní .....	19
Vytvoření a uložení trasy .....	20
Zobrazení seznamu tras a tras automatického navádění .....	20
Úprava uložené trasy .....	20
Prohlížení uložené trasy a navigace po ní .....	20
Prohlížení uložené trasy a navigace podél ní .....	21
Smazání uložené trasy .....	21
Odstranění všech uložených tras .....	21
Automatické navádění .....	21
Nastavení trasy automatického navádění a navigace po ní .....	21
Vytvoření a uložení trasy automatického navádění .....	22
Úprava uložené trasy automatického navádění .....	22
Zrušení probíhajícího výpočtu trasy automatického navádění .....	22
Stanovení času příjezdu .....	22
Změna nastavení pro automatické navržení trasy .....	22
Nastavení vzdálenosti od pobřeží .....	23
Záznamy tras .....	24
Zobrazení záznamů tras .....	24
Nastavení barvy aktivního záznamu trasy .....	24
Uložení aktuálního záznamu trasy .....	24
Zobrazení seznamu uložených záznamů tras .....	24
Úprava uloženého záznamu trasy .....	24
Uložení záznamu trasy coby trasy .....	24
Prohlížení nahraného záznamu trasy a navigace podle něho .....	24
Smazání uloženého záznamu trasy .....	24
Odstranění všech uložených záznamů tras .....	24
Sledování aktivního záznamu trasy .....	24
Vymazání aktuálního záznamu trasy .....	25
Správa paměti trasových záznamů během nahrávání .....	25
Změna intervalu pro zaznamenávání trasy .....	25
Hranice .....	25
Vytvoření hranice .....	25
Změna z trasy na hranici .....	25
Změna záznamu trasy na hranici .....	25
Úpravy hranice .....	25
Nastavení alarmu pro blížící se hranici .....	26
Mazání hranice .....	26
Synchronizace uživatelských dat prostřednictvím sítě Garmin .....	26
Smazání všech uložených trasových bodů, tras a záznamů tras .....	26
<b>Funkce plachtění</b> .....	<b>26</b>
Výběr typu plavidla .....	26
Závodní plavba .....	26
Navádění na startovní čáru .....	26

Nastavení startovní čáry .....	27	Pozastavení sonarové stránky .....	32
Použití funkce navádění ke startovní čáře .....	27	Zobrazení historie sonaru .....	33
Spuštění závodní časomíry .....	27	Sdílení sonaru .....	33
Zastavení závodní časomíry .....	27	Výběr zdroje sonaru .....	33
Nastavení vzdálenosti mezi přídí a GPS anténou .....	27	Přejmenování zdroje sonaru .....	33
Nastavení spojnic .....	27	Změna úrovně podrobnosti .....	33
Nastavení odsazení kýlu .....	28	Nastavení režimu barev .....	33
Používání autopilota na plachetnici .....	28	Nastavení hloubkového nebo šířkového rozsahu .....	34
Plavba po větru .....	28	Nastavení úrovně přiblížení sonarové stránky .....	34
Nastavení typu plavby po větru .....	28	Nastavení rychlosti překreslování sonaru .....	34
Aktivace plavby po větru při udržování kursu .....	28	Frekvence sonaru .....	35
Nastavení úhlu pro plavbu po větru s autopilotem .....	28	Výběr frekvencí .....	35
Křížování a obraty přes zád' .....	28	Vytvoření přednastavené frekvence .....	35
Křížování a obraty přes zád' při udržování kursu .....	29	Úprava panoramatických sonarových stránek Panoptix .....	35
Křížování a obraty přes zád' při plavbě po větru .....	29	Úprava vzhledu sonarových snímků LiveVü .....	35
Nastavení zpoždění křížování a obrátů přes zád' .....	29	Nastavení přenosového úhlu převodníku LiveVü .....	35
Aktivace inhibitoru obrátů přes zád' .....	29	Změna úhlu zobrazení a míry přiblížení RealVü .....	35
<b>Sonar .....</b>	<b>29</b>	Nastavení zobrazení sonarových snímků RealVü .....	36
Zobrazení sonarových informací .....	29	Nastavení rychlosti snímání RealVü .....	36
Tradiční zobrazení sonaru .....	29	Zapnutí funkce A-Scope .....	36
Sonarová stránka Garmin ClearVü .....	30	Volba typu Sonda .....	36
Zobrazení sonaru SideVü .....	30	Nastavení sonaru .....	36
Technologie skenování SideVü .....	30	Nastavení sonaru .....	36
Rozdělená sonarová stránka se zvětšením .....	30	Nastavení sonaru RealVü .....	37
Rozdělená dvoufrekvenční sonarová stránka .....	30	Nastavení sonaru LiveVü .....	37
Zobrazení sonaru Panoptix .....	30	Nastavení potlačení ruchů sonarem .....	37
Zobrazení spodního sonaru LiveVü .....	31	Nastavení pro zobrazení sonarových informací .....	38
Zobrazení čelního sonaru LiveVü .....	31	Nastavení sonarového alarmu .....	38
Zobrazení čelního sonaru RealVü 3D .....	31	Rozšířené nastavení sonaru .....	38
Zobrazení spodního sonaru RealVü 3D .....	31	Nastavení převodníku .....	39
Historie zobrazení sonaru RealVü 3D .....	31	Nahrávání sonaru .....	39
Zobrazení sonaru FrontVü .....	32	Nahrávání sonarové stránky .....	39
Úprava sonarové stránky .....	32	Ukončení nahrávání sonarové stránky .....	39
Volba typu sondy .....	32	Vymazání nahrávání sonarové stránky .....	39
Kalibrace kompasu .....	32	Přehrávání sonaru .....	39
Vytvoření trasového bodu na sonarové stránce .....	32	<b>Radar .....</b>	<b>40</b>
Měření vzdálenosti na sonarové stránce .....	32	Změna režimu radaru .....	40
		Přenos radarového signálu .....	40
		Ukončení přenosu radarového signálu .....	40

Nastavení režimu časovaného přenosu .....	40	Automatické nastavení pro rušení mořem na stránce radaru .....	45
Aktivace a nastavení zóny bez radarového přenosu .....	40	Nastavení pro rušení mořem na stránce radaru .....	45
Nastavení dosahu radaru .....	40	Nastavení pro rušení deštěm na stránce radaru .....	45
Rady pro výběr nejhodnějšího dosahu radaru .....	41	Omezení pohybů způsobených signálem jiného radaru .....	46
Přiblížení/oddálení stránky radaru .....	41	Volitelné možnosti radaru .....	46
Označení trasového bodu na stránce radaru .....	41	Nastavení radaru .....	46
Technologie Dopplerova radaru		Nastavení vzhledu radarové stránky .....	46
MotionScope™ .....	41	Nastavení instalace radaru .....	47
Aktivace chráněné zóny .....	41	Odsazení od přidi lodi .....	47
Stanovení kruhové chráněné zóny .....	41	Nastavení vlastní pozice zastavení .....	47
Stanovení částečné chráněné zóny .....	41	Výběr jiného radarového zdroje .....	47
Deaktivace chráněné zóny .....	42	<b>Autopilot .....</b>	<b>47</b>
MARPA .....	42	Otevření obrazovky autopilota .....	47
Zaměřování symbolů MARPA .....	42	Obrazovka autopilota .....	48
Přidělení štítku MARPA cílovému objektu .....	42	Nastavení řídicího kroku .....	48
Odstranění štítku MARPA od cílového objektu .....	42	Nastavení spojiče .....	48
Zobrazení informací o objektu se štítkem MARPA .....	42	Aktivace funkce Shadow Drive™ .....	48
Zobrazení seznamu hrozeb AIS a MARPA .....	42	Aktivace autopilota .....	48
Zobrazení plavidel AIS na stránce radaru .....	42	Nastavení kurzu pomocí kormidla .....	48
VRM a EBL .....	43	Nastavení kurzu pomocí mapového plotteru v režimu krokového řízení .....	48
Zobrazení VRM a EBL .....	43	Vzory řízení .....	48
Nastavení VRM a EBL .....	43	Plavba s obratem do protisměru .....	48
Měření vzdálenosti a směru k nalezenému objektu .....	43	Nastavení a provedení kroužení .....	49
Vrstva radarových informací .....	43	Nastavení a provedení klikaté plavby .....	49
Zobrazení radarových informací a jejich vyrovnání s mapovými daty .....	43	Hledání „muže přes palubu“ .....	49
Echo záznamy .....	44	Plavba na základě krouživého vzoru .....	49
Zapnutí echo záznamů .....	44	Nastavení a provedení manévru „Jetelový lístek“ .....	49
Nastavení délky echo záznamu .....	44	Nastavení a provedení vyhledávacího manévru .....	49
Mazání echo záznamů .....	44	Ukončení režimu plavby podle vzoru .....	49
Vlastní nastavení radarových informací .....	44	<b>Digitální výběrové volání .....</b>	<b>50</b>
Zisk radaru a rušení signálu .....	44	Mapový plotter a práce s radiovým signálem VHF .....	50
Automatická úprava zisku na stránce radaru .....	44	Zapnutí DSC .....	50
Manuální úprava zisku na stránce radaru .....	44	Seznam volání DSC .....	50
Minimalizace interferencí způsobených okolními velkými objekty .....	44	Zobrazení seznamu DSC .....	50
Minimalizace interferencí způsobených bočními odrazy .....	45	Přidání kontaktu DSC .....	50
		Příchozí nouzové volání .....	50
		Spuštění navigace k plavidlu v nouzi .....	50

Nouzové volání muž přes palubu vysílané na frekvenci VHF .....	50	Prohlížení grafů .....	55
Nouzové volání muž přes palubu z mapového plotteru .....	51	Nastavení rozsahu pro teplotní záznam a časového intervalu .....	55
Záznam informací o poloze .....	51	Správa baterie .....	55
Zobrazení hlášení o poloze .....	51	Nastavení stránky správy akumulátoru .....	55
Spuštění navigace ke sledovanému plavidlu .....	51	<b>Informace o přílivu/odlivu, proudech a pohybu nebeských těles .....</b>	<b>55</b>
Vytvoření trasového bodu v poloze sledovaného plavidla .....	51	Informace o přílivu/odlivu .....	55
Úprava informací v hlášení o poloze .....	51	Informace o vodních proudech .....	55
Smazání hlášení o poloze .....	51	Astronomický kalendář .....	55
Zobrazení dráhy sledovaných lodí na mapě .....	51	Zobrazení informací o přílivu/odlivu, proudech a pohybu nebeských těles pro jiný den .....	56
Běžná osobní volání .....	51	Zobrazení informací z jiné stanice pro měření přílivu/odlivu nebo vodních proudů .....	56
Výběr kanálu DSC .....	52	Zobrazení almanachových informací z navigační mapy .....	56
Zahájení běžného osobního volání .....	52	<b>Správce alarmů .....</b>	<b>56</b>
Zahájení běžného osobního volání do objektu AIS .....	52	Zobrazování hlášení .....	56
<b>Měřidla a grafy .....</b>	<b>52</b>	Třídění a filtrování informací .....	56
Prohlížení měřidel .....	52	Ukládání hlášení na paměťovou kartu .....	56
Změna dat udávaných ukazatelem .....	52	Vymazání hlášení .....	56
Vlastní nastavení měřidel .....	52	<b>Mediální přehrávač .....</b>	<b>56</b>
Změna limitů pro ukazatele motoru a palivoměry .....	52	Práce s mediálním přehrávačem .....	56
Zobrazení ukazatelů stavu motoru a paliva .....	53	Symboly .....	56
Volba počtu motorů, o kterých ukazatelé zobrazí informace .....	53	Výběr mediálního zdroje .....	57
Vlastní nastavení pro motory zobrazené v rámci ukazatelů .....	53	Přehrávání hudby .....	57
Aktivace alarmů upozorňujících na stav motoru .....	53	Prohlížení hudby .....	57
Aktivace vybraných alarmů upozorňujících na stav motoru .....	53	Povolení abecedního vyhledávání .....	57
Nastavení alarmu nízké hladiny paliva .....	53	Nastavení opakování skladby .....	57
Nastavení maximální kapacity paliva lodi .....	53	Nastavení opakování všech skladeb .....	57
Synchronizace údajů o palivu s aktuálním množstvím paliva na lodi .....	53	Výběr skladeb k promíchání .....	57
Zobrazení ukazatelů informací o větru .....	54	Nastavení hlasitosti .....	57
Konfigurace u ukazatele informací o větru .....	54	Aktivace a deaktivace zón .....	57
Změna zdroje pro výpočet rychlosti .....	54	Snížení hlasitosti média .....	57
Změna nastavení zdroje informací o směru pohybu větru .....	54	VHF radiostanice .....	57
Změna nastavení ukazatele větru v poloze ostře proti větru .....	54	Skenování kanálů VHF .....	57
Zobrazení informací o plavbě .....	54	Seřízení VHF šumu .....	57
Resetování informací o plavbě .....	54	Rádio .....	57
		Nastavení oblasti tuneru .....	57
		Změna radiové stanice .....	57
		Změna režimu ladění .....	58
		Předvolby .....	58
		Uložení stanice do seznamu předvoleb .....	58
		Výběr předvolby .....	58
		Odstranění předvolby .....	58

Přehrávání DAB .....	58	Námořní nebo pobřežní předpověď počasí .....	62
Nastavení oblastí tuneru DAB .....	58	Předpověď počasí pro města .....	62
Prohledávání stanic DAB .....	58	Zobrazení podmínek na moři .....	62
Změna stanic DAB .....	58	Povrchový vítr .....	63
Výběr stanice DAB ze seznamu .....	58	Výška vlny, perioda vlny a směr vlny .....	63
Výběr stanice DAB z kategorie .....	58	Zobrazení předpovědi podmínek na moři pro další časové období .....	63
Předvolby DAB .....	58	Zobrazení informací pro rybáře .....	63
Uložení stanice DAB do seznamu předvoleb .....	58	Údaje o povrchovém tlaku a teplotě vody .....	63
Výběr stanice DAB ze seznamu předvoleb .....	59	Informace o vhodných podmínkách pro rybolov .....	63
Odstranění předvoleb DAB .....	59	Změna barevné škály povrchové teploty moře .....	63
Satelitní rádio SiriusXM .....	59	Informace o viditelnosti .....	64
Určení identifikátoru rádia SiriusXM .....	59	Zobrazení informací o viditelnosti pro další časové období .....	64
Aktivace služby SiriusXM .....	59	Zobrazení informací z bójí .....	64
Vlastní nastavení nabídky rozhlasových kanálů .....	59	Zobrazení informací o počasí v blízkosti bóje.....	64
Uložení kanálu SiriusXM na seznam předvoleb .....	59	Vytvoření trasového bodu na mapě s informacemi o počasí .....	64
Odemknutí rodičovské kontroly rádia SiriusXM .....	59	Mapová vrstva s informacemi o počasí .....	64
Nastavení rodičovské kontroly na kanálech rádia SiriusXM .....	59	Aktivace mapové vrstvy s informacemi o počasí na mapě .....	64
Změna přístupového kódu rodičovské kontroly rádia SiriusXM .....	60	Mapová vrstva s informacemi o počasí na navigační mapě .....	64
Obnovení původních hodnot nastavení rodičovské kontroly .....	60	Mapová vrstva s informacemi o počasí na rybářské mapě .....	65
Vymazání všech zamčených kanálů na rádiu SiriusXM .....	60	Zobrazení informací o předplacném zpravodajství o počasí .....	65
Nastavení názvu přístroje .....	60	<b>Sledování videa .....</b>	<b>65</b>
Aktualizace softwaru mediálního přehrávače .....	60	Výběr zdroje videa .....	65
<b>Počasí SiriusXM .....</b>	<b>60</b>	Přepínání mezi více zdroji videa .....	65
Vybavení a předplatné nutné pro příjem služeb SiriusXM .....	61	Videopřístroje připojené k síti .....	65
Vysílání informací o počasí .....	61	Použití předvoleb videa na videokamerech v síti .....	65
Změna meteorologické mapy .....	61	Uložení předvoleb videa na videokameře v síti .....	65
Zobrazení informací o dešťových srážkách .....	61	Pojmenování předvoleb videa na videokameře v síti .....	65
Grafické zobrazení dešťových srážek .....	61	Aktivace předvoleb videa na videokameře v síti.....	65
Informace o bouřkách a blescích .....	61	Nastavení kamery .....	66
Informace o hurikánech .....	61	Nastavení videa .....	66
Výstrahy a zprávy o počasí .....	61	Přiřazení kamery ke zdroji videa .....	66
Předpověď počasí .....	62	Ovládání pohybu videokamery .....	66
Zobrazení předpovědi počasí pro další časové období .....	62		
Atmosférické fronty a tlaková centra .....	62		



Ovládání videokamer pomocí ovládacích prvků na displeji .....	66	Nastavení alarmu nízké hladiny paliva .....	74
Ovládání videokamer pomocí gest .....	66	Nastavení parametrů plavidla .....	74
Tvorba kombinací s videofunkcemi .....	67	Nastavení odsazení kýlu .....	74
Nastavení parametrů pro video .....	67	Nastavení odchylky pro teplotu vody .....	75
Konfigurace režimu počítačového displeje .....	67	Kalibrace snímače rychlosti vody .....	75
Ukončení režimu počítačového displeje .....	67	Nastavení dalších plavidel na mapě .....	75
Ovládání akční kamery VIRB® s mapovým plotterem .....	67	Nastavení synchronizována v námořní síti Garmin .....	75
Nastavení akční kamery VIRB .....	68	Obnovení původního továrního nastavení mapového plotteru .....	76
Nastavení videa akční kamery VIRB .....	68	<b>Bezdrátová komunikace s dalšími přístroji ....</b>	<b>76</b>
Přidání ovládacích prvků akční kamery VIRB na jiné obrazovky .....	68	Sít' Wi-Fi® .....	76
Ovládání přehrávání videa akční kamery VIRB .....	68	Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi .....	76
Vymazání videa VIRB .....	68	Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru .....	76
Spuštění prezentace snímků videa VIRB .....	68	Přepínání mezi bezdrátovými kanály .....	76
<b>Konfigurace zařízení .....</b>	<b>69</b>	Změna hostitele Wi-Fi .....	77
Automatické zapnutí mapového plotteru .....	69	Bezdrátové dálkové ovládání .....	77
Systémová nastavení .....	69	Párování bezdrátového dálkového ovládání s mapovým plotterem .....	77
Nastavení zvuku a displeje .....	69	Zapínání a vypínání dálkového podsvícení .....	77
Nastavení GPS .....	69	Odpojení dálkového ovládání ode všech mapových plotterů .....	77
Nastavení stanice .....	69	Použití aplikace Garmin Helm na mapovém plotteru .....	77
Zobrazení softwarových informací .....	70	Bezdrátový snímač rychlosti větru .....	77
Zobrazení příležitostných hlášení .....	70	Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru .....	77
Nastavení předvoleb .....	70	Seřízení orientace snímače rychlosti větru .....	77
Nastavení měrných jednotek .....	70	Připojení hodinek quatix® k mapovému plotteru .....	78
Nastavení navigace .....	70	Bezdrátové připojení přístroje Garmin Nautix™ k mapovému plotteru .....	78
Konfigurace trasy automatického navádění .....	71	<b>Správa dat mapového plotteru .....</b>	<b>78</b>
Nastavení vzdálenosti od pobřeží .....	71	Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras do mapového plotteru .....	78
Komunikační nastavení .....	72	Výběr typu souboru pro trasové body a trasy třetích stran .....	78
Nastavení sítě NMEA 0183 .....	72	Kopírování dat z paměťové karty .....	78
Konfigurace výstupních vět NMEA 0183 .....	72	Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras na paměťovou kartu .....	79
Nastavení komunikačního formátu pro každý z portů NMEA 0183 .....	72	Kopírování vestavěných map na paměťovou kartu .....	79
Nastavení sítě NMEA 2000 .....	73	Zálohování dat v počítači .....	79
Určení názvů přístrojů a čidel v síti .....	73		
Námořní síť .....	73		
Nastavení alarmů .....	73		
Navigační alarmy .....	73		
Nastavení alarmu pro tažení kotvy .....	73		
Systémové alarmy .....	73		
Nastavení sonarového alarmu .....	73		
Nastavení alarmu pro počásí .....	74		

Obnovení zálohovaných dat v mapovém plotteru .....	79
Uložení systémových informací na paměťovou kartu .....	79
<b>Příloha .....</b>	<b>79</b>
Registrace Vašeho přístroje .....	79
Digitální ovládání .....	79
Párování dálkového vstupního přístroje GRID s mapovým plotterem .....	79
Párování přístroje GRID s mapovým plotterem z mapového plotteru .....	80
Párování přístroje GRID s mapovým plotterem z přístroje GRID .....	80
Otočení pákového ovladače GRID .....	80
Čištění displeje .....	80
Prohlížení zobrazení uložených na paměťové kartě .....	80
Snímky stránky .....	80
Pořízení snímku stránky .....	80
Kopírování pořízených snímků do počítače .....	80
Problémy a jejich odstranění .....	80
Můj přístroj nezachycuje signál GPS .....	80
Můj přístroj nelze zapnout, nebo se stále vypíná .....	81
Můj přístroj nevytváří trasové body na správných místech .....	81
Kontaktování produktové podpory společnosti Garmin .....	81
NMEA 2000 PGN Informace .....	81
Informace pro NMEA 0183 .....	82
Softwarová licenční smlouva .....	83
<b>Rejstřík .....</b>	<b>84</b>

# Úvod

## VAROVÁNÍ

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

Aktuální informace o svém přístroji naleznete na webových stránkách společnosti Garmin® na adrese [www.garmin.com](http://www.garmin.com). Na stránkách produktové podpory naleznete odpovědi na často kladené dotazy a zároveň si zde můžete stáhnout aktualizaci softwaru a map. Také zde naleznete kontaktní údaje na produktovou podporu Garmin, pro případ, že byste měli další dotazy.

## Popis přístroje



①	Tlačítko Power
②	Čidlo automatického podsvícení
③	Zdička na paměťovou kartu microSD

## Práce s dotykovým displejem

- Poklepnutím na displej zvolte požadovanou položku.
- Pohybem prstů po displeji rolujete položkami nebo posunujete mapu.
- Pohybem dvou prstů směrem k sobě oddalte mapu.
- Pohybem dvou prstů směrem od sebe přiblížte mapu.

## Tlačítka na displeji

Na některých obrazovkách a u některých funkcí se mohou zobrazovat tyto tlačítka na displeji. Některá tlačítka jsou dostupná pouze na kombinované stránce nebo v rozložení SmartMode™.

Tlačítko	Funkce
	Dojde ke smazání ikon na displeji a opětovnému zaměření obrazovky na loď
	Otevře celostránkové zobrazení dané položky

	Dojde k vytvoření nového trasového bodu
	Dojde k vytvoření trasy s obraty k cíli
	Dojde k přidání obratu k trase k vybranému cíli
	Dojde ke smazání posledního obratu přidaného k trase
	Dojde k vytvoření přímé trasy bez obrátů k cíli
	Dojde k vytvoření automatické navigační trasy k cíli
	Dojde k zahájení navigace
	Ukončení navigace
	Dojde k pořízení radarového cíle a zahájení navigace k němu
	Dojde k otevření nabídky pro danou stránku nebo funkci
	Dojde k otevření nabídky předvoleb pro danou stránku nebo funkci

## Tipy a zkratky

- Stiskem mapový plotter zapnete.
- Pro návrat na hlavní stránku zvolte tlačítko **Home**.
- Pro přístup k dodatečným nastavením dané stránky stiskněte tlačítko **Home**.
- Po dokončení práce nabídku zavřete stiskem tlačítka **Menu**.
- Stiskem otevřete dodatečné možnosti úprav, včetně podsvícení a zamčení dotykového displeje.
- Stiskem a výběrem možnosti **Power Off** mapový plotter vypnete.

## Uzamčení dotykového displeje

Aby nedocházelo k neúmyslným stisknutím displeje, zamkněte ho.

- 1 Zvolte .
- 2 Zvolte **Lock Touchscreen (Zamknout displej)**.

## Přístup k uživatelským příručkám na mapovém plotteru

- 1 Zvolte **Info > Owner's Manual** (uživatelská příručka).
- 2 Vyberte požadovanou příručku.
- 3 Zvolte **Open** (otevřít).

## Stahování příruček

Nejnovější uživatelské příručky a jejich překlady naleznete na internetu.

1 Otevřete si stránku [www.garmin.com/manuals/GPSMAP702-902](http://www.garmin.com/manuals/GPSMAP702-902).

**TIP:** Pro rychlejší otevření této stránky naskenujte tento kód:



2 Stáhněte si příručku.

## Získání dalších informací

Pokud máte nějaké dotazy ohledně svého přístroje, můžete se obrátit na produktovou podporu Garmin.

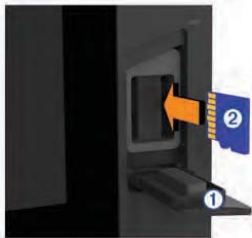
Na jejích stránkách na [www.garmin.com/support](http://www.garmin.com/support) spoustu rad pro odstraňování problémů odpovídi na většinu dotazů.

- Často kladené dotazy (FAQ)
- Aktualizace softwaru
- Uživatelské a instalační příručky
- Servisní připomínky
- Video
- Kontaktní telefonní čísla a adresy

## Vložení paměťové karty

Mapový plotter můžete používat v kombinaci s volitelnými 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. Prostřednictvím prázdných paměťových karet můžete přenést data, jako jsou trasové body, trasy a záznamy tras, do dalších kompatibilních mapových plotterů Garmin nebo do počítače.

- 1 Odklopte ochrannou krytku v přední části mapového plotteru.
- 2 Vložte paměťovou kartu
- 3 Zatlačte na kartu, dokud nezacvakne.



4 Zavřete kryt.

## Aktualizace softwaru

Po instalaci přístroje nebo jeho doplnění o příslušenství může být nutná aktualizace softwaru přístroje.

Tento přístroj podporuje použití paměťových karet o velikosti do 64 GB s formátem FAT32.

### Nahrání nového software na paměťovou kartu

- 1 Vložte paměťovou kartu do SD zdičky mapového plotteru.
- 2 Otevřete si stránku [www.garmin.com/support/software/marine.html](http://www.garmin.com/support/software/marine.html).
- 3 Klikněte na tlačítko **Download** (stáhnout) vedle sady **GPSMAP s kartou SD**.
- 4 Přečtěte si podmínky stažení a potvrďte, že s nimi souhlasíte.
- 5 Zvolte možnost **Download** (stáhnout).
- 6 Zvolte možnost **Run** (spustit).
- 7 Vyberte mechaniku paměťové karty a zvolte možnost **Next** (další) > **Finish** (dokončit).

### Aktualizace softwaru v přístroji

Než budete moci software aktualizovat, musíte si pořídit paměťovou kartu s aktualizovaným softwarem, nebo si jej na ni nahrát.

- 1 Zapněte mapový plotter.
- 2 Poté, co se otevře úvodní obrazovka, vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.  
**POZNÁMKA:** Aby se objevily pokyny k aktualizaci softwaru, musí přístroj před vložením karty plně naběhnout.
- 3 Postupujte podle pokynů na obrazovce.
- 4 Počkejte několik minut, až se aktualizace softwaru dokončí.
- 5 Po vyzvání nechte paměťovou kartu vloženou a proveďte manuální restart mapového plotteru.
- 6 Vyjměte paměťovou kartu.  
**POZNÁMKA:** Pokud je paměťová karta vyjmuta dřív, než proběhne úplný restart přístroje, nebude aktualizace softwaru kompletní.

## GPS satelitní signály

Po zapnutí přístroje musí GPS přijímač nejprve shromáždit družicová data a stanovit aktuální polohu. Pokud mapový plotter naváže satelitní spojení, objeví se v horní části hlavní nabídky symbol . Pokud mapový plotter ztratí satelitní spojení, symbol zmizí a místo něj se objeví na mapě přes symbol lodi blikající otazník .

Více informací o GPS systému viz [www.garmin.com/aboutGPS](http://www.garmin.com/aboutGPS).

## Výběr zdroje GPS

Pokud máte k dispozici více než jeden zdroj dat GPS, můžete si vybrat ten, který Vám nejlépe vyhovuje.

- 1 Zvolte **Settings (nastavení) > System (systém) > GPS > Source (zdroj)**.
- 2 Vyberte zdroj dat GPS.

## Vlastní nastavení mapového plotteru

### Výchozí obrazovka

Hlavní stránka mapového plotteru poskytuje přístup ke všem jeho funkcím. Nabídka funkcí závisí na příslušenství, které je k mapovému plotteru připojeno. Je proto možné, že Váš přístroj nebude nabízet veškeré zde popsané funkce.

Kategorie uvedené po pravé straně obrazovky nabízí rychlý přístup k hlavním funkcím Vašeho mapového plotteru. Například v kategorii Sonar naleznete sonarové snímky a stránky týkající se funkce sonaru. Často využívané si můžete uložit do kategorie Favorites (oblíbené).

Všechny možnosti uvedené ve spodní části obrazovky jsou viditelné na všech ostatních obrazovkách, s výjimkou tlačítka Settings (nastavení). Tlačítko Settings (nastavení) se nachází pouze na hlavní stránce.

Pro návrat z kterékoli stránky na stránku hlavní lze použít tlačítko Home (domů).

Pokud je v námořní síti Garmin instalováno více displejů, můžete je seskupit do stanice. Stanice umožňuje displejům, pracovat společně, ne jako několik samostatných displejů. Pokud na jednom ze seskupených displejů stisknete tlačítko Home (domů), pak se na všech displejích v dané stanici otevře hlavní stránka. Rozvržení stránek na každém displeji lze měnit, takže jednotlivé stránky mohou na různých displejích vypadat odlišně. Pokud na jednom displeji změníte rozvržení stránky, projeví se provedené změny pouze na tomto displeji. Pokud změníte název a symbol rozvržení, projeví se tyto změny na všech displejích v dané stanici, aby byla zachována jednotnost.

Funkce SmartMode jsou určeny k manévrování, např. k plavbě nebo vplutí do přístaviště.

Pokud je na hlavní stránce stisknuto tlačítko SmartMode, mohou jednotlivé displeje též stanice zobrazovat unikátní informace. Pokud například na hlavní stránce stisknete tlačítko Cruising (plavba), může se na jednom displeji zobrazit navigační mapa a na jiném obrazovka radaru.

### Přidání položky do oblíbených

- 1 Na hlavní stránce vyberte jednu z kategorií po pravé straně.
- 2 Stiskněte tlačítko po levé straně.  
Příslušná funkce byla přidána do kategorie Favorites (oblíbené) na hlavní stránce.

### Vlastní nastavení stránek

#### Uzpůsobení rozložení stránky SmartMode nebo Combination

Rozvržení a data kombinovaných stránek a rozvržení SmartMode lze upravovat. Pokud změníte rozvržení stránky na displeji, se kterým pracujete, projeví se tato změna pouze na tomto displeji. Výjimku představuje název a symbol rozvržení SmartMode. Pokud změníte název nebo symbol rozvržení SmartMode, zobrazí se nový název nebo symbol na všech displejích ve stanici.

- 1 Otevřete si stránku úprav.
- 2 Zvolte **Menu**.
- 3 Vyberte možnost **Edit Layout** nebo **Edit Combo**.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro změnu názvu zvolte **Name** nebo **Name & Symbol > Name**, zadejte nové jméno a stiskněte **Done**.
  - Pro změnu symbolu SmartMode zvolte **Name & Symbol > Symbol** a vyberte nový symbol.
  - Pokud chcete změnit počet zobrazovaných funkcí a rozvržení stránky, vyberte nabídku **Layout** a zvolte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete změnit funkci části stránky, vyberte oblast, kterou chcete upravit a ze seznamu po pravé straně vyberte požadovanou funkci.
  - Pokud chcete změnit dělení stránek, přetáhněte šipky na nova místa.
  - Pokud chcete změnit data a dodatečné datové lišty zobrazované na stránce, zvolte nabídku **Overlays** a vyberte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete části stránky SmartMode přiřadit předvolby, zvolte **Presets > Include** a ze seznamu napravo vyberte požadovanou předvolbu.

## Přidání rozložení stránky SmartMode

Můžete přidávat rozvržení SmartMode vyhovující Vaším potřebám. Všechny úpravy provedené v rozvržení SmartMode pro hlavní stránku ve stanici se projeví na všech displejích.

- 1 Na hlavní stránce zvolte **SmartMode™ > Menu > Add Layout**.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete změnit název, zvolte **Name & SymbolName**, zadejte nové jméno a stiskněte tlačítko **Done**.
  - Pro změnu symbolu SmartMode zvolte **Name & Symbol > Symbol** a vyberte nový symbol.
  - Pokud chcete změnit počet zobrazovaných funkcí a rozvržení stránky, vyberte nabídku **Layout** a zvolte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete změnit funkci části stránky, vyberte oblast, kterou chcete upravit a ze seznamu po pravé straně vyberte požadovanou funkci.
  - Pokud chcete změnit dělení stránek, přetáhněte šipky na nova místa.
  - Pokud chcete změnit data a dodatečné datové lišty zobrazované na stránce, zvolte nabídku **Overlays** a vyberte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete části stránky SmartMode přiřadit předvolby, zvolte **Presets > Include** a ze seznamu napravo vyberte požadovanou předvolbu.

## Přidání obrazovky Custom Combination (vlastní kombinace)

Lze vytvořit vlastní kombinovanou stránku odpovídající Vaším potřebám.

- 1 Zvolte **Combos > Menu > Add Combo**.
- 2 Postupujte podle pokynů na displeji.

## Vlastní nastavení datových polí

Data zobrazená na stránce lze upravovat.

- 1 Vyberte požadovanou možnost v závislosti na typu stránky, kterou si zobrazujete.
  - Ze stránky na celou obrazovku zvolte **Menu > Edit Overlays**.
  - Z kombinované stránky zvolte **Menu > Edit Combo > Overlays**.
  - Ze stránky SmartMode zvolte **Menu > Edit Layout > Overlays**.

**TIP:** Pro rychlou změnu dat uvedených v datovém poli jej přidržte.

- 2 Vyberte funkci k úpravě dat a datových list:

- Pro změnu dat v datovém poli označte příslušné pole, vyberte nová data k zobrazení a stiskněte tlačítko **Back** (zpět).
- Pro změnu umístění a rozvržení datového pole otevřete nabídku **Data** a zvolte požadovanou možnost.
- Pro změnu informací zobrazovaných při navigaci otevřete nabídku **Navigation** a zvolte požadovanou možnost.
- Pro aktivaci datových list, např. ovládání médií, vyberte nabídku **Top Bar** (horní lišta) nebo **Bottom Bar** (spodní lišta) a zvolte požadovanou možnost.

- 3 Zvolte **Done** (OK).

## Obnovení rozložení stanice

Pro všechny stanice lze obnovit původní tovární rozvržení.

- Zvolte **Settings > System > Station Information > Reset Stations**.

## Předvolby

Předvolba je soubor nastavení optimalizující vzhled stránky nebo snímku. Jednotlivé předvolby můžete použít k optimalizaci skupin nastavení pro svou činnost. Některá nastavení mohou být optimální např. při rybaření, jiná při plachtění. Na některých obrazovkách jsou dostupné předvolby, např. pro mapy, sonarové nebo radarové záběry. Pro výběr předvolby pro kompatibilní obrazovku zvolte **Menu > ⚙️** a požadovanou předvolbu. Pokud používáte předvolbu a provádíte změny nastavení nebo zobrazení, můžete tyto změny uložit do předvolby nebo vytvořit předvolbu novou, založenou na nových úpravách.

## Uložení nové předvolby

Po provedení úprav nastavení a zobrazení můžete úpravy uložit jako novou předvolbu.

- 1 Z kompatibilní obrazovky změňte nastavení a zobrazení.
- 2 Zvolte **Menu > ⚙️ > Save > New**.
- 3 Zadejte název a zvolte **Done** (OK).

## Správa předvoleb

Přednahrané předvolby můžete upravovat, stejně jako předvolby, které jste vytvořili.

- 1 Z kompatibilní obrazovky zvolte **Menu > ⚙️ > Manage**.
- 2 Zvolte předvolbu.

3 Zvolte požadovanou možnost:

- Pro změnu názvu předvolby zvolte **Rename**, zadejte nový název a zvolte **Done** (OK).
- Pro úpravu předvolby zvolte **Edit** a předvolbu aktualizujte.
- Pro vymazání předvolby zvolte **Delete**.
- Pro obnovení továrního nastavení všech předvoleb zvolte **Reset All**.

## Nastavení typu plavidla


Zvolíte-li typ plavidla, můžete konfigurovat nastavení mapového plotteru a využívat funkcí optimalizovaných pro Vaše plavidlo.

1 Zvolte **Settings > My Vessel > Vessel Type**.

2 Zvolte příslušnou nabídku.

## Nastavení úrovně podsvícení

1 Zvolte **Settings > System > Sounds and Display > Backlight**.


**TIP:** Na kterékoli obrazovce otevřete nabídku nastavení podsvícení stiskem nabídky  **> Backlight**.

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Nastavte úroveň podsvícení.
- Zvolte možnost **Auto**.

## Nastavení režimu barev

1 Zvolte **Settings > System > Sounds and Display > Color Mode**.

**TIP:** Nabídku nastavení barev otevřete ze kterékoli obrazovky tak, že zvolíte  **> Color Mode**.

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

# Zobrazení map a 3D pohledy na mapy

Jednotlivé mapy a náhledy jsou dostupné v závislosti na mapových podkladech a na připojení přístrojení.

Pro přístup k mapám a mapovým náhledům zvolte možnost **Charts** (Mapy).

**Navigační mapa:** Zobrazuje navigační data dostupná na přednahranych a doplňkových mapách, pokud jsou v systému k dispozici. Tyto údaje zahrnují informace o bójích, majácích, kabelech, hloubkových sondách, loděnicích a přílivových stanicích, které se v dané oblasti vyskytují.

**3D perspektiva:** Režim 3D perspektivy zobrazuje pohled na mapové podklady nad vodní hladinou z bodu nad a za lodí (v závislosti na daném kursu), 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.

**3D režim ptačí perspektivy:** Režim 3D perspektivy zobrazuje pohled na mapové podklady nad vodní hladinou z bodu nad a za lodí (v závislosti na daném kursu), čímž představuje vizuální pomůcku pro navigaci. 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.

**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.

**Rybářská mapa:** Zobrazuje mapu s detailním náhledem na hloubnice a hloubkové body. 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 pobřeží.

**Zobrazení radarových informací:** Radarové informace se zobrazí nad navigační nebo rybářskou mapou, pokud je mapový plotter připojen k radaru. Tato funkce nemusí být dostupná pro všechny modely.

## Navigační mapa a rybářská mapa pobřeží

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

Navigační a rybářské mapy Vám umožňují naplánovat si kurs, prohlížet si mapové informace a sledovat trasu. Rybářská mapa je určena pro rybaření na moři.

Pro otevření navigační mapy zvolte **Charts (Mapy) > Navigation Chart** (navigační mapa).



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

### Přibližování a oddělování pomocí dotykového displeje

Mnohé obrazovky, včetně map a sonarových záběrů, lze snadno přibližovat i oddalovat.

- Pohybem dvou prstů směrem k sobě oddalte mapu.
- Pohybem dvou prstů směrem od sebe přiblížte mapu.

### Výběr mapy

Pokud má Váš přístroj vestavěné mapy BlueChart® g2 a Garmin LakeVu™ HD, můžete si vybrat, kterou použít. Ne všechny modely disponují oběma typy vestavěných map.

- 1 Na navigační mapě zvolte **Menu > Built-in Map**.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud jste na vnitrozemském jezeře, zvolte **LakeVu™ HD**.
  - Pokud se nacházíte na moři, zvolte **BlueChart® g2**.

### Měření vzdálenosti na mapě

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte požadovanou polohu.
- 2 Zvolte **Measure Distance** (Změřit vzdálenost).  
V místě, na kterém se nacházíte, se na obrazovce zobrazí připínací špendlík. Vzdálenost a směr od špendlíku jsou uvedeny v horním levém rohu.

**TIP:** Pro změnu umístění špendlíku a provedení měření z aktuální pozice kurzoru zvolte **Set Reference**.

### Symbody na mapě

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

Ikona	Popis
	Bóje
	Informace
	Námořní body zájmu
	Přilivová stanice
	Stanice měřící proudění
	K dispozici je fotografie tohoto místa
	K dispozici je perspektivní fotografie

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

### Vytvoření trasového bodu na mapě

- 1 Na mapě nebo 3D mapovém náhledu zvolte lokaci nebo objekt.
- 2 Zvolte **Create Waypoint** nebo

### 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 pobřeží.

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte lokaci nebo objekt.  
Podél pravého okraje mapy se zobrazí seznam dostupných možností. Zobrazené možnosti se mohou v závislosti na poloze a typu objektu lišit.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - 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, zvolte **Select** (vybrat).
  - Pro zobrazení informací o přílivu/odlivu, proudech, pohybu nebeských těles, místních



poskytovatelích služeb a mapových poznámek v blízkosti místa, kde je umístěný kurzor, zvolte Information (Informace).

## Zobrazení podrobných informací o navigačních bodech

Z navigační mapy, rybářské mapy, 3D režimu ptačí perspektivy a 3D režimu rybí 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 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 mapového náhledu zvolte požadovaný navigační bod.
- 2 Zvolte název navigačního bodu.

## Vytvoření navigace do místa na mapě



### UPOZORNĚNÍ


Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kursu 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 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 rybářská mapa 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 Případně zvolte **Navigate To** (navadět do).
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro spuštění navigace do této polohy zvolte **Go To** (Plout do) nebo .
  - Pro vytvoření trasy do zvolené polohy, včetně zatáček, zvolte **Route to** (Vytvořit trasu do) nebo .

- Pro automatické navádění zvolte **Auto Guidance** (automatické navádění) nebo .

- 4 Zkontrolujte kurs 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.

- 5 Následujte purpurové značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.

## Značení směru a úhlu

Směr pohybu je linka, která na mapě vede od přídí lodi ve směru plavby. Značení úhlů indikují relativní pozici ke kursu nebo vzdušné čáry, což je vhodné pro výběr nebo vyhledání referenčních bodů.

### Stanovení směru a vzdušné čáry

Kurz nebo vzdušnou čáru (COG) lze zobrazit na mapě.

COG je směr Vašeho pohybu. Kurz je směr, ve kterém je orientována přídí, je-li připojen kurzový snímač.

- 1 Na obrazovce mapy zvolte **Menu > Chart Setup > Chart Appearance > Heading Line**.
- 2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Source** (zdroj) a zvolte požadovanou možnost:
  - Pro automatický výběr zdroje zvolte možnost **Auto**.
  - Pro použití kursu GPS antény nebo pro COG zvolte **GPS Heading (COG)**.
  - Pro použití dat z připojeného kurzového snímače zvolte **North Reference**.
  - Pro současné využití dat připojeného kurzového snímače a GPS antény zvolte **COG and Heading**.  
Na mapě se tak zobrazí kurz i COG (vzdušná čára).
- 3 Zvolte **Display** (zobrazit) a zvolte požadovanou možnost:
  - Zvolte **Distance > Distance** a zadejte délku linie zobrazené na mapě.
  - Zvolte **Time > Time** a zadejte čas použitý k výpočtu vzdálenosti, kterou Vaše plavidlo urazí za specifikovanou dobu předvolenou rychlostí.

## Zapnutí značení úhlu

Podél kurzu můžete doplňovat značení úhlů. Značení úhlů může být užitečné při rybaření.

- 1 Stanovte směr (*Stanovení směru a vzdušné čáry, str. 7*)
- 2 Zvolte **Angle Markers**.

## Prémiové mapy

### ⚠ UPOZORNĚNÍ

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

**POZNÁMKA:** Ne všechny mapy jsou podporovány všemi modely.

Volitelné prémiové mapy, jako např. BlueChart® g2 Vision® umožňují vylézt 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 ptací perspektivy:** Nabízí trojrozměrný náhled aktuální situace z bodu nad a za lodí.

**3D režim rybí perspektivy:** Nabízí trojrozměrný náhled aktuální situace pod vodní hladinou. Tento náhled vychází z mapových podkladů.

**Rybářské mapy:** Zobrazení rybářské mapy s rozšířeným zobrazením kontur dna a bez navigačních dat. Tyto mapy jsou skvělým řešením pro rybaření ve velkých hloubkách na volném moři.


**Družicové snímky o vysokém rozlišení:** Nabízí možnost prohlédnout si družicové snímky ve vysokém rozlišení pro realistické zobrazení pevniny a vodní plochy na navigační mapě (*Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě, str. 9*).

**Letecké snímky:** Nabízí možnost prohlédnout si např. loděnice nebo různé objekty důležité z hlediska navigace (*Zobrazení leteckých snímků orientačních bodů, str. 9*).


**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.

**Auto Guidance (Automatické navádění):** Využívá specifické informace o plavidle a údajů z mapy za účelem výběru nejlepší trasy k Vašemu cíli.

## Zobrazení informací o přílivu/odlivu

Symbol  na mapě představuje přílivovou stanicí. 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 prémiových mapových podkladů, a to jen v některých oblastech.

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte požadovanou přílivovou stanicí.  
Informace o směru a výšce přílivu se objeví poblíž .
- 2 Zvolte název stanice.

## Animovaný ukazatel přílivu/odlivu a směru proudění

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

Na navigační a rybářské mapě lze zobrazit animované ukazatele přílivových stanic a směru proudění. V nastavení mapy musíte také povolit animované ikony (*Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu, str. 8*).

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 rozsah rychlostí
Žlutá	0 až 1 uzel
Oranžová	1 až 2 uzle
Červená	2 a více uzlů

## Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci prémiových 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** (Přilivové informace a proudy).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

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

## Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě

**POZNÁMKA:** Tato funkce je dostupná v rámci prémiových 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 nízkých stupních zoom(u). 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 > Satellite Photos**.

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Pro zobrazení standardních mapových informací pro vodu a fotomapy pevniny zvolte **Land Only** (Pouze pevnina).
- Pokud mají fotografie na základě dané propustnosti překrývat vodní i pevninské části mapy, zvolte **Photo Map Blend** (Smišené zobrazení). Propustnost 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 zobrazování fotografií.

**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 fotografie pořízené shora zvolte .
- Pro zobrazení perspektivní fotografie zvolte . Fotografie byla pořízena z pozice, ve které je zobrazen fotoaparát, ve směru kužele.

2 Zvolte **Aerial Photo**.

## 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 vyslat informace AIS.

Informace získané z hlášení jednotlivých plavidel zahrnují identifikaci MMSI (Námoňní pohyblivá identifikací 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 mapových plotterů podporují sledování Blue Force Tracking. Plavidla, která byla vysledována pomocí systému Blue Force Tracking jsou na mapě označena modrozelenou barvou.

## Symbole určující objekty AIS

Symbol	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 vysílá plavidlem ztratí, objeví se titulek s hlášením.

	Ztracený objekt. Zelený křížek X oznamuje ztrátu signálu AIS vyslaného 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 vyslaný plavidlem ztratí, objeví se titulek s hlášením.
	Ztracený nebezpečný objekt. Červený křížek X oznamuje ztrátu signálu AIS vyslaného 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.
	Pozice tohoto symbolu označuje nejbližší přístupový bod k nebezpečnému cíli a číslo vedle něj udává čas k nejbližšímu přístupovému bodu k tomuto cíli.

**POZNÁMKA:** Plavidla, která byla vysledována pomocí systému Blue Force Tracking jsou bez ohledu na svůj status na mapě označena modrozelenou barvou.

## Směr a plánovaný kurs aktivních 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.

Plánovaný kurs aktivního objektu AIS se na mapě nebo na 3D pohledu na mapu zobrazí jako čárkovaná čára. Délka čáry představující plánovaný kurs odpovídá hodnotě nastavené pro zobrazení plánovaného směru. Pokud aktivní objekt AIS nevytlačí informace o rychlosti nebo pokud plavidlo stojí, ukazatel plánovaného kursu se nezobrazí. Výpočet pro určení vzhledu ukazatele plánovaného kursu se mění v závislosti na rychlosti, kursu vůči zemi nebo na otáčení plavidla.

Pokud jsou aktivním objektem AIS poskytovány informace o kursu vůči zemi, směru plavby a o otá-

čení plavidla, je na základě kursu vůči zemi a údajů o otáčení vypočítán plánovaný kurs objektu. Směr, kterým se plavidlo otáčí, a který je taktéž založen na údajích o otáčení, je určen natočením výběžku na konci ukazatele směru. Délka výběžku se nemění.



Pokud jsou aktivním objektem AIS poskytovány informace o kursu vůči zemi a směru pohybu, ale nejsou dostupné informace o otáčení, plánovaný kurs objektu je vypočítán na základě údaje o kursu vůči zemi.

## Zobrazení plavidel AIS na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu

Abyste mohli zobrazit plavidla AIS na mapě, musíte připojit externí zařízení AIS a aktivovat příjem signálů transponderů jiných plavidel. Radar podporuje funkci MARPA (Mini Automatic Radar Plotting Aid). Pokud chcete, můžete si nastavit, jak se mají na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu zobrazovat symboly ostatních plavidel. Nastavení dosahu pro zobrazení a MARPA provedené pro jednu mapu nebo pro jeden 3D pohled na mapu se vztahuje jen k této mapě nebo k tomuto 3D pohledu na mapu. Nastavení detailů, plánovaného směru a zobrazení drah provedené pro jednu mapu nebo jeden 3D pohled na mapu se vztahuje na všechny mapy nebo na všechny 3D pohledy na mapy.

- Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte **Menu > Other Vessels** (ostatní plavidla) > **Display Setup** (nastavení zobrazení).
- Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete nastavit dosah, ve kterém se mají plavidla AIS objevovat, zvolte možnost **Display Range** (Dosah pro zobrazení) a zvolte požadovanou vzdálenost.
  - Pro zobrazení objektů vyhledaných funkcí MARPA zvolte **MARPA > Show** (ukázat).
  - Pro zobrazení podrobností o AIS a MARPA aktivních plavidlech zvolte **Details** (podrobnosti) > **Show** (ukázat).
  - Pro stanovení předpokládané délky plavby k AIS aktivním plavidlům a plavidlům vyhledaným funkcí MARPA zvolte **Proj. Heading** a zadejte čas.
  - Pro zobrazení tras AIS plavidel vyberte délku trasy, která se zobrazí pomocí dráhy, zvolte **Trails** (dráhy) a vyberte délku.

## Aktivace plavidla AIS coby cílového objektu

- 1 Na stránce mapy nebo 3D náhledu 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 a další informace, které jsou součástí hlášení cílového objektu AIS.

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

## Zrušení plavidla AIS coby cílového objektu

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

## Zobrazení seznamu hrozeb AIS a MARPA

- 1 Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte **Menu** > **Other Vessels** (Ostatní plavidla) > **DSC Trails** (Dráhy DSC).
- 2 Vyberte typ hrozby, který bude přidán do seznamu.

## Nastavení alarmu bezpečné zóny, ve které nehrozí kolize

Abyste mohli nastavit alarm bezpečné zóny, musíte nejprve připojit kompatibilní mapový plotter k zařízení AIS.

S alarmem bezpečné zóny lze pracovat pouze na základě systému AIS. Radar podporuje funkci MARPA. Tato funkce slouží jako prevence před možnou dopravní kolizí a je možné ji upravit.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Alarms** (Alarmy) > **Collision Alarm** (Alarm kolize) > **On** (Zapnout).

Pokud do bezpečnostní zóny okolo Vaší lodi vpluje plavidlo AIS nebo MARPA, ozve se výstražný signál a na displeji se zobrazí příslušné hlášení. 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 Stiskněte tlačítko **Range**.
- 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 vstoupením do Vaší bezpečné zóny.

## Nouzové volání AIS





Samostatné nouzové volání AIS přenáší v případě aktivace informací o aktuální poloze. 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 nouzové volání

Pokud přístroj přijme nouzové volání, 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 volání AIS

Symbol	Popis
	Zdroj vysílání nouzového volání 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 testovacích signálů AIS

Abyste předešli zobrazování testovacích signálů a symbolů v zaneprázdněných oblastech 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 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete přijímat nebo ignorovat testovací signály EPRIB (Emergency Position Indicating Radio Beacon), zvolte možnost **AIS-EPRIB 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) > **My Vessel** (Má loď) > **AIS** > **Off** (Vypnout).

Všechny funkce spojené se systémem AIS se přestanou na všech mapách a na všech 3D pohledech na mapy 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 zobrazení mapy a 3D mapy

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map a některých 3D mapových náhledů. Některé funkce jsou aktivní pouze ve spojení s prémiovými mapami nebo po připojení speciálního zařízení, např. radaru.

Tato nastavení se týkají map a 3D mapových náhledů s výjimkou radarové vrstvy a 3D režimu rybí perspektivy ([Nastavení režimu rybí perspektivy 3D](#), str. 14).

Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte možnost Menu.

### Waypoints and Tracks (Trasové body a trasy):

Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a náhled mapy.

**Other Vessels (Ostatní plavidla):** [Nastavení pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapových náhledech](#), str. 14.

### Quickdraw Contours (Vykreslení kontur):

Zapíná vykreslování kontur dna a umožňuje vytvářet štitky rybářských map.

### Surface Radar (Mapová vrstva radaru):

Ve 3D mapovém náhledu nebo ve 3D režimu ptačí perspektivy se budou zobrazovat radarové informace.

### Weather Radar (Mapová vrstva počasí):

Ve 3D mapovém náhledu nebo ve 3D režimu ptačí perspektivy se budou zobrazovat informace o počasí.

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

**Sailing (Plavba):** V režimu plavby upravuje spojnice ([Nastavení spojnic](#), str. 14) a navádění na startovní čáru.

**Chart Setup (Nastavení mapy):** Viz. [Nastavení navigační a rybářské mapy](#), str. 12.

**Chart Appearance (Vzhled mapy):** Viz. [Nastavení vzhledu mapy](#), str. 13. Mohou se objevovat v nabídce nastavení mapy.

**Edit Overlays (Úprava datových polí):** Viz. [Vlastní nastavení datových polí](#), str. 4. Mohou se objevovat v nabídce nastavení mapy.

## Nastavení navigační a rybářské mapy

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map a některých 3D mapových náhledů. 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 (satelitní fotografie):** V případě použití některých prémiových map zobrazuje na navigační mapě satelitní snímky ve vysokém rozlišení pevniny nebo pevniny i moří ([Zobrazení galerie družicových snímků na navigační mapě](#), str. 9).

**Water Overlay (vodní vrstva):** Aktivuje reliéfní stínování, které udává sklon dna pomocí stínování nebo sonarového snímku, čímž pomáhá určit členitost dna. Tuto funkci podporují pouze některé prémiové mapy.

### Tides & Currents (Přílivové informace a proudy):

Udává informace z přílivové stanice a její ukazatele na mapě ([Zobrazení ukazatelů přílivu/odlivu](#), str. 8) a aktivuje posuvník přílivu a proudu, který umožňuje stanovit čas, po který budou informace o přílivu a proudu udávány 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 jsou skutečný a zdánlivý směr větru vyznačeny na větrné růžici.

**Lake Level (Hladina jezera):** Stanovuje aktuální výšku hladiny jezera. Tuto funkci podporují pouze některé prémiové mapy.

**Inset Map (vložená mapa):** Zobrazí malou mapu vystředěnou na Vaše aktuální umístění.

**Weather (Počasí):** Pokud je mapový plotter připojen ke kompatibilnímu přijímači informací o počasí, který má platné předplatné, umožňují nastavit, jaké informace o počasí se budou na mapě zobrazovat. Vyžaduje kompatibilní připojenou anténu a aktivní odběr služby.

**Chart Appearance (Vzhled mapy):** Viz. *Nastavení vzhledu mapy*, str. 13.

## Nastavení trasových bodů a záznamů tras na mapách a náhled mapy

Na jakékoliv mapě nebo v rámci 3D mapového náhledu zvolte **Menu > Waypoints & Tracks** (Trasové body a záznamy tras).

**Tracks (Záznamy tras):** Na mapě nebo v rámci 3D mapového náhledu se zobrazí záznamy tras.

**Waypoints (Trasové body):** Zobrazí seznam všech trasových bodů (*Prohlížení seznamu všech trasových bodů*, str. 18).

**Create Waypoint (Vytvoření trasového bodu):** Dojde k vytvoření nového trasového bodu.

**Waypoint Display (Zobrazení trasového bodu):** Stanovuje způsob zobrazení trasových bodů na mapě.

**Active Tracks (Aktivní záznam trasy):** Zobrazí se nabídka možností aktivního záznamu trasy.

**Saved Tracks (Uložené záznamy tras):** Zobrazení seznamu uložených záznamů tras (*Zobrazení seznamu uložených záznamů tras*, str. 24).

**Tracks Display (Zobrazení záznamů tras):** Stanovuje způsob zobrazení tras na mapě na základě barvy trasy.

## Nastavení vzhledu mapy

Vzhled různých map a 3d pohledů lze upravovat. Nastavení je vždy platné pro používanou mapu nebo pohled.

**POZNÁMKA:** Některá nastavení se týkají pouze některých map, některých 3D mapových náhledů a některých modelů mapového plotteru. Některé funkce vyžadují použití prémiových map nebo připojeného příslušenství.

Na stránce mapy nebo 3D náhledu zvolte možnost **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 (Vyznačení směru pohybu):** Slouží pro zobrazení a nastavení směru pohybu, což je linka vedená z bodu na mapě, kde se nachází příď lodi, ve směru cesty, a zdroje údajů pro vedení směrové čáry.

## Panoptix Area (Oblast pokrytá sonarem

**Panoptix):** Zobrazuje a skrývá oblast skenovanou sondou Panoptix™. Pro využití této funkce je nutno kalibrovat referenční systém pozice a kurzu (AHRS) (*Kalibrace kompasu*, str. 32).

**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 mapy.

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

**Shallow Shading (Stínování mělčiny):** Stanovuje stínování od pobřeží po specifikovanou hloubku.

**Depth Shading (stínování hloubky):** Stanovuje horní a dolní hranici stínované hloubky.

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

**Inset Map (vložená mapa):** Zobrazení mapy přiblížené na pozici plavidla v rohu hlavní mapy.

**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 (Preferovaná hloubka):** Ve 3D režimu ptačí perspektivy umožňuje zvolit způsob zobrazení bezpečné hloubky.

**POZNÁMKA:** Toto nastavení bude mít vliv pouze na výstražné barvy ve 3D režimu ptačí

perspektivy. 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 pro zobrazení dalších plavidel na mapě nebo na mapových náhledech

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

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

**List (Seznam):** Zobrazí seznam plavidel AIS a MARPA.

**DSC (Digitální výběrové volání):** Zobrazí seznam DSC a vyznačí na mapě trasy DSC.

**Collision Alarm (Alarm varující před kolizí):** Nastavení alarmu bezpečné zóny ([Nastavení alarmu bezpečné zóny, ve které nehrozí kolize, str. 11](#)).

**Nastavení displeje:** [Viz. Zobrazení plavidel AIS na mapě nebo ve 3D pohledu na mapu, str. 10](#).

## Nastavení spojnic

Pro využití funkce spojnic musíte k mapovému plotteru připojit anemometr.

Při plavbě ([Nastavení typu plavidla, str. 5](#)) si na navigační mapě můžete zobrazit spojnice. Spojnice mohou být velmi užitečné při závodech.

Na navigační mapě zvolte **Menu > Sailing** (Plavba) **> Laylines** (Spojnice).

**Display (Zobrazení):** Udává způsob zobrazení spojnic na mapě a jejich délku.

**Sailing Ang. (Kurz plavby):** Umožňuje stanovit způsob výpočtu spojnic. V případě volby možnosti Actual (aktuální) budou spojnice kalkulovány na základě směru větru udávaného anemometrem. V případě volby možnosti Manual (manuální) budou spojnice kalkulovány na základě ručně zadanych kurzů plavby po větru nebo proti větru.

**Windward Ang. (Kurz plavby po větru):** Umožňuje nastavit spojnici založenou na kurzu plavby po větru.

**Leeward Ang. (Kurz plavby proti větru):**

Umožňuje nastavit spojnici založenou na kurzu plavby proti větru.

**Tide Correction (Přilivová korekce):** Koriguje spojnice na základě přílivu.

**Layline Filter (Filtr spojnic):** Filtruje data spojnic na základě zadaného časového intervalu. Pro hladší spojnice, která vyfiltruje některé změny ve směru plavby nebo skutečném úhlu větru, zadejte hodnotu vyšší. Pro spojnice citlivější na změny ve směru plavby nebo skutečném úhlu větru, zadejte hodnotu nižší.

## Nastavení režimu rybí perspektivy 3D

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

Na stránce 3D režimu rybí perspektivy zvolte **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.

## Konturové mapování Garmin Quickdraw™

### VAROVÁNÍ

Funkce konturového mapování Garmin Quickdraw Contours uživatelům umožňuje generovat mapy. Garmin nenesе žádnou zodpovědnost za přesnost, spolehlivost, úplnost či aktuálnost map generovaných třetími stranami. Jakékoli používání či spoléhání se na mapy generované třetími stranami jsou na vlastní riziko.

Funkce konturového mapování Garmin Quickdraw Contours uživatelům umožňuje generovat mapy s konturami a popisky hloubek pro jakoukoli vodní plochu.

Pokud funkce Garmin Quickdraw Contours zaznamená data, objeví se kolem ikony plavidla barevný kruh. Tento kruh představuje přibližnou část mapy, která je při každém přejetí skenována.





Zelený kruh označuje dobrou hloubku a pozici GPS a rychlost do 16 km/h. Žlutý kruh označuje dobrou hloubku a pozici GPS a rychlost od 16 do 32 km/h. Červený kruh označuje špatnou hloubku nebo pozici GPS a rychlost nad 32 km/h.

Data funkce Garmin Quickdraw Contours si můžete zobrazit na kombinované obrazovce nebo přímo na mapě.

Množství uložených dat závisí na velikosti Vaší paměťové karty, zdroji sonaru a rychlosti lodě v průběhu zaznamenávání dat. Při použití jednopaprskového sonaru lze zaznamenávat déle.

Na paměťovou kartu o kapacitě 2 GB se odhadem vejde přibližně 1 500 hodin dat.

Při zaznamenávání dat na paměťovou kartu v mapovém plotteru jsou nová data doplňována do mapy Garmin Quickdraw Contours a ukládána na paměťovou kartu. Pokud vložíte novou paměťovou kartu, nebudou na ní stávající data přenesena.

## Mapování kontur vodního útvaru pomocí funkce Garmin Quickdraw

Abyste mohli funkci Garmin Quickdraw Contours využít, musíte mít podporovaný mapový plotter s aktualizovaným softwarem, sonarovou hloubkou, Vaší pozicí GPS a paměťovou kartu s volným místem.

**POZNÁMKA:** Tato funkce nemusí být dostupná pro všechny modely.

- 1 Z mapového pohledu zvolte **Menu > Quickdraw Contours > Start Recording** (Zahájit záznam).
- 2 Po dokončení záznamu zvolte **Stop Recording** (Zastavit záznam).
- 3 Zvolte **Manage > Name** (Název) a zadejte název mapy.

## Doplnění štítku ke konturové mapě Garmin Quickdraw

Na mapě Garmin Quickdraw Contours můžete pomocí štítků označovat nebezpečná nebo zajímavá místa.

- 1 Na stránce navigační mapy zvolte ikonu fotoaparátu.
- 2 Zvolte **Add Quickdraw Label** (Přidat štítek Quickdraw).
- 3 Zadejte popis štítku a zvolte **Done** (OK).

## Garmin Quickdraw Community

Garmin Quickdraw Community je bezplatnou, veřejnou online komunitou, kde můžete své mapy Garmin Quickdraw Contours sdílet s ostatními. Rovněž si můžete stáhnout mapy, které vytvořili ostatní. Pro přístup do komunity Garmin Quickdraw Community se přihlašte ke svému účtu Garmin Connect™. Následně můžete s využitím své paměťové karty nahrávat nebo stahovat mapy.

### Přístup do komunity Garmin Quickdraw

Vstoupit do komunity Garmin Quickdraw Community můžete prostřednictvím webových stránek Garmin Connect.

- 1 Otevřete si stránku [connect.garmin.com](http://connect.garmin.com).
- 2 Zvolte **Get Started** (Začínáme) > **Quickdraw Community > Get Started** (Začínáme).
- 3 Pokud účet Garmin Connect nemáte, vytvořte si jej.
- 4 Přihlašte se ke svému účtu Garmin Connect.
- 5 V pravém horním rohu zvolte možnost **Marine** (námořní), čímž otevřete component Garmin Quickdraw.

**TIP:** Pokud chcete své mapy sdílet, nezapomeňte paměťovou kartu vložit do počítače.

### Sdílení vlastních konturových map Garmin Quickdraw s komunitou Garmin Quickdraw

Mapy Garmin Quickdraw Contours, které jste vytvořili, můžete sdílet s ostatními v komunitě Garmin Quickdraw Community.

Pokud sdělíte konturovou mapu, nesdělíte nic jiného. Trasové boidy se nesdílí.

- 1 Vyjmete paměťovou kartu z mapového plotter.
- 2 Vložte paměťovou kartu do počítače.
- 3 Vstupte do komunity Garmin Quickdraw Community (*Přístup do komunity Garmin Quickdraw*, str. 15).
- 4 Zvolte **Share Your Contours** (Sdílet své kontury).
- 5 Otevřete si obsah paměťové karty a vyberte složku /Garmin.
- 6 Otevřete adresář Quickdraw a vyberte soubor ContoursLog.svy.

Po nahrání souboru jej z paměťové karty smažte, abyste se vyhnuli komplikacím při budoucím nahrávání. Data nebudou ztracena.

## Stažení map komunity Garmin Quickdraw

Mapy Garmin Quickdraw Contours, které vytvořili jiní uživatelé, kteří je sdíleli v komunitě Garmin Quickdraw Community si můžete stáhnout.

- 1 Vložte paměťovou kartu do počítače.
- 2 Vstupte do komunity Garmin Quickdraw Community (*Přístup do komunity Garmin Quickdraw*, str. 15).
- 3 Zvolte **Search for Contours** (Hledat kontury).
- 4 Pomocí mapy a funkce vyhledávání vyberte oblast, kterou si chcete stáhnout.  
Červené tečky představují mapy Garmin Quickdraw Contours, které jsou pro daný region sdíleny.
- 5 Zvolte **Select an Area to Download** (Výběr oblasti ke stažení).
- 6 Roztažením okrajů vyberte oblast, kterou si chcete stáhnout.
- 7 Zvolte **Start Download** (Zahájit stahování).
- 8 Soubor si uložte na paměťovou kartu.  
**TIP:** Pokud soubor nemůžete najít, podívejte se do adresáře „Downloads“. Prohlížeč mohl soubor uložit do něj.
- 9 Vyjměte paměťovou kartu z počítače.
- 10 Vložte paměťovou kartu do mapového plotteru.  
Mapový plotter konturové mapy automaticky rozpozná. Nahrání map do mapového plotteru může chvíli trvat.

## Nastavení kontur Garmin Quickdraw

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

**Display (Displej):** Zobrazí se kontury Garmin Quickdraw Contours. Funkce User Contours (Uživatelské kontury) zobrazí Vaše mapy Garmin Quickdraw Contours. Funkce Community Contours (Komunitní kontury) zobrazí stažené mapy Garmin Quickdraw Contours.

**Recording Offset (Odsazení záznamu):** Stanovuje vzdálenost mezi sonarovou hloubkou a hloubkou záznamu kontur. Pokud se úroveň hladiny vody od posledního záznamu změnila, upravte toto nastavení tak, aby hloubka záznamu byla pro oba záznamy stejná.

Pokud například byla sonarová hloubka při posledním záznamu 3,1 m a aktuální sonarová hloubka je 3,6 m, pak nastavte -0,5 m jako hodnotu odsazení záznamu.

**User Display Offset (Uživatelské odsazení zobrazení):** Určuje rozdíly v konturových hloubkách a hloubkových štítcích na Vaší vlastní mapě za účelem kompenzace změn ve výšce vodní hladiny nebo hloubkových chyb v zaznamenaných mapách.

**Comm. Display Offset (Komunitní odsazení zobrazení):** Určuje rozdíly v konturových hloubkách a hloubkových štítcích na komunitních konturových mapách za účelem kompenzace změn ve výšce vodní hladiny nebo hloubkových chyb v zaznamenaných mapách.

**Survey Coloring (Podbarvení):** Určuje barvu zobrazení Garmin Quickdraw Contours. Pokud je toto nastavení aktivní, indikují barvy kvalitu záznamu. Pokud toto nastavení není aktivní, jsou na oblastí kontur aplikovány standardní mapové barvy.  
Zelená označuje dobrou hloubku a pozici GPS a rychlost do 16 km/h. Žlutá označuje dobrou hloubku a pozici GPS a rychlost od 16 do 32 km/h. Červená označuje špatnou hloubku nebo pozici GPS a rychlost nad 32 km/h.

**Depth Shading (stínování hloubky):** Udává horní a dolní hranici rozsahu hloubek a barvu tohoto rozsahu.

## Navigace prostřednictvím mapového plotteru

### UPOZORNĚNÍ

Pokud je Vaše plavidlo vybaveno autopilotem, je nutno instalovat vyhrazený řídicí displej autopilota u každého kormidla, aby jej bylo možné deaktivovat.

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kursu 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 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 jsou některé mapové pohledy jsou dostupné pouze s prémiovými mapami.

Pro plavbu na základě navigace musíte zvolit cílový bod, zadat kurs nebo vytvořit trasu, a pak postupovat na základě kursu nebo trasy. Kurs nebo trasu můžete sledovat prostřednictvím navigační mapy, rybářské mapy, 3D perspektivního náhledu nebo 3D náhledu z ptačí perspektivy.

Kurs do zvoleného cíle můžete vytvořit a sledovat jedním ze tří způsobů: Go To, Route To, or Auto Guidance.

**Go To (Plout do):** Povede Vás přímo do zvoleného cíle. Toto je standardní volba pro navigaci k cíli. Mapový plotter vytvoří přímý kurz nebo navigační trasu k cíli. Trasa může být vedena přes souš a jiné překážky.

**Route To (Po trase):** Vytvoří trasu z aktuální polohy do cíle, přičemž Vám umožní přidat k této trase různá odbočení. Tato volba vytvoří přímý kurz k cíli, ale umožní Vám do trasy přidávat odbočky, abyste se vyhnuli souši či jiným překážkám.

**Auto Guidance (Automatické navádění):** Využívá specifikované informace o plavidle a údaje je dostupná pouze tehdy, pokud používáte kompatibilní prémiovou mapu na kompatibilním mapovém plotteru. Naviguje k cíli krok za krokem, vyhýbá se souši a dalším překážkám (*Automatické navádění, str. 21*).

Pokud používáte autopilota Garmin, kompatibilní s mapovým plotterem využívajícím NMEA 2000®, sleduje autopilot 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
Jak při navigaci využít funkce Go To (Plout do) (azimut)?	Nastavení a mapový plotter mě navádí k následování přímého kursu pomocí funkce Go To ( <i>Plout do směrem, kterým se chci vydat, str. 17</i> ).
Jak přístroj vytvoří jednoúsekovou trasu a naviguje po ní po přímé spojnici pomocí funkce Route to (Po trase)	<i>Vytvoření a minimalizace křivčících se tras pro navigaci po trase z aktuální pozice pomocí nejkratší pozice, str. 17</i> ).
Vzdálenost z aktuální pozice? Jak pomocí přístroje vytvořit víceúsekovou trasu a navigovat na dané místo prostřednictvím funkce Route To (Po trase)	Vytváření a vyhýbání se zmapovaným překážkám? ( <i>Navigace trasy z Vaší současné polohy, str. 19</i> ).
Jak pomocí přístroje navigovat prostřednictvím funkce Route To (Po trase)	Vytvoření a řízení mého automatického pilota? ( <i>Navigace trasy z Vaší současné polohy, str. 19</i> ).
Může mi přístroj sám vytvořit cestu?	Pokud máte k dispozici prémiové mapy, které podporují automatické navádění, navigujte pomocí automatického navádění ( <i>Nastavení trasy automatického navádění a navigace po ní, str. 21</i> ).
Jak změním nastavení pro automatické navádění mé lodi?	Viz „ <i>Změna nastavení pro automatické navrzení trasy</i> “ str. 22.

## Cílová místa

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

## Vyhledávání cíle podle názvu

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

- 1 Zvolte **Info > Services** (Služby) > **Search by Name** (Vyhledání dle názvu).
- 2 Zadejte alespoň část názvu hledaného cíle.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte **Done** (OK).  
Objeví 50 míst, která se názvem nejvíce shodují s Vámi zadanými kritérii.
- 4 Vyberte cíl.

## Volba cíle prostřednictvím navigační mapy

V režimu navigační mapy zvolte svůj A cíl.

## Hledání cíle podle námořních bodů zájmu

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

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

- 1 Zvolte **Info > Services** (Služby).
- 2 Zvolte možnost **Offshore Services** (Pobřežní body zájmu) nebo **Inland Services** (Vnitrozemské body zájmu).
- 3 Pokud je to nutné, zvolte kategorii námořních bodů zájmu.  
Přístroj zobrazí seznam 50 nejblížejších míst tohoto typu, včetně jejich vzdálenosti a možností jejich dosažení.
- 4 Zvolte cíl.

Dodatečné informace nebo místo na mapě lze zobrazit pomocí pokynů Next Page (Další strana) a Previous Page (Předchozí strana).

## Ukončení navigace

V průběhu navigace zvolte na navigační nebo rybářské mapě:

- Zvolte **Menu > Stop Navigation** (Ukončit navigaci).
- Při navigování s automatickým naváděním zvolte **Menu > Navigation Options** (Možnosti navigace) > **Stop Navigation** (Ukončit navigaci).

## Trasové body

Trasovými body se rozumí místa, která jste nahráli a uložili do přístroje. Trasové body mohou označovat místo, kde jste, kam plujete nebo odkud. Doplněvat můžete podrobnosti o daném místě, např. název, kótu a hloubku.

## Označení Vaší aktuální polohy coby trasového bodu

Na libovolné stránce stiskněte tlačítko **Mark**.

## Vytvoření trasového bodu v jiném místě

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body) > **Create Waypoint** (Vytvořit trasový bod).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro vytvoření trasového bodu zadáním pozičních souřadnic zvolte **Enter Coordinates**

(Zadat souřadnice), a pak zadejte příslušné souřadnice.

- Pro vytvoření trasového bodu pomocí mapy zvolte **Use Chart** (Použití mapy), zvolte požadovanou polohu, a pak zvolte **Select** (Vybrat).

## Označení místa vysílání signálu SOS

Místo vysílání signálu SOS lze označit. Pokud je připojeno VHF rádio Garmin pomocí NMEA 2000, můžete vybírat různé druhy signálu SOS, jako muž přes palubu nebo piráti.

- 1 Na hlavní stránce vyberte **SOS**.
- 2 Zvolte druh signálu SOS.
- 3 V případě potřeby zvolte **OK**, čímž zahájíte navigaci do místa signálu muž přes palubu.

Pokud zvolíte OK, mapový plotter nastaví přímý kurz zpět na dané místo. Pokud jste zvolili jiný typ signálu SOS, jsou detaily volání odeslány rádiu VHF. Volání musíte odeslat pomocí rádia.

## Prohlížení seznamu všech trasových bodů

Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body).

## Úprava uloženého trasového bodu

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body).
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Edit** (Editovat).
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro pojmenování zvolte možnost **Name** (Název) a zadejte požadovaný název.
  - Pro změnu symbolu zvolte možnost **Symbol**.
  - Pro změnu hloubky zvolte možnost **Depth** (Hloubka).
  - Pro změnu teploty vody zvolte možnost **Water Temp.** (Teplota vody).
  - Pro změnu komentáře zvolte možnost **Comment** (Komentář).

## Přesunutí uloženého trasového bodu

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body).
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Move** (Posunout).
- 4 Označení nové polohy jako trasového bodu:
  - Pro přesunutí trasového bodu při prohlížení mapy zvolte možnost **Use Chart** (Použití mapy), na mapě zvolte novou polohu, a pak zvolte možnost **Move Waypoint** (Přesunout trasový bod).

- Pro přesunutí trasového bodu změnou souřadnic zvolte možnost **Enter Coordinates** (Zadat souřadnice), a pak zadejte nové souřadnice.

## Prohlížení uloženého trasového bodu a navigace do něj

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Krom kursu 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 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.

Upravovat lze jen již vytvořené trasové body.

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **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** (Vytvořit trasu do).
  - Pro využití automatického navádění zvolte **Auto Guidance**.

- 5 Zkontrolujte kurs označený purpurovou barvou.

**POZNÁMKA:** V případě využívání automatického navádění šedivá část na kterémkoli místě purpurové linie indikuje, že automatické navádění nedokáže vypočítat část linie automatického navádění. 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 **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body).
- 2 Zvolte požadovaný trasový bod nebo bod MOB.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Delete** (Smazat).

## Smazání všech trasových bodů

Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Waypoints** (Trasové body) > **All** (Vše).

## Nastavení a sledování přímého kursu prostřednictvím nástroje 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 kurs z Vaší aktuální polohy až do cíle.

- 1 Vyberte požadovaný cíl (*Cílová místa, str. 17*)
- 2 Zvolte **Navigate To** (Navést do) > **Go To** (Jeť do).  
Objeví se purpurová linka. Ve středu purpurové linky je tenčí nachová linka, která představuje vyrovnávací kurs z aktuální polohy do cílového bodu. Linka vyrovnávacího kursu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodi, která se vychyluje z přímého kursu.
- 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 kursu, sledujte nachovou linku (vyrovnávací kurs), která Vás navede do cíle nebo zpět na přímý kurs (purpurová linka).

## Trasy

### 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.

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

- 1 Na navigační nebo rybářské mapě zvolte požadovaný cíl.

- 2 Zvolte **Navigate To** (Navést do) > **Route To** (Vytvořit trasu do).
- 3 Zvolte polohu, kde bude proveden poslední obrát před cílovým bodem.
- 4 Zvolte možnost **Add Turn** (Přidat odbočku).
- 5 Pokud je to nutné, opakujte pro přidání dalších odboček kroky 3 a 4, přičemž postupujte od konce do aktuální polohy Vaší lodi. 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 kurs označený purpurovou barvou.
- 9 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevppluli 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 **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním) > **New** (Nová) > **Route Using Chart** (Trasa pomocí mapy).
- 2 Zvolte výchozí bod trasy.
- 3 Zvolte možnost **Add Turn** (Přidat odbočku).
- 4 Na mapě zvolte místo příštího odbočení.
- 5 Zvolte možnost **Add Turn** (Přidat odbočku). Mapový plotter označí tuto polohu jako trasový bod.
- 6 Pokud je to nutné, přidejte prostřednictvím kroků 4 a 5 další odbočky.
- 7 Zvolte cílový bod.

### Zobrazení seznamu tras a tras automatického navádění

- 1 Zvolte **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- 2 V případě potřeby zvolte **Filtr** a vyfiltrujte pouze trasy nebo cesty s automatickým naváděním.

### Úprava uložené trasy

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

- 1 Zvolte **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **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 pomocí mapy zvolte **Edit Turns** (Upravit odbočky) > **Use Chart** (Použít mapu) a na mapě zvolte příslušné místo.

### Prohlížení 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 **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- 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 kursu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodi, která se vychyluje z přímého kursu.

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

## Prohlížení uložené trasy a navigace podél 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 **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- 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 - Port** (Vpřed - Pravobok).
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je nalevo od bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward - Port** (Zpět - Levobok).
  - Pro navigaci po trase z bodu, který je napravo od bodu, který byl při vytváření původní trasy cílovým bodem, zvolte **Backward - Starboard** (Zpět - Pravobok).
- 6 Pokud je to nutné, zvolte **Done** (OK).

Objeví se purpurová linka. Ve středu purpurové linky je tenčí nachová linka, která představuje vyrovnávací kurs z aktuální polohy do cílového bodu. Linka vyrovnávacího kursu je dynamická a pohybuje se v závislosti na pohybu lodi, která se vychyluje z přímého kursu.
- 7 Zkontrolujte kurs označený purpurovou barvou.
- 8 Postupujte podle purpurového značení, přičemž dávejte pozor, abyste nenajeli na pevninu, nevpluli do mělké vody nebo se nestřetli s jinými překážkami tohoto typu.
- 9 Pokud sjedete z kursu, sledujte nachovou linku (vyrovnávací kurs), která Vás navede do cíle nebo zpět na přímý kurs (purpurová linka).

## Smazání uložené trasy

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)

- 2 Zvolte požadovanou trasu.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Delete** (Smazat).

## Odstranění všech uložených tras

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)
- > **Clear User Data** (Smazat uživatelská data)
- > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním).

## Automatické navádění

### UPOZORNĚNÍ

Funkce automatického navádění vychází z elektronických mapových podkladů. Tyto informace nezohledňují překážky a hloubková omezení. Kromě kursu uvedeného 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 přemiovými mapovými podklady k dispozici také funkce automatického navádění.

Nejllepší trasu k cíli můžete naplánovat pomocí automatického navádění. Automatické navádění využívá mapového plotteru ke skenování údajů z mapy, např. hloubky vody a známých překážek, k výpočtu navrhované trasy. Během navigace můžete trasu upravovat.

## Nastavení trasy automatického navádění a navigace po ní

- 1 Vyberte požadovaný cíl (*Cílová místa, str. 17*)
- 2 Zvolte **Navigate To** (Navigovat do) > **Auto Guidance** (Automatické navádění).
- 3 Zkontrolujte kurs 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 a uložení trasy automatického navádění

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním) > **New** (Nová) > **Auto Guidance** (Automatické navádění).
- 2 Vyberte výchozí bod a zvolte **Next** (Další).
- 3 Zvolte cíl a zvolte **Next** (Další).
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud chcete prohlédnout rizikové místo a upravit trasu kolem něj, zvolte **Hazard Review** (Kontrola rizika).
  - Pokud chcete upravit trasu, zvolte **Adjust Path** (Upravit trasu) a postupujte dle pokynů na displeji.
  - Pokud chcete trasu vymazat, zvolte **Cancel Auto Guidance** (Zrušit automatické navádění).
  - Pokud chcete trasu uložit, zvolte **Done** (OK).

## Úprava uložené trasy automatického navádění

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- 2 Zvolte trasu a zvolte **Review** (Kontrola) > **Edit** (Upravit) > **Adjust Path** (Upravit trasu).  
**TIP:** Při navigaci po trase s automatickým naváděním zvolte na navigační mapě trasu a zvolte **Adjust Path** (Upravit trasu).
- 3 Zvolte požadovanou polohu na trase.
- 4 Přesuňte bod na jiné místo.
- 5 Pokud to je nutné, bod označte a zadejte **Remove** (Odstranit).
- 6 Zvolte **Done** (OK).

## Zrušení probíhajícího výpočtu trasy automatického navádění

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

**TIP:** Výpočet lze snadno zrušit tak, že zvolíte **Back** (Zpět).

## Stanovení času příjezdu

Při použití této funkce na vybranou trasu nebo trasu s automatickým naváděním, dostanete informaci o čase, kdy byste měli vybraného bodu dosáhnout. Budete tak moci načasovat čas dosažení vybraného místa, například zvedacího mostu nebo startovní čáry.

- 1 Na navigační mapě zvolte **Menu**.
- 2 V případě nutnosti zvolte **Navigation Options** (Možnosti navigace).
- 3 Zvolte **Timed Arrival** (Načasovaný příjezd).  
**TIP:** Nabídku načasovaného příjezdu rychle otevřete výběrem bodu na trase.

## Změna nastavení pro automatické navržení trasy

### UPOZORNĚNÍ

Nastavení bezpečné hloubky (Safe Depth) a bezpečné výšky (Safe Height) 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 trasy nenavrhne. Pokud je hloubka na začátku nebo konci trasy automatického navádění nižší, než nastavená bezpečná hloubka nebo výška, může dojít k tomu, že trasa nebude v dané oblasti na základě údajů mapy vypočítána. Na mapě se taková část trasy zobrazí jako šedá linka nebo pruhovaná, šedá a purpurová linka. 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 platí pro všechny mapy.

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

### **Preferred Depth (Preferovaná hloubka):**

Na základě údajů o hloubce z mapy stanovuje minimální hloubku vody, kterou lze bezpečně proplout.

**POZNÁMKA:** Minimální hloubka vody pro prémiové mapy (vytvořené před r. 2016) jsou 3 stopy. Pokud zadáte hodnotu nižší, než 3 stopy, použijí mapy k výpočtu trasy s automatickým naváděním pouze hloubky 3 stopy.

**Vertical Clearance (Bezpečná výška):** V závislosti na údajích z mapy stanovuje minimální výšku mostu či jiné překážky, pod kterou je možné bezpečně proplout.

### **Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží):**

Slouží pro nastavení požadované vzdálenosti od pobřeží, ve které bude realizováno automa-



tické 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 jednom nebo na několika známých místech, ve kterých je nutné plout v úzkých vodních kanálech (*Nastavení vzdálenosti od pobřeží, str. 23*).

### **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 změníte, může se návrh systému automatického navádění posunout. Hodnoty nastavení vzdálenosti od pobřeží jsou relativní, nikoliv absolutní. Abyste získali jistotu, že je trasa navržená systémem automatického navádění v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, můžete vzdálenost vyhodnotit na jednom nebo na několika známých místech, ve kterých je nutné plout v úzkých vodních kanálech.

- 1 Přirazte loď k molu nebo vyhodte kotvu.
- 2 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Preferences** (Preference) > **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** (Navigovat do) > **Auto Guidance** (Automatické navádění).
- 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 návrh trasy umístěn v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, zvolte **Menu** > **Stop Navigation** (ukončit navigaci, a pokračujte krokem 10).
  - Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na hlavní stránce **Settings** (Nastavení) > **Preferences** (Preference) > **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 **Configure** (Konfigurace) > **Navigation** (Navigace) > **Auto Guidance** (Automatické navádění) > **Shoreline Distance** (Vzdálenost od pobřeží) > **Near** (Blíže) > **Shoreline Distance** (Vzdálenost od pobřeží) > **Near** (Blízko).

- 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, pokud zvolený cíl vyžaduje navigaci úzkými vodními cestami.
- 8 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud je návrh trasy umístěn v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, zvolte **Menu** > **Navigation Options** (Možnosti navigace) > **Stop Navigation** (Ukončit navigaci) a pokračujte krokem 10.
  - Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na **Settings** (Nastavení) > **Preferences** (Preference) > **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) > **Preferences** (Preference) > **Navigation** (Navigace) > **Auto Guidance** (Automatické navádění) > **Shoreline Distance** (Vzdálenost od pobřeží) > **Nearest** (Co nejbliže).
- 9 Pokud zvolíte v kroku 8 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 v kroku 3 zvolena úzká vodní cesta.
- 10 Kroky 3 až 9 opakujte minimálně ještě jednou, přičemž vždy zvolte jiný cíl, dokud se s funkcí

nastavení vzdálenosti od pobřeží důkladně neseznámíte.

## Tracks (Záznamy tras)

Záznam trasy 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

Na jakékoliv mapě nebo v rámci 3D mapového náhledu zvolte **Menu > Waypoints & Tracks** (Trasové body a záznamy tras) > **Tracks** (Záznamy tras) > **On** (Zapnout).

Ujetá dráha je znázorněna stopou vinoucí se za symbolem lodi.

### Nastavení barvy aktivního záznamu trasy

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **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 **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Tracks** (Záznamy tras) > **Save Active Track** (Uložit aktivní záznam trasy).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Zvolte dobu zahájení aktivního záznamu trasy.
  - Zvolte **Entire Log** (Celý záznam).
- 3 Zvolte možnost **Save** (Uložit).

### Zobrazení seznamu uložených záznamů tras

Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Tracks (Záznamy tras) > Saved Tracks** (Uložené záznamy tras).

### Úprava uloženého záznamu trasy

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **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 **Track Color** (Barva záznamu trasy) a zvolte požadovanou barvu.

### Uložení záznamu trasy coby trasy

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Tracks** (Záznamy tras) > **Saved Tracks** (Uložené záznamy tras).
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Select** (Vybrat) > **Edit Track** (Upravit záznam trasy) > **Save Route** (Uložit trasu).

### Prohlížení nahraného záznamu trasy a navigace podle něho

Abyste si mohli prohlížet seznam záznamů tras a případně podle některého z nich vytvořit navigaci, zvolte nejprve vytvořit a uložit alespoň jeden záznam trasy (*Záznamy tras, str. 24*).

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **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 kurs.
- 6 Při sledování jednotlivých etap trasy postupujte tak, abyste se vyhnuli pevnině, mělčinám a jiným překážkám.

### Smazání uloženého záznamu trasy

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Tracks** (Záznamy tras) > **Saved Tracks** (Uložené záznamy tras).
- 2 Zvolte požadovaný záznam trasy.
- 3 Zvolte **Select** (Vybrat) > **Delete** (Vymazat).

### Odstranění všech uložených záznamů tras

Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Clear User Data** (Vymazat uživatelská data) > **Saved Tracks** (Uložené záznamy tras).

### Sledování aktivního záznamu trasy

Aktuálně zapisovaná dráha se nazývá aktivní záznam trasy.

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Follow Active Track** (Následovat aktuální záznam trasy).

- Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Zvolte dobu zahájení aktivního záznamu trasy.
  - Zvolte **Entire Log** (Celý záznam).
- Zkontrolujte barevně označený kurs.
- Postupujte podle barevné linky, přičemž dávejte pozor, abyste se vyhnuli pevnině, mělké vodě a dalším překážkám.

## Vymazání aktuálního záznamu trasy

Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Tracks** (Záznamy tras) **> Clear Active Track**  
 (Smazat aktivní záznam trasy).

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

## Správa paměti trasových záznamů během nahrávání

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Tracks** (Záznamy tras) **> Active Track Options**  
 (Možnosti aktivního záznamu trasy).
- Zvolte možnost **Record Mode** (Režim nahrávání).
- Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro nahrávání záznamů až do naplnění paměti zvolte možnost **Fill** (Do zaplnění).
  - Pro nepřetržité 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. Toto nastavení je doporučeno pro neefektivnější práci s pamětí.

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Tracks** (Záznamy tras) **> Active Track Options**  
 (Možnosti aktivního záznamu trasy) **> Interval**  
**> Interval**.
- Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - 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 kursu, zvolte **Resolution** (Citlivost) **> Change** (Změnit) a zadejte maximální povolenou odchylku od skutečného kursu,

po jejím dosažení dojde k zaznamenání bodu. Toto je doporučená možnost záznamu.

## Hranice

Hranice umožňují vyhnout se nebo zůstat ve vyznačených oblastech vodní plochy. Lze nastavit alarm, který Vás upozorní, pokud takovou hranici překročíte.

Na mapě lze vytvářet vyhraničené oblasti, linie a okruhy. Také lze konvertovat uložené záznamy tras a trasy na hranice. Hranici můžete vytvořit pomocí trasových bodů tak, že vytvoříte trasu z trasového bodu a převedete ji na hranici.

Můžete vybrat hranici, kterou chcete použít jako aktivní. Data aktivní hranice lze doplnit do datových polí na mapě.

## Vytvoření hranice

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Boundaries** (Hranice) **> New Boundary**  
 (Nová hranice).
- Vyberte tvar hranice.
- Postupujte podle pokynů na obrazovce.

## Změna z trasy na hranici

Před převedením trasy na hranici musíte vytvořit a uložit alespoň jednu trasu ([Vytvoření a uložení trasy, str. 20](#)).

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Routes & Auto Guidance Paths** (Trasy a cesty s automatickým naváděním)
- Zvolte požadovanou trasu.
- Zvolte **Review** (Kontrola) **> Edit Route** (Upravit trasu) **> Save as Boundary** (Uložit jako hranici).

## Změna záznamu trasy na hranici

Před převedením záznamu trasy na hranici musíte vytvořit a uložit alespoň jednu trasu ([Uložení aktuálního záznamu trasy, str. 24](#)).

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Tracks** (Záznamy tras) **> Saved Tracks**  
 (Uložené záznamy tras).
- Zvolte požadovaný záznam trasy.
- Zvolte **Select** (Výběr) **> Edit Track** (Úprava záznamu trasy) **> Save as Boundary** (Uložit jako hranici).

## Úpravy hranice

- Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data)  
**> Boundaries** (Hranice).
- Zvolte hranici.

- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Edit Boundary** (Upravit hranici).
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud chcete upravit vzhled hranice na mapě, zvolte možnost **Display Options** (Možnosti zobrazení).
  - Pokud chcete změnit hranice nebo jejich názvy, zvolte možnost **Edit Boundary** (Upravit hranici).
  - Pokud chcete upravit alarm hranice, zvolte možnost **Alarm**.

### Nastavení alarmu pro blízkost hranic

Alarmy hranic umožňují nastavit specifickou vzdálenost od hranice.

- 1 Zvolte **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Boundaries** (Hranice).
- 2 Zvolte hranici.
- 3 Zvolte **Alarm** (Budík) > **On** (Zapnout).
- 4 Zadejte vzdálenost.

### Mazání hranice

- 1 Zvolte **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Boundaries** (Hranice).
- 2 Zvolte hranici.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Edit Boundary** (Upravit hranici) > **Delete** (Smazat).

## Synchronizace uživatelských dat prostřednictvím sítě Garmin.

### OZNÁMENÍ

Před synchronizací uživatelských dat napříč sítí byste měli svá uživatelská data zálohovat, abyste předešli jejich případné ztrátě. Viz. [Zálohování dat v počítači](#), str. 79.

Své trasové body, záznamy tras a trasy můžete automaticky sdílet se všemi kompatibilními přístroji zapojenými do námořní sítě Garmin (Ethernet).

**POZNÁMKA:** Tato funkce nemusí být dostupná pro všechny modely.

Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Preferences** (Preference) > **User Data Sharing** (Sdílení uživatelských dat) > **On** (Zapnout).

Pokud na mapovém plotteru dojde ke změně trasového bodu, záznamu trasy nebo trasy, budou data automaticky synchronizována na všech mapových plotterech v ethernetové síti.

## Smazání všech uložených trasových bodů, tras a záznamů tras

Zvolte **Info** > **User Data** (Uživatelská data) > **Clear User Data** (Odstranit uživatelská data) > **All** (Vše) > **OK**.

## Funkce plachtění

### Výběr typu plavidla

Zvolíte-li typ plavidla, můžete konfigurovat nastavení mapového plotteru a využívat funkce optimalizovaných pro Vaše plavidlo.

- 1 Zvolte **Settings** > **My Vessel** > **Vessel Type**.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

### Závodní plavba

Přístroj můžete využít k tomu, abyste se ujistili, že Vaše loď „překročí“ startovní čáru přesně ve chvíli, kdy závod začne. Pokud synchronizujete stopky s oficiálním odpočtem času zbývajících do startu závodu, můžete být na start upozorňováni v jednonominutových intervalech. Pokud použijete stopky pro měření závodu v kombinaci s virtuální startovní čarou, bude přístroj kromě měření Vaší rychlosti a směru odpočítávat také čas zbývajících do startu. Dostupné údaje přístroj použije k vyhodnocení, zda loď překročila startovní čáru před, po nebo přesně ve chvíli odstartování závodu.

### Návádění na startovní čáru

Návádění na startovní čáru poskytuje vizuální informace potřebné k překročení startovní čáry v optimální okamžik optimální rychlostí.

Poté, co stanovíte špendlíky startovní čáry pro pravobok a levobok a požadovanou rychlost a čas, pak se po spuštění stopek zobrazí předpovídaný směr. Předpokládaný směr vede z aktuální pozice k cílové čáře a spojnicím, které vedou od špendlíků.

Konečný bod a barva předpovídaného směru indikují na základě aktuální rychlosti lodě místo, kde se bude nacházet po dokončení odpočítávání.

Pokud se konečný bod nachází před startovní čarou, je směr vyznačený bíle. To znamená, že pokud má loď dosáhnout startovní čáry včas, musí zvýšit rychlost.

Pokud se konečný bod nachází za startovní čarou, je směr vyznačený červeně. To znamená, že loď musí snížit rychlost, aby nedošlo k penalizaci za dosažení startovní čáry před koncem odpočítávání.

Pokud se konečný bod nachází na startovní čáře, je směr vyznačený bíle. To znamená, že se loď pohybuje rychlostí optimální pro dosažení startovní čáry ve chvíli ukončení odpočítávání.

Implicitně se okno navádění ke startovní čáře a okno závodní časomíry nachází na kombinované obrazovce Sail Racing (Závodní plachtění).

### Nastavení startovní čáry

Okno navádění ke startovní čáře se na kombinované stránce Sail Racing zobrazuje implicitně.

- 1 Na kombinované stránce Sail Racing zvolte **Menu > Start Line Guidance** (Navádění ke startovní čáře) > **Start Line** (Startovní čára).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro vyznačení startovní čáry pomocí špendlíků na pravoboku a levoboku, mezi kterými musíte proplout, zvolte **Ping Marks** (Značky).
  - Pokud chcete body startovní čáry na pravoboku a levoboku zadat pomocí jejich souřadnic, zvolte **Enter Coordinates** (Zadat souřadnice).
  - Pokud chcete pozice značek na pravoboku a levoboku po jejich nastavení vyměnit, zvolte **Swap Port & Starbd. Marks** (Prohodit značky pravoboku a levoboku).

### Použití funkce navádění ke startovní čáře

Při plachtařských závodech můžete funkci navádění ke startovní čáře využít k jejímu překročení optimální rychlostí.

- 1 Označte startovní čáru (*Nastavení startovní čáry, str. 27*).
- 2 Na kombinované stránce Sail racing zvolte **Menu > Start Line Guidance** (Navádění ke startovní čáře) > **Target Speed** (Cílová rychlost) a zadejte rychlost, kterou chcete startovní čáru překročit.
- 3 Zvolte **Target Time** (Cílový čas) a zadejte čas, kdy chcete startovní čáru překročit.
- 4 Zvolte **Back** (Zpět).
- 5 Spusťte závodní časomíru (*Spuštění závodní časomíry, str. 27*).

### Spuštění závodní časomíry

Závodní časomíra je implicitně přidána na kombinovanou obrazovku Sail Racing.

- 1 Na kombinované stránce Sail Racing zvolte **Start** (Spustit).

**POZNÁMKA:** Přístup je možný také z navigační mapy a stránky Sailing SmartMode.

- 2 V případě nutnosti synchronizace s oficiální časomírou zvolte **Sync** (Synchronizovat).

### Zastavení závodní časomíry

Na kombinované stránce Sail Racing zvolte **Stop** (Zastavit).

### Nastavení vzdálenosti mezi přídí a GPS anténou

Můžete zadat vzdálenost mezi přídí Vaší lodě a umístěním GPS antény. Lze tak zajistit, aby před lodí překročila startovní čáru v přesně stanoveném čase.

- 1 Na navigační mapě zvolte **Menu > Sailing** (Plachtění) > **Start Line** (Startovní čára) > **GPS Bow Offset** (GPS odsazení předě).
- 2 Zadejte vzdálenost.
- 3 Zvolte **Done** (OK).

### Nastavení spojnic

Pro využití funkce spojnic musíte k mapovému plotteru připojit anemometr.

Při plavbě (*Nastavení typu plavidla, str. 5*)

si na navigační mapě můžete zobrazit spojnice. Spojnice mohou být velmi užitečné při závodech.

Na navigační mapě zvolte **Menu > Sailing** (Plavba) > **Laylines** (Spojnice).

**Display (Displej):** Udává způsob zobrazení spojnic na mapě a jejich délku.

**Sailing Ang. (Kurz plavby):** Umožňuje stanovit způsob výpočtu spojnic. V případě volby možnosti Actual (aktuální) budou spojnice kalkulovány na základě směru větru udávaného anemometrem. V případě volby možnosti Manual (manuální) budou spojnice kalkulovány na základě ručně zadaných kurzů plavby po větru nebo proti větru.

**Windward Ang. (Kurz plavby po větru):** Umožňuje nastavit spojnicu založenou na kurzu plavby po větru.

**Leeward Ang. (Kurz plavby proti větru):** Umožňuje nastavit spojnicu založenou na kurzu plavby proti větru.

**Tide Correction (Přílivová korekce):** Koriguje spojnice na základě přílivu.

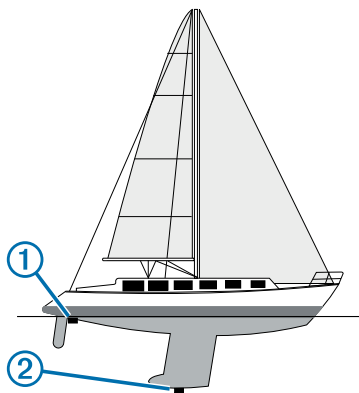
**Layline Filter (Filtr spojnic):** Filtruje data spojnic na základě zadaného časového intervalu. Pro hladší spojnicu, která vyfiltruje některé změny ve směru plavby nebo skutečném úhlu větru, zadejte hodnotu vyšší. Pro spojnice citlivější na změny ve směru plavby nebo skutečném úhlu větru, zadejte hodnotu nižší.

## Nastavení odsazení kýlu

Odsazení kýlu slouží pro nastavení hloubkového odsazení sondy, které je odlišné od její skutečné polohy, díky čemuž můžete měřit hloubku od spodní části kýlu namísto od polohy sondy. Pokud je sonda na hladině a vy chcete znát hloubku pod kýlem, nastavte kladnou hodnotu hloubky kýlu. Pokud je sonda na kýlu a vy chcete znát hloubku od hladiny, nastavte zápornou hodnotu hloubky kýlu.

1 Na základě polohy sondy dokončete akci:

- Pokud je sonda instalována na hladině vody ①, změřte vzdálenost od sondy ke kýlu lodi. V krocích 3 a 4 zadejte tuto hodnotu jako kladné číslo.
- Pokud je sonda instalována ve spodní části kýlu ②, změřte vzdálenost od sondy k hladině vody. V krocích 3 a 4 zadejte tuto hodnotu jako záporné číslo.



- 2 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **My Vessel** (Mé plavidlo) > **Depth and Anchoring** (Hloubka a kotvení) > **Keel Offset** (Odsazení kýlu).
- 3 V závislosti na poloze sondy zvolte **+** nebo **-**.
- 4 Zadejte vzdálenost naměřenou v kroku 1.

## 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 kursu 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

Autopilot můžete nastavit také tak, aby udržoval určitý kurs vzhledem k aktuálnímu směrovému úhlu větru. Aby mohl autopilot udržovat kurs po větru nebo křížovat a provádět obraty přes zád' v závislosti na větru, musí být přístroj připojen prostřednictvím sítě NMEA 2000 nebo NMEA 0183 ke kompatibilnímu senzoru větru.

### Nastavení typu plavby po větru

Aby mohl autopilot udržovat kurs po větru, musíte k autopilotovi připojit anemometr NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

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

- 1 Na obrazovce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Wind Hold Type** (Typ plavby po větru).
- 2 Zvolte **Apparent** (Zdánlivá) nebo **True** (Skutečná).

### Zapojení funkce „Wing hold“ (po větru)

Aby mohl autopilot udržovat kurs po větru, musíte k autopilotovi připojit anemometr NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

Pokud se autopilot nachází v pohotovostním režimu, zvolte **Wind Hold** (Plavba po větru).

### Aktivace plavby po větru při udržování kursu

Aby mohl autopilot udržovat kurs po větru, musíte k autopilotovi připojit anemometr NMEA 2000 nebo NMEA 0183.

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

### Nastavení úhlu pro plavbu po větru s autopilotem

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

- Pro upravení úhlu plavby po větru o 1° zvolte ◀ nebo ▶.
- Pro upravení úhlu plavby po větru o 10° přidržte ◀ nebo ▶.

### Křížování a obraty přes zád'

Pokud je autopilot aktivován v režimu udržování kursu nebo plavby po větru, může provádět manévry v podobě obrátů přes zád' a křížování.

## Křížování a obraty přes zád' při udržování kursu

- 1 Aktivace udržování kursu po větru (*Aktivace autopilota, str. 48*).
- 2 Zvolte **Menu > Tack/Gybe** (Křížování/Obraty přes zád').
- 3 Zvolte směr.  
Autopilot provede Vaši loď křížováním nebo obraty přes zád'.

## Křížování a obraty přes zád' při plavbě po větru

Před aktivací udržování kursu po větru musíte instalovat anemometr.

- 1 Aktivace plavby po větru (*Aktivace plavby po větru při udržování kursu, str. 28*).
- 2 Zvolte **Menu > Tack/Gybe** (Křížování/Obraty přes zád').
- 3 Zvolte **TACK** (Křížovat) nebo **GYBE** (Obrátit přes zád').  
Autopilot provede Vaši loď křížováním nebo obraty přes zád' a informace o průběhu manévrů se zobrazí na obrazovce.

## Nastavení zpoždění křížování a obrátů přes zád'

Zpoždění křížování nebo obrátů přes zád' umožňuje zpoždění těchto manévrů po jejich zahájení.

- 1 Na obrazovce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Sailing Setup** (Nastavení plachtění) > **Tack Delay** (Zpoždění křížování).
- 2 Zvolte požadovanou prodlevu.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte **Done** (OK).

## Aktivace inhibitoru obrátů přes zád'

**POZNÁMKA:** Zákaz obrátu přes zád' Vám nicméně nebrání provést obrat přes zád' ručně, a to prostřednictvím kormidla nebo krokového řízení.

Inhibitor obrátů přes zád' zamezuje jejich provedení.

- 1 Na obrazovce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Sailing Setup** (Nastavení plachtění) > **Gybe Inhibitor** (Inhibitor obrátů přes zád').
- 2 Zvolte **Enabled** (Povolit).

## Sonar

Pokud je Váš kompatibilní mapový plotter správně připojen k volitelnému sonaru Garmin se sondou, může být využíván také jako fishfinder (přístroj pro vyhledávání ryb). Různé sonarové snímky umožňují zobrazení výskytu ryb v oblasti.

Úpravy, které můžete u jednotlivých sonarových snímků provádět, záleží na snímku, který máte otevřený, a modelu mapového plotteru a připojeném sonaru a čidlu.

Více informací o tom, která sonda nejlépe splňuje Vaše požadavky, naleznete na [www.garmin.com/transducers](http://www.garmin.com/transducers).

## Zobrazení sonarových informací

Dostupné sonarové snímky se liší v závislosti na typu čidla a doplňkového sonarového modulu připojených k mapovému plotteru. Například snímek s dělenou frekvencí lze zobrazit pouze tehdy, že máte připojenou sondu s dvojitou frekvencí.

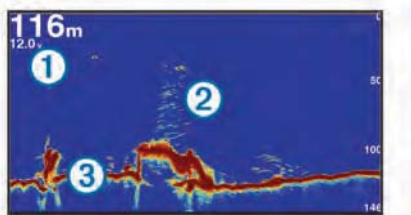
Dostupné jsou čtyři základní styly sonarových snímků: celoobrazovkový snímek, dělený snímek, který obsahuje dva či více snímků, snímek s různými stupni přiblížení a snímek se dvěma různými frekvencemi. Nastavení jednotlivých snímků lze měnit. Pokud si například prohlížíte snímek se dvěma frekvencemi, můžete upravit zisk obou frekvencí.

Pokud uspořádání sonarových snímků neodpovídá Vaším potřebám, můžete si vytvořit vlastní kombinaci (Přidání obrazovky Custom Combination (*vlastní kombinace, str. 4*) nebo rozložení stránky (*Přidání rozložení stránky SmartMode, str. 4*).

## Tradiční zobrazení sonaru

Existuje několik celoobrazovkových snímků závislých na připojeném vybavení.

Tradiční celoobrazovkový sonarový snímek ukazuje velký snímek založený na údajích zjištěných čidlem. Rozsahová stupnice podél pravé strany displeje udává hloubku, ve které se objekty při rolování stránkou zprava doleva zobrazují.



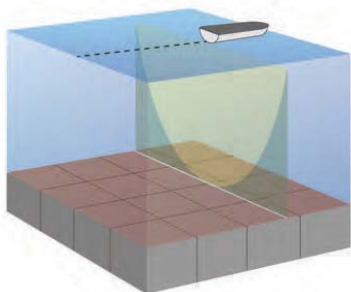
①	Informace o hloubce
②	Detekované objekty nebo ryby
③	Vodní dno

### Sonarová stránka Garmin ClearVü

**POZNÁMKA:** Abyste mohli využít sonar Garmin ClearVü, potřebujete kompatibilní mapový plotter nebo přístroj pro vyhledávání ryb a sondu.

Vysokofrekvenční sonar Garmin ClearVü poskytuje detailní obrázek o výskytu ryb v okolí lodi, přičemž zobrazuje podrobné znázornění objektů, nad nimiž loď plouvá.

Tradiční čidla vysílají kónický paprsek. Skenovací sonarová technologie Garmin ClearVü vysílá dva paprsky, které se tvarem podobají paprsku kopírek. Tyto paprsky poskytují jasnější a realističtější obraz prostředí pod lodí.



### Zobrazení sonaru SideVü

**POZNÁMKA:** Abyste mohli skenovací sonar SideVü používat, potřebujete kompatibilní sonarový modul a kompatibilní sondu SideVü.

Skenovací sonarová technologie ClearVü poskytuje zobrazení oblastí po stranách lodi. Snadno ji lze využít k vyhledávání objektů nebo ryb.

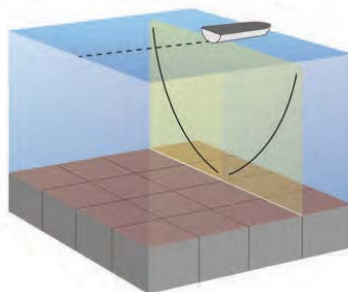


①	Levá strana lodi
②	Pravá strana lodi
③	Převodník na vaší lodi
④	Stromy

⑤	Staré pneumatiky
⑥	Kmeny
⑦	Vzdálenost od boku lodi
⑧	Voda mezi lodí a dnem

### Technologie skenování SideVü

Namísto obvyklejšího kónického paprsku sonda SideVü používá paprsek plochý, jehož pomocí skenuje vodu a dno po stranách lodi.



### Rozdělená sonarová stránka se zvětšením

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

### Rozdělená dvoufrekvenční sonarová stránka

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.

### Zobrazení sonaru Panoptix

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely sondy Panoptix podporují.

Abyste mohli používat sonar Panoptix, potřebujete kompatibilní mapový plotter a kompatibilní sondu. Sonarové snímky Panoptix rozhlížet se po okolí lodi v reálném čase. Také Vám umožňuje prohlížet si návnady před a pod lodí.

Sonarové snímky LiveVü zobrazují pohled na živý pohyb buď před, nebo pod lodí. Snímky se aktualizují velmi rychle, takže se sonarové pohledy spíše podobají videozáběrům.



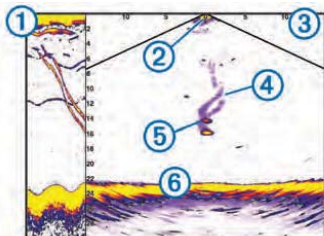
Sonar RealVü 3D poskytuje trojrozměrné snímky prostředí před nebo pod lodí. Snímek se aktualizuje při každém přejetí paprsku sondy.

Abyste si mohli prohlédnout všech pět sonarových pohledů Panoptix, potřebujete jednu sonu pro pohledy dolů a jednu sondu pro pohledy dopředu.

Sonarové snímky Panoptix si otevřete tak, že zvolíte Sonar a vyberete View (Zobrazit).

### Zobrazení spodního sonaru LiveVü

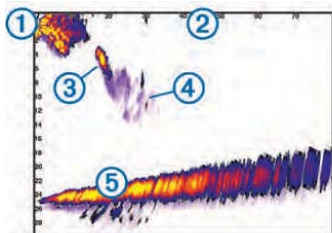
Tento sonarový snímek zobrazuje dvourozměrný záběr prostředí pod lodí a lze jej použít ke sledování návnady nebo kořisti.



①	Historie sonarových snímků prostředí pod lodí v posuvném sonarovém snímku
②	Lod'
③	Rozsah
④	Trails (Záznamy drah)
⑤	Návazec Drop shot rig
⑥	Dno

### Zobrazení čelního sonaru LiveVü

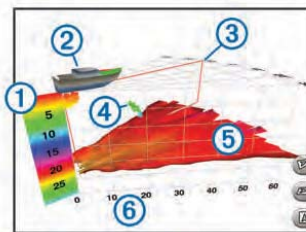
Tento sonarový snímek znázorňuje dvourozměrný pohled na prostředí před lodí a lze jej použít ke sledování návnady a kořisti.



①	Lod'
②	Rozsah
③	Ryba
④	Záznamy drah
⑤	Dno

### Zobrazení čelního sonaru RealVü 3D

Tento sonarový snímek znázorňuje trojrozměrný pohled na prostředí před sondou. Tento snímek lze použít, pokud neplujete a potřebujete si zobrazit dno a rybu, která se blíží k lodi.



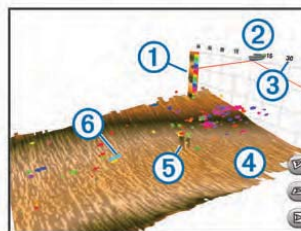
①	Barevný popis
②	Lod'
③	Indikátor Ping
④	Ryba
⑤	Dno
⑥	Rozsah

### Zobrazení spodního sonaru RealVü 3D

Tento sonarový snímek je trojrozměrným zobrazením oblasti pod sondou a lze jej použít, pokud neplujete a chcete si prohlédnout okolí lodí.

### Historie zobrazení sonaru RealVü 3D

Tento sonarový snímek je trojrozměrným zobrazením oblasti za plující lodí a zachycuje celý vodní sloupec ve 3D, ode dna, až po hladinu. Snímek slouží k vyhledání ryby.



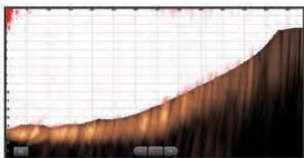
①	Barevný popis
②	Lod'
③	Rozsah
④	Dno
⑤	Objekt
⑥	Ryba

## Zobrazení sonaru FrontVü

Sonarové stránky Panoptix FrontVü zlepšují povědomí o okolním prostředí tím, že zobrazují překážky před lodí pod vodou až do hloubky 91 metrů.

Schopnost sonaru FrontVü efektivně předcházet kolizím klesá při rychlostech překračujících 8 uzlů.

Abyste mohli sonarových stránek FrontVü využívat, je nutné připojit kompatibilní sondu, např. PS21. Software sondy může být nutné aktualizovat.



## Úprava sonarové stránky

- 1 Na kombinované stránce nebo rozvržení SmartMode se sonarem zvolte okno, které chcete změnit.
- 2 Zvolte **Menu > Change Sonar** (Změnit sonar).
- 3 Zvolte sonarovou stránku.

## Volba typu sondy

Před výběrem typu sondy je nutné určit, jaký druh sondy máte k dispozici.

Tento mapový plotter je kompatibilní se sondami Garmin ClearVü™ a celou řadou dalších sond, včetně sond Garmin GT, jejichž nabídku naleznete na [www.garmin.com](http://www.garmin.com).

Pokud připojujete sondu, která nebyla součástí balení mapového plotteru, může být s ohledem na správnou funkci sonaru nutné nastavit typ sondy. Tento postup nelze aplikovat, pokud Váš přístroj sondu automaticky detekoval.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Installation (Instalace)** > **Transducer Type** (Typ sondy).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud používáte sondu s duálním paprskem 200/77 kHz, zvolte možnost **Dual Beam (200/77 kHz)**.
  - Pokud používáte sondu s duálním paprskem 200/50 kHz, zvolte možnost **Dual Beam (200/50 kHz)**.
  - Pokud používáte jinou sondu, vyberte příslušný typ ze seznamu.

## Kalibrace kompasu

Před kalibrací kompasu je nutné zajistit, aby sonda byla instalována na hřídeli v dostatečné vzdálenosti od motoru, aby nedocházelo k magnetickému rušení, a musí být ponořena do vody. Kalibrace musí být dostatečně kvalitní, aby bylo možné využít interní kompas.

**POZNÁMKA:** Aby bylo možné kompas používat, musí být sonda instalována na hřídeli. Pokud sondu umístíte na motor, nebude možné kompas používat.

**POZNÁMKA:** Kalibrace kompasu je možná pouze u sond s vnitřním kompasem.

Před kalibrací je možné začít loď otáčet, pak ale musíte loď v průběhu kalibrace otočit 1,5krát.

- 1 Na sonarovém snímku ForwardVü nebo LiveVü Forward zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Installation** (Instalace).
- 2 V případě nutnosti zvolte **Use AHRS** (Použít AHRS).
- 3 Zvolte **Calibrate Compass** (Kalibrovat kompas).
- 4 Postupujte podle pokynů na displeji.

## Vytvoření trasového bodu na sonarové stránce

- 1 Ze sonarové stránky přetáhněte obrazovku nebo vyberte **II**.
- 2 Zvolte polohu.
- 3 Zvolte nový trasový bod nebo **II**.
- 4 V případě nutnosti upravte informaci o trasovém bodu.

## Měření vzdálenosti na sonarové stránce

Vzdálenost mezi dvěma body na sonarovém snímku SideVü lze změnit.

- 1 Na sonarové stránce SideVü zvolte místo na obrazovce.
- 2 Zvolte **Measure Distance** (Změřit vzdálenost). Na vybraném místě se objeví špendlík.
- 3 Zvolte jiné místo. Vzdálenost a směr od špendlíku jsou uvedeny v horním levém rohu.

**TIP:** Pokud chcete změnit aktuální umístění špendlíku, zvolte Measure Distance (Měřit vzdálenost).

## Pozastavení sonarové stránky

Na sonarovém snímku zvolte **II**.

## Zobrazení historie sonaru

Posuvem sonarovou obrazovkou lze zobrazit údaje o historii.

**POZNÁMKA:** Ne všechny sondy umožňují ukládání historie.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **■**.
- 2 Přetáhněte obrazovku.

## Sdílení sonaru

Tato funkce není podporována všemi modely mapových plotterů.

Námořní síť Garmin umožňuje zobrazení sonarových dat ze všech kompatibilních zdrojů. Zobrazovat lze sonarová data z kompatibilního sonarového modulu, např. GCV™. Kromě toho si lze prohlížet sonarová data z jiných mapových plotterů s vestavěným sonarovým modulem.

Všechny mapové plottery v síti umí zobrazit sonarová data všech kompatibilních sonarových modulů a sond v síti, bez ohledu na to, kde jsou mapové plottery nebo sondy na lodi instalovány. Např. sonda se sonarem Garmin ClearVü instalovaným na zádi lodi dokáže zobrazit sonarová data prostřednictvím přístroje GPSMAP 922 instalovaným na přídi.

Při sdílení sonarových dat se hodnoty některých nastavení (např. rozsah nebo zisk) přístrojů v síti synchronizují. Jiné hodnoty nastavení, např. nastavení vzhledu, se nesyndronizují a je nutno je na každém přístroji konfigurovat zvlášť. Kromě toho se synchronizují míry posuvu různých tradičních sonarových stránek a stránek Garmin ClearVü, aby dělené zobrazení bylo jednodušší.

**POZNÁMKA:** Při současném použití více sond může docházet ke křížení komunikace, kterou lze odstranit změnou nastavení sonarového rušení.

## Výběr zdroje sonaru

Tato funkce nemusí být dostupná pro všechny modely.

Pokud pro danou sonarovou stránku používáte více, než jen jeden zdroj sonarových dat, můžete si vybrat, který zdroj použijete. Pokud např. máte dva zdroje sonaru Garmin ClearVü, můžete si na sonarové stránce Garmin ClearVü vybrat, který použít.

- 1 Otevřete sonarovou stránku, u níž chcete změnit zdroj.
- 2 Zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Source** (Zdroj).
- 3 Zvolte zdroj pro tento sonarový snímek.

## Přejmenování zdroje sonaru

Pro snazší identifikaci zdroje můžete zdroj přejmenovat. Například můžete sondu na přídi pojmenovat „Příd“.

Zdroj bude přejmenovaný pouze pro aktuální snímek. Například pro přejmenování zdroje Garmin ClearVü musíte otevřít sonarovou stránku Garmin ClearVü.

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

## Změna úrovně podrobnosti

Detailnost nebo ostrost sonarového snímku lze u tradičních sond upravit změnou nastavení zisku, u sond Garmin ClearVü změnou nastavení jasu. Pokud chcete dosáhnout nejvyšší intenzity signálových odezvy na sonarové obrazovce, můžete snížit zisk nebo čistotu a odstranit tak odezvy a ruch nižší intenzity. Pokud chcete zobrazit všechny odezvy, můžete zvýšit intenzitu zisku nebo jasu, aby obrazovka obsahovala více informací. Zvýší se tak ovšem také rušení, čímž se ztíží rozeznání vlastních odezvy.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Zoom** (Přiblížení).
- 2 Zvolte **Gain** (Zisk) nebo **Brightness** (Jas).
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro ruční zvýšení nebo snížení zisku zvolte možnost **Up** (Přidat) nebo **Down** (Ubrat).
  - Pokud chcete, aby mapový plotter nastavoval zisk automaticky, zvolte možnost pro automatické nastavení.

## Nastavení režimu barev

Lze upravovat intenzitu barev a zvýrazňovat na sonarové obrazovce oblasti, které Vás zajímají, tak, že upravíte nastavení barev a zisku tradičních sond nebo sond Garmin ClearVü a SideVü/ClearVü. Toto nastavení funguje nejlépe, pokud jste upravili úroveň zobrazovaných detailů pomocí nastavení zisku a jasu.

Pokud chcete zvýraznit menší ryby nebo dosáhnout výraznějšího zobrazení cíle, můžete zvýšit nastavení zisku nebo kontrastu. Dojde tak však ke snížení rozlišování vysoce intenzivních odezvy ode dna. Pokud chcete snížit intenzitu odezvy, můžete snížit zisk nebo kontrast.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Zoom**.

- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Na sonarové obrazovce Garmin ClearVü nebo SideVü zvolte **Contrast** (Kontrast).
  - Na sonarové obrazovce Panoptix LiveVü zvolte **Color Gain** (Barevný zisk).
  - Na jiné sonarové obrazovce zvolte Sonar **Setup** (Nastavení sonaru) > **Advanced** (Pokročilé) > **Color Gain** (Barevný zisk).
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro ruční zvýšení nebo snížení zisku zvolte možnost **Up** (Přidat) nebo **Down** (Ubrat).
  - Pokud chcete obnovit implicitní nastavení, zvolte **Default** (Implicitní nastavení).

## Nastavení hloubkového nebo šířkového rozsahu

Nastavení hloubkového rozsahu sonarových obrazovek tradičních sond a sond Garmin ClearVü a šířkového rozsahu sonarové obrazovky SideVü lze upravovat.

Pokud přístroji povolíte automatickou korekci rozsahu, zůstane dno ve spodní nebo vnější třetině sonarové stránky, což může být užitečné při sledování dna s minimálními nebo drobnými terénními předěly. Manuální úprava rozsahu umožňuje zobrazit specifikovaný rozsah, což se může hodit při sledování dna s výraznými terénními předěly, např. útesů nebo propadů. Dno se na stránce bude zobrazovat, pokud se bude nacházet ve Vámi zadaném rozsahu.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Range** (Rozsah).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - 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 rozsah upravovat pomocí tlačítek **+** a **-**.

**TIP:** Při práci s více sonarovými stránkami můžete aktivní obrazovku vybírat pomocí tlačítka **Select** (Vybrat).

## Nastavení úrovně přiblížení sonarové stránky

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Zoom** (Přiblížení).

- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro přiblížení sonarových informací na dvě zvolte možnost **Bottom Lock** (Uzamčení dna).
  - Pro ruční nastavení zvětšeného vodního sloupce zvolte **Set Zoom** (Nastavit přiblížení), 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 zvětšené oblasti.
  - Pokud chcete nastavit hloubku a přiblížení automaticky, zvolte **Set Zoom** (Nastavit přiblížení) > **Auto**.
  - Pokud chcete přiblížení zrušit, zvolte **No Zoom** (Žádné přiblížení).

## Nastavení rychlosti překreslování sonaru

Přístroj umožňuje nastavit rychlost překreslování sonarové stránky na monitoru. Pokud chcete vidět větší množství detailů, zvolte vyšší rychlost překreslování, obzvláště pokud se pohybuje nebo již rybaříte. Při nižší rychlosti překreslování trvá zobrazení informací ze sonaru déle. Nastavení rychlosti překreslování pro jednu sonarovou stránku platí pro všechny sonarové stránky.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Scroll Speed** (Rychlost překreslování).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro automatickou volbu rychlosti překreslování pevniny nebo vodní plochy zvolte **Auto** (Automaticky).  
Při automatické volbě se rychlost překreslování stanovuje na základě rychlosti plavidla, aby objekty ve vodě byly překreslovány ve správném poměru a nebyly zkreslené. Při práci se sonarovými obrazovkami Garmin ClearVü nebo SideVü doporučujeme automatické nastavení.
  - Pro velmi rychlé překreslování zvolte možnost **Ultrascroll**®.  
Možnost **Ultrascroll** rychle překresluje nové údaje sonaru, ale kvalita zobrazení je nižší. Ve většině případů představuje nastavení **Fast** (Rychlé) ideální kombinaci rychlosti překreslování a vyšší kvality zobrazení.

## Frekvence sonaru

**POZNÁMKA:** Dostupné frekvence závisí na použitém mapovém plotteru, modulech sonaru a sondě.

Změna nastavení frekvence pomáhá upravit sonar Vaším konkrétním cílům a aktuální hloubce vody.

Vyšší frekvence používají užší paprsek a jsou vhodnější pro práci ve vyšší rychlosti a náročnějších námořních podmínkách. Vyšší frekvence se může pozitivně projevit na lepším rozlišení dna a termokliny.

Nižší frekvence používají širší paprsky, které umožňují zobrazení více cílů, ale mohou také generovat více povrchového ruchu a snižovat kontinuitu signálu dna v náročnějších námořních podmínkách. Širší paprsky vytváří větší oblouky rybářské odezvy, díky čemuž jsou vhodnější pro lokalizaci ryb. Širší paprsky díky své nižší frekvenci lépe pronikají vodou a jsou tak vhodnější pro práci ve větších hloubkách.

Frekvence CHIRP umožňují aplikovat každý pulz na řadu frekvencí. Výsledkem pak je lepší odlišení cíle v hlubokých vodách. Frekvence CHIRP lze použít ke vzdálené identifikaci cílů, např. ryby v hejnu, a pro práci v hlubokých vodách. Obecně platí, že frekvence CHIRP fungují lépe, než samostatné frekvence. Jelikož některé ryby mohou být lépe identifikovány pomocí fixní frekvence, měli byste při práci s frekvencemi CHIRP zvážit své požadavky a vodní podmínky.

Některé sonarové černé skříňky a sondy také umožňují způsobit frekvenční předvolby pro každý element sondy, díky čemuž budete moci prostřednictvím předvoleb rychleji měnit frekvence v závislosti na vodě a svých požadavcích.

Současné zobrazení dvou frekvencí na stránce s více frekvencemi umožňuje pohled do větší hloubky (u odezvy o nižší frekvenci) a zároveň detailnější snímek (u odezvy o vyšší frekvenci).

### Výběr frekvencí

**POZNÁMKA:** Nelze nastavit frekvenci pro všechny sonarové stránky a sondy.

Lze označit, které frekvence se zobrazí na sonarové stránce.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Frequency** (Frekvence).
- 2 Vyberte frekvenci odpovídající Vaším požadavkům a hloubce vody.

Více informací o frekvencích naleznete v kapitole [Frekvence sonaru, str. 35](#).

### Vytvoření přednastavené frekvence

**POZNÁMKA:** Není podporováno všemi sondami.

Pro urychlení změny frekvencí si můžete vytvořit předvolbu pro uložení specifické frekvence sonaru.

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Frequency** (Frekvence).
- 2 Zvolte **Manage Frequencies** (Správa frekvencí) > **New Preset** (Nová předvolba).
- 3 Zadejte frekvenci.

### Úprava panoramatických sonarových stránek Panoptix

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely sondy Panoptix podporují.

### Úprava vzhledu sonarových snímků LiveVü

- 1 Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro změnu barev sonarových stránek zvolte **Color Scheme** (Barevné schéma) a následně požadovanou možnost.
  - Pro úpravu délky záznamů drah znázorňujících pohyb cíle zvolte **Trails** (Záznamy drah) a následně požadovanou možnost.
  - Pro barevné odlišení dna od vody (zbarvení dna dohněda) zvolte **Bottom Fill** (Výplň dna).
  - Pro skrytí nebo zobrazení mřížky zvolte **Grid Overlay** (Mřížková vrstva).
  - Pokud chcete skrýt nebo zobrazit historii po straně obrazovky, zvolte **Scroll History** (Výpis historie).

### Nastavení přenosového úhlu převodníku LiveVü




Pokud chcete zaměřit sondu na určitou oblast, můžete změnit její přenosový úhel. Například můžete sondu zaměřit na návnadu, nebo kmen stromu, kolem kterého proplouváte.

- 1 Na obrazovce **LiveVü** zvolte **Menu > Transmit Angle** (Přenosový úhel).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

### Změna úhlu zobrazení a míry přiblížení RealVü

Zobrazovací úhel na sonarových stránkách RealVü lze měnit. Také si můžete snímky přibližovat nebo oddalovat.

Na sonarové obrazovce RealVü zvolte jednu z možností:

- Pro diagonální úpravu zobrazovacího úhlu zvolte .
- Pro horizontální úpravu zobrazovacího úhlu zvolte .
- Pro vertikální úpravu zobrazovacího úhlu zvolte .
- Pokud chcete změnit zobrazovací úhel, posuňte snímek požadovaným směrem.
- Pro přiblížení roztáhněte dva prsty na displeji od sebe.
- Pro oddálení přitáhněte dva prsty na displeji k sobě.

## Nastavení zobrazení sonarových snímků RealVü

1 Na sonarové stránce RealVü zvolte Menu.

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Pokud chcete změnit hloubku, na které bude začínat barevná paleta, zvolte **Palette Depth** (Paletová hloubka) a následně požadovanou možnost.
- Pokud chcete použít odlišnou barevnou paletu pro body sonarové odezvy, zvolte **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Point Colors** (Barvy bodů) a následně požadovanou možnost.
- Pokud chcete použít odlišnou barevnou paletu pro dno, zvolte **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Bottom Colors** (Barvy dna) a následně požadovanou možnost.
- Pokud chcete pro zobrazení dna použít jiný styl, zvolte **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Bottom Style** (Styl dna) a následně požadovanou možnost.
- Pokud chcete zobrazit nebo skrýt barevný popis na straně obrazovky, zvolte **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Color Key** (Barevný klíč).

## Nastavení rychlosti snímání RealVü

Skenovací rychlost sondy lze aktualizovat. Rychlejší skenování vytváří méně detailní obraz, ale překreslování je rychlejší. Pomalejší skenování vytváří detailnější obraz, ale překreslování je pomalejší.

**POZNÁMKA:** Tato funkce není pro sonarovou stránku RealVü 3D Historical dostupná.

1 Na sonarové stránce RealVü zvolte **Menu** > **Sweep Speed** (Rychlost skenování).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

## Zapnutí funkce A-Scope

**POZNÁMKA:** Tato funkce nemusí být pro všechny sonarové stránky dostupná.

Funkci A-Scope se rozumí vertikální graf po pravé straně plně sonarové stránky. Tento náhled upozorňuje na nejaktuálnější sonarová data a tím pádem usnadňuje jejich čtení. Tato funkce může být užitečná také při vyhledávání ryb, které se nacházejí v blízkosti dna.

Na sonarové stránce zvolte **Menu** > **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Appearance** (Vzhled) > **On** (Zapnout).

## Volba typu Sonda

Před výběrem typu sondy je nutné určit, jaký druh sondy máte k dispozici.

Tento mapová plotter je kompatibilní se sondou Garmin ClearVü a celou řadou dalších sond, včetně sond Garmin GT, jejichž nabídku naleznete na [www.garmin.com](http://www.garmin.com).

Pokud připojíte sondu, která nebyla součástí balení mapového plotteru, může být s ohledem na správnou funkci sonaru nutné nastavit typ sondy. Tento postup nelze aplikovat, pokud Váš přístroj sondu automaticky detekoval.

1 Na sonarové stránce zvolte **Menu** > **Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Installation** (Instalace) > **Transducer Type** (Typ sondy).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Pokud používáte sondu s duálním paprskem 200/77 kHz, zvolte možnost **Dual Beam (200/77 kHz)**.
- Pokud používáte sondu s duálním paprskem 200/50 kHz, zvolte možnost **Dual Beam (200/50 kHz)**.
- Pokud používáte sondu, vyberte příslušný typ ze seznamu.

## Nastavení sonaru

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely, sonarové moduly a sondy podporují všechny možnosti a funkce.

### Nastavení sonaru

**POZNÁMKA:** Toto nastavení neplatí pro sondy Panoptix. Viz. [Nastavení sonaru RealVü, str. 37](#), a [Nastavení sonaru LiveVü, str. 37](#).

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

**Scroll Speed (Rychlost překreslování):** Stanovuje rychlost překreslování sonaru zprava doleva ([Nastavení rychlosti překreslování sonaru, str. 34](#)).

V mělkých vodách lze zvolit pomalejší překreslování, aby se prodloužila doba, po kterou budou informace na displeji zobrazeny. V hlubších vodách můžete zvolit rychlejší překreslování. Automatická rychlost překreslování se uzpůsobuje rychlosti plavidla.

**Noise Reject (Potlačení ruchů):** Snižuje rušení a četnost nežádoucích objektů zobrazovaných na stránce ([Nastavení potlačení ruchů sonarem](#), str. 37).

**Appearance (Vzhled):** Konfiguruje vzhled sonarové stránky ([Nastavení pro zobrazení sonarových informací](#), str. 38).

**Alarms (Alarmy):** Nastavuje alarmy sonaru ([Nastavení sonarového alarmu](#), str. 38).

**Advanced (Pokročilé):** Konfiguruje různá nastavení zobrazení a zdrojů sonaru ([Rozšířené nastavení sonaru](#), str. 38).

**Montáž:** Konfiguruje sondu ([Nastavení převodníku](#), str. 39).

### Nastavení sonaru RealVü

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

**Point Colors (Barvy bodů):** Nastavuje barevnou paletu pro body sonarové odezvy.

**Bottom Style (Styl dna):** Nastavuje styl dna. Pokud se nacházíte v hlubokých vodách, můžete zvolit nastavení Points (Body) a ručně nastavit měličí rozsah.

**Bottom Colors (Barvy dna):** Určuje barevné schéma dna.

**Color Key (Barevný klíč):** Zobrazení popisu barevného odstupňování hloubek.

**Overlay Data (Zobrazovaná data):** Stanovuje data zobrazovaná na stránce sonaru.

**Montáž:** Konfiguruje sondu ([Nastavení převodníku](#), str. 39).

### Nastavení sonaru LiveVü

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

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

**Bottom Fill (Výplň dna):** Zbarvení dna dohněda za účelem jeho odlišení od překreslované vody.

**Trails (Záznamy drah):** Určuje, jak dlouho se záznamy drah zobrazují na obrazovce. Záznamy drah představují pohyb cílů.

**Grid Overlay (Mřížková vrstva):** Zobrazení mřížky.

**Noise Reject (Potlačení ruchů):** Snižuje rušení a četnost nežádoucích objektů zobrazovaných na stránce.

**Scroll History (Výpis historie):** Zobrazuje historii sonarových snímků na tradiční sonarové stránce.

**Overlay Data (Zobrazovaná data):** Určuje data zobrazovaná na sonarové stránce ([Vlastní nastavení datových polí](#), str. 4).

**Installation (Montáž):** Konfiguruje sondu ([Kalibrace kompasu](#), str. 32).

### Nastavení potlačení ruchů sonarem

Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Noise Reject** (Potlačení ruchů).

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

K odstranění ruchu ze stránky byste měli použít nejnižší nastavení ruchu zajišťující požadované zlepšení. Nejlepším způsobem, jak ruch odstranit, je odstranit problémy s instalací.

**Color Limit (Barevné omezení):** Skrytí část barevné palety za účelem odstranění polí se slabým ruchem.

Nastavením barevného omezení na barvu nežádoucích odezev lze eliminovat zobrazení nežádoucích odezev na stránce.

**Smoothing (Vyhlazení):** Odstranění ruchu, který není součástí běžné sonarové odezvy a upravuje překreslení odezev, např. dna.

Pokud je nastavení příliš vysoké, zachová se více nízkourovňového ruchu, než v případě aplikace kontroly ruchu, ale ruch je v důsledku zprůměrování utlumený. Vyhlazení může odstranit tečkování dna. Kombinací vyhlazení a kontroly ruchu lze dobře potlačit nízkourovňový ruch. Nastavení vyhlazení a kontroly ruchu lze za účelem potlačení nežádoucího ruchu upravovat krokově.

**Surface Noise (Šum u hladiny):** Skryje šumy u hladiny, aby se zvýšila přehlednost zobrazených informací. Širší paprsky (nižší frekvence) mohou zobrazovat více cílů, ale mohou generovat více povrchového ruchu.

**TVG:** Nastavuje časově proměnlivý zisk, čímž lze potlačit ruch.

Tato funkce je nejpřihodnější v situacích, kdy chcete potlačit nežádoucí ruch v blízkosti hladiny. Kromě toho umožňuje zobrazení cílů blízko hladiny, které jsou jinak skryté nebo zamaskované povrchovým ruchem.

## Nastavení pro zobrazení sonarových informací

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

**Color (Barva):** Nastavuje barevné schéma a barevný zisk.

**Overlay Data (Zobrazovaná data):** Stanovuje data zobrazovaná na stránce sonaru.

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

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

**Edge (Hranice):** Abyste mohli určit tvrdost dna, můžete na základě síly odraženého signálu označit nejtvrďší signál.

### Pic. Advance (Nastavení 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. Nastavení 2/1 překreslí 2 sloupky. 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.

## Nastavení sonarového alarmu

**POZNÁMKA:** Některé funkce vyžadují připojení externích přístrojů. Zvolte **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.

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

**Contour (Obrys):** Definuje alarm, který zazní, pokud sonda v definované vzdálenosti ode dna a hladiny detekuje suspendovaný cíl.

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

- ☑ definuje alarm, který zazní v případě detekce ryby jakékoli velikosti.
- ☑ definuje alarm, který zazní v případě detekce pouze střední nebo velké ryby.
- ☑ definuje alarm, který zazní v případě detekce pouze velké ryby.

## Rozšířené nastavení sonaru

Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Advanced** (Pokročilé).

**Transmit (Vysílání):** Přeruší vysílání sondy.

**Shift (Rozsah):** Umožňuje nastavit rozsah hloubek, na který se sonar zaměří. Umožňuje přiblížení ve vyšším rozlišení ve stanovené hloubce.

Při používání rozsahu hloubek nemusí sledování dna fungovat efektivně, protože sonar vyhledává data ve vymezené hloubce, ve které se dno nemusí nacházet. Používání rozsahu hloubek také ovlivňuje rychlost překreslování, protože nejsou zpracovávána data mimo zadanou hloubku, čímž se snižuje čas potřebný k přijetí a zobrazení dat. Zadanou oblast si lze přiblížit, což umožňuje bližší hodnocení cílů při vyšším rozlišení než při standardním přiblížení.

**Echo Stretch (Zesílení odezvy):** Určuje sílu zobrazovaných odezv, čímž usnadňuje jejich rozlišení.

Pokud jsou cíle špatně viditelné, umožňuje toto nastavení jejich zvýraznění pro snadnější rozlišení na obrazovce. Pokud je nastavená hodnota příliš vysoká, splynou cíle dohromady, pokud je příliš nízká, mohou být cíle příliš malé a těžko rozeznatelné.

Pro dosažení optimálního rozlišení a potlačení ruchu lze tuto funkci kombinovat s funkcí nastavení filtru šířky. Pokud je nastavení těchto funkcí nízké, je rozlišení nejvyšší, ale také nejnáchylnější na rušení. Pokud je nastavení zesílení odezvy vysoké a nastavení filtru šířky nízké, je rozlišení nižší, ale cíle jsou širší. Pokud je nastavení těchto funkcí vysoké, je rozlišení nejnižší, ale nejméně náchylné na rušení. Doporučujeme nízké nastavení zesílení odezvy a vysoké nastavení filtru šířky.

**Bottom Track (Sledování dna):** Určuje frekvenci pro určování hloubky.



Nastavení sledování dna umožňuje vybrat specifický kanál, který slouží ke sledování dna. Například při práci v mělkých vodách můžete nastavit sledování dna na nízkou frekvenci.

**Temp. Source (Teplotný zdroj):** Určuje kanál pro záznam teploty vody, pokud je k sondě umožňující snímání teploty připojeno více než jedno čidlo pro snímání teploty vody.

### Nastavení převodníku

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

**Transmit Rate (Přenosová frekvence):** Určuje prodlevu mezi jednotlivými přenosy sonaru. Zvýšením přenosové frekvence se zvýší rychlost překreslování, ale může také zvýšit vlastní rušení. Snížením přenosové frekvence se zvýší prodleva mezi jednotlivými signály a může se tak odstranit vlastní rušení.

**Transmit Power (Přenosový výkon):** Snižuje překmit sondy poblíž hladiny. Nižší nastavení sníží překmit sondy, ale může také snížit sílu odezvy.

**Filter Width (Filtr šířky):** Definuje okraje cíle. Kratší filtr jasněji definuje okraje cíle, ale může umožňovat více ruchu. Delší filtr vytváří měkčí okraje cíle a také může redukovat ruch.

**Transducer Diagnostics (Diagnostika sondy):** Zobrazí podrobnosti o sondě.

**Flip Left/Right (Překlopit doleva/doprava):** Otočí orientaci stránky SideVü zleva doprava.

**Install Depth (Instalační hloubka):** Určuje hloubku pod vodou, ve které je sonda Panoptix instalována. Zadáním přesné hloubky, ve které je sonda instalována, se projeví přesnější vizuální prezentaci objektů ve vodě.

**Flipped (Otočení):** Určuje orientaci sonarové stránky Panoptix, pokud je instalována sonda pro pohled dolů s kabely vedoucími k pravoboku lodi.

**Beam Width (Šířka paprsku):** Určuje šířku paprsku sondy Panoptix.

Menší šířka umožňuje dohlédnout hlouběji a dál. Větší šířka umožňuje zobrazení širší plochy.

**Use AHRS (Použit AHRS):** Umožňuje interním čidlům referenční systém pozice a kurzu (AHRS) automaticky detekovat instalační úhel čidla Panoptix. Pokud je toto nastavení vypnuto, můžete zadat specifický instalační úhel sondy nastavit pomocí funkce Pitch Angle (Úhel snímání).

Většina sond pro pohled dopředu je instalováno pod úhlem 45 stupňů, zatímco sondy pro pohled dolů jsou instalovány pod úhlem nula stupňů.

## Nahrávání sonaru

### Nahrávání sonarové stránky

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

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Na sonarové obrazovce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Sonar Recording** (Záznam sonaru) > **Record Sonar** (Zaznamenat sonar).  
15 minut záznamu sonaru využije přibližně 200 MB kapacity vložené paměťové karty. Sonar lze zaznamenávat až do vyčerpání kapacity karty.

### Ukončení nahrávání sonarové stránky

Než budete moci záznam sonaru zastavit, musíte jej nejprve spustit ([Nahrávání sonarové stránky, str. 39](#)).

Na sonarové stránce zvolte **Menu > Sonar Setup** (Nastavení sonaru) > **Sonar Recording** (Záznam sonaru) > **Stop Recording** (Ukončit záznam).

### Vymazání nahrávání sonarové stránky

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

### Přehrávání sonaru

Abyste si záznamy sonaru mohli přehrát, musíte si nejprve stáhnout a nainstalovat aplikaci HomePort™ a nahrát data sonaru na paměťovou kartu.

- 1 Vyjměte paměťovou kartu z přístroje.
- 2 Vložte paměťovou kartu do čtečky karet připojené k počítači.
- 3 Spustěte aplikaci HomePort.
- 4 Ze seznamu vyberte požadovaný záznam sonaru.
- 5 Pravým tlačítkem myši klikněte na záznam sonaru ve spodní tabulce.
- 6 Zvolte **Playback** (Přehrát).

## Radar

### VAROVÁNÍ

Námořní radar vysílá mikrovlnnou energii, která může být potenciálně škodlivá lidem a zvířatům. Před vysláním radarového přenosu si ověřte, že je oblast v dosahu radaru prázdná. Radar vysílá paprsek rotující v rozsahu přibližně 12° nad a 12° pod horizontální osou vedoucí ze středu radaru.

Pokud radar vysílá, neďtejte se zblízka přímo na anténu; oči jsou nejcitlivější částí těla na elektromagnetickou energii.

Pokud připojíte svůj mapový plotter k volitelnému námořnímu radaru Garmin, např. GMR™ Fantom™ 6 nebo GMR 24 HD, získáte více informací o svém okolí.

Námořní radary Garmin (Radar) přenášejí úzký mikrovlnný paprsek, který rotuje v rozsahu 360°. Pokud se vysílaný paprsek setká s objektem, je část mikrovlnné energie odražena zpět k radaru.

## Změna režimu radaru

- 1 Na kombinované stránce nebo v rozložení SmartMode s radarem zvolte **Menu > Radar Menu** (Možnosti radaru) > **Change Radar** (Změnit radar).
- 2 Zvolte režim radaru.


## Přenos radarového signálu

**POZNÁMKA:** Z důvodu bezpečnosti vstupuje radar po zahřátí do režimu standby. Díky této funkci máte příležitost ještě před skutečným spuštěním radaru zjistit, zda je oblast v dosahu radaru prázdná.

- 1 Pokud je mapový plotter vypnutý, připojte radar v souladu s pokyny pro instalaci radaru.
- 2 Zapněte mapový plotter.  
V případě nutnosti se radar zahřeje a odpočítává ní Vás uvědomí, až bude připraven.
- 3 Zvolte možnost **Radar**.
- 4 Zvolte režim radaru.  
Při přípravě radaru se objeví hlášení s odpočítáváním.
- 5 Zvolte **Menu > Transmit Radar** (Vysílání radaru).

## Ukončení přenosu radarového signálu

Na hlavní stránce zvolte **Menu > Radar to Standby** (Režim standby radaru).

**TIP:** Vysílání radaru lze rychle ukončit stiskem  > **Radar To Standby** (Radar do pohotovostního režimu) na jakékoli stránce.

## Nastavení režimu časovaného přenosu

Pokud chcete šetřit energii, můžete nastavit intervaly, ve kterých bude radar vysílat a kdy bude v pohotovostním režimu.

**POZNÁMKA:** Duální radarové režimy tuto funkci nepodporují.

- 1 Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Timed Transmit** (Časované vysílání).
- 2 Aktivujte funkci **Timed Transmit**.
- 3 Zvolte **Standby Time** (Pohotovostní čas), zadejte prodlevu mezi jednotlivými vysíláními a zvolte **Done** (OK).
- 4 Zvolte **Transmit Time** (Délka vysílání), zadejte délku každého vysílání radaru a zvolte **Done** (OK).

## Aktivace a nastavení zóny bez radarového přenosu

Pokud chcete, můžete stanovit zónu, uvnitř které nebude radarový skener vysílat žádné signály.

**POZNÁMKA:** Ne všechny radary a mapové plottery tuto funkci podporují.

- 1 Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Installation (Instalace) > Enable No Transmit Zone** (Aktivovat zónu bez vysílání).  
Zóna, kde nebude radar vysílat signál, je na stránce radaru vystínována.
- 2 Zvolte **Adjust No Transmit Zone** (Upravit zónu bez vysílání) > **Move No Transmit Zone** (Posunout zónu bez vysílání).
- 3 Zvolte **Angle 1** (Úhel 1) a vyberte nové umístění prvního úhlu.
- 4 Zvolte **Angle 2** (Úhel 2) a vyberte nové umístění druhého úhlu.
- 5 Zvolte **Done** (OK).

## Nastavení dosahu radaru

Dosah radarového signálu označuje délku radarem vysílaného a přijímaného impulsního signálu.

Pokud dojde ke zvýšení dosahu, prodlouží se také délka radarem vysílaných impulsů tak, aby signál dosáhl i ke vzdálenějším objektům. V delších impulsích se odrazí také bližší objekty, především dešť a vlny, které mohou na radarové stránce způsobit silnější rušení. Prohlížením informací o vzdálenějších objektech může dojít také ke zmenšení prostoru radarové stránky, který je vyhrazen pro zobrazení bližších objektů.

- Pro snížení zisku tiskněte tlačítko **+**.
- Pro zvýšení zisku tiskněte tlačítko **—**.

## Rady pro výběr nejvhodnějšího dosahu radaru

- Rozhodněte se, jaké informace se mají na stránce radaru zobrazovat.

Např. se zamyslete, zda potřebujete znát informace o počasí v aktuálním místě či o objektech a dopravě v dané oblasti nebo Vás snad zajímá počasí ve vzdálenější poloze?

- Vyhodnoťte podmínky prostředí, ve kterém budete radar používat.


Např. obzvláště v nevlídném počasí může při použití delších radarových signálů dojít ke zvýšení ruchů na stránce radaru, následkem čehož bude zhoršena čitelnost informací o bližších objektech. Pokud jsou optimálně nastaveny parametry pro rušení deštěm, nabízejí kratší radarové signály za deště lepší čitelnost informací o bližších objektech.

- V závislosti na využití radaru a aktuálních podmínkách daného prostředí zvolte kratší a efektivnější dosah.

## Přiblížení/oddálení stránky radaru

- Pohybem dvou prstů směrem k sobě oddalte mapu.
- Pohybem dvou prstů směrem od sebe přiblížte mapu.
- Stránku si posuňte a v případě potřeby změňte její přiblížení pomocí tlačítek **+** a **—**.

## Označení trasového bodu na stránce radaru

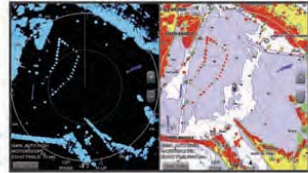
- 1 Na radarové stránce zvolte polohu.
- 2 Na kombinované stránce zvolte  **Create Waypoint** (Vytvořit trasový bod) nebo jej vytvořte na plně sonarové stránce.

## Technologie Dopplerova radaru MotionScope™

Radar GMR Fantom používá k detekci a zvýraznění pohyblivých cílů Dopplerův jev a pomáhá tak předcházet případným kolizím, hledat hejna ptáků a sledovat povětrnostní formace. Dopplerův jev je frekvenční posun v odevzvě radaru v důsledku relativního pohybu cíle. Ten umožňuje okamžitou detekci jakéhokoli cíle pohybujícího se vpřed nebo od radaru.

Funkce MotionScope zvýrazňuje pohyblivé cíle na stránce radaru, čímž usnadňuje navigaci mezi jinými plavidly, ve špatném počasí nebo na místo k rybaření, kde se shlukují a krmí ptáci.

Jednotlivé cíle jsou barevně rozlišeny, takže lze snadno určit, které cíle směřují k Vám a které naopak od Vás. Pro většinu barevných schémat platí, že zeleně jsou označeny cíle směřující od Vás a červeně cíle, které se pohybují k Vám.



## Aktivace chráněné zóny

Můžete aktivovat chráněnou zónu, která Vás upozorní, pokud se v definované oblasti kolem lodi vyskytne jakýkoli objekt.

**POZNÁMKA:** Duální radarové režimy tuto funkci nepodporují.

Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Enable Guard Zone** (Aktivovat chráněnou zónu).

## Stanovení kruhové chráněné zóny

Abyste mohli definovat hranice chráněné zóny, musíte chráněnou zónu nejprve povolit ([Aktivace chráněné zóny](#), str. 41).

Hranice chráněné zóny může být kruhová tak, aby zóna obklopovala celou loď.

- 1 Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Adjust Guard Zone** (Upravit chráněnou zónu) > **Adjust Guard Zone** (Upravit chráněnou zónu) > **Circle** (Kruh).
- 2 Zvolte polohu, kterou bude procházet vnější kružnice chráněné zóny.
- 3 Zvolte polohu, kterou bude procházet vnitřní kružnice chráněné zóny, čímž určíte šířku chráněné zóny.

## Stanovení částečné chráněné zóny

Abyste mohli definovat hranice chráněné zóny, musíte chráněnou zónu nejprve povolit ([strana 41](#)).

Hranice chráněné zóny nemusí být nutně definovány tak, aby obklopovaly celou loď.

- 1 Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Adjust Guard Zone** (Upravit chráněnou zónu) > **Adjust Guard Zone** (Upravit chráněnou zónu) > **Corner 1** (Roh 1).

## 2 Dotykiem přešuněte vnější roh chráněné zóny ①.



## 3 Zvolte možnost **Corner 2** (Roh 2).

## 4 Zvolte polohu, kterou bude procházet vnitřní roh chráněné zóny ②, čímž určíte šířku chráněné zóny.

## 5 Zvolte **Done** (OK).

### Deaktivace chráněné zóny

Chráněnou zónu lze deaktivovat.

Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Adjust Guard Zone** (Upravit chráněnou zónu) > **Disable Guard Zone** (Deaktivovat chráněnou zónu).

Konfigurace chráněné zóny zůstává uložena, takže ji lze kdykoli znovu aktivovat.

### MARPA

Systém MARPA (miniautomatický asistent zakreslování radaru) umožňuje identifikovat a sledovat cíle a je nepřetržitě využívána k prevenci kolizí. Pokud chcete systém využít, přiřadíte štítek MARPA vybranému cíli. Radarový systém automaticky sleduje označený objekt a přináší o něm informace o dosahu, směru, rychlosti, GPS kurzu, nejbližším kontaktu a času zbývajícím do nejbližšího kontaktu. Systém MARPA indikuje stav každého označeného objektu (zaměřovaný, ztracený, sledovaný nebo nebezpečný) a mapový plotter zvukovým signálem upozorní na skutečnost, že objekt vstoupí do chráněné zóny.

### Zaměřování symbolů MARPA

	Zaměřování cíle. Při zaměřování objektu radarem z objektu vychází soustředné, přerušované zelené kruhy.
	Cíl byl zaměřen. Souvislý zelený kruh indikuje pozici cíle, který radar zaměřil. Přerušovaná zelená linie vycházející z kruhu označuje předpokládaný kurz vzdušnou čarou nebo GPS kurz cíle.

	Nebezpečný objekt v dosahu. Kruh kolem cíle začne červeně blikat, ozve se akustický signál a na displeji se objeví hlášení. Souvislá červená tečka, ze které vychází červená linie, po potvrzení výstrahy označují pozici cíle a jeho předpokládaný kurz vzdušnou čarou nebo GPS kurz cíle. Pokud je alarm bezpečné zóny vypnutý, symbol objektu bliká, ale nespustí se akustický alarm a neobjeví se ani hlášení alarmu.
	Cíl se ztratil. Souvislý zelený kruh proškrtnutý písmenem X indikuje, že se radaru nepodařilo cíl zaměřit.
	Nejbližší bod kontaktu s nebezpečným cílem a čas zbývajícím do jeho dosažení.

### Přidělení štítku MARPA cílovému objektu

Abyste mohli systém MARPA využívat, potřebujete připojený kurzový snímač s aktivním signálem GPS. Kurzový snímač musí poskytovat NMEA 2000 číslo skupiny parametrů (PGN) 127250 nebo výstupní větu NMEA 0183 HDM nebo HDG.

- 1 Na radarové obrazovce vyberte objekt nebo pozici.
- 2 Zvolte **Acquire Target** (Zaměřit cíl) > **MARPA Target** (Cíl MARPA).

### Odstranění štítku MARPA od cílového objektu

- 1 Na radarové obrazovce vyberte cíl MARPA.
- 2 Zvolte **MARPA Target** (Cíl MARPA) > **Remove** (Odstranit).

### Zobrazení informací o objektu se štítkem MARPA

Nyní si můžete zobrazit informace o objektu se štítkem MARPA včetně jeho dosahu, kurzu, rychlosti atd.

- 1 Na radarové obrazovce vyberte cílový objekt.
- 2 Zvolte **MARPA Target** (Cíl MARPA)

### Zobrazení seznamu hrozeb AIS a MARPA

Z každé stránky radaru nebo z mapové stránky s radarovou vrstvou si můžete prohlédnout seznam objektů AIS a MARPA a upravit jeho vzhled.

- 1 Na radarové obrazovce zvolte **Menu > Other Vessels** (Ostatní plavidla) > **List** (Seznam) > **Show** (Zobrazit).
- 2 Vyberte typ hrozby, který bude přidán do seznamu.

### Zobrazení plavidel AIS na stránce radaru

Pro práci se systémem AIS je nutné externí zařízení AIS a aktivní radiolokační opakováč vysílající signály AIS z jiných plavidel.

Způsob zobrazení ostatních plavidel na radarové stránce můžete upravit dle svých požadavků. Pokud je v režimu radaru provedeno jakékoliv nastavení (kromě rozsahu pro zobrazení objektů AIS), bude se toto nastavení týkat všech režimů radaru. Nastavení pro zobrazování podrobných informací a plánovaného směru provedené v rámci jednoho režimu radaru se bude vztahovat na všechny režimy radaru a radarové vrstvy.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Other Vessels** (Ostatní plavidla) > **Display Setup** (Nastavení zobrazení).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete nastavit dosah, ve kterém se mají plavidla AIS objevovat, zvolte možnost **Display Range** (Dosah pro zobrazení objektů) a zvolte požadovanou vzdálenost.
  - Pro zobrazení podrobností o AIS aktivních plavidlech zvolte **Details** (Podrobnosti) > **Show** (Ukázat).
  - Pro stanovení předpokládaného času pro pravidla AIS zvolte **Proj.** (Předpoklad). **Heading** a zadejte čas.
  - Pro zobrazení drah AIS plavidel zvolte **Trails** (Záznamy drah), a pak zvolte délku stopy, která se bude u sledovaných plavidel zobrazovat.

## VRM a EBL

Nástroje VRM (Proměnlivá vzdálenost od objektu) a EBL (Elektronické určení směru) měří vzdálenost a směr do cíle. Na stránce radaru se VRM objeví jako kružnice, jejíž střed představuje aktuální polohu Vaší lodi, a EBL se zobrazí jako linka vycházející z aktuální polohy lodi a protínající kružnici VRM. Průsečík je pak objektem VRM a EBL.

### Zobrazení VRM a EBL

Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Show VRM/EBL** (Zobrazit VRM/EBL).

### Nastavení VRM a EBL.

Abyste mohli upravovat nastavení nástrojů VRM a EBL, musíte nejprve nechat tyto informace zobrazovat na radarové stránce ([Zobrazení VRM a EBL, str. 43](#)).

Nástroj VRM lze nastavit z hlediska průměru, u nástroje EBL lze nastavit úhel, čímž se posune bod průniku VRM a EBL. Změna nastavení VRM a EBL provedená v rámci jednoho režimu se projeví i v režimech ostatních.

- 1 Na radarové stránce zvolte novou polohu pro bod průniku VRM a EBL.
- 2 Zvolte **Drop VRM/EBL** (Vypnout VRM/EBL).
- 3 Zvolte možnost **Stop Pointing** (Přestat označovat).

### Měření vzdálenosti a směru k nalezenému objektu

Abyste mohli upravovat nastavení nástrojů VRM a EBL, musíte nejprve nechat tyto informace zobrazovat na radarové stránce ([strana 43](#)).

- 1 Na radarové stránce zvolte polohu cílového objektu.
- 2 Zvolte **Measure Distance** (Změřit vzdálenost). Vzdálenost a směr do polohy objektu se zobrazí v levém horním rohu stránky.

## Vrstva radarových informací

Pokud mapový plotter připojíte k doplňkovému námořnímu radaru Garmin, můžete na navigační nebo rybářské mapě radarovou vrstvu.

Způsob zobrazení informací v rámci radarové vrstvy záleží na naposledy zvoleném režimu radaru a všechna konfigurační nastavení pro radarovou vrstvu se promítnou také do naposledy zvoleného režimu radaru.

## Zobrazení radarových informací a jejich vyrovnaní s mapovými daty

Pokud využíváte radarovou vrstvu, vyrovná mapový plotter radarová data s mapovými podklady v závislosti na směru lodi, který vychází z informací poskytovaných magnetickým směrovým senzorem připojeným k síti NMEA0183 nebo NMEA2000. Pokud není směrový senzor k dispozici, je směr plavby lodi určen na základě GPS informací.

GPS systém určuje směr, ve kterém se loď pohybuje, nikoliv směr, kterým loď směřuje. Pokud loď v závislosti na proudech nebo větru driftuje zpět nebo do strany, nemusí být radarová vrstva ideálně vyrovnaná s mapovým podkladem. Této situaci lze předejít využíváním směrových dat z elektronického kompasu.

Pokud jsou informace o směru lodi založeny na údajích poskytovaných magnetickým směrovým senzorem nebo automatickým pilotem, může být jejich správnost narušena z důvodu nesprávně zadaných vstupních informací, mechanického selhání, magnetického rušení nebo jiných faktorů. Pokud nejsou informace o směru správné, nemusí být radarová vrstva perfektně vyrovnaná s mapovými daty.

## Echo Trails (Echo záznamy)

Funkce echo záznamu umožňuje sledovat pohyb plavidel na stránce radaru. Délku zobrazování záznamu lze měnit.

**POZNÁMKA:** V závislosti na způsobu užívání radaru může či nemusí být nastavení pro rušení deštěm aplikováno i na další režimy radaru nebo na radarové vrstvy.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely radarů a mapových plotterů podporují všechny možnosti a nastavení.

### Zapnutí echo záznamů

Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Echo Trails** (Echo záznamy) > **Display** (Zobrazení).

### Nastavení délky echo záznamu

1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Echo Trails** (Echo záznamy) > **Time** (Čas).

2 Zvolte požadovanou délku záznamu.

### Mazání echo záznamů

Pokud chcete radarový snímek pročistit, můžete z něj echo záznamy odstranit.

Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Echo Trails** (Echo záznamy) > **Clear Trails** (Odstranit záznamy).

## Vlastní nastavení radarových informací

Z důvodu snížení ruchů a zvýšení přesnosti můžete nastavení radarových informací upravit.

**POZNÁMKA:** Zobrazení radarové stránky můžete upravit tak, aby odpovídalo zvolenému režimu.

1 Nastavte dosah radaru (*Nastavení dosahu radaru, str. 40*).

2 Obnovte implicitní nastavení zisku (*Automatická úprava zisku na stránce radaru, str. 44*).

3 Manuálně upravte nastavení zisku (*Manuální úprava zisku na stránce radaru, str. 44*).

### Zisk radaru a rušení signálů

#### Automatická úprava zisku na stránce radaru

Automatické nastavení zisku pro každý z režimů radaru je optimalizováno pro konkrétní radar a může se lišit od automatického nastavení sloužícího pro jiný režim.

**POZNÁMKA:** V závislosti na využití radaru se nastavení zisk provedené pro jeden režim radaru může či nemusí projevit v dalších režimech radaru nebo v radarové vrstvě.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely radarů a mapových plotterů podporují všechny možnosti a nastavení.

1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Gain** (Zisk).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Pro automatickou úpravu zisku v měnících se podmínkách zvolte **Auto Low** (Nízký) nebo **Auto High** (Vysoký).
- Pro automatickou úpravu zisku pro zobrazování ptáků nad vodní hladinou zvolte **Auto Bird** (Pták).

#### Manuální úprava zisku na stránce radaru

Pro optimální výkon radaru lze zisk upravit manuálně.

**POZNÁMKA:** V závislosti na využití radaru se nastavení zisk provedené pro jeden režim radaru může či nemusí projevit v dalších režimech radaru nebo v radarové vrstvě.

1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Gain** (Zisk).

2 Pro zvýšení zisku tiskněte tlačítko **Up** (Přidat), dokud se na stránce radaru neobjeví lehké zrnění. Data na stránce radaru se obnovují vždy po několika vteřinách. Ve výsledku se efekt ručního nastavení tisku nemusí projevit okamžitě. Zisk nastavujte pomalu.

3 Pro snížení zisku tiskněte tlačítko **Down** (Ubrat), dokud se zrnění neztratí.

4 Pokud se v dosahu nacházejí lodě, pevnina nebo jiné objekty, snižte zisk tisknutím tlačítka **Down** (Ubrat), dokud nezačnou vyznačené objekty blikat.

5 Nyní tiskněte tlačítko **Up** (Přidat), dokud vyznačení lodí, pevniny a jiných objektů nebude na stránce radaru zobrazeno trvale.

6 Pokud je to nutné, minimalizujte zobrazení velkých objektů v okolí.

7 Pokud je to nutné, minimalizujte interference způsobené bočními odrazy.

#### Minimalizace interferencí způsobených okolními velkými objekty

Obraz rozměrných okolních objektů, např. přístavních hrází, se může na stránce radaru zobrazovat

velmi jasně. Tento obraz může zastiňovat menší objekty ve své blízkosti.

**POZNÁMKA:** V závislosti na využití radaru se nastavení zisk provedené pro jeden režim radaru může či nemusí projevit v dalších režimech radaru nebo v radarové vrstvě.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Gain** (Zisk).
- 2 Aby byly na stránce radaru snáze vidět menší objekty, snižte zisk prostřednictvím tlačítka **Down** (Ubrat).

Snižením zisku dojde k eliminaci interferencí velkých objektů v okolí, ale zároveň mohou obrazy menších nebo vzdálenějších objektů na radarové stránce začít blikat nebo se úplně ztratit.

### **Minimalizace interferencí způsobených bočními odrazy**

Interference způsobené bočními odrazy se mohou zobrazovat jako šmouhy vycházející z objektu v půlkruhovém vzoru. Efekt bočních odrazů lze redukovat snížením zisku nebo zmenšením dosahu radaru.

**POZNÁMKA:** V závislosti na využití radaru se nastavení zisk provedené pro jeden režim radaru může či nemusí projevit v dalších režimech radaru nebo v radarové vrstvě.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Gain** (Zisk).
- 2 Tisknutím tlačítka **Down** (Dolů) snižujte zisk až do té doby, než půlkruhové šmouhy ze stránky radaru zmizí.

Snižením zisku dojde k eliminaci interferencí bočních odrazů, ale zároveň mohou obrazy menších nebo vzdálenějších objektů na radarové stránce začít blikat nebo se úplně ztratit.

### **Automatické nastavení pro rušení mořem na stránce radaru**

Mapový plotter lze nastavit tak, aby automaticky upravoval zobrazení pohybů neklidného moře.

**POZNÁMKA:** V závislosti na způsobu užívání radaru může či nemusí být nastavení pro rušení mořem aplikováno i na další režimy radaru nebo na radarové vrstvy.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely radarů a mapových plotterů podporují všechny možnosti a nastavení.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Sea Clutter** (Rušení mořem)

- 2 Zvolte **Presets** (Předvolby) nebo **Auto** (Automaticky).
- 3 Zvolte nastavení, které nejlépe vystihuje podmínky na moři.

Při použití kompatibilního modelu radaru mapový plotter upraví rušení mořem automaticky v závislosti na podmínkách na moři.

### **Nastavení pro rušení mořem na stránce radaru**

Úroveň rušení mořem můžete nastavit v závislosti na proměnlivých podmínkách na moři. Nastavení pro rušení mořem má vliv především na odrazy způsobené blízkými ruchy a objekty a odrazy vzdálených ruchů a objektů příliš neovlivňuje. Zvýšením hodnoty pro rušení mořem dojde k redukování odrazů způsobených okolními vinami, ale zároveň budou hůře čitelné také okolní objekty.

**POZNÁMKA:** V závislosti na způsobu užívání radaru může či nemusí být nastavení pro rušení mořem aplikováno i na další režimy radaru nebo na radarové vrstvy.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Gain** (Zisk).
- 2 Tisknutím tlačítek **Up** (Přidat) a **Down** (Ubrat) zvýšte nebo snižte hodnotu pro rušení mořem tak, aby byly na radarové stránce zároveň dobře čitelné důležité objekty.

Za těchto podmínek se může rušení mořem na stránce radaru nadále zobrazovat.

### **Nastavení pro rušení deštěm na stránce radaru**

Na radarové stránce můžete nastavit, do jaké míry se bude zobrazovat rušení deštěm. Rušení deštěm lze minimalizovat také snížením dosahu radaru ([Přiblížení/oddálení stránky radaru, str. 41](#)).

Nastavení pro rušení deštěm má vliv především na odrazy způsobené blízkými ruchy a objekty a odrazy vzdálených ruchů a objektů příliš neovlivňuje. Zvýšením hodnoty pro rušení deštěm dojde k redukování odrazů způsobených okolním deštěm, ale zároveň budou hůře čitelné také okolní objekty.

**POZNÁMKA:** V závislosti na způsobu užívání radaru může či nemusí být nastavení pro rušení deštěm aplikováno i na další režimy radaru nebo na radarové vrstvy.

- 1 Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru) > **Rain Clutter** (Rušení deštěm).
- 2 Pro zvýšení či snížení úrovně rušení okolním deštěm tiskněte **Up** (Zvýšit) nebo **Down** (Snižit) tak, aby na radarové stránce byly podstatné objekty stále dobře čitelné.

Za těchto podmínek se může rušení deštěm na stránce radaru nadále zobrazovat.

### **Omezení ruchů způsobených signálem jiného radaru**

Zobrazení rušení jiným blízkým radarovým zdrojem lze redukovat tak, že aktivujete funkci zákazu vzájemné komunikace.

**POZNÁMKA:** V závislosti na způsobu užívání radaru může či nemusí být nastavení pro zákaz vzájemné komunikace aplikováno i na další režimy radaru nebo na radarové vrstvy.

Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Crosstalk Rej.** (Zákaz vzájemné komunikace).

### **Volitelné možnosti radaru**

Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Options** (Možnosti radaru).

**MotionScope™:** Používá k detekci a zvýraznění pohyblivých cílů Dopplerův jev a pomáhá tak předcházet případným kolizím, hledat hejna ptáků a sledovat povětrnostní formace.

**Pulse Exp. (Délka pulzu):** Prodlužuje vyslaný pulz, čímž maximalizuje energii orientovanou na cíle. Lze tak zlepšit detekci a identifikaci cílů.

**Echo Trails (Echo záznamy):** Umožňují sledovat pohyb plavidel po radarové stránce.

**Rain Clutter (Rušení deštěm):** Snižuje rušení způsobené deštěm.

**Show VRM/EBL (Zobrazit VRM/EBL):** Zobrazení nástroje VRM (Proměnlivá vzdálenost od objektu) a EBL (Elektronické určení směru) a měří vzdálenost a směr do cíle.

**Enable Guard Zone (Aktivace ochranné zóny):** Určuje bezpečnou oblast okolo plavidla a upozorňuje na její narušení jakýmkoli objekty.

**Timed Transmit (Časované vysílání):** Pomáhá šetřit energii vysíláním radarových signálů ve stanovených intervalech.

### **Nastavení radaru**

Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru).

**Zdroj:** V případě více radarů v síti určuje, který radarový zdroj použít.

**Chart Display (Zobrazení mapy):** Zobrazí mapu pod radarovým snímkem. V případě aktivace se objeví nabídka nastavení mapy.

**Orientation (Orientace):** Slouží pro nastavení perspektivy, ve které se budou radarové informace zobrazovat.

**Crosstalk Rej. (Zákaz vzájemné komunikace):** Radarovou stránku můžete nastavit tak, aby došlo k omezení interferencí způsobených jiným radarem v okolí.

**Rotation Spd. (Rychlost otáčení):** Určuje preferovanou rychlost otáčení radaru. Ke zvýšení četnosti obnovování zvolte možnost High Speed (Vysoká rychlost). V některých situacích se radar automaticky otáčí běžnou rychlostí, aby se zlepšila detekce, např. pokud je nastaven větší dosah nebo pokud se používá MotionScope nebo dvojitý dosah.

**Appearance (Vzhled):** Umožňuje zvolit barevné schéma, rychlost, při které se změní poloha lodí na mapě a způsob zobrazení navigačních informací.

**Montáž:** Umožňuje konfigurovat radar pro instalaci, například stanovit před lodí a pozici zastavení antény.

### **Nastavení vzhledu radarové stránky**

Na radarové stránce zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Appearance** (Vzhled).

**POZNÁMKA:** Toto nastavení se nevztahuje na radarovou vrstvu.

**Bkgd. (Pozadí) Barva:** Nastavuje barvu pozadí.

**Foreground Clr. (Barva popředí):** Stanovuje barevné schéma radarových odezev.

**Look-Ahead Speed (Změna zobrazení polohy na základě rychlosti):** Při zvýšení rychlosti se poloha lodí automaticky přesune do dolní části stránky. Pro získání nejlepších výsledků zadejte svou maximální rychlost.

**Heading Line (Vyznačení směru pohybu):** Slouží pro zobrazení prodloužení přídě obrazu lodí ve směru plavby.

**Range Rings (Rozsahové kružnice):** Dosahové kružnice Vám pomohou na stránce radaru určit vzdálenost objektu.

**Bearing Ring (Směrový kruh):** Zobrazuje směr ve vztahu k Vašemu kurzu nebo na základě pozice severu pomáhá určit směr k objektu zachycenému na radarovém snímku.

**Nav Lines (Navigační linky):** Navigační linky představují kurs, který jste zadali prostřednictvím funkcí Route To (Vytvořit trasu do), Guide To (Vést do) nebo Go To (Jet do).



**Waypoints (Trasové body):** Slouží pro zobrazení trasových bodů na stránce radaru.

## Nastavení instalace radaru

**Front of Boat (Přídí lodi):** Kompenzace fyzické pozice radaru, pokud se nenachází na ose lodi (*Odsazení od přídí lodi, str. 47*).

### Antenna Configuration (Konfigurace antény):

Určuje velikost antény radaru a pozici, ve které se radar zastaví (*Nastavení vlastní pozice zastavení, str. 47*).

### Enable No Transmit Zone (Aktivovat zónu bez vysílání):

Stanovuje oblast, ve které radar nevysílá žádný signál (*Aktivace a nastavení zóny bez radarového přenosu, str. 40*).

### Odsazení od přídí lodi

Odsazení od přídí lodi kompenzuje fyzické umístění radarového skeneru na lodi v případě, že se radarový skener nenachází na ose před-zád.

### Změření potenciálního odsazení od přídí

Odsazení od přídí lodi kompenzuje fyzické umístění radarového skeneru na lodi v případě, že se radarový skener nenachází na ose před-zád.

- 1 Pomocí magnetického kompasu zjistíte optický směr některého nehybného objektu, který se nachází v dohledu.
- 2 Směr objektu zjistíte také pomocí radaru.
- 3 Pokud je odchylka směru větší než  $\pm 1^\circ$ , nastavte odsazení od přídí.

### Nastavení odsazení od přídí

Před nastavením odsazení od přídí musíte potenciální odsazení od přídí nejprve změřit.

Nastavení odsazení od přídí provedené v jednom režimu radaru bude použito i pro všechny ostatní režimy radaru a bude se vztahovat i na radarovou vrstvu.

- 1 Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Installation** (Instalace) > **Front of Boat** (Přídí lodi).
- 2 Odsazení nastavte tisknutím možností **Up** (Zvýšit) nebo **Down** (Snížit).

### Nastavení vlastní pozice zastavení

Pokud máte na lodi více než jeden radar, musíte pomocí radarové stránky určit, který radar chcete upravit.

Když se anténa neotáčí, zastaví se ve výchozím nastavení v pozici kolmo k základně. Tuto pozici lze změnit.

- 1 Na stránce radaru zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Installation** (Instalace) > **Antenna Configuration** (Konfigurace antény) > **Park Position** (Pozice zastavení).
- 2 Pomocí posuvníku upravte pozici zastavení antény a zvolte **Back** (Zpět).

## Výběr jiného radarového zdroje

- 1 Zvolte požadovanou možnost:
  - Na stránce radaru nebo na stránce s radarovou vrstvou zvolte **Menu > Radar Setup** (Nastavení radaru) > **Source** (Zdroj).
  - Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Preferred Sources** (Preferované zdroje) > **Radar**.
- 2 Zvolte radarový zdroj

## Autopilot

### VAROVÁNÍ

Funkci autopilota můžete použít pouze na stanici instalované vedle kormidla, plynu a řídícího přístroje kormidla.

Za bezpečný a přiměřený provoz lodi jste zodpovědní pouze Vy. Autopilot je nástroj, který pomáhá s provozem lodi. V žádném případě z Vás nesnímá odpovědnost za bezpečný provoz lodi. Při navigaci se vyhněte potenciálním rizikům a nikdy nenechávejte kormidlo bez dozoru.

Neustále buďte připraveni převzít kontrolu nad lodí a kormidlovat ručně.

Nejprve se naučte s přístrojem Autopilot 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).

Smyslem autopilota je neustále upravovat směr lodi tak, aby se neodchylovala z požadovaného kurzu (po větru). Systém také umožňuje manuální řízení a několik režimů funkcí a vzorů automatického pilotování.

## Otevření obrazovky autopilota

Abyste mohli stránku autopilota otevřít, musíte instalovat a konfigurovat kompatibilního autopilota.

Zvolte **A/V, Gauges, Controls** (A/V, manometry, ovládání) > **Autopilot**.

## Obrazovka autopilota



①	Aktuální kurz
②	Zamýšlený kurz (kurz, ve kterém má autopilot řídit).
③	Aktuální kurz (v pohotovostním režimu) Zamýšlený kurz (po aktivaci)
④	Indikátor pozice kormidla (Tato funkce je dostupná pouze v případě instalace čidla pozice kormidla).

### Nastavení řídicího kroku

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Step Turn Size** (Velikost krokového přírůstku).
- 2 Zadejte požadovanou hodnotu.

### Nastavení spořiče

Úroveň aktivity kormidla je nastavitelná.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Power Mode Setup** (Nastavení úsporného režimu) > **Power Saver** (Spořič).
- 2 Zvolte procento.

Vyšší procento snižuje aktivitu kormidla a zhoršuje dodržování kurzu. Čím je procento vyšší, tím je odchylka kurzu před opravou autopilotem větší.

**TIP:** Při nižších rychlostech ve zhoršených podmínkách vyšší procento nastavení spořiče snižuje aktivitu kormidla.

### Aktivace funkce Shadow Drive™

**POZNÁMKA:** Funkce Shadow Drive je dostupná pouze u systémů s hydraulickým řízením.

Na stránce autopilota zvolte **Menu > Autopilot Setup** (Nastavení autopilota) > **Shadow Drive > Enabled** (Aktivováno).

### Aktivace autopilota

Pokud zvolením možnosti Engage (Aktivovat) zapnete autopilota, převezme kontrolu nad kormidlem autopilot, který bude řídit loď tak, aby udržovala zvolený kurs.

Na libovolné stránce stiskněte tlačítko Engage (Aktivovat).

Zamýšlený kurz se zobrazuje uprostřed stránky autopilota.

### Nastavení kurzu pomocí kormidla

**POZNÁMKA:** Než budete moci upravit kurz pomocí kormidla, musíte aktivovat funkci Shadow Drive (Aktivace funkce Shadow Drive™, str. 48).

Začněte manuálně řídit loď s aktivovaným autopilotem.

Autopilot funkci Shadow Drive sám aktivuje.

Pokud uvolníte kormidlo a manuálně budete zachovávat určitý kurz po dobu několika vteřin, přijme autopilot aktuální kurz jako kurz nový.

### Nastavení kurzu pomocí mapového plotteru v režimu krokového řízení

Před tím, než budete moci loď řídit pomocí tlačítek ve spodní části stránky autopilota, musíte autopilota aktivovat (Aktivace autopilota, str. 48).

- Stiskněte tlačítko **<1° nebo 1°>** pro provedení jednorázového obratu o 1°.
- Stiskněte tlačítko **<<10° nebo 10°>>** pro provedení jednorázového obratu o 10°.
- Přidržením tlačítka **<1° nebo 1°>** provedte krokový obrat. Loď se bude otáčet, dokud tlačítko neuvolníte.
- Přidržením tlačítka **<<10° nebo 10°>>** provedete sérii obrátů o 10°.

### 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 hledání „muže přes palubu“.

### Plavba s obratem do protisměru

Pomocí vzoru pro obrat do protisměru můžete loď otočit o 180 stupňů a zvolit nový kurz.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Řízení podle vzoru) > **U-Turn** (Obrat do protisměru).
- 2 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Nastavení a provedení 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** (Řízení podle vzoru) > **Circles** (Kružnice).
- 2 V případě nutnosti zvolte **Time** (Čas) a zadejte čas, po který autopilot provede jeden kompletní obrat.
- 3 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Nastavení a provedení klikaté plavby

Pokud je zvolen vzor „cikcak“, loď se v závislosti na stanoveném časovém intervalu a úhlu otáčí z levoboku na pravobok a zase zpět, přičemž udržuje zvolený kurs.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Řízení podle vzoru) > **Zigzag** (Cikcak).
- 2 V případě nutnosti zvolte **Amplitude** (Rozkmit) a zvolte stupeň.
- 3 V případě potřeby zvolte **Period** (Délka) a zadejte požadovaný čas.
- 4 Zvolte **Engage Zigzag** (Aktivovat vzor cikcak).

## Hledání „muže přes palubu“

Vzor hledání „muže přes palubu“ můžete použít k otočení lodi za účelem opětovného proplutí místem, kde byl manévr zahájen. Tento vzor je obzvláště vhodný v situacích, kdy se ocitne „muž přes palubu“.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Plavba podle vzoru) > **Williamson Turn** („Muž přes palubu“).
- 2 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Plavba na základě krouživého vzoru

Tento vzor můžete použít pro plavbu v kruzích kolem aktivního trasového bodu. Poloměr kruhu je určen Vaší vzdáleností od aktivního bodu ve chvíli, kdy jste vzor kroužení aktivovali.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Plavba podle vzoru) > **Orbit**.
- 2 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Nastavení a provedení manévru „Jetelový lístek“

Vzor jetelového lístku můžete použít v situacích, kdy opakovaně potřebujete proplout aktivním trasovým bodem. Pokud aktivujete vzor jetelového lístku, autopilot navede loď do aktivního trasového bodu, odkud loď začne opisovat schéma jetelového lístku. Vzdálenost mezi trasovým bodem a pozicí, kde autopilot otočí loď k dalšímu proplutí trasovým bodem, lze nastavit. Implicitní nastavení vzdálenosti obratu je 1000 stop (300 m) od aktivního trasového bodu.

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Plavba podle vzoru) > **Cloverleaf** (Jetelový lístek).
- 2 V případě potřeby zvolte **Length** a zadejte vzdálenost.
- 3 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Nastavení a provedení vyhledávacího manévru

V režimu pátracího vzoru je loď vedena po spirále stále se zvětšujících kružnic vedoucích směrem od aktivního trasového bodu. Pokud aktivujete pátrací vzor, autopilot navede loď do aktivního trasového bodu, odkud loď začne plout ve spirálovém vzoru.

U toho vzoru lze upravit vzdálenost mezi jednotlivými kružnicemi ve spirále. Implicitní vzdálenost mezi kružnicemi je 50 stop (20 m).

- 1 Na stránce autopilota zvolte **Menu > Pattern Steering** (Plavba podle vzoru) > **Search** (Hledání).
- 2 V případě nutnosti zvolte **Search Spacing** (Prostor hledání) a zadejte požadovanou vzdálenost.
- 3 Zvolte **Engage Port** (Aktivovat pravobok) nebo **Engage Starboard** (Aktivovat levobok).

## Ukončení režimu plavby podle vzoru

- Začněte loď řídit fyzicky.  
**POZNÁMKA:** Pokud chcete plavbu podle vzoru zrušit tím, že začnete loď fyzicky řídit, musí být aktivována funkce Shadow Drive.
- Pro zrušení vzoru v režimu krokového řízení zvolte ◀ nebo ▶.
- Zvolte **Standby** (Pohotovostní režim).

## Digitální výběrové volání

### Mapový plotter a práce s radiovým signálem VHF

Pokud je k Vašemu mapovému plotteru připojena radiostanice NMEA 0183 VHF nebo NMEA 2000 VHF, budete mít k dispozici následující funkce.

- Mapový plotter dokáže předat Vaši radiostanici GPS polohu. Pokud je Vaše radiostanice kompatibilní, je GPS poziční formát přenášen prostřednictvím volání DSC.
- 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.

Pokud je k Vašemu mapovému plotteru připojena radiostanice NMEA 2000 VHF, budete mít k dispozici také následující funkce.

- Mapový plotter umožňuje rychle nastavit a odeslat běžná osobní volání do Vaší Garmin VHF radiostanice.
- Pokud přijmete z Vaší radiostanice nouzové volání „muž přes palubu“, zobrazí mapový plotter stránku Muž přes palubu, kde jste vyzváni k navigaci do místa označeného jako muž přes palubu.
- Pokud ze svého mapového plotteru zahájíte nouzové volání „muž přes palubu“, zobrazí radiostanice stránku Nouzové volání, aby bylo možné spustit nouzové volání „Muž přes palubu“.

### Zapnutí 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 lodi. 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, které podporuje systém DSC.

Zvolte **Info** > **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 **Info** > **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 nebo NMEA 2000, 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.

■ tento 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

■ tento 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 **Info** > **DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Navigate To** (Navigovat do).
- 4 Zvolte **Go To** (Plout do) nebo **Route To** (Po trase).

### Nouzové volání muž přes palubu vysílané na frekvenci VHF

Pokud je Váš mapový plotter Garmin připojen ke Garmin NMEA 2000 kompatibilní radiostanici a Vy přijmete z Vaší radiostanice nouzové volání DSC muž přes palubu, zobrazí se na displeji Vašeho mapového plotteru stránka Muž přes palubu, kde jste vyzváni k navigaci do místa označeného jako muž přes palubu. Pokud je k síti připojen systém autopilota Garmin, vyzve Vás mapový plotter, abyste provedli Williamsonův manévr do polohy označené jako muž přes palubu.

Pokud na radiostanici nouzové volání muž přes palubu přerušíte, stránka mapového plotteru, na které jste vybízení k navigaci do místa označeného jako muž přes palubu, zmizí.

## Nouzové volání muž přes palubu z mapového plotteru

Pokud je Váš mapový plotter Garmin připojen ke Garmin NMEA 2000 kompatibilní radiostanici a Vy spustíte navigaci do polohy označené jako muž přes palubu, zobrazí radiostanice stránku pro nouzové volání a Vy tak můžete rychle volat plavidlo v nouzi.

Informace o zahájení nouzového volání z Vaší radiostanice naleznete v Návodu k obsluze Vaší Garmin radiostanice VHF. Informace o označení místa volání muž přes palubu“ nebo SOS naleznete v kapitole *Označení místa vysílání signálu SOS*, str. 18.

## Záznam informací o poloze

Pokud připojíte svůj mapový plotter Garmin k VHF radiostanici prostřednictvím sítě NMEA 0183, můžete sledovat plavidla, která odesílají hlášení o poloze. Tuto funkci podporuje také síť NMEA 2000, pokud plavidlo odešle správná data PGN (PGN 129808; Informace o volání DSC).

Každé přijaté volání s hlášením o poloze je zaznamenáno na *seznamu DSC* (str. 50).

## Zobrazení hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola)
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro přepnutí na navigační mapu s označením polohy zvolte **Next Page** (Další strana).
  - Pro zobrazení podrobností hlášení o pozici zvolte **Previous Page** (Předchozí strana).

## Spuštění navigace ke sledovanému plavidlu

- 1 Zvolte **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Navigate To** (Navigovat do).
- 4 Zvolte **Go To** (Plout do) nebo **Route To** (Po trase).

## Vytvoření trasového bodu v poloze sledovaného plavidla

- 1 Zvolte **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Create Waypoint** (Vytvořit trasový bod).

## Úprava informací v hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte volání s hlášením o poloze.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Edit** (Editovat).
  - Pro zadání názvu plavidla zvolte možnost **Name** (Název).
  - Pro výběr nového symbolu zvolte možnost **Symbol**.
  - Pro zadání komentáře zvolte možnost **Comment** (Komentář).
  - Pro zobrazení zákresu ujeté dráhy plavidla, jehož pohyb Vaše radiostanice sleduje, zvolte **Trail** (Záznam dráhy).
  - Pro výběr barvy zakreslené dráhy zvolte možnost **Trail Line** (Vyznačení dráhy).

## Smazání hlášení o poloze

- 1 Zvolte **Info > 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 zákresy drah všech sledovaných plavidel. Ve výchozím nastavení představuje černě zakreslená stopa dráhu plavidla, černé tečky označují všechny dříve hlášené polohy sledovaného plavidla a modrá vlnka 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 osobní volání

Pokud svůj mapový plotter připojíte k 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 **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte pravidlo nebo stanici pro volání.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **Call with Radio** (Volání přes radiostanici) > **Channel** (Kanál).
- 4 Zvolte dostupný kanál.

## Zahájení běžného osobního volání

**POZNÁMKA:** Pokud nemá radiostanice naprogramované identifikační číslo MMSI a vy zahájíte volání z mapového plotteru, radiostanice tyto informace nepřijme.

- 1 Zvolte **Info > DSC List** (Seznam DSC).
- 2 Zvolte pravidlo nebo stanici pro volání.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola) > **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 osobního volání do objektu 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).

## Měřidla a grafy

Ukazatele a grafy poskytují různé informace o motoru a okolním prostředí. Pro zobrazení informací je nutné, aby do sítě byla připojena kompatibilní sonda nebo čidlo.

### Prohlížení měřidel

- 1 Zvolte **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání).
- 2 Zvolte požadovaný ukazatel.
- 3 Pro zobrazení jiné stránky ukazatele zvolte ◀ nebo ▶ .

### Změna dat udávaných ukazatelem

- 1 Na stránce ukazatelů vyberte požadovaný ukazatel.
- 2 Zvolte **Replace Data** (Nahradit data).
- 3 Zvolte typ dat.
- 4 Zvolte data, která chcete zobrazit.

### Vlastní nastavení měřidel

Měnit lze rozvržení stránky ukazatelů, způsob zobrazení stránek ukazatelů a data udávaná jednotlivými ukazateli.

- 1 Otevřete stránku ukazatelů.
- 2 Zvolte **Menu > Edit Gauge Pages** (Upravit stránky ukazatelů).
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro změnu dat udávaných ukazatelem zvolte příslušný ukazatel.
  - Pro změnu rozvržení ukazatelů na stránce zvolte **Change Layout** (Změnit rozvržení).
  - Pro přidání další stránky k sadě stránek ukazatelů zvolte **Add Page** (Přidat stránku).
  - Pro změnu pořadí této stránky v sadě stránek ukazatelů zvolte **Move Page Left** (Posunout stránku doleva) nebo **Move Page Right** (Posunout stránku doprava).
  - Pro obnovení původního vzhledu zvolte **Restore Default View** (Obnovit implicitní vzhled).

### Změna limitů pro ukazatele motoru a palivoměry

U ukazatelů můžete upravit jejich horní a spodní limity a jejich standardní provozní rozsah.

**POZNÁMKA:** Ne všechny funkce jsou dostupné pro všechny ukazatele.

- 1 Na stránce příslušného ukazatele zvolte **Menu > Installation** (Instalace) > **Set Gauge Limits** (Stanovit limity ukazatele).

- 2 Zvolte ukazatel, jehož nastavení chcete upravit.
- 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.

## 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 **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) > **Engines** (Motory).

### Volba počtu motorů, o kterých ukazatele zobrazí informace

Přístroj může zobrazovat informace až o čtyřech motorech.

- 1 Na obrazovce ukazatelů motoru zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **Engine Selection** (Výběr motoru) > **Number of Engines** (Počet motorů).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Zadejte počet motorů.
  - Pro automatické zjištění počtu motorů zvolte **Auto Configure** (Automatická konfigurace).

### Vlastní nastavení pro motory zobrazené v rámci ukazatelů

Předtím, než budete moci upravit způsob zobrazení ukazatelů motorů, musíte manuálně zadat počet motorů (*Volba počtu motorů, o kterých ukazatele zobrazí informace, str. 53*).

- 1 Na stránce ukazatelů motorů zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **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 Opakujte pro zbylé ukazatele motorů.

### Aktivace alarmů upozorňujících na stav motoru

V mapovém plotteru můžete aktivovat zobrazování alarmů upozorňujících na stav motoru.

Na stránce ukazatelů motorů zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **Status Alarms** (Stavové alarmy) > **On** (Zapnuto).

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 motorů zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **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.

Tento 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** (Nastavit celkové množství paliva na palubě) > **On** (Zapnuto).
- 2 Zadejte zbývajících množství paliva, které alarm aktivuje, a zvolte **Done** (OK).

### Nastavení maximální kapacity paliva lodi

- 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 na lodi

Po doplnění paliva můžete provést synchronizaci hladiny paliva zobrazené na displeji mapového plotteru vzhledem k aktuálnímu množství paliva na lodi.

1 Select **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) > **Engines** (Motory) > **Menu**.

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Po naplnění všech palivových nádrží na lodi zvolte možnost **Fill Up All Tanks** (Naplnit všechny palivové nádrže). Hladina paliva na palivoměru je nastavena na maximum.
- Pokud doplníte palivo, ale jeho množství nedosahuje maximální kapacity, zvolte možnost **Add Fuel to Boat** (Přidat palivo) 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 **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) > **Wind** (Větr).

### Konfigurace u ukazatele informací o větru

Námořní anemometr lze konfigurovat tak, aby udával skutečnou nebo zdánlivou rychlost větru a úhel.

1 Na stránce anemometru zvolte **Menu** > **Sailing Wind Gauge** (Námořní anemometr).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Skutečný nebo zdánlivý úhel větru nastavíte tak, že zvolíte **Needle** (Jehla) a požadovanou možnost.
- Skutečnou nebo zdánlivou rychlost větru nastavíte tak, že zvolíte **Wind Speed** (Rychlost větru) a požadovanou možnost.

### Změna zdroje pro výpočet rychlosti větru

Mapový plotter umožňuje zvolit, zda mají být údaje o rychlosti plavidla zobrazené na stránce kompasu vypočítány na základě rychlosti vody nebo rychlosti GPS.

1 Na stránce anemometru zvolte **Menu** > **Compass Gauge** (Ukazatel kompasu) > **Speed Display** (Zobrazení rychlosti).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- 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).

## Změna nastavení zdroje informací o směru pohybu větru

Mapový plotter umožňuje zvolit zdroj pro zjištění směru větru zobrazeného na anemometru. Magnetickým směrem pohybu se rozumí údaje získané ze snímače směru a GPS údajů (kurs vůči zemi) o směru pohybu, které jsou vypočítány GPS systémem Vašeho mapového plotteru.

1 Na stránce anemometru zvolte **Menu** > **Compass Gauge** (Ukazatel kompasu) > **Heading Source** (Zdroj směru).

2 Zvolte **GPS Hdg** (GPS směr) nebo **Magnetic** (Magnetický).

**POZNÁMKA:** Při plavbě nízkou rychlostí nebo při kotvení je magnetický kompas přesnější, než GPS.

## Změna nastavení ukazatele větru v poloze ostře proti větru

Mapový plotter umožňuje určit rozsah pro změny pohybu větru, a to jak proti větru, tak po větru.

1 Na stránce anemometru zvolte **Menu** > **Compass Gauge** (Ukazatel kompasu) > **Gauge Type** (Typ ukazatele) > **Close Hauled Gauge** (Uzavřený ukazatel).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- 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.
- Pro zobrazení skutečného nebo zdánlivého směru zvolte **Wind** (Větr) a požadovanou možnost.

## Zobrazení informací o plavbě

Součástí informací o plavbě je celkové počítadlo km, rychlost, čas a spotřeba paliva týkající se aktuální plavby.

Zvolte **Info** > **Trip & Graphs** (Plavby a grafy) > **Trip** (Plavba).

## Resetování informací o plavbě

1 Zvolte **Info** > **Trip & Graphs** (Plavby a grafy) > **Trip** (Plavba).



2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- 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).

## Prohlížení grafů

K zobrazení grafů různých změn okolního prostředí, např. teploty, hloubky a větru, je potřeba, aby byla k síti připojena příslušná sonda nebo čidlo.

Zvolte **Info > Trip & Graphs** (Plavby a grafy)  
> **Graphs** (Grafy).

### Nastavení rozsahu pro teplotní záznam a časového intervalu

Pokud chcete, můžete určit, v jakém časovém intervalu a hloubkovém rozsahu se budou informace v hloubkovém a teplotním grafu zobrazovat.

- 1 Z grafu zvolte **Graph Setup** (Nastavení grafu).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro nastavení záznamu v čase zvolte možnost **Duration** (Trvání). Výchozím nastavením je 10 minut. Zvětšením časového intervalu získáte informace o změnách teploty pro delší časové období. Zmenšením časového intervalu získáte podrobnější informace o změnách teploty pro kratší časové období.
  - Pro nastavení rozsahu stupnice grafu zvolte **Scale** (Rozsah stupnice) Zvýšením rozsahu stupnice získáte větší přehled o celkových změnách. Snížením rozsahu stupnice získáte podrobnější informace o změnách v menším rozmezí.

## Správa Baterie

Můžete kontrolovat stav akumulátoru a jiných zdrojů energie a přístroje, které je využívají.

Seznam akumulátorů je uveden v horní části obrazovky. Ostatní zdroje energie, např. solární nebo větrný generátor, alternátory a konvertory, jsou uvedeny vlevo. Položky po pravé straně představují přístroje, které akumulátory a jiné zdroje energie využívají.

## Nastavení stránky správy akumulátoru

- 1 Zvolte **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) > **Battery Management** (Správa akumulátorů) > **Menu > Edit Devices** (Upravit přístroje).
- 2 Zvolte požadovanou položku.
- 3 Vyberte přístroj a ze seznamu vyberte příslušnou položku.
- 4 V případě potřeby zvolte **Name** (Název), zadejte název přístroje a zvolte **Done** (OK).
- 5 V případě potřeby zvolte **Change Icon** (Změnit ikonu), vyberte nový symbol a zvolte **Done** (OK).
- 6 Pro jednotlivé přístroje opakujte kroky 2 až 5.

## Informace o přílivu/odlivu, proudech a pohybu nebeských těles

### 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 vody a informace o příštím přílivu a odlivu. Na základě výchozího nastavení mapový plotter zobrazuje informace o přílivu/odlivu poslední přílivové stanice pro aktuální datum a čas.

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** (Proudy).

### Astronomický kalendář

Přístroj umožňuje zobrazit informace o východu a západu Slunce, východu a západu Měsíce, měsíčních fází 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

vení 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, proudech a pohybu nebeských těles 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.

## Zobrazení almanachových informací z navigační mapy

- 1 Na stránce mapy nebo 3D mapového náhledu zvolte požadovanou pozici.
- 2 Zvolte možnost **Information** (Informace).
- 3 Zvolte možnost **Tides** (Příliv/odliv), **Currents** (Proudy) nebo **Celestial** (Astronomický kalendář).

# Správce alarmů

## Zobrazování hlášení

- 1 Zvolte **Info** > **Warning Manager** (Správce alarmů).
- 2 Zvolte předmět zprávy.
- 3 Zvolte **Review** (Kontrola)

## Třídění a filtrování informací

- 1 Zvolte **Info** > **Warning Manager** (Správce alarmů) > **Sort/Filter** (Třídít/filtrovat).
- 2 Zvolte požadovanou možnost třídění či filtrování seznamu hlášení.

## Ukládání hlášení na paměťovou kartu

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Info** > **Warning Manager** (Správce alarmů) > **Save to Card** (Uložit na kartu).

## Vymazání hlášení

Zvolte **Info** > **Warning Manager** (Správce alarmů) > **Clear Warning Manager** (Vymazat správce alarmů).

# Mediální přehrávač

**POZNÁMKA:** Funkce přehrávače médií není kompatibilní se všemi modely mapových plotterů.

**POZNÁMKA:** Ne všechny přehrávače médií podporují všechny funkce.

Pokud je k síti NMEA 2000 připojen stereopřehrávač, můžete jej ovládat prostřednictvím mapového plotteru. Mapový plotter by měl přehrávač médií automaticky rozpoznat při prvním připojení.

Přehrávat lze média ze zdrojů připojených k přehrávači médií a zdrojů připojených do sítě NMEA 2000.

## Práce s mediálním přehrávačem




Před spuštěním přehrávače médií musíte k mapovému plotteru připojit kompatibilní zařízení.

Zvolte **A/V**, **Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) > **Media** (Média).

## Symbole

**POZNÁMKA:** Ne všechna zařízení jsou označena těmito ikonami.

★	Uložení nebo vymazání kanálu z předvoleb
↺	Opakování všech skladeb

	Opakování jedné skladby
	Vyhledávání stanic nebo přeskokování skladeb
	Posuv

## Výběr mediálního zdroje

Pokud je k síti, např. NMEA 2000m připojeno více mediálních zařízení, můžete určit to z nich, které chcete ovládat pomocí mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Přehrávat lze pouze média ze zdrojů, které jsou k přístroji připojeny.

**POZNÁMKA:** Ne všechny mediální zdroje podporují všechny funkce.

1 Na stránce médií zvolte **Source** (Zdroj).

**POZNÁMKA:** Nabídka výběru zdroje se zobrazí pouze pro zařízení, která podporují více zdrojů médií.

2 Vyberte zdroj.

## Přehrávání hudby

### Prohlížení hudby

1 Na stránce médií zvolte **Browse** (Procházet) nebo **Menu > Browse** (Procházet).

2 Zvolte **Select** (Vybrat) nebo zvolte požadovanou položku.

### Povolení abecedního vyhledávání

K vyhledávání skladby nebo alba v seznamu můžete použít funkci abecedního vyhledávání.

Na stránce médií zvolte **Menu > Installation** (Instalace) > **Alpha Search** (Abecední vyhledávání).

### Nastavení opakování skladby

1 Při přehrávání skladby zvolte **Menu > Repeat** (Opakovat).

2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Single** (Singl).

### Nastavení opakování všech skladeb

Na stránce médií zvolte **Menu > Repeat** (Opakovat) > **All** (Vše).

### Výběr skladeb k promíchání

1 Na stránce médií zvolte **Menu > Shuffle** (Posuv).

2 Pokud je to nutné, zvolte požadovanou možnost.

## Nastavení hlasitosti

### Aktivace a deaktivace zón

Pokud jste reproduktory zapojili na své lodi do zón, můžete nepoužívání zóny deaktivovat.

1 Na stránce médií zvolte **Menu > Audio Levels** (Nastavení audio) > **Enable/Disable Zones** (Aktivace/deaktivace zón).

2 Zvolte požadovanou zónu.

### Snížení hlasitosti média

1 Na stránce médií zvolte .

2 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Select** (Vybrat).

## VHF radiostanice

### Skenování kanálů VHF

Před vyhledáváním kanálů VHF je nutno určit zdroj VHF.

Můžete sledovat aktivitu kanálů VHF uložených jako předvoleb a automaticky přepínat na aktivní kanál.

Na stránce médií VHF zvolte **Scan** (Skenovat).

### Seřízení VHF šumu

**POZNÁMKA:** Pro využití této funkce je nezbytné, aby Váš přehrávač médií podporoval frekvenci VHF.

1 Na stránce zdroje VHF zvolte **Menu > Squelch** (Šum).

2 Šum nastavte pomocí posuvného tlačítka.

## Rádío

Pro poslech AM nebo FM vysílání je zapotřebí Am/FM antény náležitě připojené ke stereostanici a v dosahu vysílací stanice. Pokyny pro připojení AM/FM antény naleznete v návodu pro instalaci stereostanice.

Pro poslech rádia SiriusXM® je zapotřebí náležitého vybavení a odběru služby satelitního rádia [SiriusXM](#), str. 59. Pokyny pro připojení tuneru SiriusXM Connect Vehicle Tuner naleznete v návodu pro instalaci stereostanice.

Pro poslech stanic DAB potřebujete náležitě vybavení ([Poslech DAB](#), str. 58). Pokyny pro instalaci adaptéru a antény DAB naleznete v návodu na instalaci dodaného spolu s adaptérem a anténou.

### Nastavení oblasti tuneru

1 Na stránce médií zvolte **Menu > Installation** (Instalace) > **Tuner Region** (Oblast tuneru).

2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

### Změna radiové stanice

1 Na stránce médií zvolte příslušný zdroj, např. **FM**.

2 Naladte stanici pomocí  nebo .

## Změna režimu ladění

U některých typů médií (např. FM nebo AM rádia) lze měnit způsob výběru stanice.

**POZNÁMKA:** Ne všechny režimy ladění jsou všemi mediálními zdroji podporovány.

- 1 Na stránce médií zvolte **Menu > Tuning Mode** (Režim ladění).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.
- 3 Pokud je to nutné, zvolte možnost **Select** (Vybrat).

## Předvolby

Pro snadnější přístup si své oblíbené AM nebo FM stanice můžete uložit do předvoleb.

Pokud jste připojeni k doplňkovému tuneru a anténě SiriusXM, můžete ukládat své oblíbené kanály SiriusXM.

### Uložení stanice do seznamu předvoleb

- 1 Na příslušné stránce médií naladíte stanici, kterou chcete do předvoleb uložit.
- 2 Zvolte **Presets** (Předvolby) > **Add Current Channel** (Přidat aktuální kanál).

### Výběr předvolby

- 1 Na příslušné stránce médií zvolte **Presets** (Předvolby).
- 2 Ze seznamu vyberte požadovanou předvolbu.
- 3 Zvolte **Tune to Channel** (Naladit kanál).

### Odstranění předvolby

- 1 Na příslušné stránce médií zvolte **Presets** (Předvolby).
- 2 Ze seznamu zvolte požadované hřiště.
- 3 Zvolte **Remove Current Channel** (Smazat aktuální kanál).

## Přehrávání DAB

Po připojení kompatibilního modulu a antény DAB (Digital Audio Broadcasting), např. FUSION® MS-DAB100A, ke kompatibilní stereostanici, můžete ladit a přehrávat stanice DAB.

Abyste mohli zdroj DAB použít, musíte se nacházet v oblasti, kde je vysílání DAB dostupné a vybrat oblast tuneru DAB (*Nastavení oblastí tuneru DAB*, str. 58).

### Nastavení oblastí tuneru DAB

Pro správný příjem stanic DAB je nutné nastavit oblast, ve které se pohybujete.

- 1 Na stránce médií zvolte **Menu > Installation** (Instalace) > **Tuner Region** (Oblast tuneru).

- 2 Zvolte oblast, ve které se nacházíte.

## Prohledávání stanic DAB

Před zahájením vyhledávání stanic DAB je nutné nejprve ke stereostanici připojit kompatibilní modul a anténu DAB (Nejsou součástí balení). Jelikož je signál DAB vysílán pouze ve vybraných zemích, musíte také nastavit oblast tuneru nastavit na pozici, kde se signály DAB vysílají.

- 1 Zvolte zdroj vysílání **DAB**.
- 2 Pro vyhledávání dostupných stanic zvolte **Scan** (Vyhledat).

Po dokončení vyhledávání se začne přehrávat signál první nalezené dostupné stanice.

**POZNÁMKA:** Po dokončení prvotního vyhledávání lze prostřednictvím opakované volby **Scan** (Vyhledat) hledání zopakovat. Po dokončení opakovaného vyhledávání začne systém přehrávat první stanici na seznamu, kterou jste poslouchali, když jste opakovaně hledání zadali.

## Změna stanic DAB

- 1 Zvolte zdroj vysílání **DAB**.
- 2 V případě nutnosti zadejte pomocí možnosti **Scan** (Vyhledat) opakované vyhledávání.
- 3 Stanice lze měnit pomocí **◀◀** nebo **▶▶**.

Po dosažení konce seznamu začne stereostanice automaticky přehrávat první dostupnou stanici v následujícím seznamu.

### Výběr stanice DAB ze seznamu

- 1 Na stránce médií DAB zvolte **Browse** (Procházet) > **Stations** (Stanice).
- 2 Ze seznamu zvolte požadovanou stanici.

### Výběr stanice DAB z kategorie

- 1 Na stránce médií DAB zvolte **Browse** (Procházet) > **Categories** (Kategorie).
- 2 Ze seznamu zvolte požadovanou kategorii.
- 3 Ze seznamu zvolte požadované hřiště.

## Předvolby DAB

Pro snadnější přístup můžete stanice DAB ukládat do předvoleb.

Do předvoleb lze uložit až 15 stanic DAB.

### Uložení stanice DAB do seznamu předvoleb

- 1 Na stránce médií DAB zvolte stanici DAB, kterou chcete uložit do předvoleb.
- 2 Zvolte **Browse** (Procházet) > **Save Current** (Uložit aktuální).

## Výběr stanice DAB ze seznamu předvoleb

- 1 Na stránce médií DAB zvolte **Browse** (Procházet) > **Presets** (Předvolby) > **View Presets** (Zobrazit předvolby).
- 2 Ze seznamu zvolte požadované hříšče.

## Odstanění předvoleb DAB

- 1 Na stránce médií DAB zvolte **Browse** (Procházet) > **Presets** (Předvolby).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete předvolbu odstranit, zvolte **Remove Preset** (Odstranit předvolbu) a zvolte požadovanou možnost.
  - Pokud chcete odstranit všechny předvolby, zvolte **Remove All Presets** (Odstranit všechny předvolby).

## Satelitní rádio SiriusXM

Pokud jste instalovali stereostanici podporující spojení FUSION-Link™ a tuner SiriusXM Connect Tuner a připojili je k mapovému plotteru, můžete v závislosti na Vaší předplacené službě přijímat vysílání satelitního radiostanice SiriusXM.

### Určení identifikátoru rádia SiriusXM

Před aktivací služby SiriusXM si musíte zjistit identifikátor svého tuneru SiriusXM Connect Tuner. Identifikátor rádia SiriusXM naleznete na zadní straně tuneru SiriusXM Connect Tuner, zadní straně jeho obalu nebo jej zjistíte přepnutím mapového plotteru na kanál 0.

- 1 Zvolte **Media > Source** (Zdroj) > **SiriusXM**.
- 2 Přeladte na kanál 0.

Identifikátor rádia SiriusXM neobsahuje znaky I, O, S a F.

### Aktivace služby SiriusXM

Než budete službu SiriusXM aktivovat, musíte zjistit identifikátor rádia (*Určení identifikátoru rádia SiriusXM, str. 59*).

- 1 Zvolte zdroj SiriusXM a naladte kanál 1.  
Navolený kanál byste měli slyšet. Pokud ne, zkontrolujte instalaci a připojení tuneru SiriusXM Connect Tuner a antény a pokus opakujte.
- 2 Naladte kanál 0 a identifikujte identifikátor rádia.
- 3 Pokud chcete službu aktivovat v USA, obraťte se na centrum péče o posluchače rádia SiriusXM na lince +1 (866) 635-2349 nebo jděte na [www.siriusxm.com/activatenow](http://www.siriusxm.com/activatenow). Pokud chcete službu aktivovat v Kanadě, volejte +1 (877) 438-9677 nebo jděte na [www.siriusxm.ca/activatexm](http://www.siriusxm.ca/activatexm).

- 4 Zadejte identifikátor rádia.

Aktivace zpravidla trvá 10 až 15 minut, ale může trvat až hodinu. Aby tuner SiriusXM Connect Tuner přijal aktivační signál, musí být zapnutý a přijímat signál SiriusXM.

- 5 Pokud služba není do hodiny aktivována, jděte na <http://care.siriusxm.com/refresh> nebo volejte na telefonní číslo +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 jeden z postupů:

- Pokud je přehrávač médií stereostanice s podporou připojení FUSION, zvolte **Media > Browse** (Procházet) > **Channel** (Kanál).
- Pokud je přehrávačem médií anténa GXM™ zvolte **Media > Category** (Kategorie).

### Uložení kanálu SiriusXM na seznam předvoleb

Své oblíbené kanály můžete uložit na seznam předvoleb.

- 1 Zvolte možnost **Media**.
- 2 Zvolte kanál, který chcete uložit jako předvolbu.
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pokud je přehrávač médií stereostanice s podporou připojení FUSION, zvolte **Browse** (Procházet) > **Presets** (Předvolby).
  - Pokud je přehrávačem médií anténa GXM™ zvolte **Menu > Presets** (Předvolby) > **Add Current Channel** (Přidat aktuální kanál).

### Odemknutí rodičovské kontroly rádia SiriusXM

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse** (Procházet) > **Parental** (Rodičovský zámek) > **Unlock** (Odemknout).
- 2 Zadejte přístupový kód.  
Výchozím nastavení kódu je 0000.

### Nastavení rodičovské kontroly na kanálech rádia SiriusXM

Před nastavením rodičovského zámku je nutné odemknout jeho nastavení.



Rodičovský zámek umožňuje omezit přístup k jakémukoli kanálu SiriusXM, včetně těch s obsahem pro dospělé. V případě jeho aktivace

je potřeba pro přístup k zamčeným kanálům zadat přístupový kód.

Zvolte **Browse** (Procházet) > **Parental** (Rodičovský zámek) > **Lock/Unlock** (Zamknout/odemknout).

Objeví se seznam kanálů. Zamčené kanály jsou zaškrtnuty.

**POZNÁMKA:** V případě aktivace rodičovského zámku se zobrazení kanálů změní:

-  označuje zamčený kanál.
-  označuje nezamčený kanál.

### **Změna přístupového kódu rodičovské kontroly rádia SiriusXM**

Před změnou přístupového kódu je nutno rodičovský zámek odemknout.

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse** (Procházet) > **Parental** (Rodičovský zámek) > **Change PIN** (Změna hesla).
- 2 Zadejte přístupové heslo a zvolte **Done** (OK).
- 3 Zadejte nové heslo.
- 4 Potvrďte nové heslo.

### **Obnovení původních hodnot nastavení rodičovské kontroly**

Tento proces vymaže veškerá zadaná nastavení. Při obnově původního nastavení rodičovského zámku se přístupové heslo znovu změní na 0000.

- 1 Na stránce médií zvolte **Installation** (Instalace) > **Factory Defaults** (Původní nastavení).
- 2 Zvolte **Yes** (Ano).

### **Vymazání všech zamčených kanálů na rádiu SiriusXM**

Před vymazáním všech zamčených kanálů je nutno odemknout rodičovský zámek.

- 1 Na stránce médií zvolte **Browse** (Procházet) > **Parental** (Rodičovský zámek) > **Clear All Locked** (Smazat všechny zamčené).
- 2 Zadejte přístupový kód.

### **Nastavení názvu přístroje**

- 1 Na stránce médií zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **Set Device Name** (Zadat název zařízení).
- 2 Zadejte název zařízení.
- 3 Zvolte **Select** (Vybrat) nebo **Done** (OK).

## **Aktualizace softwaru mediálního přehrávače**

Software připojených kompatibilních stereostanic a příslušenství lze aktualizovat.

- 1 Jděte na stránky [www.fusionentertainment.com/marine](http://www.fusionentertainment.com/marine) a stáhněte si aktualizaci software na USB disk.  
Aktualizace softwaru a pokyny naleznete na produktové stránce svého zařízení.
- 2 USB disk vložte do USB portu své stereostanice.
- 3 Na stránce médií mapového plotteru zvolte **Menu** > **Installation** (Instalace) > **Update Software** (Aktualizovat software).
- 4 Vyberte, co chcete aktualizovat.

## **Počasí SiriusXM**

### **VAROVÁNÍ**

Informace o počasí zprostředkované tímto produktem jsou předmětem možného výpadku služby a mohou se v nich objevovat chyby, nepřesnosti nebo neaktuální údaje, v důsledku čehož na ně nelze výhradně spoléhat. Při navigaci se vždy řiďte zdravým rozumem a vždy porovnejte informace z více zdrojů, než učiníte rozhodnutí, které může mít vliv na Vaše bezpečí. Uvědomujte si a souhlasíte s tím, že za adekvátní využívání informací o počasí a všechna následná rozhodnutí provedená na jejich základě jste zodpovědní pouze Vy. Společnost Garmin není zodpovědná za žádné neblahé následky, ke kterým dojde při využívání informací o počasí.

**POZNÁMKA:** Informace SiriusXM nejsou dostupné pro všechny regiony.

Satelitní přijímač informací o počasí Garmin SiriusXM a anténa přijímající satelitní informace o počasí zobrazují požadované údaje na různých přístrojích Garmin včetně navigační mapy kompatibilního mapového plotteru. Informace o počasí pro jednotlivé funkce vycházejí z údajů poskytovaných uznávanými meteorocentry jako jsou např. National Weather Service nebo Hydrometeorological Prediction Center. Více informací naleznete na [www.garmin.com/aboutGPS](http://www.garmin.com/aboutGPS).

## Vybavení a předplatné nutné pro příjem služeb SiriusXM

Abyste mohli přijímat satelitní informace o počasí, musíte mít kompatibilní přijímač satelitních informací o počasí. Abyste mohli přijímat vysílání satelitního rádia SiriusXM, musíte mít kompatibilní přijímač satelitního rádia. Více informací naleznete na [www.garmin.com](http://www.garmin.com). Pro příjem satelitních informací o počasí a satelitního rádia musíte mít nejprve platné předplatné. Více informací naleznete v instrukcích, které jste dostali společně s Vaším vybavením pro příjem satelitních informací o počasí a radiovysílání.

## Vysílání informací o počasí

Intervaly vysílání informací o počasí se u jednotlivých funkcí liší. Například interval radarového vysílání je 5 minut. Po zapnutí přijímače Garmin nebo po výběru jiné funkce informací o počasí musí přijímač nejprve počkat na vysílání nových dat, která následně může zobrazit. Před zobrazením informací o počasí nebo jiných funkcí na mapě můžete zaznamenat zpoždění.

**POZNÁMKA:** Pokud se změnil zdroj poskytovaných informací, může se změnit také způsob zobrazování informací o počasí.

## Změna meteorologické mapy

- 1 Na kombinované stránce nebo rozložení SmartMode s meteorologickou mapou zvolte **Menu > Weather Menu** (Nabídka počasí) **> Change Weather** (Změnit počasí).
- 2 Zvolte meteorologickou mapu.

## Zobrazení informací o dešťových srážkách

Intenzita dešťových srážek, která se může pohybovat v rozsahu od velmi jemného deště a sněhu až po silnou bouři, je vyjádřena různým stínováním a zabarvením. Dešťové srážky se mohou zobrazovat buď samostatně, nebo společně s dalšími informacemi o počasí.

Zvolte **Charts (Mapy) > Precipitation** (Dešťové srážky).

Časomíra v levém horním rohu stránky udává dobu uplynulou od poslední aktualizace poskytovatele informací o počasí.

## Grafické zobrazení dešťových srážek

Na meteorologické mapě srážek zvolte Menu.


**Radar Loop (Radarová smyčka):** Zobrazuje informace o dešťových srážkách jako statický obraz poslední aktualizace nebo jako animovanou smyčku posledních aktualizací. Časomíra označuje uplynulý čas ve chvíli, kdy poskytovatel informací vygeneroval obraz, který se v danou chvíli zobrazuje na stránce.


**Cloud Cover (Výskyt mraků):** Zobrazuje oblast pokrytou mraky.

**Waypoints (Trasové body):** Slouží pro zobrazení trasových bodů.

**Legend (Legenda):** Slouží pro zobrazení vysvětlivek k informacím o počasí.


## Informace o bouřkách a blescích

Na meteorologické mapě srážek se zobrazují bouřkové buňky . Ty indikují aktuální pozici bouřky a její předpokládaný vývoj v nejbližších okamžicích. Společně se symbolem bouřky se zobrazuje červený kužel, jehož rozšířená část naznačuje, kterým směrem se bude bouřka ubírat. Červené linky v rámci každého z kuželů označují nejpravděpodobnější místo, kde bouřka v blízké budoucnosti zasáhne. Každá z linek představuje 15 minut.

Úder blesku je označen symbolem . Symbol blesku se na mapě dešťových srážek objeví v případě, že byl zaznamenán v předchozích sedmi minutách. Pozemní síť zachycující údery blesku rozpoznává pouze blesky, které dorazily z oblaků až na zem.

**POZNÁMKA:** Ne všechny přístroje a předplacené služby tuto funkci podporují.

## Informace o hurikánech

Na mapě dešťových srážek se může zobrazovat aktuální poloha hurikánu , tropické bouře nebo tropické tlakové níže. Červená čára vedoucí ze symbolu hurikánu označuje předpokládanou trasu hurikánu. Tmavější tečky na červené čáře hurikánu označují předpokládaná místa, kterými bude hurikán procházet. Toto značení vychází z informací poskytovatele informací o počasí.

## Výstrahy a zprávy o počasí

Pokud vydá námořní meteorologické centrum, pevninské meteo centrum, meteorologické zpravodajství nebo jiná instituce zabývající se sledováním počasí varování, vystínuje se na mapě oblast, které

se to týká. Na mapě jsou modře zobrazeny hranice oblastí, na které se vztahuje námořní předpověď nebo pobřežní předpověď. Součástí zpráv o počasí mohou být hodinová předpověď nebo rady ohledně počasí.

Pro zobrazení bližších informací o varování nebo zprávách o počasí zvolte vystínovanou oblast.

Barva	Námořní počasí
Modrozelená	Blesková povodeň
Modrá	Povodeň
Červená	Mořská bouře
Žlutá	Silná bouře
Červená	Tornádo

## Předpověď počasí






Na mapách s předpovědí počasí se zobrazují: předpověď pro město, námořní předpověď, varování, upozornění na hurikány, METARS, výstrahy pro daný region, atmosférické fronty a tlaková centra, povrchový tlak a informace bójí.

### Zobrazení předpovědi počasí pro další časové období

- 1 Zvolte **Charts** (Mapy) > **Forecast** (Předpověď).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud Vás zajímá předpověď počasí pro dalších 48 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Next Forecast** (Další předpověď).
  - Pokud Vás zajímá předpověď počasí pro předešlých 48 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Previous Forecast** (Předchozí předpověď).

### Atmosférické fronty a tlaková centra

Atmosférické fronty se objevují jako linie označující frontální rozhraní vzduchových mas.

Symbol fronty	Popis
	Studená fronta
	Teplá fronta
	Stacionární fronta
	Okluzní fronta
	Brázda

V blízkosti atmosférických front se často zobrazují také tlaková centra.

Symbol tlakového centra	Popis
<b>L</b>	Označuje centrum nízkého tlaku, které představuje oblast relativně nízkého tlaku. Přesunutím centra nízkého tlaku pryč dojde ke zvýšení tlaku. V oblasti severní polokoule fouká vítr okolo center nízkého tlaku levotočivě.
<b>H</b>	Označuje centrum vysokého tlaku, které představuje oblast relativně vysokého tlaku. Přesunutím centra vysokého tlaku pryč dojde ke snížení tlaku. V oblasti severní polokoule fouká vítr okolo center vysokého tlaku pravotočivě.

### Námořní nebo pobřežní předpověď počasí

- 1 Zvolte **Weather** (mapy) > **Forecast** (Předpověď).
- 2 Rolujte mapou do zvoleného místa na pobřeží. Pokud je k dispozici námořní nebo pobřežní předpověď počasí, objeví se na displeji dostupné informace.
- 3 Zvolte možnost **Marine Forecast** (Námořní předpověď) nebo **Offshore Forecast** (Pobřežní předpověď).

### Předpověď počasí pro města

Předpověď počasí pro město je prezentována prostřednictvím symbolů. Předpověď se zobrazuje ve 12h přírůstcích.

Symbol	Počasí	Symbol	Počasí
	Částečně zataženo		Jasno (slunečno, teplo, jasno)
	Zataženo		Déšť (mrholení, déšť se sněhem, přeháňky)
	Větrno		Mlhavo
	Bouřky		Sníh (sněhové přeháňky, lehké přeháňky, bouře, sněhová vichřice, déšť se sněhem, mrznoucí déšť, mrznoucí mrholení)
	Kouř (prašno, nejasno)		

### Zobrazení podmínek na moři

Mapa podmínek na moři zobrazuje informace o podmínkách na povrchu moře (vítr, výška vln, perioda vln a směr vln).

Zvolte **Charts** (Mapy) > **Sea Conditions** (Podmínky na moři).



## Povrchový vítr

Na mapě informující o podmínkách na moři se zobrazují vektory větru, jejichž součástí jsou značky představující směr, odkud fouká vítr. Značka větru se skládá z kružnice a očásku. Čárka nebo vlaječka, kterou je očásek zakončen, označuje rychlost větru. Jedna krátká čárka představuje rychlost 5 uzlů, dlouhá čárka představuje rychlost 10 uzlů a trojúhelník představuje rychlost 50 uzlů.

Vektor větru	Rychlost větru	Vektor větru	Rychlost větru
	Klidná		20 uzlů
	5 uzlů		50 uzlů
	10 uzlů		65 uzlů
	15 uzlů		

## Výška vlny, perioda vlny a směr vlny

Výška vln v dané oblasti je odstupňována barevně. Různá výška vln je vyznačena odlišnými barvami (viz legenda).

Perioda vlny udává časový interval (ve vteřinách) mezi dvěma po sobě jdoucími vlnami. Linie vlnové periódy označuje oblasti s výskytem vln stejné periódy.

Směr vln se na mapě zobrazuje prostřednictvím červených šipek. Směr, ve kterém jsou jednotlivé šípky natočeny, označuje směr, ve kterém se vlna pohybuje.

## Zobrazení předpovědi podmínek na moři pro další časové období

- 1 Zvolte **Charts** (mapy) > **Sea Conditions** (Podmínky na moři).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud Vás zajímá předpověď podmínek na moři pro dalších 36 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Next Forecast** (Další předpověď).
  - Pokud Vás zajímá předpověď podmínek na moři pro předchozích 36 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Previous Forecast** (Předchozí předpověď).

## Zobrazení informací pro rybáře

Rybářská mapa s informacemi o počasí zobrazuje aktuální teplotu vody, aktuální povrchový tlak a předpověď pro rybolov.

Zvolte **Charts** (Mapy) > **Fishing** (Rybaření).

## Údaje o povrchovému tlaku a teplotě vody

Informace o povrchovému tlaku se zobrazují ve formě izobarů a tlakových center. Izobary spojují body, v nichž je stejný tlak. Tlakové informace pomáhají stanovit, jaké bude v daném místě počasí a vítr. Oblasti, kde je vysoký tlak, se obvykle vyznačují příznivým počasím. V oblastech, kde je nízký tlak, se obvykle vyskytují mračka a je zde pravděpodobnost dešťových srážek. Pokud je v nějakém místě shluk izobarů, dochází tam k tlakovému rozdílu (gradient). Vysoké tlakové rozdíly jsou spojeny s foukáním silného větru.

Měrné jednotky pro tlak se zobrazují v milibarech (mb), v palcích rtuťi (inHg) nebo v hektopascálech (hPa).

Povrchová teplota vody je vyznačena barevným odstupňováním, viz legenda v rohu stránky.

## Informace o vhodných podmínkách pro rybolov

Přístroj umožňuje zobrazovat oblasti nabízející optimální podmínky pro konkrétní druhy ryb.

**POZNÁMKA:** Ne všechny přístroje a předplacené služby tuto funkci podporují.

- 1 Na meteorologické rybářské mapě zvolte **Menu** > **Fish Species** (Druh ryb).
- 2 Zvolte požadovaný druh ryb.
- 3 Zvolte **ON** (Zapnout).
- 4 Pro zobrazení oblastí s optimálními podmínkami pro další druhy ryb opakujte kroky 2 a 3. Oblasti, kde jsou optimální podmínky pro výskyt daných ryb, jsou vystínovány. Pokud jste zvolili více než jeden druh ryb, můžete zvolením vystínované oblasti zjistit, pro které druhy ryb jsou zde ideální podmínky.

## Změna barevné škály povrchové teploty moře

Barevný rozsah lze dynamicky měnit a zvýraznit tak odlišení jednotlivých povrchových teplot.

- 1 Na meteorologické rybářské mapě zvolte **Menu** > **Sea Temperature** (Teplota moře).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud chcete, aby mapový plotter nastavoval teplotní rozsah automaticky, zvolte možnost **Auto**. Mapový plotter automaticky vyhledá spodní a horní limity aktuálního snímku a aktualizuje teplotní škálu.

- Pokud chcete zadat spodní a horní omezení teplotního rozsahu, zvolte **Lower Limit** (Spodní limit) nebo **Upper Limit** (Horní limit) a zadejte požadovanou hodnotu.

## Informace o viditelnosti

Viditelnost je maximální horizontální vzdálenost povrchu, kam až lze dohlédnout (viz legenda na levé straně displeje). Odlišné stínování představuje změny viditelnosti.

**POZNÁMKA:** Ne všechny přístroje a předplacené služby tuto funkci podporují.


Zvolte **Charts** (Mapy) > **Visibility** (Viditelnost).

### Zobrazení informací o viditelnosti pro další časové období

- 1 Zvolte **Charts** (Mapy) > **Visibility** (Viditelnost).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pokud Vás zajímá předpověď viditelnosti pro dalších 36 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Next Forecast** (Další předpověď).
  - Pokud Vás zajímá předpověď viditelnosti pro předchozích 36 hodin v krocích po 12 hodinách, zvolte opakovaně možnost **Previous Forecast** (Předchozí předpověď).

## Zobrazení informací z bójí

Jedná se o hlášení zahrnující informace z bójí a pobřežních pozorovacích stanic. Tato hlášení jsou využívána k určení teploty vzduchu, rosného bodu, teploty vody, přílivu/odlivu, výšky a periody vlny, směru a rychlosti foukání větru, viditelnosti a barometrického tlaku.

- 1 Na meteorologické mapě zvolte symbol .
- 2 Zvolte **Buoy** (Bóje).

### Zobrazení informací o počasí v blízkosti bóje

Pro zobrazení informací týkajících se předpovědi stačí zvolit oblast v blízkosti bóje.

- 1 Na meteorologické mapě zvolte požadovanou polohu.
- 2 Zvolte možnost **Local Weather** (Místní počasí).
- 3 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro zobrazení aktuálních informací o počasí v daném místě zvolte možnost **Current Cond.** (Aktuální podmínky).
  - Pro zobrazení aktuální předpovědi počasí zvolte **Forecast** (Předpověď).

- Pro zobrazení informací o povrchovém větru a barometrickém tlaku zvolte možnost **Sea Surface** (Povrch moře).
- Pro zobrazení informací o větru a vlnách zvolte možnost **Marine Bulletin** (Námořní informace).

## Vytvoření trasového bodu na mapě s informacemi o počasí

- 1 Na meteorologické mapě zvolte požadovanou polohu.
- 2 Zvolte možnost **Create Waypoint** (Vytvořit trasový bod).

## Mapová vrstva s informacemi o počasí

Vrstva informací o počasí se rozprostře přes navigační mapu, rybářskou mapu nebo 3D mapový náhled. Na navigační mapě a rybářské mapě se mohou zobrazovat informace meteorologického radaru, výška vrcholů mraků, údaje o blescích, hlášení z bójí, regionální výstrahy a varování před blížícím se hurikánem. V rámci 3D mapového náhledu se mohou zobrazovat pouze informace meteorologického radaru.

Nastavení pro vrstvu informací o počasí nastavené v rámci jedné mapy se nevztahuje na žádné další mapy. Nastavení vrstvy s informacemi o počasí musí být provedeno pro každou mapu samostatně.

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

### Aktivace mapové vrstvy s informacemi o počasí

Na navigační nebo rybářské mapě zvolte **Menu** > **Chart Setup** (Nastavení mapy) > **Weather** (Počasí) > **Weather** (Počasí) > **On** (Zapnout).

### Mapová vrstva s informacemi o počasí na navigační mapě

Na stránce navigační mapy zvolte **Menu** > **Chart Setup** (Nastavení mapy) > **Weather** (Počasí).

**Weather (Počasí):** Zapněte nebo vypněte vrstvu s informacemi o počasí.

**Precipitation (Srážky):** Zobrazení údajů o srážkách.

**Cloud Cover (Výskyt mraků):** Zobrazuje oblast pokrytou mraky.

**Visibility (Viditelnost):** Slouží pro zobrazení informací o viditelnosti.

**Buoys (Bóje):** Zobrazení meteorologických bójí.

**Legend (Legenda):** Slouží pro zobrazení vysvětlivek k informacím o počasí.

### Mapová vrstva s informacemi o počasí na rybářské mapě

Na stránce rybářské mapy zvolte **Menu > Chart Setup** (Nastavení mapy) **> Weather** (Počasí).

**Precipitation (Srážky):** Zobrazení srážkového radaru.

**Sea Temperature (Teplota moře):** Slouží pro zobrazení informací o teplotě moře.

**Buoys (Bóje):** Zobrazení meteorologických bójí.

**Legend (Legenda):** Slouží pro zobrazení vysvětlivek k informacím o počasí.

## Zobrazení informací o předplaceném zpravodajství o počasí

V přístroji si můžete prohlížet informace o předplacených poskytovatelích informací o počasí a také se zde zobrazuje doba uplynulá od poslední aktualizace informací o počasí.

Na meteorologické mapě zvolte **Menu > Weather Subscription** (Odběr informací o počasí).

## Sledování videa

Před zobrazením videa je nutno připojit kompatibilní zdroj.

Mezi kompatibilní zařízení patří videozařízení připojená k portům mapového plotteru nebo námořní síti Garmin, stejně jako podporované síťových (IP) videokamery, kodéry a teplotní kamery.

Zvolte **A/V, Gauges** (Ukazatele), **Controls** (Ovládání) **> Video**.

### Výběr zdroje videa

- 1 Na stránce videa zvolte **Menu > Source** (Zdroj).
- 2 Zvolte zdroj videosignálu.

### Přepínání mezi více zdroji videa

Pokud máte k dispozici dva nebo více zdrojů videa, můžete mezi nimi ve stanovených časových intervalech přepínat.

- 1 Na stránce videa zvolte **Menu > Source** (Zdroj) **> Alternate** (Střídavý).
- 2 Zvolte **Time** (Čas) a zadejte délku přehrávání videí.
- 3 Zvolte **Source** (Zdroj) a vyberte zdroje videa, které si přejete do střídavé sekvence přidat.

## Videopřístroje připojené k síti

### OZNÁMENÍ

Při připojování zařízení PoE, např. kamery FLIR®, do námořní sítě Garmin je potřeba použít izolační spojku (číslo prod. 010-10580-10) Garmin Power over Ethernet (PoE). V případě připojení zařízení PoE přímo k mapovému plotteru v námořní síti Garmin dojde k poškození plotteru a pravděpodobně také připojovaného zařízení.

Abyste mohli prostřednictvím mapového plotteru s videozařízeními (např. IP kamerami, kodéry a termálními kamerami) pracovat je potřeba, aby zařízení bylo kompatibilní a opatřeno izolační spojkou PoE (Power over Ethernet) kabelu pro připojení k námořní síti. Seznam kompatibilních zařízení naleznete na [www.garmin.com](http://www.garmin.com), kde zároveň můžete zakoupit izolační spojku PoE.

K námořní síti Garmin lze připojit více podporovaných videokamer a až dva videokodéry. Najednou lze sledovat videa z až čtyř zdrojů. Mapové plottery s více kombinovanými vestavěnými videovstupy mohou zobrazovat pouze jeden vestavěný videovstup. Síť kamery po připojení automaticky detekuje a zobrazí je v seznamu zdrojů.

### Použití předvoleb videa na videokamerách v síti

Pro každý zdroj vide v síti lze ukládat, přejmenovávat a aktivovat předvolby videa.

#### *Uložení předvoleb videa na videokameře v síti*

- 1 Na stránce videa se dotkněte obrazovky. Na obrazovce se objeví ovládání nastavení videa.
- 2 Přidrže tlačítko předvolby. Zelené světlo indikuje úspěšné uložení nastavení.

#### *Pojmenování předvoleb videa na videokameře v síti*

- 1 Na stránce videa zvolte **Menu > Video Setup** (Nastavení videa) **> Presets** (Předvolby)
- 2 Zvolte předvolbu.
- 3 Zvolte možnost **Rename** (Přejmenovat).
- 4 Zadejte název předvolby.

#### *Aktivace předvoleb videa na videokameře v síti*

Předvolby kamer v síti lze rychle obnovovat.

- 1 Na stránce videa se dotkněte obrazovky. Na obrazovce se objeví ovládání nastavení videa.
- 2 Zvolte požadované video.

Kamera obnoví videonastavení, které je pro danou předvolbu uloženo.

**TIP:** Předvolby lze také ukládat a aktivovat pomocí nabídky videa.

## Nastavení kamery

Některé kamery nabízí dodatečné možnosti ovládní videozáběru.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely kamer a mapových plotterů podporují všechny možnosti. Seznam dostupných možností naleznete v návodu ke kameře. Využití této funkce může vyžadovat aktualizaci softwaru.

Na stránce infračerveného videa zvolte Menu.

**IR/Visible (Infračervené/viditelné):** Zobrazení obrazu infračervené nebo viditelné kamery.

**Scan (Přehlédnout):** Přehlédnutí okolní oblasti.

**Freeze (Pozastavit):** Pozastaví obraz kamery.

**Change Colors (Změnit barvy):** Nastavení barevného schématu infračerveného obrazu.

**Change Scene (Změnit scénu):** Volba režimu infračerveného zobrazení, např. den, noc, MOB nebo dokování.

**Video Setup (Nastavení videa):** Širší nabídka možností videa.

## Nastavení videa

Některé kamery nabízí dodatečné možnosti nastavení.

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely kamer a mapových plotterů podporují všechny možnosti. Využití této funkce může vyžadovat aktualizaci softwaru.

Na stránce videa zvolte **Menu > Video Setup** (Nastavení videa).

**Set Input (Nastavit vstup):** Sdružuje kameru se zdrojem videa.

**Mirror (Zrcadlo):** Obraz bude zrcadlově otočen.

**Standby (Pohotovostní režim):** Uvede kameru do pohotovostního režimu za účelem úspory energie po dobu, kdy není používána.

**Home Position (Výchozí pozice):** Určuje výchozí pozici kamery.

**Scan Speed (Rychlost skenování):** Určuje rychlost, kterou kamera skenuje okolí.

**Scan Width (Šířka skenování):** Stanovuje šířku obrazu pořízeného kamerou při skenování.

**Name (Název):** Umožňuje zadat nový název kamery.

**FLIR™ Menu:** Poskytuje přístup k nastavení kamery.

## Přřazení kamery ke zdroji videa

Může být potřeba sdružit kameru se zdrojem videa.

- 1 Na stránce videa zvolte **Menu > Source** (Zdroj).
- 2 Vyberte kameru.
- 3 Zvolte **Video Setup** (Nastavení videa) > **Set Input** (Určit vstup).
- 4 Vyberte videovstup.

## Ovládání pohybu videokamery

### OVZNÁMENÍ

Kameru nezaměřujte na slunce nebo velmi jasné objekty. Mohlo by dojít k poškození čočky.

Kameru ovládejte vždy pomocí ovládacích prvků a tlačítek mapového plotteru. Kamerou nepohybujte manuálně. Při manuálním pohybování kamerou by mohlo dojít k jejímu poškození.

**POZNÁMKA:** Tato funkce je aktivní pouze v případě, že je připojena kompatibilní kamera. Využití této funkce může vyžadovat aktualizaci softwaru.

Ovládat můžete pohyby připojených videokamer, které podporují otáčení, naklánění a přiblížení.

### Ovládání videokamer pomocí ovládacích prvků na displeji

Ovládací prvky na obrazovce umožňují ovládání kamery s možností otáčení a přiblížení snimané scény (PTZ). Seznam dostupných možností naleznete v návodu ke kameře.

- 1 Na stránce videa se dotkněte obrazovky. Na obrazovce se objeví ovládání nastavení videa.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - K přiblížení či oddálení použijte tlačítko pro přiblížení.
  - K otáčení či naklánění kamery slouží různě kompasu.**TIP:** Přidržete různici kompasu v požadovaném směru pohybu.

### Ovládání videokamer pomocí gest

Pokud kamera v síti podporuje odpovědi pomocí gest, můžete kameru PTZ ovládat pomocí gest přímo na displeji mapového plotteru. Seznam dostupných funkcí své kamery naleznete v její uživatelské příručce.

**TIP:** Použití gest umožňuje ovládat video, aniž by se zobrazily ovládací prvky videa.

- 1 Na stránce videa se dotkněte obrazovky.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro přiblížení či oddálení přiblížte nebo roztáhněte prsty.

- Pro otočení nebo naklonění kamery přejedte prstem v požadovaném směru.

## Tvorba kombinací s videofunkcemi

Na vlastní kombinovanou stránku lze přidat až čtyři funkce videa.

Pokud má Vaše zařízení více vestavěných videovstupů, můžete použít jeden vestavěný vstup pro jednu funkci v rámci každé kombinace.

**POZNÁMKA:** Seznam zdrojů videa zobrazuje všechna připojená a podporovaná videozařízení. Pokud chcete zobrazit seznam všech možných vstupů videa nebo kanálů videoenkodérů, které nejsou připojeny ke vstupnímu zdroji videa, zvolte Show All (Zobrazit vše).

- 1 Zvolte **Combos > Menu > Add Combo**.
- 2 Pro přidání funkce videa poklepejte na okno.
- 3 Zvolte **Video** a vyberte zdroj videa.
- 4 Opakujte pro všechny funkce videa na kombinované stránce.
- 5 V případě potřeby kombinovanou stránku upravte (*Přidání obrazovky Custom Combination (vlastní kombinace)*, str. 4).

## Nastavení parametrů pro video

**POZNÁMKA:** Ne všechny modely kamer a mapových plotterů podporují všechny možnosti.

- 1 Na stránce videa zvolte **Menu > Video Setup** (Nastavení videa).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro zobrazení videa v roztaženém formátu zvolte **Aspect** (Formát) > **Stretch** (Roztažený). Video nelze roztahovat nad rozměry podporované připojeným videozařízením a nemůže zabírat celou obrazovku.
  - Pro zobrazení videa ve standardním formátu zvolte **Aspect** (Formát) > **Standard** (Standardní).
  - Pro nastavení jasu zvolte možnost **Brightness** (Jas), a pak zvolte **Up** (Zvýšit), **Down** (Snižit) nebo **Auto**.
  - Pro nastavení sytosti barev zvolte možnost **Saturation** (Sytost), a pak zvolte **Up** (Zvýšit), **Down** (Snižit) nebo **Auto**.
  - Pro nastavení kontrastu zvolte možnost **Contrast** (Kontrast), a pak zvolte **Up** (Zvýšit), **Down** (Snižit) nebo **Auto**.
  - Pokud chcete, aby mapový plotter automaticky zvolil formát zdroje, zvolte **Standard** (Standardní) > **Auto**.

## Konfigurace režimu počítačového displeje

Abyste mohli konfigurovat režim počítačového displeje, musíte nastavit zdroj videa jako analogový nebo digitální PC.

- 1 V režimu počítačového displeje klepněte kdekoli na obrazovku.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Nastavení jasu lze upravit pomocí šipek ovládání jasu.
  - Nastavení kontrastu lze upravit pomocí šipek ovládání kontrastu.

## Ukončení režimu počítačového displeje

- 1 V režimu počítačového displeje klepněte kdekoli na obrazovku.
- 2 Klepněte na ikonku režimu displeje v levém horním rohu.  
Zdroj videa se změní na Video 1.




## Ovládání akční kamery VIRB® s mapovým plotterem


Abyste mohli akční kamery VIRB připojené k mapovému plotteru musíte zařízení připojit prostřednictvím bezdrátového připojení (*Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru*, str. 76).

K mapovému plotteru lze připojit až 5 akčních kamer VIRB.

Po připojení akční kamery VIRB k mapovému plotteru se do seznamu A/V, Gauges (Ukazatel), Controls (Ovládání) doplní nová funkce. Záznam na akční kameře VIRB lze spustit nebo zastavit pomocí mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Snímek VIRB mapovém plotteru je v nižším rozlišení, než záznamy akčních kamer VIRB. Video ve vysokém rozlišení sledujte na počítači nebo televizi.

- 1 Zvolte **A/V, Gauges** (Ukazatel), **Controls** (Ovládání) > **VIRB®**.
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:
  - Pro pořízení fotografie z filmu zvolte .
  - Pro zahájení nahrávání zvolte . Při nahrávání se zobrazuje zbývající kapacita paměti.
  - Pro ukončení nahrávání videa zvolte .
  - Pokud máte připojeno více než jednu akční kameru VIRB, vyberte pomocí šipek kameru, kterou si přejete ovládat.

- Pro zobrazení uložených videí nebo snímků zvolte .

## Nastavení akční kamery VIRB

Zvolte **A/V**, **Gauges** (Ukazatel), **Controls** (Ovládní) > **Menu**.

**Name (Název):** Umožňuje zadat nový název akční kamery VIRB.

**Recording (Nahrávání):** Spuštění a ukončení nahrávání.

**Také Photo (Pořídít snímek):** Pořízení snímku z videa.

**Sleep (Spánek):** Uvedení akční kamery VIRB do režimu spánku za účelem úspory energie akumulátoru.

## Nastavení videa akční kamery VIRB

Zvolte **A/V**, **Gauges** (Ukazatel), **Controls** (Ovládní) > **Menu** > **Video Setup** (Nastavení videa).

**Aspect (Formát):** Stanovuje poměr formátu videa.

**Video Mode (Režim videa):** Určuje režim videa. Například nastavení Slow-Mo umožňuje pořizování zpomalených videí.

**Video Size (Velikost videa):** Určuje velikost nebo rozměry (v pixelech) videa.

**Video FPS (Snímků/s):** Určuje počet snímků za vteřinu.

**Photo Size (Velikost fotografie):** Určuje velikost nebo rozměry (v pixelech) fotografií.


**Field of View (Zorné pole):** Určuje úroveň přiblížení.

## Přidání ovládacích prvků akční kamery VIRB na jiné obrazovky

Abyste mohli akční kamery VIRB připojené k mapovému plotteru musíte zařízení připojit prostřednictvím bezdrátového připojení (*Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru, str. 76*).

Ovládací lištu akční kamery VIRB lze přidat na další stránky. Díky tomu budete spustit nebo ukončit nahrávání z ostatních funkcí mapového plotteru.






- 1 Otevřete stránku, na kterou chcete ovládací lištu akční kamery VIRB přidat.
- 2 Zvolte **Menu** > **Edit Overlays** (Upravit vrstvy) > **Bottom Bar** (Spodní lišta) > **VIRB Bar** (Lišta VIRB).

Na stránce, na které se nachází ovládací prvky akční kamery VIRB, můžete otevřít celoobrazovkový záběr  akční kamery VIRB.

## Ovládní přehrávání videa akční kamery VIRB

Videa a snímky z akční kamery VIRB lze zobrazovat pomocí mapového plotteru.

**POZNÁMKA:** Video VIRB je na mapovém plotteru přehráváno ve stejné kvalitě jako živé záběry. Videa ve vysokém rozlišení sledujte na počítači nebo televizi.

- 1 Na obrazovce **VIRB**® zvolte .
- 2 Počkejte několik vteřin, až se nahrají miniaturní náhledy.
- 3 Zvolte požadované video nebo fotografii.
- 4 Přehrávání ovládejte pomocí tlačítek na displeji nebo možností nastavení:
  - Pro zastavení videa zvolte .
  - Pro pozastavení videa zvolte .
  - Pro opakované spuštění videa zvolte .
  - Pro přehrání videa zvolte .
  - K posunu v rámci videa použijte posuvnou lištu.


## Vymazání videa VIRB

Video nebo snímek lze z akční kamery VIRB smazat.

- 1 Otevřete video nebo snímek VIRB, který chcete smazat.
- 2 Zvolte **Menu** > **Delete File** (Smazat soubor).

## Spuštění prezentace snímků videa VIRB

Na akčních kamerách VIRB si můžete zobrazit prezentaci videí a snímků.

- 1 Na obrazovce **VIRB**® zvolte .
- 2 Počkejte několik vteřin, až se nahrají miniaturní náhledy.
- 3 Zvolte požadované video nebo fotografii.
- 4 Zvolte **Menu** > **Start Slideshow** (Spustit prezentaci).

Pro pozastavení zvolte **Menu** > **Stop Slideshow** (Zastavit prezentaci).

# Konfigurace zařízení

## 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 up.** (Automatický úsporný režim).

**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 .

## Systémová nastavení

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém).**

**Sounds and Display (Zvuk a zobrazení):** Upravuje nastavení zobrazení a audia.

**GPS:** Poskytuje informace o satelitech GPS a nastavení.

**System Information (Systémové informace):** Poskytuje informace o přístrojích připojených k dané síti a o verzi softwaru.

**Station Information (Informace o stanici):** Upravuje nastavení stanice.

**Auto Power Up (Automatické zapnutí):** Určuje, co se po zapnutí přístroje automaticky aktivuje.

**Simulator (Simulátor):** Slouží pro zapnutí či vypnutí režimu simulace a umožňuje zadat čas, datum, rychlost a simulovanou polohu.

## Nastavení zvuku a displeje

Zvolte **Settings (Nastavení) > System > Sounds and Display (Zvuk a zobrazení).**

**Beeper (Zvuk):** Slouží pro zapnutí a vypnutí zvuků, které zazní při spuštění alarmů a provedení výběrů.

**Backlight (Podsvícení):** Slouží pro nastavení stupně podsvícení. Možnost nastavení Auto umožňuje automatickou úpravu podsvícení v závislosti na světle.

**Backlight Sync (Synchronizace podsvícení):** Synchronizace jasu podsvícení ostatních mapových plotterů ve stanici.

**Color Mode (Režim barev):** Umožňuje nastavit, zda má displej fungovat v denním nebo nočním režimu. Pokud chcete, aby se režim barev

automaticky přepínal v závislosti na denní době, zvolte možnost Auto (Automaticky).

**Startup Image (Uvítací stránka):** Určuje stránku, která se zobrazí po zapnutí zařízení.

## Nastavení GPS

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > GPS.**

**Skyview (Obloha):** Na mapovém plotteru si můžete prohlédnout relativní polohu GPS družic na obloze.

**Settings (Nastavení) > Speed Filter (Filtr rychlosti):** Vytváří z rychlostních hodnot dosažených jen na krátké okamžiky průměrné hodnoty, čímž zajišťuje vyrovnanější informace o rychlosti.

**Settings (Nastavení) > 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.

**Settings (Nastavení) > GLONASS:** Slouží pro zapnutí nebo vypnutí systému GLONASS (Ruský satelitní systém). V situacích, kdy je omezen výhled na oblohu, může být tento systém použit ve spojení se systémem GPS, čímž budou zajištěny přesnější informace o poloze.

**Zdroj:** Umožňuje vybrat preferovaný zdroj GPS.

## Nastavení stanice

Zvolte **Settings (Nastavení) > System > Station Information (Informace o stanici).**

**Change Station (Změna stanice):** Změní celou stanici na novou sadu předvoleb v závislosti na pozici této stanice. Také můžete tento displej vybrat jako samostatný a neseskupovat jej s ostatními displeji a nevytvořit tak skupinu.

**GRID™ Pairing (Párování GRID™):** Umožňuje párování se vzdáleným vstupním zařízením GRID™.

**Display Order (Sled displejů):** Stanovuje sled displejů, což je při práci se vzdáleným vstupním zařízením GRID důležité.

**Autopilot Enabled (Autopilot aktivován):** Umožňuje ovládání autopilota z tohoto zařízení.

**Reset Layouts (Obnovit vrstvy):** Obnovení implicitního nastavení zobrazovaných vrstev pro tuto stanici.

**Reset Stations (Obnovit stanice):** Obnoví implicitně zobrazovaných vrstev pro všechny displeje ve stanici.

### 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 přídavných mapových informací.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System > System Information (Systémové informace)**.

### Zobrazení příležitostných hlášení

Záznam příležitostných hlášení (Event log) zobrazuje seznam událostí v systému.

Zvolte **Settings (Nastavení) > System (Systém) > System Information (Systémové informace) > Event Log (Příležitostná hlášení)**.

### Nastavení předvoleb

Zvolte **Settings (Nastavení) > Preferences (Preference)**.

**Units (Jednotky):** Určuje měrné jednotky.

**Language (Jazyk):** Slouží pro výběr textového komunikačního jazyka displeje.

**Navigation (Navigace):** Určuje navigační preference.

**Keyboard Layout (Vzhled klávesnice):**

Uspořádání kláves na klávesnici na displeji.

**Screenshot Capture (Snímek obrazovky):**

Umožňuje přístroji pořídit snímek obrazovky.

**User Data Sharing (Sdílení uživatelských dat):**

Umožňuje sdílení trasových bodů a tras prostřednictvím námořní sítě Garmin. Toto nastavení musí být aktivováno u všech mapových plotterů, které trasové body a trasy sdílí.

**Menu Bar Display (Zobrazení lišty s nabídkou):**

Určuje, kdy se má lišta s nabídkou zobrazit a kdy není zapotřebí.

### Nastavení měrných jednotek

Zvolte **Settings (Nastavení) > Preferences (Preference) > Units (Jednotky)**.

**System Units (Jednotky systému):** Slouží pro nastavení formátu jednotek pro přístroj.

**Variance (Odchyłka):** Určuje magnetickou odchyłku, úhel mezi magnetickým a skutečným severem, pro Vaši aktuální pozici.

### North Reference (Značení světových stran):

Určuje značení světových stran používané při výpočtu kurzu. Při nastavení True je za sever označován geografický sever. Po zvolení možnosti Grid (Souřadnice) se nastaví jako záchytný bod při udávání směru souřadnicový sever (000°). Při nastavení Magnetic je za sever označován magnetický sever.

**Position Format (Poziční formát):** Slouží

pro změnu typu souřadnic, které se zobrazují na displeji. Neměňte strukturu mapy, pokud s mapou pracujete nebo pokud používáte mapu jiného pozičního formátu.

**Map Datum (Struktura mapy):** Změní systém

souřadnic, ve kterém je mapa uspořádána. Neměňte strukturu mapy, pokud s mapou pracujete nebo pokud používáte mapu jiného pozičního formátu.

**Time (Čas):** Určuje časový formát, zónu a letní čas.

### Nastavení navigace

**POZNÁMKA:** Pro provedení některých nastavení a využívání některých funkcí jsou nutné přídavné mapy a hardware.

Zvolte **Settings (Nastavení) > Preferences (Preference) > Navigation (Navigace)**.

**Route Labels (Označení trasy):** Pokud chcete, můžete změnit typ značek zobrazených na mapě v místech, kde se odbočuje.

**Turn Transition (Přechod mezi kroky):** Nastavuje způsob přechodu mapového plotteru k dalšímu kroku na trase. Přechod může být založen na čase nebo vzdálenosti mezi jednotlivými kroky. Pokud chcete zvýšit přesnost autopilota při navigaci po trase nebo automatického navádění s častými obraty nebo ve vyšší rychlosti, můžete časovou prodlevu mezi kroky zvýšit. Na přímějších trasách nebo při nižších rychlostech může zlepšit přesnost autopilota naopak snížení hodnoty.

**Speed Sources (Zdroje rychlosti):** Určuje zdroj údajů o rychlosti.

**Auto Guidance (Automatické navádění):** Slouží pro nastavení bezpečné hloubky, bezpečné výšky a vzdálenosti od pobřeží (pouze ve spojení s prémiovými mapami).

**Route Start (Začátek trasy):** Slouží pro zadání výchozího bodu navigace po trase.



## Konfigurace trasy automatického navádění

### UPOZORNĚNÍ

Nastavení bezpečné hloubky (Safe Depth) a bezpečné výšky (Safe Height) 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 trasy nenavrhne. Pokud je hloubka na začátku nebo konci trasy automatického navádění nižší, než nastavená bezpečná hloubka nebo výška, může dojít k tomu, že trasa nebude v dané oblasti na základě údajů mapy vypočítána. Na mapě se taková část trasy zobrazí jako šedá linka nebo pruhovaná, šedá a purpurová linka. 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 platí pro všechny mapy.

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

#### **Preferred Depth (Preferovaná hloubka):**

Na základě údajů o hloubce z mapy stanovuje minimální hloubku vody, kterou lze bezpečně proplout.

**POZNÁMKA:** Minimální hloubka vody pro prémiové mapy (vytvořené před r. 2016) jsou 3 stopy. Pokud zadáte hodnotu nižší, než 3 stopy, použijí mapy k výpočtu trasy s automatickým naváděním pouze hloubky 3 stopy.

**Vertical Clearance (Bezpečná výška):** V závislosti na údajích z mapy stanovuje minimální výšku mostu či jiné překážky, pod kterou je možné 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 jednom nebo na několika známých místech,

ve kterých je nutné plout v úzkých vodních kanálech (*Nastavení vzdálenosti od pobřeží, str. 23*).

#### **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 změníte, může se návrh systému automatického navádění posunout. Hodnoty nastavení vzdálenosti od pobřeží jsou relativní, nikoliv absolutní. Abyste získali jistotu, že je trasa navržená systémem automatického navádění v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, můžete vzdálenost vyhodnotit na jednom nebo na několika známých místech, 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 (Navigovat do) > Auto Guidance (Automatické navádění)**.
- 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 návrh trasy umístěn v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, zvolte **Menu > Stop Navigation** (ukončit navigaci, a pokračujte krokem 10).
  - Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na hlavní stránce **Configure (Konfigurace) > 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 **Configure (Konfigurace) > Navigation (Navigace) > Auto Guidance (Automatické navádění) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Near (Blíže) > Shoreline Distance (Vzdálenost od pobřeží) > Near (Blízko)**.
- 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 v kroku 3 zvolena úzká vodní cesta.

8 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů:

- Pokud je návrh trasy umístěn v přiměřené vzdálenosti od pobřeží, zvolte **Menu > Stop Navigation** (ukončit navigaci, a pokračujte krokem 10).
- Pokud se návrh trasy pohybuje příliš blízko ke známým překážkám, zvolte na hlavní stránce **Configure** (Konfigurace) > **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 **Configure** (Konfigurace) > **Navigation** (Navigace) > **Auto Guidance** (Automatické navádění) > **Shoreline Distance** (Vzdálenost od pobřeží) > **Near** (Blíže) > **Shoreline Distance** (Vzdálenost od pobřeží) > **Nearest** (Co nejbliže).

9 Pokud zvolíte v kroku 8 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 v kroku 3 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.

## Komunikační nastavení

### Nastavení sítě NMEA 0183

Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **NMEA 0183 Setup** (Nastavení sítě NMEA 0183).

**Port Types (Typy portů):** Viz. *Nastavení komunikačního formátu pro každý z portů NMEA 0183*, str. 72.

### Output Sentences (Výstupní věty):

Viz. *Konfigurace výstupních vět NMEA 0183*, str. 72.

### Position Precision (Přesnost pozice):

Zde můžete zadat množství číselných znaků, které budou při přenosu výstupu NMEA za desetinnou čárkou.

**XTE Precision (Přesnost XTE):** Zde můžete zadat množství číselných znaků, které budou při přenosu výstupu chyby vzájemné komunikace NMEA za desetinnou čárkou.

### Waypoint IDs (ID trasových bodů):

Slouží pro nastavení přenosu trasových bodů prostřednictvím sítě NMEA 0183 ve formě názvů nebo čísel. Pokud budou použita čísla, může dojít u starších autopilotů NMEA 0183 k problémům s kompatibilitou.

**Defaults (Výchozí):** Obnovuje původní tovární nastavení NMEA 0183.

**Diagnostics (Diagnostika):** Zobrazení diagnostiky NMEA 0183.

### Konfigurace výstupních vět NMEA 0183

Výstupní věty NMEA 0183 lze aktivovat nebo deaktivovat.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **NMEA 0183 Setup** (Nastavení NMEA 0183) > **Output Sentences** (Výstupní věty).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.
- 3 Vyberte jednu nebo více výstupních vět NMEA 0183 a zvolte **Back** (Zpět).
- 4 Opakujte kroky 2 a 3 pro další výstupní věty, které chcete aktivovat/deaktivovat.

### Nastavení komunikačního formátu pro každý z portů NMEA 0183

Při připojování mapového plotteru k externím zařízením NMEA 0183, počítači nebo jinému zařízení Garmin, můžete konfigurovat komunikační formát všech interních portů NMEA 0183.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **NMEA 0183 Setup** (Nastavení NMEA 0183) > **Port Types** (Typy portů).
- 2 Vyberte vstupní nebo výstupní port.
- 3 Vyberte formát:
  - Možnost **NMEA Std.** (Standardní NMEA) pak podporuje standardní vstupní nebo výstupní formát dat NMEA 0183, DSC a sonarový vstup NMEA pro protokoly DPT, MTW a VHW.

- Pro podporu vstupu nebo výstupu dat standardní NMEA 0183 pro většinu přijímačů AIS zvolte nastavení **NMEA High Speed** (Vysokorychlostní NMEA).
- Pro podporu vstupu nebo výstupu patentovaných dat Garmin pro propojení se softwarem Garmin, zvolte možnost nastavení **Garmin**.

4 Opakujte kroky 2-3 a konfiguruje ostatní vstupní nebo výstupní porty.

## Nastavení sítě NMEA 2000

Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **NMEA 2000 Setup** (Nastavení sítě NMEA 0183).

**Device List** (Seznam zařízení): Seznam zařízení připojených k síti.

**Label Devices** (Značení zařízení): Změna označení připojených zařízení.

### Určení názvů přístrojů a čidel v síti

Zařízení a čidla připojená k námořní síti Garmin nebo síti NMEA 2000 lze označovat názvy.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace).
- 2 Zvolte **Marine Network** (Námořní síť) nebo **NMEA 2000 Setup** (Nastavení NMEA 2000) > **Device List** (Seznam zařízení).
- 3 Ze seznamu nalevo vyberte požadované zařízení.
- 4 Zvolte **Change Name** (Změnit název).
- 5 Zadejte název a zvolte **Done** (OK).

## Námořní síť

Námořní síť umožňuje snadné a jednoduché sdílení dat z okrajových zařízení Garmin s mapovým plotterem. Mapový plotter lze připojit k námořní síti, aby mohl přijímat a sdílet data s ostatními zařízeními a mapovými plottery, které jsou s námořní sítí kompatibilní.

Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Marine Network** (Námořní síť).

## 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 cílového trasového bodu (lze nastavit na základě délkového nebo časového intervalu).

**Anchor Drag (Tažení kotvy):** Tento 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):** Off Course Alarm (Alarm pro odchýlení z kurzu) - slouží pro nastavení alarmu tak, aby zazněl po určitém vychýlení z kurzu.

### Nastavení alarmu pro tažení kotvy

Alarm lze nastavit tak, aby se spustil při překročení povolené vzdálenosti. To je velmi příhodné při kotvení v noci.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Alarms** (Alarmy) > **Navigation** (Navigace) > **Anchor Drag** (Tažení kotvy).
- 2 Alarm aktivujte zvolením možnosti Alarm.
- 3 Zvolte **Set Radius** (Zadat dosah) a na mapě vyberte vzdálenost.
- 4 Zvolte **Back** (Zpět).

### Systémové alarmy

**Alarm Clock (Budík):** Umožňuje nastavit budík.

**Unit Voltage (Napětí jednotky):** Tento alarm můžete nastavit tak, aby Vás upozornil na nízké napětí akumulátoru.

**GPS Accuracy (Přesnost GPS signálu):** Tento alarm lze nastavit tak, aby se spustil v momentě, kdy přesnost GPS zaměření klesne pod uživatelem definovanou hodnotu.

### Nastavení sonarového alarmu

**POZNÁMKA:** Některé funkce vyžadují připojení externích přístrojů.

Zvolte **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.

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

**Contour (Obrys):** Definuje alarm, který zazní, pokud sonda v definované vzdálenosti ode dna a hladiny detekuje suspendovaný cíl.

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

- nastavuje alarm tak, aby se spustil při detekování ryby jakékoli velikosti.
- definuje alarm, který zazní v případě detekce pouze střední nebo velké ryby.
- nastavuje alarm tak, aby se spustil pouze při detekování velké ryby.

## Nastavení alarmu pro počasí

Abyste mohli nastavit některý z alarmů upozorňujících na konkrétní počasí, musíte kompatibilní mapový plotter připojit k přijímači informací o počasí jako je GXM, na který se vztahují předplacené služby.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Alarms** (Alarmy) > **Weather** (Počasí).
- 2 Zapněte alarmy upozorňující na konkrétní počasí.

## Nastavení alarmu nízké hladiny paliva

Abyste mohli nastavit alarm nízké hladiny paliva, musí být k síti NMEA 2000 připojen kompatibilní senzor průtoku paliva.

Tento 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** (Nastavit celkové množství paliva na palubě) > **On** (Zapnout).
- 2 Zadejte zbývajících množství paliva, které alarm aktivuje, a zvolte **Done** (OK).

## Nastavení parametrů plavidla

**POZNÁMKA:** Pro provedení některých nastavení a využívání některých funkcí jsou nutné přídavné mapy a hardware.

Zvolte **Settings** (Nastavení) > **My Vessel** (Má loď).

### Depth and Anchoring (Hloubka a kotvení):

Umožňuje zadat informace o kýlu ([Nastavení odsazení kýlu](#), str. 28).

**Teplota. Offset (Odchyłka):** Umožňuje nastavit hodnotu odchyłky za účelem kompenzace údajů o teplotě z čidla teploty vody NMEA 0183 nebo sondy s funkcí snímání teploty vody ([Nastavení odchyłky pro teplotu vody](#), str. 75).

**Calibrate Water Speed:** Kalibrace sondy či čidla snímajících teplotu vody ([Kalibrace snímače rychlosti vody](#), str. 75).

**Fuel Capacity (Kapacita paliva):** Nastavuje kombinovanou kapacitu všech palivových nádrží lodi ([Nastavení maximální kapacity paliva lodi](#), str. 53)

**Vessel Type (Typ plavidla):** V závislosti na typu plavidla aktivuje některé funkce mapového plotteru.

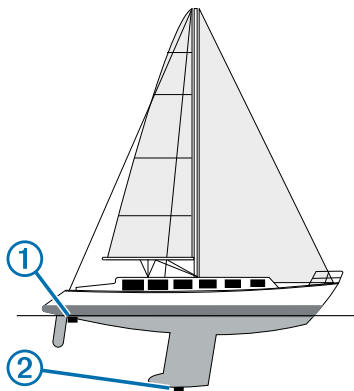
**CZone™:** Nastavuje digitální spínací obvody.

**System Profiles (Systémové profily):** Umožňuje uložit systémový profil na paměťovou kartu a import nastavení profilu z paměťové karty. To se může hodit u charterových nebo flotilových plavidel a pro sdílení informací o nastavení s přítelem.

## Nastavení odsazení kýlu

Odsazení kýlu slouží pro nastavení hloubkového odsazení sondy, které je odlišné od její skutečné polohy, díky čemuž můžete měřit hloubku od spodní části kýlu namísto od polohy sondy. Pokud je sonda na hladině a vy chcete znát hloubku pod kylem, nastavte kladnou hodnotu hloubky kýlu. Pokud je sonda na kýlu a vy chcete znát hloubku od hladiny, nastavte zápornou hodnotu hloubky kýlu.

- 1 Na základě polohy sondy dokončete akci:
  - Pokud je sonda instalována na hladině vody , změřte vzdálenost od sondy ke kýlu lodi. V krocích 3 a 4 zadejte tuto hodnotu jako kladné číslo.
  - Pokud je sonda instalována ve spodní části kýlu , změřte vzdálenost od sondy k hladině vody. V krocích 3 a 4 zadejte tuto hodnotu jako záporné číslo.



- 2 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **My Vessel** (Mé plavidlo) > **Depth and Anchoring** (Hloubka a kotvení) > **Keel Offset** (Odsazení kýlu).
- 3 V závislosti na poloze sondy zvolte **+** nebo **-**.
- 4 Zadejte vzdálenost naměřenou v kroku 1.

## 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 Odečtěte 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) > **Temp. Offset**. (Odchylka teploty).
- 5 Zadejte teplotní odchylku vypočítanou v kroku 3.

## Kalibrace snímače rychlosti 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 dalších plavidel na mapě

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).

**Alarm varující před kolizí:** Nastavení alarmu bezpečné zóny (*Nastavení alarmu bezpečné zóny, ve které nehrozí kolize, str. 11*).

**AIS-EPIRB Test:** Aktivuje zkušební signály z nouzové radiostanice indukující polohu (EPIRB).

**AIS-MOB Test:** Aktivuje zkušební signály ze zařízení vysílajících signál „muž přes palubu“.

**AIS-SART Test:** Umožňuje přenosový test z transpondérů SART (Search and Rescue Transponders).

## Nastavení synchronizace v námořní síti Garmin

Následující zařízení provedou po připojení k námořní síti Garmin synchronizaci nastavení.

- echoMAP™ řady 70
- GPSMAP řady 507 (verze softwaru 3.0 nebo vyšší)
- GPSMAP řady 701 (verze softwaru 3.0 nebo vyšší)
- GPSMAP řady 702
- GPSMAP řady 800
- GPSMAP řady 902
- GPSMAP řady 1000
- GPSMAP řady 1002
- GPSMAP řady 1202
- Řada GPSMAP® 7400/7600
- Řada GPSMAP® 8400/8600

Pokud přístroj synchronizaci nastavení, jsou synchronizována následující nastavení. Nastavení alarmů (také potvrzení synchronizace alarmů):

- Arrival (Příjezd)
- Anchor Drag (Tažení kotvy)
- Off Course (Odchýlení z kurzu)
- Přesnost GPS signálu
- Shallow Water (Mělčina)
- Hluboká voda (přístroje GPSMAP řady 8400/8600 nepodporují)

- Water Temp. (Teplota vody)
- Contour (Obrys) (není podporováno přístroji echoMAP řady 70 a GPSMAP řady 507/701)
- Fish (Ryba)

Obecná nastavení protikolizního alarmu :

- Auto Guidance Preferred Depth (Preferovaná hloubka při automatickém navádění)
- Auto Guidance Vertical Clearance (Bezpečná hloubka při automatickém navádění)
- Beeper (Zvuk)
- Color Mode (Režim barev)
- Keyboard Layout (Vzhled klávesnice)
- Language (Jazyk)
- Map Datum (Označení mapy)
- North Reference (Značení světových stran)
- Position Format (Poziční formát)
- System Units (Jednotky systému)
- Calibrate Water Speed (Kalibrace rychlosti proudění vody)

Nastavení velikosti mapy radarové antény:

- Chart Borders (Hranice mapy)
- Hazard Colors (Výstražné barvy)
- Heading Line (Směr pohybu)
- Land POIs (Suchozemské body zájmu)
- Light Sectors (Světelné sektory)
- Navaid Size (Velikost nav. přístroje)
- Navaid Type (Typ nav. přístroje)
- Photo Points (Fotobody)
- Preferred Depth (Preferovaná hloubka)
- Shallow Shading (Stínování mělčiny)
- Service Points (Servisní body)
- Vessel Icon (Ikona lodi) (Nelze synchronizovat mezi všemi modely)

## Obnovení původního továrního nastavení mapového plotteru

**POZNÁMKA:** Tento proces vymaže všechny zadané informace.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **System** > **System Information** (Systémové informace) > **Factory Settings** (Tovární nastavení).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.

## Bezdrátová komunikace s dalšími přístroji

Mapové plottery podporují vytvoření bezdrátové sítě, do které lze bezdrátově připojit další zařízení. Připojení bezdrátových zařízení umožňuje používat aplikace Garmin, včetně BlueChart Mobile a Garmin Helm™. Více informací viz [www.garmin.cz](http://www.garmin.cz).

### Síť Wi-Fi

#### Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi

Mapové plottery podporují vytvoření bezdrátové sítě, 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** (Síť Wi-Fi) > **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. U hesla se odlišují malá a velká písmena.

#### Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru

Před připojením bezdrátového zařízení k bezdrátové síti mapového plotteru je nutné tuto síť nejprve konfigurovat ([Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi, str. 76](#)).

K mapovému plotteru může sloužit i ke sdílení dat připojit několik bezdrátových zařízení.

- 1 Na bezdrátovém zařízení aktivujte technologii Wi-Fi a zapněte vyhledávání dostupných bezdrátových sítí.
- 2 Vyberte název bezdrátové sítě svého mapového plotteru ([Nastavení bezdrátové sítě Wi-Fi, str. 76](#)).
- 3 Zadejte přístupové heslo do sítě.

#### Přepínání mezi bezdrátovými kanály

V případě problémů s vyhledáním sítě, připojením, nebo interferencí můžete bezdrátový kanál změnit.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wi-Fi® Network** (Síť Wi-Fi) > **Advanced** (Pokročilé) > **Channel** (Kanál).
- 2 Zadejte nový kanál.

Kanál zařízení připojených k této síti není potřeba měnit.

## Změna hostitele Wi-Fi

Můžete určit, který mapový plotter má sloužit jako hostitel připojení Wi-Fi. To může být vhodné, pokud máte problém s komunikací Wi-Fi. Při změně hostitele připojení Wi-Fi můžete vybrat mapový plotter, který je k Vašemu mobilnímu zařízení blíže.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wi-Fi® Network** (Síť Wi-Fi) > **Advanced** (Pokročilé) > **Wi-Fi® Host** (Hostitel Wi-Fi).
- 2 Postupujte podle pokynů na displeji.

## Bezdrátové dálkové ovládání

### Párování bezdrátového dálkového ovládání s mapovým plotterem

Abyste mohli mapový plotter použít k bezdrátovému dálkovému ovládání, musíte nejprve dálkové zařízení spárovat s mapovým plotterem.

Jedno vzdálené zařízení můžete připojit k více mapovým plotterům a následně mezi nimi přepínat pomocí tlačítka párování.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Wireless Remote** (Bezdrátová vzdálená zařízení)
- 2 Zvolte možnost **New Connection** (Nové spojení).
- 3 Postupujte podle pokynů na obrazovce.

### Zapínání a vypínání dálkového podsvícení

Vypnutím podsvícení vzdáleného zařízení lze výrazně prodloužit životnost akumulátoru.

- 1 Na mapovém plotteru zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Wireless Remote** (Bezdrátová vzdálená zařízení) > **Backlight** (Podsvícení).
- 2 Postupujte podle pokynů na displeji.

### Odpojení dálkového ovládání ode všech mapových plotterů

- 1 Na mapovém plotteru zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Wireless Remote** (Bezdrátová vzdálená zařízení) > **Disconnect All** (Vše odpojit).
- 2 Postupujte podle pokynů na displeji.

## Použití aplikace Garmin Helm na mapovém plotteru

Abyste mohli ovládat mapový plotter s aplikací Garmin Helm, musíte si aplikaci stáhnout a instalovat a připojit mapový plotter k Wi-Fi směrovači.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Helm App** (Aplikace Helm).
- 2 Postupujte jedním z níže uvedených způsobů.
- 3 Použijte aplikaci ke sledování nebo ovládání mapového plotteru.

## Bezdrátový snímač rychlosti větru

### Bezdrátové připojení přístroje k mapovému plotteru

Lze zobrazovat data z kompatibilního bezdrátového čidla připojeného k mapovému plotteru.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení)
- 2 Vyberte anemometr.
- 3 Zvolte **Enable** (Povolit).  
Mapový plotter zahájí vyhledávání a připojování k bezdrátovému čidlu.

Pro zobrazení dat čidla je přidejte do datového pole nebo ukazatele.

### Seřízení orientace snímače rychlosti větru

Toto nastavení je třeba upravit, pokud není čidlo orientováno k přídí, přesně paralelně se středovou osou.

**POZNÁMKA:** Na přední straně čidla se nachází otvor pro připojovací kabel.

- 1 Odhadněte úhel, ve stupních po směru hodinových ručiček kolem stěžně, ve kterém čidlo směřuje od středu přídě:
  - Pokud je čidlo orientováno na pravobok, měl by úhel být 1 až 180 stupňů.
  - Pokud je čidlo orientováno na levobok, měl by úhel být -1 až -180 stupňů.
- 2 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení)
- 3 Vyberte anemometr.
- 4 Zvolte **Wind Angle Offset** (Odsazení úhlu větru).
- 5 Zadejte úhel zjištěný v kroku 1.
- 6 Zvolte **Done** (OK).

## Připojení hodinek quatix® k mapovému plotteru

Pokud chcete sledovat údaje mapového plotteru na hodinkách quatix, můžete připojit ke kompatibilnímu mapovému plotteru připojit kompatibilní hodinky quatix, např. quatix 3.

- 1 Umístěte hodinky quatix do dosahu mapového plotteru (3 m).
- 2 Na stránce hodinek quatix zvolte **START > Boat Data** (Údaje o lodi) > **START**.

**POZNÁMKA:** Pokud jste již připojili mapový plotter a chcete připojit další, otevřete stránku Boat Data (Údaje o lodi), přidržte UP (Zvýšit) a zvolte Pair new (Nové párování).

- 3 Na mapovém plotteru zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Garmin Wearable** (Osobní doplňky Garmin) > **Enable Connections** (Umožnit připojení) > **New Connection** (Nové připojení).

Mapový plotter začne vyhledávání a připojování k hodinkám.

Po spárování přístrojů se spojení automaticky aktivuje, jakmile se obě zařízení ocitnou ve vzájemném dosahu.

## Bezdrátové připojení přístroje Garmin Nautix™ k mapovému plotteru

Párování je počáteční spojení dvou kompatibilních bezdrátových zařízení. Pokud například poprvé připojujete přístroj Garmin Nautix ke kompatibilnímu mapovému plotteru, zařízení spolu párujete. Seznam kompatibilních zařízení naleznete na produktové stránce [www.garmin.com](http://www.garmin.com).

**POZNÁMKA:** Přístroj Garmin Nautix lze párovat s více kompatibilními zařízeními a zlepšit tak pokrytí na větší lodi.

- 1 Umístěte přístroj Garmin Nautix do dosahu mapového plotter (3 m).  
Přístroj začne automaticky vyhledávat kompatibilní zařízení v dosahu.
- 2 V případě potřeby zvolte **Device Connections** (Připojení přístroje) > **Pair New Device** (Párovat nový přístroj).
- 3 Na mapovém plotteru zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Wireless Devices** (Bezdrátová zařízení) > **Garmin Wearable** (Osobní doplňky Garmin)

> **Enable Connections** (Umožnit připojení)

> **New Connection** (Nové připojení).

Mapový plotter začne vyhledávání a připojování k hodinkám.

Po spárování přístrojů se spojení automaticky aktivuje, jakmile se obě zařízení ocitnou ve vzájemném dosahu.

## Správa dat mapového plotteru

### Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras do mapového plotteru

Pro kopírování dat do Vašeho mapového plotteru musíte mít v počítači nahanou nejnovější verzi aplikace 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.

### Výběr typu souboru pro trasové body a trasy třetích stran

Rovněž lze exportovat a importovat trasové body a trasy ze zařízení třetích stran.

- 1 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Data Transfer** (Přenos dat) > **File Type** (Typ souboru).

- 2 Vyberte **GPX**.

Pro opětovnou výměnu dat s přístroji Garmin vyberte typ souboru ADM.

### Kopírování dat z paměťové karty

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Data Transfer** (Přenos dat).
- 3 V případě potřeby vyberte paměťovou kartu, na kterou chcete data kopírovat.
- 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** (Nahradiť kartovými daty).
- 5 Zvolte název souboru.



## Kopírování trasových bodů, tras a záznamů tras na paměťovou kartu

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Data Transfer** (Přenos dat) > **Save to Card** (Uložit na kartu).
- 3 V případě potřeby vyberte paměťovou kartu, na kterou chcete data kopírovat.
- 4 Zvolte požadovanou možnost:
  - Pro vytvoření nového souboru zvolte **Add New File** (Přidat nový soubor) a zadejte název.
  - Pro přidání informace do stávajícího souboru zvolte na seznamu název souboru.

## 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 **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Data Transfer** (Přenos dat).
- 3 Zvolte **Copy Built-in Map** (Kopírovat vestavěnou mapu).

## Zálohování dat v počítači

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Info > User Data** (Uživatelská data) > **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 **Info > User Data** (Uživatelská data) > **Data Transfer** (Přenos dat) > **Replace from Card** (Nahradit 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 > System Information** (Systémové informace) > **Garmin Devices** (Přístroje Garmin) > **Save to Card** (Uložit na kartu).
- 3 V případě potřeby vyberte paměťovou kartu, na kterou budou systémové informace uloženy.
- 4 Vyjměte paměťovou kartu.

## Příloha

### Registrace Vašeho přístroje

Registrací produktu pomůžete vytvořit lepší technickou podporu pro výrobky společnosti Garmin.

- Jděte na [my.garmin.com](http://my.garmin.com).
- Originál nebo kopii dokladu o zakoupení výrobku uložte na bezpečném místě.

### Digitální ovládání

V případě připojení kompatibilního systému lze mapový plotter využít ke sledování nebo řízení obvodů.

Např. můžete ovládat interiérová nebo navigační světla na lodi. Rovněž lze sledovat živé obvody.

Pro přístup k digitálnímu řízení spínání zvolte **Info > Circuit Control** (Řízení obvodu).

Více informací o koupi a konfiguraci digitální spínacího systému Vám poskytne Váš prodejce značky Garmin.

### Párování dálkového vstupního přístroje GRID s mapovým plotterem

Než budete moci použít vzdálené zařízení GRID s mapovým plotterem použít, musíte je nejprve spárovat.

Párování můžete zahájit z mapového plotteru nebo vzdáleného vstupního zařízení GRID.

## Párování přístroje GRID s mapovým plotterem z mapového plotteru

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **System** > **Station Information** (Informace o stanici) > **GRID™ Pairing** (Párování GRID) > **Add** (Přidat).
- 2 Na vzdáleném vstupním zařízení GRID stiskněte **SELECT** (Vybrat).

## Párování přístroje GRID s mapovým plotterem z přístroje GRID

- 1 Na vzdáleném vstupním zařízení současně stiskněte **+** a **HOME** (Domů).  
Otevře se seznam všech mapových plotterů v námořní síti Garmin.
- 2 Pomocí kolečka vzdáleného vstupního zařízení GRID zvýrazněte možnost **Select** (Vybrat) u mapového plotteru, který chcete pomocí zařízení GRID ovládat.
- 3 Stiskněte **SELECT** (Vybrat).

## Otočení pákového ovladače GRID

Při některých instalacích můžete otočit orientaci joysticku zařízení GRID.

- 1 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Communications** (Komunikace) > **Marine Network** (Námořní síť).
- 2 Vyberte zařízení GRID.

## 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 čochky, který nepředstavuje nebezpečí pro antireflexní povrchy.
- 2 Opatrně otřete displej měkkým a čistým hadříkem, který nepouští vlasy.

## Prohlížení zobrazení uložených na paměťové kartě

Snímky na paměťové kartě si lze prohlížet. Prohlížet si lze soubory ve formátu .jpg, .png a .bmp.

- 1 Vložte paměťovou kartu se snímky do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Info** > **Image Viewer** (Prohlížeč snímků).
- 3 Otevřete adresář se snímky.

- 4 Počkejte několik vteřin, až se nahrají miniaturní náhledy.
- 5 Vyberte požadovaný snímek.
- 6 Pro rolování jednotlivými snímky použijte šipky.
- 7 V případě potřeby zvolte **Menu** > **Start Slideshow** (Spustit prezentaci).

## Snímky stránky

Jakoukoliv stránku zobrazenou Vaším mapovým plotterem můžete uložit jako obrázek v bitmapovém formátu (.bmp). Snímky stránek můžete nahrát do počítače. Snímky stránek si můžete také prohlížet v prohlížeči snímků (*Prohlížení zobrazení uložených na paměťové kartě, str. 80*).

## Pořízení snímku stránky

- 1 Vložte paměťovou kartu do příslušné zdičky.
- 2 Zvolte **Settings** (Nastavení) > **Preferences** (Preference) > **Screenshot Capture** (Snímek stránky) > **On** (Zapnout).
- 3 Přejděte na stránku, kterou chcete zachytit.
- 4 Přidržte 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 z paměťové karty.
- 3 Zkopírujte soubor .bmp z karty a vložte jej na požadované místo v počítači.

## Problémy a jejich odstranění

### Můj přístroj nezachycuje signál GPS

Pokud přístroj nezachycuje satelitní signály, může to mít několik příčin. Pokud byl přístroj od okamžiku, kdy naposledy zachytil satelitní signál, přemístěn příliš daleko, nebo byl vypnutý déle než několik týdnů nebo měsíců, může se stát, že přístroj satelitní signál nezachytí správně.

- Zkontrolujte, zda přístroj používá nejnovější software. Pokud tomu tak není, proveďte jeho aktualizaci (*Aktualizace softwaru, str. 2*).
- Zkontrolujte, zda přístroj nic nebrání ve výhledu na oblohu, aby anténa dokázala přijímat signál GPS. Pokud je přístroj instalován v kabině, měl by se nacházet co nejbližší k oknu, aby mohl přijímat signál GPS.
- Pokud přístroj využívá externí antény GPS, ujistěte se, že je anténa připojena k mapovému plotter nebo síti NMEA.

- Pokud má přístroj více antén GPS, vyberte jiný zdroj (*Výběr zdroje GPS, str. 3*).

## Můj přístroj nelze zapnout, nebo se stále vypíná

Pokud se přístroj náhodně vypíná, nebo se nezapíná vůbec, můžete se jednat o závadu na jeho napájení. Zkontrolujte napájení a pokuste se příčinu odstranit.

- 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 se měla nacházet v držáku, který je součástí červené žíly napájecího kabelu. Zkontrolujte, zda je velikost instalované pojistky správná. Informace o potřebné velikosti pojistky naleznete na štítku kabelu. Zkontrolujte, zda je pojistka neporušená. Pojistku můžete otestovat pomocí multimetru. Pokud je pojistka v pořádku, měli byste naměřit 0 ohmů.
- Zkontrolujte, zda je přístroj napájen alespoň 10 V, ideálně však 12 V.

Napětí zkontrolujete tak, že změříte stejnosměrné napětí mezi zástrčkami napájecího kabelu (samice / uzemnění). Pokud je napětí nižší než 10 V, přístroj se nezapne.

- Pokud je napětí dostatečné, ale přístroj se nezapne, obraťte se na produktovou podporu Garmin na [www.garmin.com/support](http://www.garmin.com/support).

## Můj přístroj nevytváří trasové body na správných místech

Pro přenos a sdílení dat mezi přístroji lze manuálně zadat umístění trasových bodů. Pokud jste manuálně zadali trasový bod pomocí souřadnic a bod se na předpokládaném místě neobjeví, může být příčinou, že označení mapy a formát pozice přístroje neodpovídají označení mapy a formátu pozice, které byly k vyznačení trasového bodu původně použity. Formát pozice udává způsob, jakým bude pozice přijímače GPS zobrazena na displeji. Obvykle se zobrazují údaje o zeměpisné šířce a délce ve stupních a minutách, eventuálně ve stupních, minutách a vteřinách, pouze ve stupních nebo v jednom z několika formátů mřížky.

Značení mapy je matematický model zobrazující část zemského povrchu. Linie zeměpisné šířky

a délky na papírové mapě se vztahují k určitému značení mapy.

- 1 Zjistěte, jaké označení mapy a formát pozice byl použit při vytváření původního trasového bodu. Pokud byl původní trasový bod převzat z mapy, měla by tato obsahovat popisek s označením mapy a formátem pozice použitými při jejím vytváření. Tyto údaje se obvykle nachází v zadní části klíče mapy.
- 2 Zvolte **Settings (Nastavení) > Preferences (Preference) > Units (Jednotky)**.
- 3 Zvolte správné nastavení značení mapy a formátu pozice.
- 4 Znovu vytvořte trasový bod.

## Kontaktování produktové podpory společnosti Garmin

- Více informací naleznete na [www.garmin.com/support](http://www.garmin.com/support).
- V USA volejte na 913-397-8200 nebo 1-800-800-1020.
- Ve Velké Británii volejte na 0808 238 0000.
- V Evropě volejte na +44 (0) 870 850 1241.

## NMEA 2000 PGN Informace

Typ	PGN	Popis
Přenos a příjem	059392	potvrzení ISO
	059904	žádost ISO
	060928	vyžádání adresy ISO
	126208	NMEA: Příkaz, žádost a známá skupinová funkce
	126464	Skupinová funkce pro přenos a příjem seznamu PGN
	126996	Produktové informace
	127250	Kurz plavidla
	128259	Rychlost: Referenční, voda
	128267	Hloubka vody
	129025	Pozice: Rychlá aktualizace
	129026	COG a SOG: Rychlá aktualizace
	129029	GNSS poziční data
	129540	GNSS satelity na snímku
130306	Údaje o větru	
130312	Teplota	

Typ	PGN	Popis
Přenos	127258	Magnetická odchylka
	129283	Chyba křížení záznamu trasy
	129284	Navigační údaje
	129285	Navigační trasa a informace o trasových bodech
Příjem	065030	Průměrné základní hodnoty střídavého proudu generátoru (GAAC)
	126992	Systémový čas
	127488	Parametry motoru: rychlá aktualizace
	127489	Parametry motoru: Dynamické
	127493	Parametry přenosu: Dynamické
	127504	Výstupní stav střídavého proudu
	127505	Hladina kapaliny
	127508	Stav akumulátoru
	129038	Hlášení o poloze AIS třídy A
	129039	Hlášení o poloze AIS třídy B
	129040	Rozšířené hlášení o poloze AIS třídy B
	129539	GNSS DOPs
	129794	Statická a cestovní data AIS třídy A
	129809	Statická a cestovní data „CS“ AIS třídy A
	129810	Statická a cestovní data „CS“ AIS třídy B
	130310	Parametry životního prostředí
	130311	Parametry okolního prostředí (zastaralé)
	130313	Vlhkost
	130314	Aktuální tlak

## Informace pro NMEA 0183

Typ	Věta	Popis
Přenos	GPAPB	APB: Regulátor směru nebo trasy (autopilot) věta „B“
	GPBOD	BOD: Azimut (od začátku k cíli)
	GPBWC	BWC: Směr a vzdálenost do trasového bodu
	GPGGA	GGA: Globální poziční systém - fixní data
	GPGLL	GLL: Geografická pozice (zeměpisná šířka a délka)

Typ	Věta	Popis
	GPGSA	GSA: GNSS DOP a aktivní satelity
	GPGSV	GSV: GNSS dostupné satelity
	GPRMB	RMB: Doporučené minimum navigační informace
	GPRMC	RMC: Doporučené minimum specifická data GNSS
	GP RTE	RTE: Trasy
	GPVTG	VTG: Směr a rychlost vzdušnou čarou rychlost vůči zemi
	GPWPL	WPL: Lokace trasového bodu
	GPXTE	XTE: Chyba - odchýlení z trasy (XTE)
	PGRME	E: Odhadovaná chyba
	PGRMM	M: Struktura mapy
	PGRMZ	Z: Nadmožská výška
	SDBBT	DBT: Hloubka pod sondou
	SDDPT	DPT: Hloubka
	SDMTW	MTW: Teplota vody
	SDVHW	VHW: Rychlost a směr proudění vody
Příjem	DPT	Hloubka
	DBT	Hloubka pod sondou
	MTW	Teplota vody
	VHW	Rychlost a směr proudění vody
	WPL	Lokace trasového bodu
	DSC	Informace o digitálním výběrovém volání
	DSE	Rozšířené digitální výběrové volání
	HDG	Směr pohybu, odchylka a povolená odchylka
	HDM	Směr pohybu, magnetický
	MWD	Směr a rychlost větru
MDA	Meteorologická složena	
MWV	Rychlost a úhel větru	
VDM	AIS VHF data-link hlášení	
<p>Kompletní popis námořního komunikačního protokolu NMEA (National Marine Electronics Association) je možné objednat na adrese: NMEA, Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA (<a href="http://www.nmea.org">www.nmea.org</a>)</p>		

## Softwarová licenční smlouva

POUŽITÍM TOHOTO PŘÍSTROJE DÁVÁTE SOUHLAS S NÍŽE UVEDENÝM LICENČNÍM UJEDNÁNÍM. PROSÍM, ČTĚTE TYTO ŘÁDKY POZORNĚ.

Společnost Garmin garantuje uživateli udělení této licence pro užívání softwarového vybavení obsaženého nebo přiloženého k tomuto produktu (dále jen software) v binárním spustitelném stavu pro běžné použití v rámci přístroje. Název, vlastnická práva a autorská práva na software zůstávají i nadále majetkem společnosti Garmin a/nebo poskytovatele v podobě třetí strany.

Použitím přístroje berete na vědomí, že je software majetkem společnosti Garmin a/nebo třetí strany a jako takový je chráněn autorskými právy jak v USA, tak mezinárodními autorskými právy.

Dále berete na vědomí, že struktura, organizace a kódy softwaru, pro které nejsou poskytovány zdrojové kódy, jsou cenným obchodním tajemstvím společnosti Garmin a/nebo poskytovatelů v podobě třetích stran a také, že jsou všechny zdrojové kódy softwaru cenným obchodním tajemstvím společnosti Garmin a/nebo poskytovatelů v podobě třetích stran. V rámci této licence se zavazujete neprovádět na softwaru jakoukoliv dekompilaci, demontáž, modifikaci, revizní montáž, reverzní inženýrství nebo redukci softwaru či jeho částí do běžně čitelných formátů, případně nevytvářet jakákoliv od softwaru odvozená díla nebo práce. Vyjadřujete svůj souhlas s tím, že nebudete software exportovat ani zpětně exportovat do zemí porušujících zákony kontroly exportu Spojených států amerických nebo kterékoli jiné příslušné země.

## Rejstřík

### A

AIS 9  
aktualizace, software 2  
aktuální stanice 56  
    ukazatele 8  
akumulátor, správa 55  
alarm pro odchylku z kursu 74, 75  
alarm pro vlečení kotvy 73  
alarm příjezdu 73  
alarmy 73  
    hluboká voda 38, 73  
    kolize 11  
    palivo 53  
    počasí 60  
    příjezd 22  
    mělká voda 13, 37  
    motor 52, 53  
    navigace 70  
    odchylka od kursu 10  
    sonar 29  
    teplota vody 38, 73  
    ukazatele 53  
    vlečení kotvy 73  
AM 57  
animace přílivu a vln 8, 55  
anténa, GPS 2  
aplikace Helm 77  
astronomický kalendář 55  
automatické navádění 21  
    trasy 19  
    vzdálenost od pobřeží 22, 71  
autopilot 47  
    aktivace 48  
    kroužení 49  
    kruhový vzor 49  
    pátrací vzor 49  
    plavba podle vzoru 49  
    přírůstek kroku řízení 48  
    redukce aktivity kormidla 48  
    Shadow Drive 48  
    úprava směru plavby 48  
    vzor „cikcak“ 49  
    vzor jetelového lístku 49

vzor pro obrat do protisměru 48  
vzor pro obrat „muž přes palubu“ 49  
vzory řízení 48

### B

barevné označení pro nebezpečí 13  
bezdrátové přístroje 76  
    bezdrátové připojení dalšího přístroje 76  
    konfigurace sítě 76  
bezpečná hloubka 22, 71, 76  
bezpečná výška 22, 71  
bezpečná zóna protikolizního alarmu 75  
bóje, hlášení 64

### C

cílová místa  
    navigační mapa 5  
    výběr 6  
cílování 17

### Č

čerpací stanice 4  
    nastavení displejů 69  
    uzpůsobení nastavení hlavní stránky 3  
    výměna pojistky 81  
číselná pole 4

### D

3D perspektiva 5  
3D režim rybí perspektivy  
    detekované objekty 5  
    záběr sonaru 6  
    záznamy tras 13  
DAB 58  
data  
    kopírování 78  
    zálohování 79  
dálkové ovládání 77  
    odpojení 77  
detekované objekty 5, 30  
digitální spínání 79  
digitální výběrové volání 50  
    kanály 50  
    kontakty 50  
    osobní běžné volání 71  
    zapnutí 50

displej  
  jas **5**  
  zámek **1**  
dosahové kružnice **46**  
dotykový displej **1**  
DSC. viz digitální výběrové volání

## E

EBL **43**  
  měření **43**  
  nastavení **43**  
  zobrazení **43**  
EGNOS **69**  
EPIRB **11**

## F

FM **57**  
fotografie, letecké **9**

## G

galerie družicových snímků **9**  
Garmin ClearVü **30**  
GLONASS **69**  
Go To (Plout do) **19**  
GPS **2, 69**  
  EGNOS **69**  
  GLONASS **69**  
  signály **2**  
  zdroj **3**  
  WAAS **69**  
GPS přesnost **69**  
graf rychlosti větru **54**  
graf úhlu větru **54**  
Grafy  
  atmosférický tlak **55**  
  hloubka **55**  
  konfigurace **55**  
  rychlost větru **54**  
  teplota vzduchu **55**  
  teplota vody **55**  
  úhel proudění větru **54**  
GRID **79**

## H

hlášení o poloze **51**  
hloubkový záznam **44**  
hodiny **73**  
  budík **73**  
hraniční linie **25**

## I

ID jednotky **70**

## J

jazyk **70**

## K

kamera **67**  
  konfigurace **67**  
  ovládání **68**  
  pohotovostní režim **66**  
  pozastavení **66**  
  výchozí pozice **66**  
kamera VIRB **67**  
kapacita paliva **53**  
klávesnice **70**  
kombinace, vlastní nastavení **4**  
kompas  
  růžice **12**  
kotva **73**  
křížování a obraty přes zád' **28**  
  plavba po větru **28**  
  udržování kursu **28**  
kurzy **48**

## L

letecké fotografie **9**

## M

mapy **5, 8**  
  quickdraw **14**  
  měření vzdálenosti **6**  
  navigace **5, 7**  
  podrobné informace **10**  
  směr pohybu **10**  
  symboly **6**  
  vestavění **13**  
  výběr **6**  
  vzhled **13**

mapy  
viz. služby poskytované k námořním mapám **12**  
manuální prohlížeč **1**  
mazání všech uživatelských údajů **26**  
MARPA **11, 42**  
navigační mapa **5**  
nebezpečné **10**  
objekty **42**  
označený objekt **42**  
měrné jednotky **63**  
měření vzdálenosti **6, 32, 43**  
mapy **5**  
MOB, přístroj **19**  
motorový člun **5**  
muž přes palubu **11, 50, 51**

## N

napětí **73, 81**  
navigační alarmy **73**  
navigační body **12**  
navigační mapa **5**  
letecké fotografie **9**  
MARPA **42**  
námořní body zájmu **6**  
nastavení **43**  
zobrazení radarových informací **43**  
záznamy dráhy plavidla **42**  
navigační údaje **5**  
námořní síť Garmin **33**  
nářek  
viz. výchozí stránka produktové podpory **1, 2**  
vlastní nastavení **3**  
NMEA 0183 **72, 82**  
NMEA 2000 **73, 81**  
nouzové volání **11, 50**  
nebezpečné objekty **10**  
radar **40**  
SART **11**  
zaměřování **42**  
zapnutí **69**

## O

oblíbené **3, 58**  
obraty přes zád  
viz. joystick pro křížování a obraty přes zád **28**  
obvody **79**

odsazení kýlu **28**  
odsazení, před lodí **47**  
ostatní plavidla  
AIS **10**  
záznamy drah **37**  
označení polohy **18**

## P

palivoměry **52**  
stavový alarm **53**  
synchronizace s aktuálním množstvím paliva **53**  
paměťová karta **2**  
instalace **2**  
podrobné mapy **13**  
slot **2**  
párování přístrojů GRID **80**  
plavba **26, 28, 48**  
startovní čára **26**  
stopky pro měření závodu **26**  
plavba na základě trasy **17**  
plavební měřicí přístroje **52**  
plavební startovní čára **27**  
počasí **60**  
alarmy **73**  
dešťové srážky **61**  
navigační mapa **5, 64**  
počasí **60**  
podmínky na moři **62**  
předplacené služby **60, 61, 63**  
předpověď **62**  
rybaření **63**  
rybářská mapa **65**  
tabulky **62–63**  
teplota vody **63**  
tlak, povrchový **63**  
viditelnost **64**  
vítr **63**  
vlny, informace **63**  
vrstva **64**  
vysílání **61**  
podsvícení **5, 77**  
plachetnice **5, 26**  
plavba po větru **28**  
nastavení **28**  
preferovaný zdroj dat **3, 47**  
prémiové mapy **8**



- problémy a jejich odstranění **80**
    - 3D rybí perspektiva **14**
    - Animovaný ukazatel přílivu/odlivu a směru proudění **8**
    - letecké fotografie **9**
  - produktová podpora **1, 2**
    - kontaktní informace **1, 2**
  - protikolizní alarm **75**
  - předvolby **4**
    - DAB **58**
  - přehrávač hudby **56**
  - přehrávač médií **56**
    - abecední vyhledávání **57**
    - DAB **58**
    - název zařízení **60**
    - oblast tuneru **57**
    - opakování **57**
    - promíchání **57**
    - předvolby **58**
    - radiostanice **57**
    - režim ladění **58**
    - satelitní rádio SiriusXM **59**
    - spojení FUSION **59**
    - VHF **57**
    - vypnutí zvuku **57**
    - zdroj **57**
    - zóny **11**
  - přílivové stanice **8, 12, 55**
    - ukazatele **8**
  - přístroj
    - čištění **80**
    - registrace **79**
  - přístroje motoru **53**
    - konfigurace **54**
    - stavové alarmy **53**
- ## R
- radar **40**
    - AIS **10–12, 42**
    - barevné schéma **35**
    - časovaný přenos **40**
    - dosahové kružnice **46**
    - echotrasy **44**
    - chráněné území **41**
    - MARPA **42**
    - odsazení od přídě lodi **47**
    - optimalizace zobrazení **44**
    - práce v režimu rybí perspektivy 3D **5, 8, 14**
    - přiblížení **41**
    - režim ptačího pohledu **5, 8**
    - rozsah **34**
    - ruch **37, 46**
    - trasové body **18**
    - vlastní pozice zastavení **47**
    - vysílání **40**
    - vzhled displeje **42**
    - zdroj **47**
    - zisk **44**
    - zobrazení **42, 43**
  - radiostanice **57**
    - AM **57**
    - FM **57**
    - SiriusXM **59**
  - registrace produktu **79**
  - registrace přístroje **79**
  - resetování
    - nastavení **54**
    - uspořádání stanice **4**
  - režim barev **69**
  - rybářská mapa **5**
    - hraniční linie **7**
    - nastavení **11**
- ## S
- SART **11, 12, 75**
  - satelitní rádio SiriusXM **59**
  - satelitní signály, navázání **2**
  - Shadow Drive, aktivace **48**
  - SideVü **30**
  - SiriusXM **59**
    - satelitní rádio **59**
  - síťování Viz. námořní síť směr **48**
    - linie **7**
    - nastavení **48**
    - Shadow Drive **48**
    - udržování kursu **28**
  - snímač rychlosti větru **77**
  - snímek stránky **80**
    - pořízení **80**
    - radarová stránka **41**
    - Systémové informace **69**

snímky **80**  
software  
    aktualizace **2**  
softwarová licenční smlouva **83**  
sonar **29**  
    alarmy **73**  
    a-scope **36**  
    číslice **2**  
    detekované objekty **30**  
    frekvence **35**  
    FrontVü **32**  
    Garmin ClearVü **30**  
    hloubka **13, 16, 18, 22, 71**  
    hluk **37**  
    hluk při hladině **37**  
    interference **37**  
    kužel **14, 61**  
    měření vzdáleností **32**  
    nahrávání **39**  
    odmítnutí barvy **37, 38**  
    Panoptix **13, 30**  
    pohledy **30–31**  
    sdílení **33**  
    SideVü **30**  
    trasové body **18**  
    typ dna **34**  
    uzamčení dna **34**  
    vzhled **35**  
    zdroj **33**  
    zintenzivnění barvy **33**  
    zisk **44**  
    zoom **33**  
SOS **18**  
správa dat **78**  
správce výstrah **61**  
    hlášení **61**  
symboly **6, 56**  
synchronizace, uživatelská data **26**  
systémové informace **69**

## T

technologie Wi-Fi **76**  
teplotní záznam **55**  
tlačítko Power **1**  
tovární nastavení **76**  
    čerpací stanice **53**

trasové body **18**  
    dráhy plavidel **51**  
    kopírování **78**  
    mazání **19**  
    muž přes palubu **50**  
    navigace do **19**  
    radar **40**  
    sonar **29**  
    synchronizace **26**  
    úprava **18**  
    vytvoření **6, 18**  
    zobrazení **20, 24**  
    zobrazení seznamu **20**

trasy **19**  
    kopírování **78**  
    mazání **19, 21**  
    nahrávání **25**  
    navigace **16, 21**  
    navigace paralelně **19**  
    odstranění **21**  
    seznam **20**  
    synchronizace **26**  
    trasové body **18**  
    uložení **20**  
    úprava **18, 20**  
    vytvoření **6**  
    zobrazení **20**  
    zobrazení seznamu **20**

## U

ukazatele **52–54**  
    cesta **54**  
    motor **52**  
    omezení **52, 53**  
    palivo **53**  
    stavové alarmy **53**  
    vítr **54**  
uživatelská data  
    mazání **26**  
    synchronizace **26**

## V

VHF radiostanice **57**

DSC kanál **50**

nouzová volání **50**

osobní běžné volání **51**

volání objektu AIS **52**

video **65**

konfigurace **67**

zdroj **65**

zobrazení **65**

VRM **43**

měření **43**

nastavení **43**

zobrazení **43**

voda

odchylka teploty **75**

rychlost **75**

teplotní záznam **55**

vzdálenost od pobřeží **22, 23, 71**

## W

WAAS **69**

## Z

zamčení, displej **1**

záběr kursu **6**

záznam informací o poloze **51**

záznam událostí **70**

záznamy dráhy plavidla **24**

zobrazení radarových informací **43**

Zoom (Zvětšení)

mapa **6**

radar **41**

sonar **34**

<http://podpora.garmin.cz>



+420 221 985 466

+420 221 985 465

