

**LOWRANCE®**

**HDS Live**

**Gebruikershandleiding**

**NEDRELANDS**



[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)



# Voorwoord

---

## Disclaimer

Aangezien Navico dit product voortdurend verbetert, behouden wij ons het recht voor om te allen tijde wijzigingen in het product aan te brengen die mogelijk niet met deze versie van de handleiding overeenkomen. Neem contact op met de dichtstbijzijnde distributeur als u eventueel hulp nodig hebt.

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

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

Deze handleiding beschrijft het product ten tijde van het ter perse gaan. Navico Holding AS en haar dochtermaatschappijen, vestigingen en filialen behouden zich het recht voor de specificaties te wijzigen zonder voorafgaande kennisgeving.

### **Rechtsgeldige taal**

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

## Handelsmerken

Navico<sup>®</sup> is een gedeponeerd handelsmerk van Navico Holding AS.

Lowrance<sup>®</sup> is een gedeponeerd handelsmerk van Navico Holding AS.

Bluetooth<sup>®</sup> is een gedeponeerd handelsmerk van Bluetooth SIG, Inc.

C-MAP<sup>®</sup> is een gedeponeerd handelsmerk van Navico Holding AS.

C-Monster<sup>™</sup> is een handelsmerk van JL Marine Systems, Inc.

CZone<sup>™</sup> is een handelsmerk van Power Products LLC.

Evinrude® is een gedeponeerd handelsmerk van BRP US, Inc.  
FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ is een gedeponeerd handelsmerk van FUSION Electronics Ltd.

Mercury® is een gedeponeerd handelsmerk van Mercury.

Navionics® is een gedeponeerd handelsmerk van Navionics, Inc.

NMEA® en NMEA 2000® zijn gedeponeerde handelsmerken van de National Marine Electronics Association.

Power-Pole® is een gedeponeerd handelsmerk van JL Marine Systems, Inc.

SD™ en microSD™ zijn handelsmerken of gedeponeerde handelsmerken van SD-3C, LLC in de Verenigde Staten en/of andere landen.

SiriusXM® is een gedeponeerd handelsmerk van SiriusXM Radio, Inc.

SmartCraft VesselView® is een gedeponeerd handelsmerk van Mercury.

Suzuki® is een gedeponeerd handelsmerk van Suzuki.

Yamaha® is een gedeponeerd handelsmerk van Yamaha.

## **Productreferenties Navico**

Deze handleiding heeft betrekking op de volgende producten van Navico:

- Active Imaging™ (Active Imaging)
- Broadband Radar™ (Broadband Radar)
- Broadband 3G™ (Broadband 3G Radar)
- Broadband 4G™ (Broadband 4G Radar)
- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- FishReveal™ (FishReveal)
- GoFree™ (GoFree)
- Genesis® (Genesis)
- Halo™ Pulse Compression Radar (Halo Radar)
- LiveSight™ (LiveSight)
- SmartSteer™ (SmartSteer)
- SonicHub® (SonicHub)
- StructureMap™ (StructureMap)

## Copyright

Copyright © 2018 Navico Holding AS.

## Garantie

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

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Complianceverklaringen

### Europa

Navico verklaart onder onze uitsluitende verantwoordelijkheid dat het product voldoet aan de eisen van:

- CE volgens RED 2014/53/EU

De relevante conformiteitsverklaring is beschikbaar in de betreffende productsectie op de volgende website:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

### ***Landen van beoogd gebruik in de EU***

AT - Oostenrijk	LI - Liechtenstein
BE - België	LT - Litouwen
BG - Bulgarije	LU - Luxemburg
CY - Cyprus	MT - Malta
CZ - Tsjechië	NL - Nederland
DK - Denemarken	NO - Noorwegen
EE - Estland	PL - Polen
FI - Finland	PT - Portugal
FR - Frankrijk	RO - Roemenië
DE - Duitsland	SK - Slowakije
GR - Griekenland	SI - Slovenië
HU - Hongarije	ES - Spanje
IS - IJsland	SE - Zweden
IE - Ierland	CH - Zwitserland
IT - Italië	TR - Turkije
LV - Letland	UK - Verenigd Koninkrijk

## Verenigde Staten van Amerika

Navico verklaart onder onze uitsluitende verantwoordelijkheid dat het product voldoet aan de eisen van:

- Deel 15 van de FCC-regels. Gebruik is onderworpen aan de volgende voorwaarden: (1) dit toestel mag geen schadelijke interferentie veroorzaken, en (2) dit toestel moet alle ontvangen interferentie accepteren, ook als dat ten koste gaat van de werking van het toestel

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

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

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

## Industrie Canada

Dit apparaat voldoet aan de vergunningsvrije RSS-norm(en) van Industry Canada. Werking is onderhevig aan de volgende twee voorwaarden: (1) dit apparaat mag geen interferentie veroorzaken, en (2) dit apparaat moet alle ontvangen interferentie accepteren, ook als dat ten koste gaat van de werking van het apparaat.

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

Verklaring Industry Canada: volgens de regels van Industry Canada mag deze radiozender alleen worden gebruikt met een antenntype en met een maximale (of lagere) versterking voor de zender waarvoor Industry Canada goedkeuring heeft gegeven. Om de mogelijke radio-interferentie voor andere gebruikers te verminderen, moeten het antenntype en de versterking zodanig worden gekozen dat het equivalent isotropisch uitgestraald vermogen (EIRP) niet meer is dan noodzakelijk is voor succesvolle communicatie.

Conformément à la réglementation d'Industrie Canada, le présent émetteur radio peut fonctionner avec une antenne d'un type et d'un gain maximal (ou inférieur) approuvé pour l'émetteur par Industrie Canada. Dans le but de réduire les risques de brouillage radioélectrique à l'intention des autres utilisateurs, il faut choisir le type d'antenne et son gain de sorte que la puissance isotrope rayonnée équivalente (p.i.r.e.) ne dépasse pas l'intensité nécessaire à l'établissement d'une communication satisfaisante.

## **Australië en Nieuw Zeeland**

Navico verklaart onder onze uitsluitende verantwoordelijkheid dat het product voldoet aan de eisen van:

- niveau 2-apparatuur van de Radiocommunicatienorm 2017 (elektromagnetische compatibiliteit)
- radiocommunicatienorm 2014 (korteafstandsapparatuur)

## **Internetgebruik**

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

## Over deze handleiding

Deze handleiding is een naslaghandleiding voor het bedienen van de unit. Er wordt vanuit gegaan dat alle apparatuur is geïnstalleerd en geconfigureerd en dat het systeem gereed is voor gebruik.

Sommige functies zijn mogelijk niet geactiveerd of beschikbaar voor schermafbeeldingen in de handleiding. Daarom komen screenshots van menu's en dialoogvensters mogelijk niet overeen met uw unit.

Belangrijke tekst die speciale aandacht van de lezer behoeft, wordt als volgt aangegeven:

→ **Notitie:** Wordt gebruikt om de aandacht van de lezer op een opmerking of belangrijke informatie te richten.

⚠ **Waarschuwing:** Wordt gebruikt als het noodzakelijk is personen te waarschuwen voorzichtig te werk te gaan om letsel en/of schade aan personen/apparatuur te voorkomen.

## Handleidingversie

Deze handleiding is geschreven voor softwareversie 1.0. De handleiding wordt voortdurend bijgewerkt en aangepast aan nieuwe software-releases. De meest recente versie van de handleiding kunt u downloaden in de relevante productsectie op de volgende website:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## De handleiding op het scherm weergeven

Met de PDF-viewer in de unit kunt u de handleidingen en andere PDF-bestanden op het scherm lezen. Handleidingen kunt u downloaden in de relevante productsectie op de volgende website:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

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







# Inhoud

---

## **19 Inleiding**

- 19 De knoppen van het voorpaneel
- 20 Kaartlezer
- 21 Functies ontgrendelen
- 21 Apparaat registreren

## **22 De gebruikersinterface**

- 22 De Home pagina
- 23 Pagina's met meerdere panelen
- 24 Applicatiepagina's
- 25 Dialoogvenster Systeem regelingen

## **26 Basisbediening**

- 26 De unit in- en uitschakelen
- 26 Displayverlichting
- 27 Pagina's en panelen
- 27 Menu's
- 28 MOB-waypoint
- 28 Het touchscreen vergrendelen
- 29 Schermafdruck

## **30 Aanpassen van uw systeem**

- 30 Wallpaper van de Home pagina aanpassen
- 30 De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen
- 31 Data-overlay
- 31 Favoriete pagina's
- 33 Het configureren van de sneltoegangstoetsen
- 34 Functies in- of uitschakelen

## **35 Kaarten**

- 35 Het kaartpaneel
- 35 Kaartgegevens
- 36 Kaartbron selecteren
- 36 Vaartuigsymbool
- 36 Inzoomen op de kaart
- 37 De kaart verschuiven
- 37 Kaartoriëntatie
- 38 Vooruit kijken

- 38 Informatie over kaartitems weergeven
- 38 De cursor gebruiken op het kaartpaneel
- 40 Panelen voor het zoeken van objecten op de kaart
- 40 Trails kleuren
- 40 3D kaarten
- 41 Kaartoverlay
- 44 C-MAP kaarten
- 48 Navionics-kaarten
- 53 Kaartinstellingen

## **56 Waypoints, routes en trails**

- 56 De dialoogvensters Waypoints, Routes en Trails
- 56 Waypoints
- 59 Routes
- 63 Over trails

## **66 Navigeren**

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

## **71 Sonar**

- 71 Het beeld
- 72 Meerdere bronnen
- 72 Het beeld zoomen
- 72 Gebruik van de cursor op het beeld
- 73 Historie weergeven
- 73 Loggegevens opnemen
- 76 Het beeld instellen
- 78 Geavanceerde opties
- 80 Meer opties
- 83 Sonarinstellingen

## **86 SideScan**

- 86 Over SideScan
- 86 Het paneel SideScan
- 86 Het beeld zoomen

- 86 Gebruik van de cursor op het paneel
- 87 Historie weergeven
- 87 SideScan gegevens opnemen
- 87 Het beeld instellen
- 88 Geavanceerde opties
- 89 Meer opties

## **90 DownScan**

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

## **94 3D sonar**

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

## **100 SpotlightScan**

- 100 Het SpotlightScan beeld
- 101 Het beeld zoomen
- 101 SpotlightScan instellen
- 102 Het beeld instellen
- 103 Geavanceerde opties
- 104 Meer opties
- 104 Tips voor het gebruik van SpotlightScan

## **105 StructureMap**

- 105 Over StructureMap
- 105 Het StructureMap beeld
- 105 StructureMap bronnen
- 107 StructureMap tips
- 107 StructureMaps gebruiken met topografische kaarten
- 107 Structuuropties

## **109 Infopanelen**

- 109 Infopanelen
- 109 Dashboards
- 109 Het paneel aanpassen

## **110 Video**

- 110 Het videopaneel
- 110 Het videopaneel instellen

## **112 Stuurautomaat trollingmotor**

- 112 Veilige bediening met de stuurautomaat
- 113 Actieve stuurautomaat selecteren
- 113 De stuurautomaatcontroller voor de trollingmotor
- 114 Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat
- 114 Indicatie stuurautomaat
- 114 Stuurautomaatmodi
- 119 Snelheidsregeling trollingmotor
- 119 Een trail opnemen en opslaan
- 119 Stuurautomaat instellingen

## **122 Buitenboord stuurautomaat**

- 122 Veilige bediening met de stuurautomaat
- 123 Actieve stuurautomaat selecteren
- 123 De stuurautomaatcontroller voor de buitenboordmotoren
- 124 Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat
- 124 Indicatie stuurautomaat
- 125 Stuurautomaatmodi
- 131 Stuurautomaat instellen

## **134 Simulator**

- 134 Info over
- 134 Winkelmodus
- 134 Simulator bronbestanden
- 135 Geavanceerde simulatorinstellingen

## **136 Radar**

- 136 Over radar
- 136 Het radarpaneel
- 137 Dubbele radar
- 137 Operationele modi radar
- 138 Radarsector onderdrukking
- 139 Radarbereik
- 139 Gebruik van de cursor op een radar paneel
- 140 Het radarbeeld aanpassen
- 144 Geavanceerde radaropties
- 145 Opties radar weergave
- 151 EBL/VRM markering
- 153 Een bewakingszone rond uw vaartuig instellen
- 154 MARPA doelen
- 156 Radargegevens opnemen
- 157 Radarinstellingen

## **159 Audio**

- 159 Over de audiofunctie
- 159 De audiocontroller
- 160 Audiosysteem opzetten
- 160 Een audiobron selecteren
- 161 Een AM/FM-radio gebruiken
- 161 Sirius radio
- 162 DVD video bekijken

## **164 AIS**

- 164 Over AIS
- 164 Selecteren van een AIS-doel
- 164 Zoeken naar AIS vaartuigen
- 165 Doelinformatie weergeven
- 166 Boot met AIS oproepen
- 166 AIS SART

- 168 Vaartuigalarmen
- 168 Symbolen AIS doelen
- 169 Vaartuiginstellingen

## **171 SiriusXM weer**

- 171 Over SiriusXM weather
- 171 Sirius statuspaneel
- 171 Sirius weerpaneel
- 172 Weerdetails tonen
- 173 Lokaal weer
- 173 Weeropties
- 177 Weeralarmen

## **178 Afstandsbediening van de MFD**

- 178 Opties voor afstandsbediening
- 178 Smartphones en tablets
- 180 LR-1-afstandsbediening

## **182 Uw telefoon gebruiken met de MFD**

- 182 Over telefoonintegratie
- 182 Een telefoon aansluiten en koppelen
- 183 Telefoonmeldingen
- 185 Problemen met de telefoon oplossen
- 186 Bluetooth-apparaten beheren

## **187 Tools en instellingen**

- 187 De werkbalk
- 188 Instellingen

## **194 Menu Alarms (Alarmen)**

- 194 Over het alarmsysteem
- 194 Typen meldingen
- 194 Alarmindicatie
- 195 Een melding bevestigen
- 195 Alarminstellingen
- 196 Dialoogvensters Alarmen

## **197 Onderhoud**

- 197 Preventief onderhoud



197	Controleren van de connectoren
197	Reinigen van de display-unit
198	Kalibratie touchscreen
198	Registratie van NMEA gegevens
199	Software updates
201	Service rapport
202	Back-up maken van uw systeemgegevens

## **205 Integratie van apparaten van derden**

205	Integratie SmartCraft VesselView
206	Suzuki motorintegratie
206	Yamaha Motor integratie
206	Evinrude motorintegratie
207	Integratie FUSION-Link
207	Integratie BEP CZone
208	Power-Pole-ankers

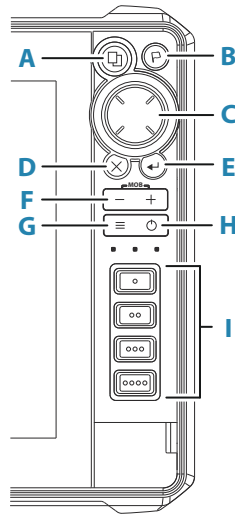


# 1

## Inleiding

---

### De knoppen van het voorpaneel



#### A Pagina's-toets

- Eén keer indrukken om de Home pagina te activeren. Druk herhaaldelijk kort in om de favoriete knoppen te doorlopen
- Ingedrukt houden is configureerbaar. Zie "*Het configureren van de sneltoegangstoetsen*" op pagina 33

#### B Waypoint-toets

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

#### C Pijltoetsen

- Druk op de pijltoetsen om de menu-items te doorlopen, een waarde aan te passen en de cursor op een paneel te plaatsen

## **D Toets Afsluiten (X)**

- Indrukken op om een dialoogvenster af te sluiten, terug te keren naar het vorige menuniveau, de cursor van het paneel te verwijderen of de cursor terug te zetten op het paneel

## **E Enter-toets**

- Indrukken om uw instellingen te selecteren of op te slaan

## **F Zoomknoppen en MOB-knop**

- Zoomknoppen voor panelen en beelden
- Door beide toetsen tegelijk ingedrukt te houden wordt een Man Overboard (MOB) waypoint opgeslagen op de huidige vaartuigpositie

## **G Menu-toets**

- Indrukken om het menu voor het actieve paneel/overlay weer te geven
- Druk twee keer om het dialoogvenster Instellingen te openen
- Ingedrukt houden om het menu te verbergen of weer te geven

## **H Aan/uit-toets**

- Druk om de unit in te schakelen
- Houd ingedrukt om de unit uit te schakelen
- Druk één keer om het dialoogvenster Systeem regelingen te openen (als unit is ingeschakeld). Druk herhaaldelijk kort om de helderheid van de schermverlichting te doorlopen

## **I Sneltoegangstoetsen (alleen HDS-12 Live en HDS-16 Live units)**

- Configureerbare knoppen. Zie "*Het configureren van de sneltoegangstoetsen*" op pagina 33.

## **Kaartlezer**

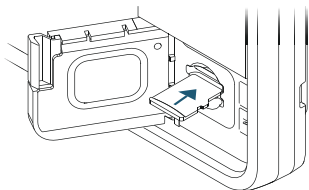
U kunt een geheugenkaart gebruiken voor:

- Kaartgegevens
- Software updates

- Overdracht van gebruikersgegevens
- Systeemback-ups

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

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



## Funcities ontgrendelen

Een aantal extra functies wordt afzonderlijk verkocht. Deze functies kunnen worden ontgrendeld door een ontgrendelingscode in te voeren.

Selecteer de functie die u wilt ontgrendelen. Volg de instructies voor het aanschaffen en invoeren van de functie-ontgrendelingscode.

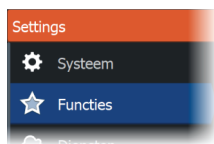
Nadat een functie-ontgrendelingscode is ingevoerd in de unit, is de functie beschikbaar voor gebruik.

→ **Notitie:** De optie Functie ontgrendelen is alleen beschikbaar als uw unit een vergrendelde functie ondersteunt.

## Apparaat registreren

U wordt tijdens het opstarten gevraagd om uw apparaat te registreren. U kunt zich ook registreren met de optie Registreren in het dialoogvenster Systeeminstellingen. Registratie kan als volgt worden uitgevoerd:

- Vanaf het apparaat als dat is verbonden met internet
- Via een smartphone met toegang tot internet
- Via de telefoon



# 2

## De gebruikersinterface

### De Home pagina



De Home pagina is op elk moment toegankelijk door kort op de toets Home te drukken.

#### **A Knop Instellingen**

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

#### **B Applicaties**

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

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

#### **C Knop Sluiten**

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

#### **D Favorieten**

Selecteer een knop om de paneelcombinatie weer te geven.

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

## E Werkbalk

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

## Pagina's met meerdere panelen

Een pagina kan meerdere panelen bevatten. Het aantal panelen op een pagina is afhankelijk van de grootte van uw unit.

Paneelformaten in een pagina met meerdere panelen kunnen worden aangepast in het dialoogvenster *Systeem regelingen*. Zie *"De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen"* op pagina 30.

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

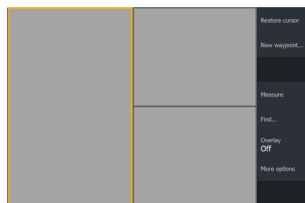
U hebt alleen toegang tot het paginamenu van het actieve paneel.

Een paneel activeren:

- Druk op toets *Paneel* om te wisselen tussen panelen
- Tik op het paneel dat u wilt activeren

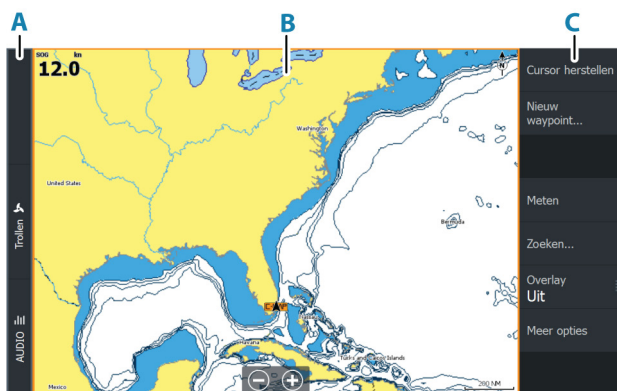


*Pagina met 2 panelen*



*Pagina met 3 panelen*

## Applicatiepagina's



- A Bedieningsbalk
- B Applicatiepaneel
- C Menu

### Snelsplits pagina's

Elke applicatie met volledig beeld beschikt over diverse vooraf geconfigureerde snelsplits pagina's. Ze tonen de geselecteerde applicatie in combinatie met een van de andere panelen.

→ **Notitie:** Het aantal snelsplits pagina's kan niet worden gewijzigd. De pagina's kunnen ook niet worden aangepast of verwijderd.

Open een snelsplits pagina door de applicatie-knop op de Home pagina ingedrukt te houden.





## Favoriete pagina's

Het systeem wordt geleverd met vooraf geconfigureerde favoriete pagina's. U kunt de vooraf geconfigureerde pagina's aanpassen en uw eigen favoriete pagina's toevoegen. Zie "*Nieuwe favoriete pagina's toevoegen*" op pagina 32.

De weergavegrootte van de unit bepaalt het aantal panelen dat kan worden opgenomen op een favoriete pagina.

## Dialogvenster Systeem regelingen

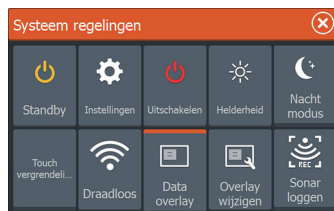
Het dialogvenster Systeem regelingen biedt snelle toegang tot basisinstellingen van het systeem.

Welke pictogrammen in het dialogvenster worden weergegeven hangt af van de operationele modus en de aangesloten apparatuur.

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

Geef het dialogvenster weer door:

- op de Aan/uit-knop te drukken



# 3

## Basisbediening

---

### De unit in- en uitschakelen

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

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

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

Als de Aan/uit-knop wordt losgelaten voordat de apparatuur is uitgeschakeld, wordt de uitschakeling geannuleerd.

### Voor de eerste keer opstarten

Wanneer de apparaat de eerste keer wordt opgestart, of na het herstellen van de fabrieksinstellingen, worden verschillende dialoogvensters op de unit weergegeven. Volg de aanwijzingen in de dialoogvensters om de basisinstellingen in te voeren.

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

### De modus Standby

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

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

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

## Displayverlichting

### Helderheid

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

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

## Nachtmodus

De nachtmodus kan worden geactiveerd in het dialoogvenster Systeem regelingen.

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

## Pagina's en panelen

Pagina's worden geselecteerd op de startpagina.

Panelen op volledige pagina:

- Selecteer de relevante applicatieknop

Favoriete pagina's:

- Selecteer de relevante favorietenknop

Vooraf gedefinieerde snelsplits pagina's:

- Houd de betreffende applicatieknop ingedrukt

Op een pagina met meerdere panelen kan er slechts een paneel tegelijk actief zijn. Het actieve paneel heeft een rand. U hebt alleen toegang tot het paginamenu van het actieve paneel.

Zo activeert u een paneel op een pagina met meerdere panelen:

- Tik op het paneel
- Druk op de toets Paneel

## Menu's

Een paneelmenu weergeven:

- Selecteer de Menu-knop
- Druk op de menutoets

Om terug te keren naar het vorige menuniveau:

- Selecteer de menuoptie Terug
- Druk op de Exit-toets

Een paneelmenu verbergen:

- Veeg het menu naar rechts
- Druk in menuniveau één op de Exit-toets

## MOB-waypoint

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

### Een MOB aanmaken

Om een MOB-waypoint te maken:

- Druk de toets Inzoomen (+) en de toets Uitzoomen (-) tegelijk in
- Druk op de knop MOB op een externe bedieningsunit

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

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

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

### Een MOB verwijderen

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

### Stoppen met navigeren naar MOB

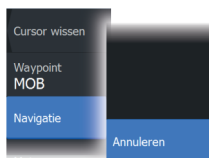
Het systeem blijft navigatiegegevens naar het MOB-waypoint weergeven totdat de navigatie in het menu wordt geannuleerd.

## Het touchscreen vergrendelen

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

U vergrendelt het touchscreen in het dialoogvenster Systeem regeling.

Als de aanraakvergrendeling actief is, kunt u de unit nog wel via de knoppen of de externe bedieningsunit bedienen.



U heft de vergrendeling op door kort op de Aan/uit-knop te drukken.

## Schermafdruck

Het maken van een schermafdruck:

- Druk de knop Home en de Aan/uit-knop tegelijk in

Schermafdrucken worden in het interne geheugen opgeslagen.

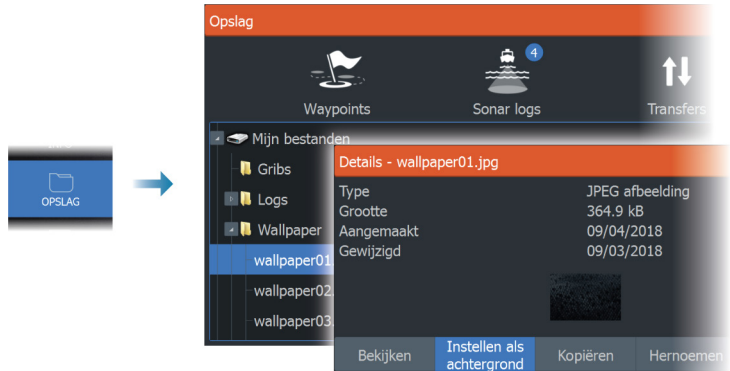
# 4

## Aanpassen van uw systeem

### Wallpaper van de Home pagina aanpassen

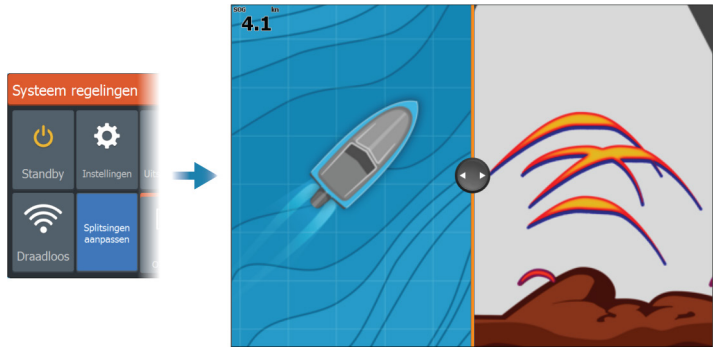
U kunt de wallpaper van de Home pagina aanpassen. U kunt een foto uit het systeem selecteren of uw eigen foto in .jpg- of .png-indeling gebruiken.

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



### De splitsing aanpassen op pagina's met meerdere panelen

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

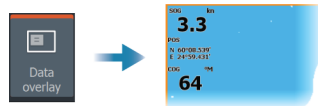


## Data-overlay

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

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

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



## Overlaygegevens wijzigen

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

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

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

## Favoriete pagina's

## Nieuwe favoriete pagina's toevoegen

1. Selecteer het pictogram Nieuw op het favorietenpaneel op de Home pagina om het dialoogvenster Pagina editor te openen
2. U kunt paginapictogrammen slepen en neerzetten om een nieuwe pagina op te zetten
3. (Optioneel) Paneelindeling wijzigen (alleen mogelijk bij 2 of meer panelen)
4. Sla de pagina-layout op.



Het systeem toont de nieuwe favoriete pagina en de nieuwe pagina wordt toegevoegd aan de lijst met favoriete pagina's op de Home pagina.

## Favoriete pagina's bewerken

1. Selecteer het pictogram Wijzigen in het favorietenpaneel:
  - Selecteer het pictogram X op een pictogram onder Favorieten om de pagina te verwijderen
  - Selecteer het toolpictogram op een van de pictogrammen onder Favorieten om het dialoogvenster Pagina editor weer te geven
2. Panelen toevoegen of verwijderen In het dialoogvenster Pagina editor
3. Sla uw wijzigingen op of doe ze weg om de modus Favorieten bewerken te verlaten.



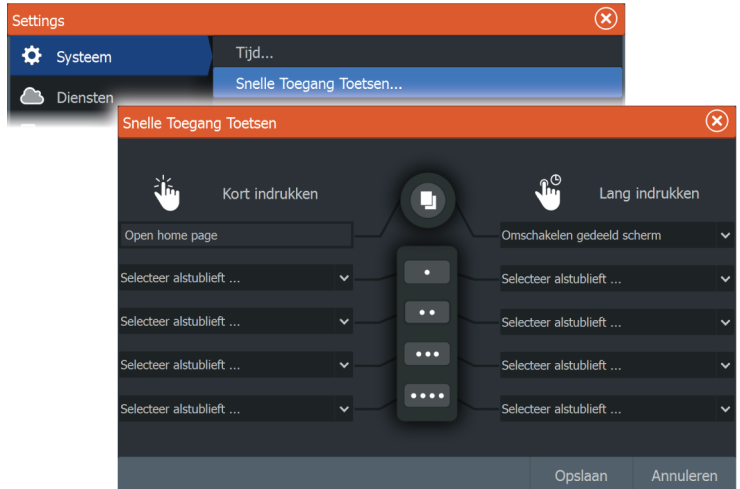


## Het configureren van de sneltoegangstoetsen

De sneltoegangstoetsen en de knop Home kunnen worden geconfigureerd.

→ **Notitie:** Het aantal configureerbare knoppen is afhankelijk van de grootte van uw unit.

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



## Functies in- of uitschakelen

Een compatibel apparaat dat wordt verbonden met het NMEA 2000 netwerk wordt automatisch geïdentificeerd door het systeem. Als dat niet het geval is, kunt u deze functie inschakelen in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen.

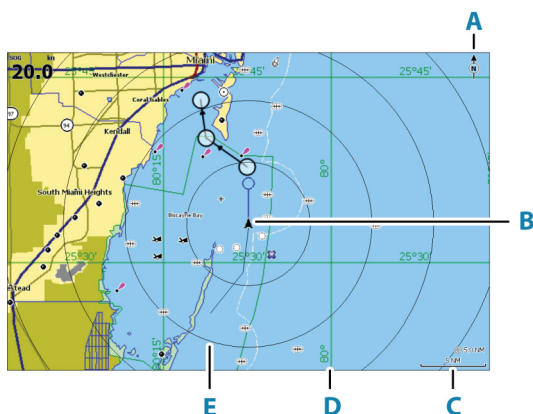
In dit dialoogvenster kunt u ook functies uitschakelen.



# 5

## Kaarten

### Het kaartpaneel



- A** Noordindicator
- B** Vaartuig
- C** Kaartschaal
- D** Rasterlijnen\*
- E** Afstandsrings\*

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

### Kaartgegevens

Het systeem kan worden geleverd met vooraf geïnstalleerde kaarten.

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

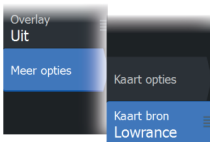
→ **Notitie:** De kaartopties hangen af van de kaart die u gebruikt.

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

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

## Kaartbron selecteren

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



## Dubbele kaartbronnen tonen

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

Activeer iedere kaartpagina en selecteer de bron in het menu.

## Vaartuigsymbool

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

→ **Notitie:** Zonder een vaarrichtingssensor op het netwerk, oriënteert het vaartuigpictogram zich met behulp van de grondkoers (COG).

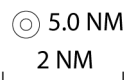


## Inzoomen op de kaart

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

U zoomt in op de kaart door:

- De zoomknoppen (+ of -) te selecteren
- Op de + en - knoppen te drukken
- Met uw vingers te knijpen of te spreiden op het scherm



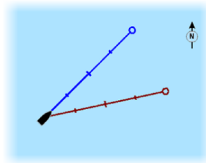
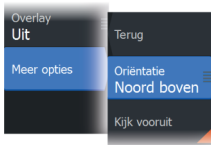
## De kaart verschuiven

U kunt de kaart in alle richtingen verschuiven door:

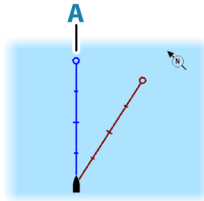
- Sleep met uw vinger over het scherm
- Met de cursortoetsen verplaatst u de cursor in de gewenste richting naar de rand van het kaartpaneel

## Kaartoriëntatie

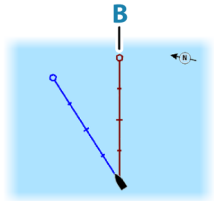
U kunt opgeven hoe de kaart wordt geroteerd in het paneel. Het kaartoriëntatiesymbool in de rechterbovenhoek van het paneel geeft het noorden aan.



*Noord boven*



*Vaarrichting boven*



*Koers boven*

### Noord boven

Toont de kaart met het noorden naar boven.

### Vaarrichting boven

Toont de kaart met de vaarrichting van het vaartuig (A) naar boven. Vaarrichtingsinformatie wordt ontvangen van een kompas. Als er geen vaarrichting beschikbaar is, wordt de COG van de GPS gebruikt.

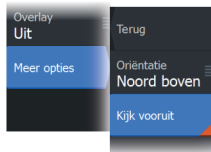
### Koers boven

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

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

## Vooruit kijken

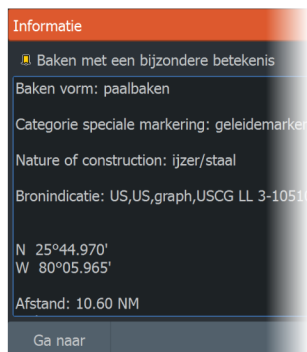
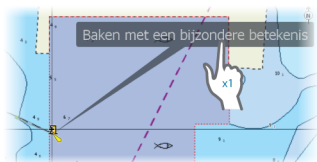
Verplaatst het vaartuigpictogram op het paneel om uw zicht vóór het vaartuig te maximaliseren.



## Informatie over kaartitems weergeven

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

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

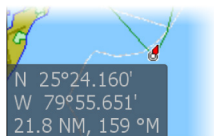


## De cursor gebruiken op het kaartpaneel

De cursor wordt niet standaard getoond op het kaartpaneel.

Als u de cursor activeert, verschijnt een venster met de cursorpositie. Als de cursor actief is, pakt of roteert de kaart niet om het vaartuig te volgen.

Druk op de Exit-toets of selecteer de menuoptie Cursor wissen om de cursor en het cursorvenster van het paneel te verwijderen. Dit centreert de kaart op de vaartuigpositie.

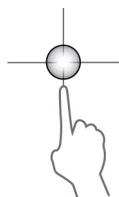


Selecteer de menuoptie Cursor herstellen om de cursor op de vorige locatie weer te geven. De opties Cursor wissen en Cursor herstellen zijn handige functies om te wisselen tussen de huidige locatie van het vaartuig en de cursorpositie.

## Ga naar cursor

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

## De functie Cursorondersteuning



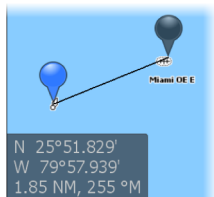
Met de functie Cursorondersteuning kunt u de cursor nauwkeurig gebruiken en plaatsen zonder gegevens met uw vinger te bedekken.

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

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

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

## Afstand meten



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

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

De meetfunctie kan ook worden gestart zonder een actieve cursor. Beide meetpictogrammen zijn dan in eerste instantie op de positie van het vaartuig geplaatst. Het grijze pictogram volgt het vaartuig als het in beweging is, en het blauwe pictogram blijft op de locatie

die u hebt opgegeven toen u de functie startte. De meetpunten kunnen worden verplaatst door de pictogrammen te slepen.

U stopt de meetfunctie door de menuoptie Metenstoppen te selecteren, of door op de Exit-toets te drukken.

## Panelen voor het zoeken van objecten op de kaart

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

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



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

## Trails kleuren

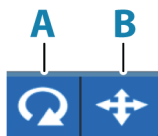
Een trail kan worden gekleurd op basis van de brongegevens en de instellingen voor hoog/laag-limieten. Zie "*Trails kleuren op basis van gegevens*" op pagina 64.

## 3D kaarten

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

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

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





## De weergavehoek bepalen

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

- Om de weergegeven richting te wijzigen, pant u horizontaal
- Om de kantelingshoek van de weergave te wijzigen, pant u verticaal

→ **Notitie:** Als op de vaartuigpositie gecentreerd is, kan alleen de kantelingshoek aangepast worden. De weergaverichting wordt bepaald via de instelling Kaartoriëntatie. Zie "**Kaartoriëntatie**" op pagina 37.

## De 3D kaart verschuiven

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

De kaart op de vaartuigpositie positioneren:

- Druk op de Exit-toets
- Selecteer de menuoptie Terug naar vaartuig

## Kaartoverlay

U kunt verschillende overlays op een kaartpaneel weergeven.

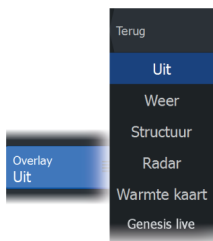
Wanneer een overlay is geselecteerd, wordt het kaartmenu aangevuld met de basisfuncties voor de geselecteerde overlay.

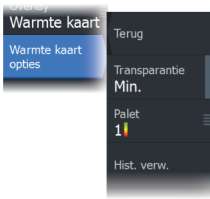
Gedetailleerde informatie over de opties van het overlaymenu is te vinden in afzonderlijke hoofdstukken in deze handleiding.

### Warmte kaart overlay

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

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





## **Transparantie**

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

## **Palet**

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

## **Geschiedenis verwijderen**

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

## **Genesis live**

→ **Notitie:** Alleen beschikbaar bij het bekijken van Lowrance of C-Map kaartbronnen.

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

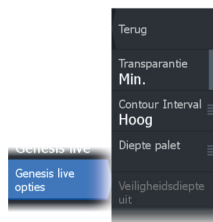
Als u de geheugenkaart verwijdert of als deze vol raakt, wordt de functie uitgeschakeld en wordt de optie uitgeschakeld in het menu.

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

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

Genesis live logbestanden kunnen worden geüpload naar uw Genesis account. Raadpleeg: [www.genesismaps.com](http://www.genesismaps.com).

## Genesis live menuopties



### Transparantie

Hiermee past u de transparantie van de overlay aan.

### Contourinterval

Definieert de dichtheid van de weergegeven dieptecontouren.

### Dieptepalet

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

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

### Veiligheidsdiepte

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

### Radar overlay

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

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

Wanneer u kiest voor radar-overlay, zijn de basisradarfuncties beschikbaar in het kaartpaneelmenu. Voor meer informatie over de menuopties van StructureMap raadpleegt u "*Radar*" op pagina 136.

### **Bron radar-overlay selecteren op kaartpanelen**

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

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

## **C-MAP kaarten**

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

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

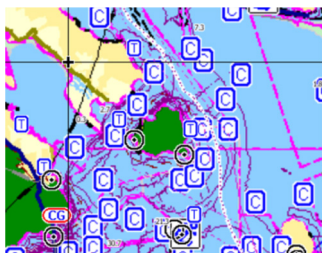
### **C-MAP getijden en stromingen**

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

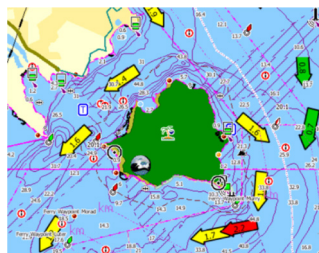
Bij een groter zoombereik worden de getijden en stromingen weergegeven als vierkante pictogrammen met de letter **T** (Tides/getijden) of **C** (Current/stroming). Als u een van de pictogrammen selecteert, wordt informatie over het getijde of de stroming getoond.

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

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



*Statische stromings- en getijdenpictogrammen*



*Dynamische stromingspictogrammen*

## Speciale kaartopties voor C-MAP

Oriëntatie, Kijk vooruit, 3D en Kaartbron (eerder in dit hoofdstuk beschreven) komen veel voor bij alle typen kaarten.



### Foto-overlay

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

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



*Geen foto-overlay*



*Foto-overlay, alleen land*



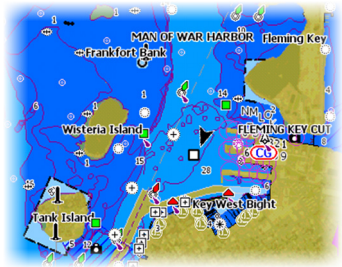
*Volledige foto-overlay*

### Fototransparantie

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



*Minimale transparantie*



*Transparantie op 80*

## **Rasterkaarten**

Wijzigt de weergave in die van een traditionele papieren kaart.

### **Rastertransparantie**

Regelt de transparantie van rasterbeelden.

### **Hoge res. bathymetrie**

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

### **Kaart detail**

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

### **Kaartcategorieën**

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

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

### **Reliëfweergave**

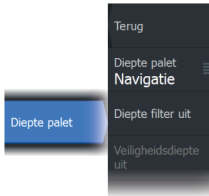
Geeft de zeebodem in reliëf weer.

## Geen contouren

Verwijdert de contourlijnen van de kaart.

## Dieptepalet

Regelt het dieptepalet dat op de kaart wordt gebruikt.



### Dieptefilter

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

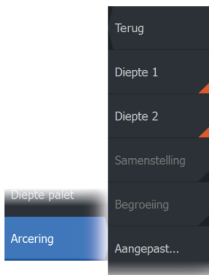
### Veiligheidsdiepte

Kaarten maken gebruik van verschillende tinten blauw voor onderscheid tussen ondiep water (lichtere tinten) en diep water (donkerder tinten). Na inschakeling van Veiligheidsdiepte geeft u de gewenste limiet voor de veiligheidsdiepte op. De Veiligheidsdiepte bepaalt de limiet waarbij diepten niet meer blauw worden weergegeven.

## Arcering

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

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



### Diepte 1 en diepte 2

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

### Aangepast

U kunt de dieptedrempel, kleur en ondoorzichtigheid (transparantie) van kleurarcering aanpassen voor diepte 1 en diepte 2.



### 3D vergroting

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

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

### Genesis Layer

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

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

## Navionics-kaarten

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

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



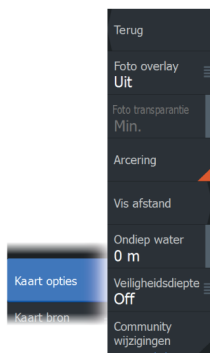
## Speciale kaartopties Navionics

Oriëntatie, Kijk vooruit, 3D en Kaartbron (eerder in dit hoofdstuk beschreven) komen veel voor bij alle typen kaarten.

### Foto-overlay

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

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



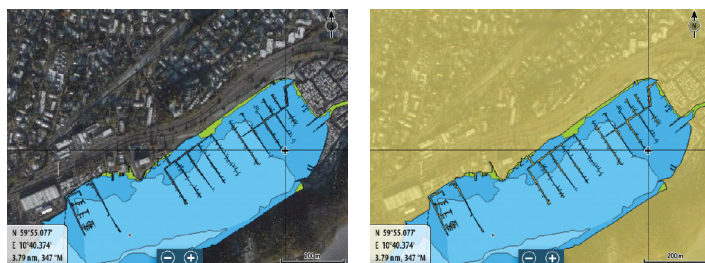
*Geen foto-overlay*

*Foto-overlay, alleen land*

*Volledige foto-overlay*

### Fototransparantie

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



*Minimale transparantie*

*Maximale transparantie*

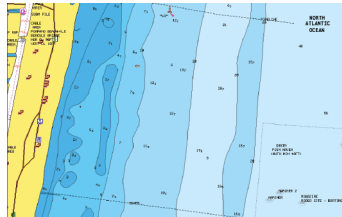
### Kaartarceering

Deze functie voegt terreininformatie toe aan de kaart.

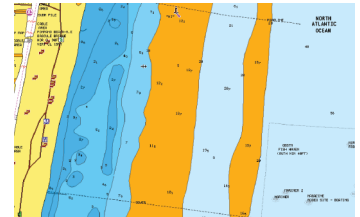
## Vis afstand

Selecteer het bereik van de diepten die Navionics met een andere kleur moet vullen.

Zo kunt u een bepaald dieptebereik markeren als u wilt vissen. Dit bereik is net zo nauwkeurig als de gegevens op de onderliggende kaart. Dat betekent dat als de kaart een interval van 5 meter heeft voor contourlijnen, ook de arcering wordt afgerond naar de dichtstbijzijnde beschikbare contourlijn.



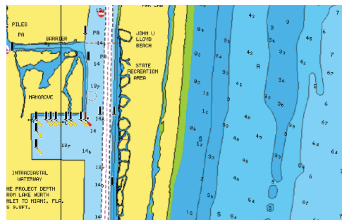
Geen dieptemarkering



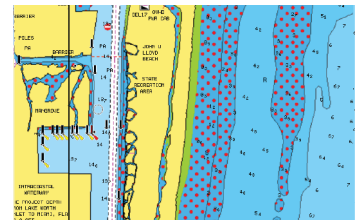
Bereik dieptemarkering: 6 tot 12 meter

## Markering van ondiep water

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



Geen ondiep water gemarkeerd



Markering van ondiep water: 0 m - 3 m

## Veiligheidsdiepte

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

Veiligheidsdiepte, op basis van een geselecteerde limiet, wordt zonder blauwe schakeringen getekend.

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

## Community wijzigingen

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

Raadpleeg voor meer informatie de Navionics-informatie bij uw kaart of ga naar de website van Navionics: [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

## SonarChart

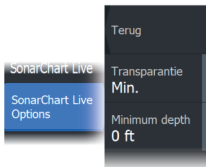
Het systeem biedt ondersteuning voor de functie Navionics SonarChart.

SonarChart toont een bathymetrische kaart met contourdetails op hoge resolutie en standaardnavigatiegegevens. Raadpleeg voor meer informatie [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

## SonarChart Live

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

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



## Transparantie

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

## Minimum diepte

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

## SCL geschiedenis

→ **Notitie:** Als er geen actief Navionics kaartabonnement wordt gevonden, verandert de menuoptie SonarChart Live in SCL geschiedenis.

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

### **SC Density**

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

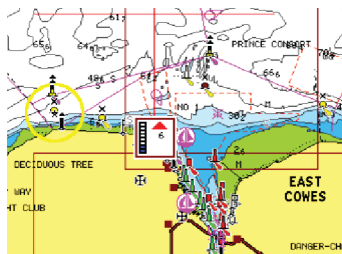
### **Gekleurde zeebodem delen**

Wordt gebruikt om verschillende dieptegebieden in verschillende tinten blauw weer te geven.

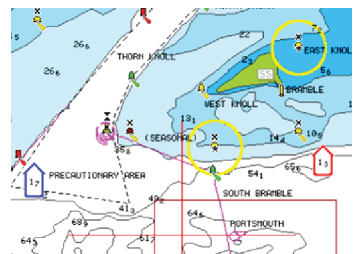
### **Navionics dynamische pictogrammen voor getijden en stromingen**

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

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



*Dynamische getijdeninformatie*



*Dynamische stromingsinformatie*

De volgende pictogrammen en symbolen worden gebruikt:

### **Huidige snelheid**

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





### **Hoogte getij**

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

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

### **Rotsfilter niveau**

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

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

### **Contourdiepte**

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

### **Presentatietype**

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

### **Annotatie**

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

### **Kaartdetails**

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

### **Eenvoudige weergave**

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

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

## **Kaartinstellingen**

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



### 3D bootselectie

Bepaalt welk pictogram wordt gebruikt op 3D kaarten.

### Afstandsringen

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

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

### Verlengingslijnen

#### Voorliggende koers verlenging en Koers verlenging

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

#### Lengte verlenging

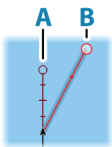
Stelt de lengte in van de koersverlengingslijnen voor uw vaartuig. Voor het instellen van verlengingslijnen voor andere vaartuigen die als AIS doelen worden getoond gaat u naar AIS "*Koers verlenging*" op pagina 170.

**A:** Koers

**B:** Koers over de grond (COG)

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

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



## **SonarChart Live getijde correctie**

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

## **2D/3D kaart synchroniseren**

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

## **Pop-upinformatie**

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

## **Rasterlijnen**

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

## **Waypoints**

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

## **Routes**

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

## **Trails**

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

## **Waypoints, routes, trails**

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

# 6

## Waypoints, routes en trails

### De dialogvensters Waypoints, Routes en Trails

De dialogvensters Waypoints, Routes en Trails bieden toegang tot geavanceerde bewerkingsfuncties en instellingen voor deze items.

The image shows three overlapping screenshots of the 'Waypoints, routes en Sporen' dialog window. The top window is in the 'Sporen' tab, showing a table with columns: Naam, Start, Einde, Etappes, Afstand (NM). The middle window is in the 'Routes' tab, showing a table with columns: Naam, Start, Einde, Etappes, Afstand (NM). The bottom window is in the 'Waypoints' tab, showing a table with columns: Symbol, Naam, Afstand, Pelling, Positie, Tijd.

Symbol	Naam	Afstand	Pelling	Positie	Tijd
001		26.1 NM	81 °M	N 58°23.682' E 7°41.786'	8:00 am 10/14/2016
002		82.3 m	179 °M	N 58°20.399' E 6°52.443'	8:20 am 10/14/2016
003		82.3 m	179 °M	N 58°20.399' E 6°52.443'	8:20 am 10/14/2016
004		11.5 NM	335 °M	N 58°30.999' E 6°43.671'	8:23 am 10/14/2016
	Nieuw waypoint...				

### Waypoints

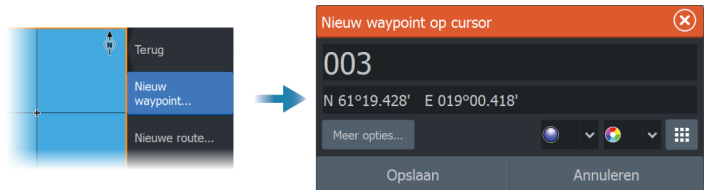
Een waypoint is een door de gebruiker gegenereerde markering op een kaart, radarbeeld of Sonar-beeld. Elk waypoint heeft een exacte positie met lengte- en breedtecoördinaten. Een waypoint dat op het Sonar-beeld is gepositioneerd, heeft naast positie-informatie ook een dieptewaarde. Waypoints worden gebruikt om posities te markeren waarnaar u later mogelijk wilt terugkeren. Twee of meer waypoints kunnen ook worden gecombineerd om een route te creëren.



## Waypoints opslaan

Een waypoint wordt opgeslagen op de cursorpositie als de cursor actief is, of wordt opgeslagen op de positie van het vaartuig als de cursor niet actief is op het paneel. Een waypoint opslaan:

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

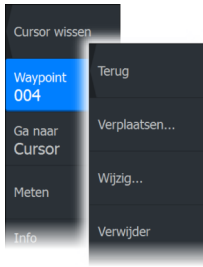


## Dialoogvenster Nieuw waypoint

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

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

## Een waypoint verplaatsen



1. Selecteer de waypoint die u wilt verplaatsen. Het waypoint-pictogram wordt uitgevouwen om aan te geven dat het actief is.
2. Activeer het menu en selecteer de waypoint in het menu
3. Selecteer de optie Verplaatsen
4. Selecteer de nieuwe positie van de waypoint
5. Selecteer de menuoptie Verplaatsen beëindigen.

De waypoint wordt nu automatisch opgeslagen op de nieuwe positie.

## Waypoints wijzigen

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

U activeert dit dialoogvenster door het pop-upvenster van de waypoint te selecteren of vanuit het menu als de waypoint geactiveerd is.

Dit dialoogvenster is ook toegankelijk vanuit het hulpprogramma voor Waypoints op de **Home** pagina.



## Een waypoint verwijderen

U kunt een waypoint verwijderen in het dialoogvenster **Waypoint wijzigen**, of door de menu-optie **Verwijderen** te selecteren wanneer het waypoint is geactiveerd.

U kunt waypoints ook verwijderen met behulp van de tool Waypoints op de **Home** pagina.

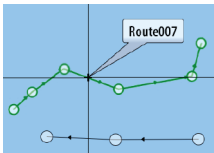
U kunt MOB-waypoints op dezelfde manier verwijderen.

## Waypoint alarminstellingen

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

→ **Notitie:** De alarmradius voor het waypoint moet in het alarmdialoogvenster op ON gezet worden om een alarm te activeren op het moment dat uw vaartuig binnen de gedefinieerde radius komt. Ga voor meer informatie naar "*Dialoogvensters Alarmen*" op pagina 196.

## Routes



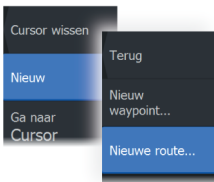
Een route bestaat uit een serie routepunten die worden ingevoerd in de volgorde waarin u wilt navigeren.

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

Het systeem biedt ondersteuning voor Navionics Autorouting en C-MAP Easy Routing. Deze functie maakt automatisch suggesties voor routepunten tussen het eerste en het laatste routepunt van een route of tussen geselecteerde routepunten in een complexe route. U kunt de functie gebruiken om een nieuwe route aan te maken of om reeds bestaande routes te wijzigen.

### Een nieuwe route aanmaken op het kaartpaneel

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



### Een route bewerken in het kaartpaneel

1. Selecteer de route om deze te activeren
2. Selecteer de optie Route bewerken in het menu
3. Plaats het nieuwe routepunt op het kaartpaneel:
  - Als u het nieuwe routepunt binnen een etappe plaatst, dan wordt het nieuwe punt toegevoegd aan de bestaande routepunten

- Als u het nieuwe routepunt buiten de route plaatst, dan wordt het nieuwe punt achter het laatste punt in de route geplaatst
  - 4. U kunt routepunten naar een nieuwe positie slepen
  - 5. Sla de route op door Opslaan te kiezen in het menu.
- **Notitie:** De opties in het menu zijn afhankelijk van de geselecteerde bewerkingsoptie. Alle bewerkingen kunnen in het menu worden bevestigd of geannuleerd.

## Een route verwijderen

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

U kunt ook routes verwijderen in het dialoogvenster Routes wijzigen. Zie "*Het dialoogvenster Route wijzigen*" op pagina 62.

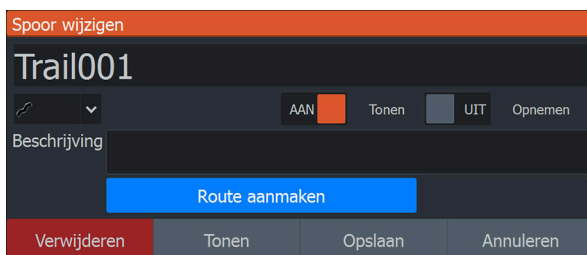
## Aanmaken van routes met behulp van bestaande waypoints

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

## Trails omzetten in routes

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

Het dialoogvenster Trail wijzigen is ook toegankelijk door de tool Waypoints te selecteren op de Home pagina.



## Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing

Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing doen suggesties voor nieuwe routepuntposities, gebaseerd op informatie op de kaart en de omvang van uw boot. Voor u deze functie kunt gebruiken moeten de diepgang, hoogte en breedte van uw boot in het systeem worden ingevoerd. Het dialoogvenster voor de instellingen van uw boot verschijnt automatisch als deze informatie ontbreekt bij het opstarten van de functie. Om naar Bootinstellingen te gaan, zie "*Systeeminstellingen*" op pagina 188.

→ **Notitie:** U kunt Dock-to-dock Autorouting of Easy Routing niet starten als een van de geselecteerde routepunten in een onveilig gebied ligt. Er verschijnt een waarschuwingsvenster en u moet de betreffende routepunt(en) naar een veilig gebied verplaatsen voordat u kunt doorgaan.

→ **Notitie:** Als er geen compatibele kaarten zijn, is de menu-optie Dock-to-dock Autorouting of Easy Routing niet beschikbaar. Compatibele kaarten zijn onder meer C-MAP MAX-N+, Navionics+ en Navionics Platinum. Ga naar [www.gofreemarine.com](http://www.gofreemarine.com), [www.c-map.com](http://www.c-map.com) of [www.navionics.com](http://www.navionics.com) voor de volledige selectie beschikbare kaarten.

1. Plaats ten minste twee routepunten op een nieuwe route of open een bestaande route en pas deze aan.
2. Selecteer de menuoptie Dock-to-dock Autorouting, gevolgd door:
  - Gehele route - als u wilt dat het systeem nieuwe routepunten toevoegt tussen het eerste en het laatste routepunt van een open route.
  - Selectie - als u met de hand de routepunten wilt selecteren die het begin- en eindpunt voor Autorouting bepalen. Selecteer de gewenste routepunten. De geselecteerde routepunten zijn rood. U kunt maar twee routepunten selecteren. Het systeem negeert eventuele routepunten tussen uw begin- en eindpunt.
3. Selecteer de optie Accepteren om de automatische routebepaling te starten.
  - Als de automatische routebepaling is voltooid, wordt een preview van de route weergegeven. De veilige en onveilige gebieden van de etappes worden met verschillende kleuren

aangeduid. Navionics gebruikt rood (onveilig) en groen (veilig), en C-MAP gebruikt rood (onveilig), geel (gevaarlijk) en groen (veilig).

4. Als het nodig is, kunt u in de previewmodus de routepunten verplaatsen.
5. Selecteer de optie Behouden om de positie van de routepunten te accepteren.
6. Herhaal eventueel stap 2 (Selectie) en stap 3 als u wilt dat het systeem automatisch routepunten plaatst voor andere delen van de route.
7. Selecteer Opslaan om de automatische routebepaling te voltooien en de route op te slaan.

### Voorbeelden van Dock-to-dock Autorouting en Easy Routing

- De optie **Hele route** is gebruikt nadat het eerste en laatste routepunt zijn geselecteerd.



*Eerste en laatste routepunt*



*Resultaat na automatische routebepaling*

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



*Twee routepunten zijn geselecteerd*



*Resultaat na automatische routebepaling*

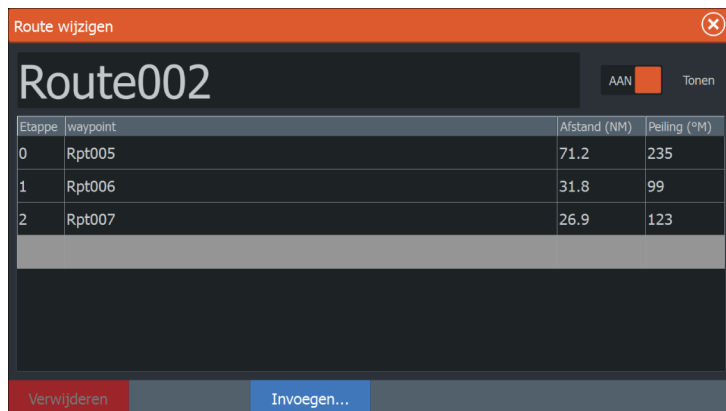
### Het dialoogvenster Route wijzigen

U kunt routepunten toevoegen en verwijderen en route-eigenschappen wijzigen in het dialoogvenster Route wijzigen. U kunt dit dialoogvenster activeren door de pop-up van een actieve

route te selecteren, of door in het menu eerst de route en vervolgens de optie Details te selecteren.

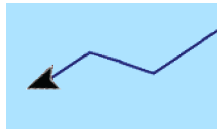
Het dialoogvenster is ook toegankelijk via de tool Waypoints op de Home pagina.

Selecteer Weergeven om de route op de kaart weer te geven.



Etappe	Waypoint	Afstand (NM)	Peiling (°M)
0	Rpt005	71.2	235
1	Rpt006	31.8	99
2	Rpt007	26.9	123

## Over trails



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

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

De automatisch volgfunctie kan uitgeschakeld worden in het dialoogvenster Trails.

### Aanmaken van een nieuwe trail

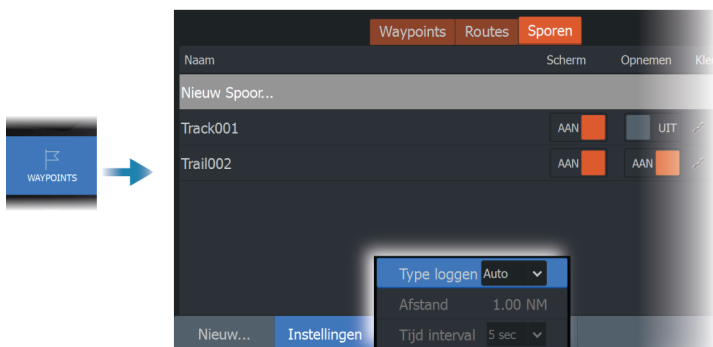
U kunt een nieuwe trail starten in het dialoogvenster Trails. U opent het dialoogvenster met de tool Waypoints op de Home pagina. Vervolgens selecteert u het tabblad Trails.

## Trail instellingen

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

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

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



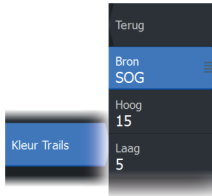
De trail kan op twee manieren worden gekleurd:

- Selecteer de trail in het dialoogvenster Trails en stel in het dialoogvenster Trail wijzigen de kleur voor de hele trail in.
- Schakel de optie in om het systeem de trail te laten kleuren op basis van de brongegevens en hoog/laag-instellingen. Zie "*Trails kleuren op basis van gegevens*" op pagina 64.

### ***Trails kleuren op basis van gegevens***

Een trail kan worden gekleurd op basis van de brongegevens en de hoog/laag-limieten die u hebt ingesteld:





- Specificeer de bron (gegevenstype) die moet worden gekleurd. Om kleuring uit te schakelen selecteert u bron Geen.
- Selecteer de opties Hoog en Laag om hoge en lage waarden in te stellen (nadat u de bron hebt opgeven).

Een gekleurde trail vertegenwoordigt slechts één bron tegelijk. Als u van de ene bron naar de andere overschakelt, vertegenwoordigen de kleuren de nieuwe geselecteerde bron.

De kleuren kunnen verschillende tinten groen, geel en rood zijn. Groen staat voor de hoge limiet die u hebt ingesteld. Geel geeft het gemiddelde tussen hoog en laag aan. Rood geeft de lage limiet aan. Als de waarde ligt tussen hoog en gemiddeld, wordt deze weergegeven met een groenachtig gele kleur. Als de waarde ligt tussen gemiddeld en laag, wordt deze weergegeven met een oranje kleur.

→ **Notitie:** Standaard zijn trails gekleurd volgens de kleurinstelling in het dialoogvenster Trail wijzigen. Trails kleuren op basis van brongegevens heeft voorrang boven de kleuring opgegeven in het dialoogvenster Trail wijzigen.

Als er twee of meer kaarten worden weergegeven in een gesplitst paneel en op één kaart de kleurbron of hoog/laag-waarden worden gewijzigd, heeft dit geen effect op de andere kaarten.

### ***Brongegevens in het cursorpositievenster weergeven***

Door een punt te selecteren in een trail wordt het cursorpositievenster weergegeven. Als er brongegevens zijn opgeslagen voor het geselecteerde punt, wordt de waarde weergegeven in het venster met de andere cursorinformatie.

Het systeem registreert gegevens volgens de instellingen die u hebt ingevoerd in het dialoogvenster Trail wijzigen.

Brongegevenspunten worden geregistreerd bij elke koerswijziging.



# 7

## Navigeren

### Over navigeren

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

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

Raadpleeg "*Waypoints, routes en trails*" op pagina 56 voor meer informatie over het plaatsen van waypoints en het uitzetten van routes.

### Stuurpaneel

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



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

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

## Navigeren naar cursorpositie

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

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

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

## Een route navigeren

U kunt een route navigeren vanuit het kaartpaneel of vanuit het dialoogvenster Route.

Wanneer een routenavigatie is gestart, wordt het menu uitgevouwen en ziet u opties voor het annuleren van de navigatie, het overslaan van een waypoint en het opnieuw starten van de route vanaf de huidige positie van het vaartuig.

## Een route starten op het kaartpaneel

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

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

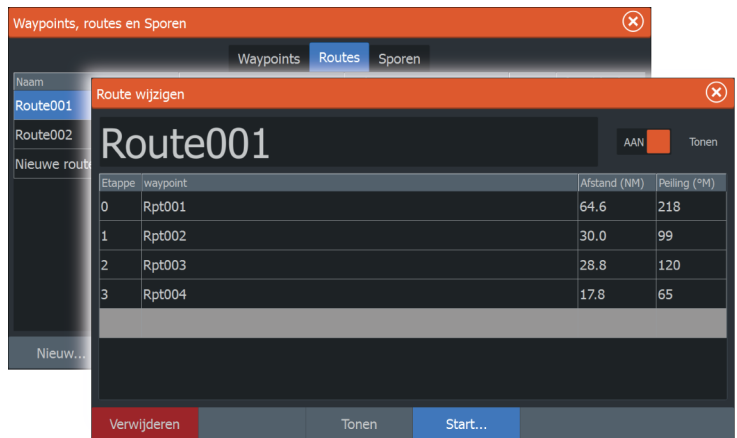
## Een route starten op het stuurpaneel

Selecteer in het menu de optie Route starten en vervolgens de details in de dialoogvensters.

## Navigatie van een route starten in het dialoogvenster Route wijzigen

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

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



## Navigeren met de stuurautomaat

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

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

Voor meer informatie over de functionaliteit van de stuurautomaat, afhankelijk van de gebruikte stuurautomaat, zie "*Stuurautomaat trollingmotor*" op pagina 112 of "*Buitenboord stuurautomaat*" op pagina 122

# Navigatie-instellingen



## Aankomst radius

Stelt een onzichtbare cirkel rond het bestemming waypoint in. Het vaartuig wordt beschouwd als aangekomen bij het waypoint wanneer het zich binnen deze radius bevindt.

## XTE limiet

Met deze instelling bepaalt u hoe ver de boot mag afwijken van de geselecteerde route; als de boot voorbij deze limiet gaat, wordt er een alarm geactiveerd.

## XTE alarm (koersafwijking)

Hiermee zet u het XTE alarm aan/uit.

## Trails

Opent de trailldialog waar de trailinstellingen kunnen worden aangepast en trails kunnen worden omgezet in routes. Zie *"Over trails"* op pagina 63.

## Type loggen

U hebt de keuze om trail punten te plaatsen op basis van tijd, afstand, of door het apparaat automatisch een punt te laten plaatsen als er een koerswijziging is geregistreerd.

Selecteer een van de volgende typen loggen in het dialoogvenster Navigatie instellingen:

- **Auto** - het apparaat plaatst automatisch een punt wanneer er een koerswijziging is geregistreerd.
- **Afstand** - selecteer het veld Afstand en voer de afstand in waarmee u wilt loggen.
- **Tijd** - selecteer het veld Tijd en voer de tijd in waarmee u wilt loggen.

## Fantoom Loran

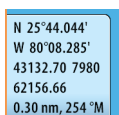
Gebruik van het Fantoom Loran positionering systeem inschakelen.

### Loran instellingen

Definieert Loran ketens (GRI) en voorkeursstation voor waypoint invoer, cursorpositie en positiepaneel.

De afbeelding toont een cursorpositie venster met Loran positie informatie.

Voor meer informatie raadpleegt u de documentatie van uw Loran systeem.



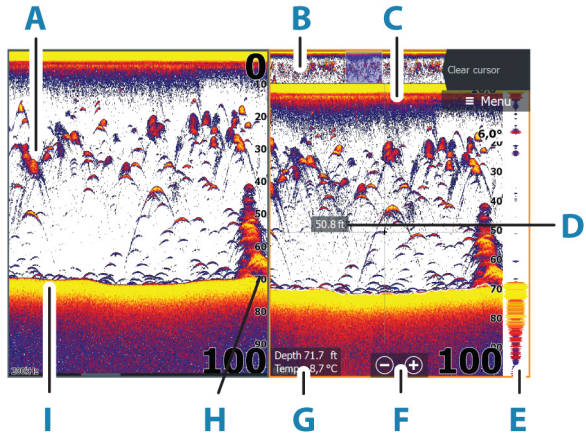
N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 'M

# 8

## Sonar

De Sonar-functie geeft een beeld van het water en de bodem onder uw vaartuig, zodat u vis kunt opsporen en de structuur van de bodem kunt zien.

### Het beeld



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

\* Optionele items die u individueel kunt in-/uitschakelen. Zie "Meer opties" op pagina 80.

## Meerdere bronnen

U kunt de bron van de voor het beeld opgeven in het actieve paneel. U kunt meerdere bronnen tegelijk weergeven met behulp van een gesplitst paneel. Voor meer informatie over het selecteren van de bron voor een paneel raadpleegt u "*Bron*" op pagina 78.

## Het beeld zoomen

U kunt het beeld zoomen door:

- de zoomknoppen (+ of -) te gebruiken
- de toetsen +/- te gebruiken

Het zoomniveau wordt linksonder op het beeld getoond.

Als u inzoomt, wordt de zeebodem onder aan het scherm gehouden, ongeacht of dit binnen het auto-bereik of het handmatig bereik valt.

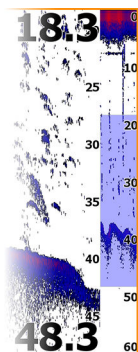
Als het bereik aanmerkelijk lager is ingesteld dan de werkelijke diepte, is de unit niet in staat tijdens het zoomen de bodem te vinden.

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

## Zoombalk

De zoombalk wordt getoond als u het beeld zoomt.

Versleep de zoombalk verticaal om verschillende delen van de waterkolom weer te geven.



## Gebruik van de cursor op het beeld

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

## Afstand meten

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

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

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



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

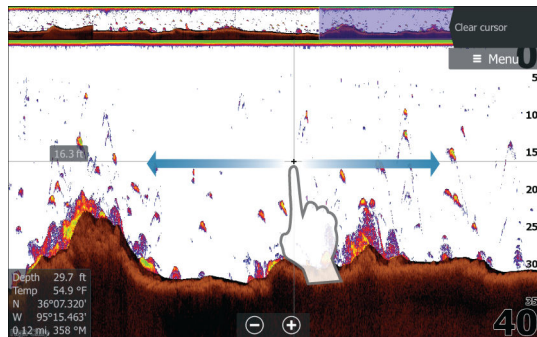
Zolang de meetfunctie actief is, kunt u het start- en eindpunt steeds opnieuw bepalen via het menu.

Selecteer de menuoptie Meten stoppen of druk op de Exit-toets om het beeld weer op de normale manier te laten scrollen.

## Historie weergeven

U kunt de sonarhistorie weergeven door het beeld te pannen. U kunt ook de overzichtsfunctie gebruiken om de historie te pannen. Raadpleeg "*Overzicht*" op pagina 82.

Om terug te gaan naar normaal scrollen, selecteert u Cursor wissen of drukt u op de Exit-toets.



## Loggegevens opnemen

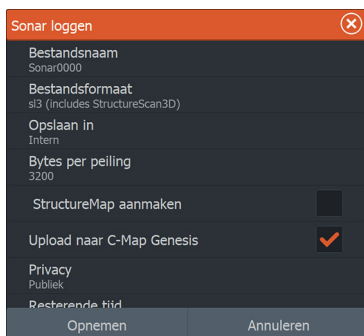
### Opname van loggegevens starten

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

U kunt het dialoogvenster Sonar loggen activeren in het dialoogvenster Systeem regelingen of het dialoogvenster Sonarinstellingen.

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

Wanneer u Opname starten selecteert verschijnt het dialoogvenster Sonar loggen. Hier kunt u opname-instellingen opgeven.



### **Bestandsnaam**

Geef de opname (log) een naam.

### **Bestandsformaat**

Selecteer een bestandsindeling in de vervolgkeuzelijst: slg (alleen Sonar), xtf (alleen Structure\*), sl2 (Sonar en Structure) of sl3 (inclusief StructureScan 3D).

→ **Notitie:** Het xtf-formaat kan alleen gebruikt worden met bepaalde Sonar-weergavehulpmiddelen van derden.

### **Opslaan in**

Selecteer of de opname intern moet worden opgeslagen of op een op de unit aangesloten opslagapparaat.

### **Bytes per peiling**

Selecteer hoeveel bytes per peiling moeten worden gebruikt bij het opslaan van het logbestand. Meer bytes geven een betere resolutie, maar zorgen dat het bestand groter wordt in vergelijking met het gebruik van een lagere byte-instelling.

### **StructureMap aanmaken**

Als StructureScan beschikbaar is op het netwerk, kunt u de .sl2 of .sl3 logs converteren naar StructureMap indeling (.smf) als de opname klaar is.

Als een StructureScan transducer verbonden is met de unit, kunt u de .sl2 of .sl3 logs converteren naar de StructureMap indeling (.smf) als de opname klaar is.

Het logbestand kan ook geconverteerd worden naar de StructureMap indeling in het bestandsbeheer.

### **Uploaden naar C-Map Genesis**

Als de opname klaar is, worden de bestanden verzonden naar C-MAP Genesis als u bent verbonden met een draadloze hotspot.

Raadpleeg "*Verbinden met draadloze hotspot*" op pagina 191 voor informatie over draadloze hotspots.

### **Privacy**

Als uw geselecteerde C-MAP Genesis-account dit toestaat, kunt u de opgenomen logbestanden instellen als Privé of Openbaar in C-MAP Genesis.

### **Resterende tijd**

Toont de resterende toegewezen tijd die beschikbaar is voor opnamen.

### **Opname van loggegevens stoppen**

Selecteer de optie Stop loggen in het dialoogvenster Systeem regelingen en selecteer vervolgens Stoppen in het dialoogvenster Sonar wordt gelogd om de opname van alle sonarloggegevens te stoppen.



→ **Notitie:** Als u de optie Uploaden naar C-MAP Genesis hebt geselecteerd en bent verbonden met een draadloze hotspot,

worden uw opgenomen bestanden verzonden naar C-MAP Genesis als u Stop selecteert.

## Opgenomen gegevens weergeven

U kunt zowel intern als extern opgeslagen echogegevens bekijken als de optie Sonarlogs bekijken is geselecteerd in het dialoogvenster Sonarinstellingen. Zie "Sonarinstellingen" op pagina 83.

Het logbestand wordt getoond als een gepauzeerd beeld. U regelt het scrollen en de weergave vanuit de menu-optie Nogmaals afspelen.

U kunt de cursor gebruiken op het beeld dat nogmaals wordt afgespeeld, en het beeld pannen als een live beeld.

Als er meer dan één kanaal is opgenomen in het geselecteerde bestand, kunt u selecteren welk kanaal u wilt weergeven.

U kunt de modus Nogmaals afspelen afsluiten door op de knop X te drukken of door het pictogram X te selecteren in de rechterbovenhoek van het beeld dat nogmaals wordt afgespeeld.

## Het beeld instellen

Met menuopties kunt u het beeld instellen.



## Vismodus

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

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

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

Vismodus	Diepte	Palet
Helder water	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond
IJsvissen	≤ 122 m (400 voet)	Witte achtergrond

## Bereik

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

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

## Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

## Auto bereik

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

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

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

## Aangepast bereik

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

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

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

## Frequentie

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

U kunt twee frequenties tegelijk bekijken door op de **Home** pagina te kiezen voor dubbele Sonar-panelen.

## Gevoeligheid

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

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

## Auto-gevoeligheid

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

## Kleurlijn

Hiermee kan de gebruiker de kleuren van het display aanpassen om de zachtere doelen beter te kunnen onderscheiden van de hardere. De kleurlijn aanpassen kan helpen om vis en belangrijke structuren op of bij de bodem te onderscheiden van de werkelijke bodem.

## Bron

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

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

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

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

Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor informatie over het instellen van bronnen.

## Geavanceerde opties

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



## Ruisonderdrukking

Signaalinterferentie van lenspompen, motortrillingen en luchtbellens kunnen echo's veroorzaken op het beeld.

De optie ruisonderdrukking filtert de signaalstoring en vermindert de echo's op het scherm.

## Oppervlak helderheid

Golven, kielzog en temperatuurinversie kunnen dicht bij het oppervlak ruis op het scherm veroorzaken. Met de optie Oppervlak helderheid kunt u de hoeveelheid ruis verminderen, door de gevoeligheid van de ontvanger dicht bij de oppervlakte lager te zetten.

## Verschuifsnelheid

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

→ **Notitie:** In bepaalde omstandigheden moet u de scrolsnelheid wellicht aanpassen voor een bruikbaar beeld. U kunt de scrolsnelheid van het beeld bijvoorbeeld verhogen als u verticaal vist zonder verplaatsing.

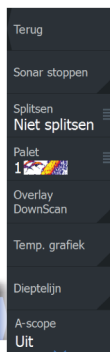
## Pingsnelheid

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

## Handmatige modus

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

## Meer opties

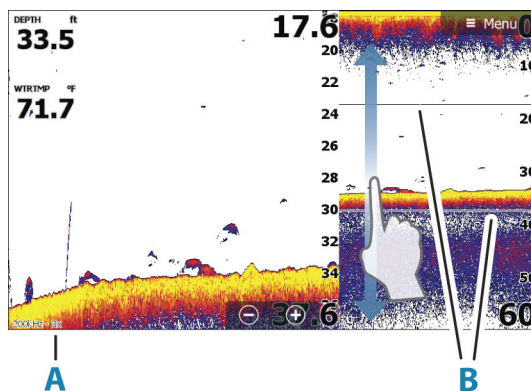


### Sonar stoppen

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

### Opties voor gesplitst scherm

#### Zoomen



**A** Zoomniveau

**B** Zoombalken

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

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

- de +/- knoppen
- de zoomknoppen (+ of -)

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

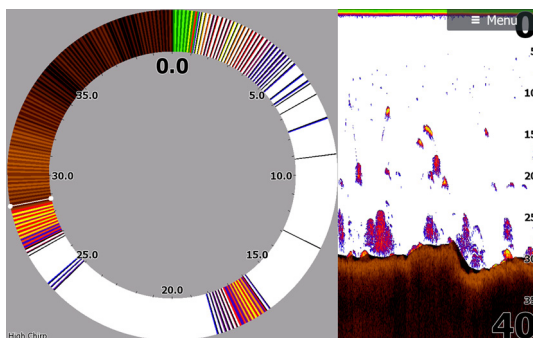


## **Bodemvergrendeling**

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

## **Flitser**

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



## **Paletten**

U kunt kiezen uit verschillende displaypaletten.

## **DownScan Overlay**

Als op uw systeem een DownScan-transducer is aangesloten, kunt u DownScan-beelden weergeven als overlay op het normale Sonar beeld.

Als DownScan Overlay is geactiveerd, wordt het Sonar paneelmenu uitgebreid met DownScan basisopties.

## **Temperatuur grafiek**

De temperatuur grafiek wordt gebruikt om veranderingen in de watertemperatuur te illustreren.

Indien ingeschakeld, worden een gekleurde lijn en temperatuurwaarden op het beeld van de Sonar weergegeven.

## Dieptelijn

Er kan een dieptelijn op het bodemoppervlak worden weergegeven, zodat de bodem gemakkelijker van vis en structuren te onderscheiden is.

## Amplitudebereik

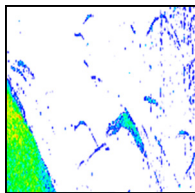
Het amplitudebereik is een weergave van de realtime doelen die op het paneel verschijnen. De sterkte van de werkelijke doelen wordt aangegeven door de breedte en kleurintensiteit.

## Voorbeeld

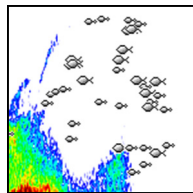
U kunt alle beschikbare sonar historie boven aan het fishfinder scherm weergegeven. De Voorbeeld balk toont een foto van de beschikbare sonar historie. U kunt door de sonar historie bladeren door de voorbeeld schuifbalk horizontaal te slepen. Standaard is Voorbeeld ingeschakeld als de cursor actief is.

## Vis ID

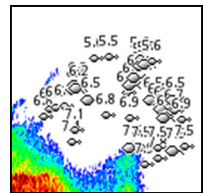
U kunt de manier selecteren waarop de visdoelen op het beeld moeten verschijnen. U kunt bovendien aangeven of u een waarschuwing wilt krijgen als er een visaanduiding verschijnt op het paneel.



*Traditionele visbogen*



*Vissymbolen*



*Vissymbolen en diepte-indicatie*

→ **Notitie:** Niet alle vissymbolen zijn ook echt vissen.

# Sonarinstellingen



## Interne sonar

Zorgt dat de interne sonar geselecteerd kan worden in het menu van het sonarpaneel.

Wanneer de interne sonar is uitgeschakeld, wordt deze niet vermeld als sonarbron voor de units op het netwerk.

Selecteer deze optie op een unit zonder aangesloten transducer.

## Netwerk Sonar

U kunt de transducers van deze unit delen met andere units die zijn verbonden met het Ethernet-netwerk. Bovendien moet deze instelling worden geselecteerd om andere ingeschakelde sonarapparaten op het netwerk te kunnen zien.

Wanneer deze niet geselecteerd is kunnen op deze unit aangesloten transducers niet worden gedeeld met andere op het netwerk aangesloten units, en ook andere bronnen op het netwerk waarvoor deze functie ingeschakeld zijn niet zichtbaar.

Raadpleeg voor informatie over het instellen van Sonar de aparte Installatiehandleiding van HDS Live.

## Log sonar

Selecteer deze optie om het vastleggen van Sonar-gegevens te starten of te stoppen. Ga voor meer informatie naar "*Opname van loggegevens starten*" op pagina 73.

Deze optie is ook beschikbaar in het dialoogvenster Systeem regelingen.

## Sonar-log weergeven

Wordt gebruikt om Sonar-opnamen weer te geven. Het logbestand wordt getoond als een gepauzeerd beeld. U regelt het scrollen en de weergave vanuit het menu.

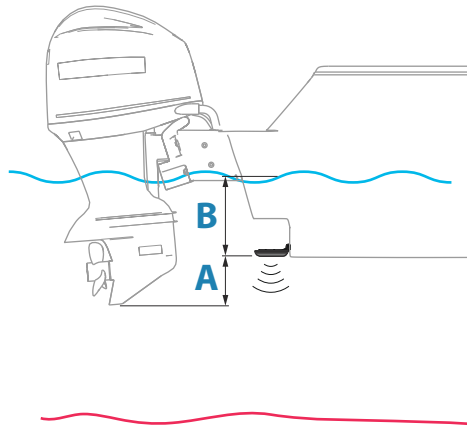
U kunt de cursor op het beeld gebruiken, afstanden meten en weergaveopties instellen zoals op een live Sonar-beeld. Als er meer dan één kanaal is opgenomen in het geselecteerde Sonar-bestand, kunt u selecteren welk kanaal u wilt weergeven.

U kunt de weergavefunctie afsluiten door de **X** in de rechterbovenhoek te selecteren of door op de knop **X** te drukken.

## Structuur diepte offset

Instelling voor structuurtransducers.

Alle transducers meten de waterdiepte van de transducer tot de bodem. Daardoor zijn de gemeten waterdiepten exclusief de afstand tussen de transducer en het laagste punt van de boot in het water of de afstand van de transducer tot het wateroppervlak.



- Om de diepte vanaf het laagste punt van het vaartuig tot de bodem weer te geven stelt u de offset in als de verticale afstand tussen de transducer en het laagste punt van het vaartuig **A** (negatieve waarde).
- Om de diepte vanaf het wateroppervlak tot de bodem weer te geven stelt u de offset in als de verticale afstand tussen de transducer en het wateroppervlak **B** (positieve waarde)
- Zet de offset op 0 voor de diepte onder de transducer.

## **Diepte- en temperatuurgegevens gebruiken van bron**

Hiermee wordt ingesteld uit welke bron de diepte- en temperatuurgegevens worden gedeeld op het NMEA 2000 netwerk.

## **Installatie**

Gebruikt voor het installeren en instellen van het systeem.  
Raadpleeg de afzonderlijke installatiehandleiding.

## **Herstellen sonarstandaardinstellingen**

Zet de instellingen van de sonar terug naar de standaardinstellingen van de fabriek.

# 9

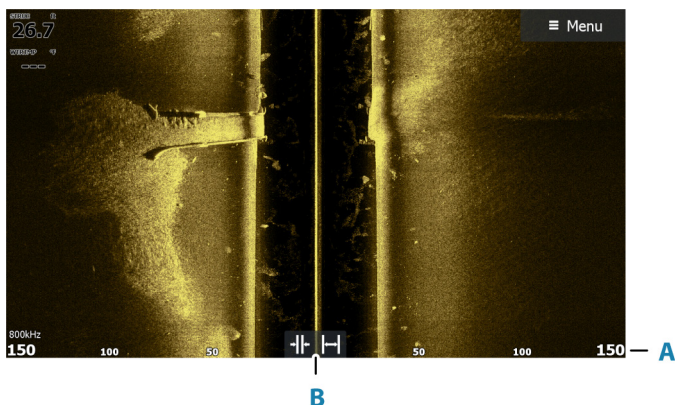
## SideScan

### Over SideScan

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

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

### Het paneel SideScan



- A** Bereikschaal
- B** Bereikpictogrammen

### Het beeld zoomen

Gebruik de bereikpictogrammen of de menuopties voor het bereik om de afstand tot de linker- en rechterzijde van het in het beeld weergegeven midden aan te geven. Door een verandering in het bereik zal het beeld in- of uitzoomen.

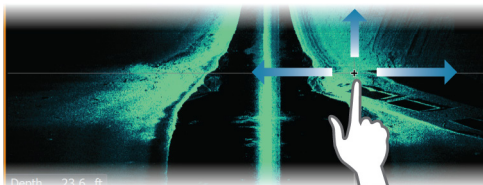
### Gebruik van de cursor op het paneel

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

## Historie weergeven

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

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

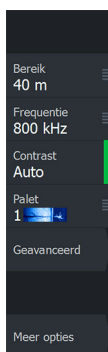


## SideScan gegevens opnemen

SideScan gegevens kunnen worden opgenomen door het juiste bestandsformaat te selecteren in het dialoogvenster Opnemen. Zie "Opname van sonargegevens starten" op pagina 73.

## Het beeld instellen

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



## Bron

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

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

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

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

Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor informatie over het instellen van bronnen.

## Bereik

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

### **Vooraf ingestelde bereikniveaus**

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

### **Auto bereik**

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

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

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

## Frequenties

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

## Contrast

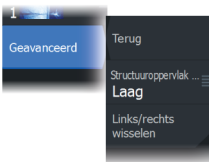
Bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden op het scherm.

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

## Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

## Geavanceerde opties



### **Oppervlaktehelderheid**

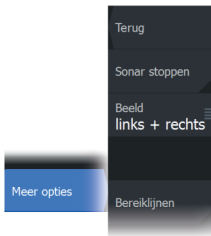
Golfactiviteit, kielwater en temperatuurinversies kunnen dicht aan de oppervlakte echo's op het scherm veroorzaken. Deze optie reduceert oppervlakte-echo's door de gevoeligheid van de ontvanger in de buurt van de oppervlakte te verminderen.



## Het beeld links/rechts omkeren

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

## Meer opties



### Sonar stoppen

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

### Weergave

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

### Bereiklijnen

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

# 10

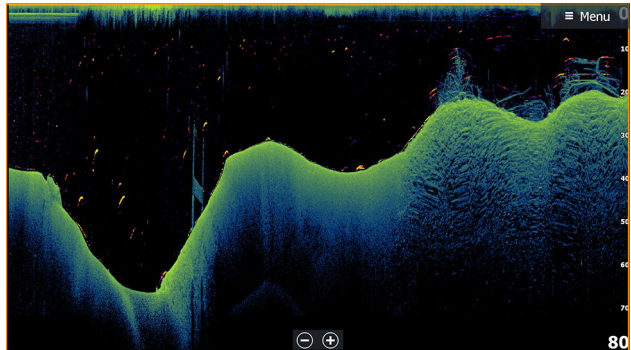
## DownScan

---

### Over DownScan

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

### Het DownScan paneel



### Het beeld zoomen

U kunt het beeld zoomen door:

- de zoomknoppen (+ of -) te gebruiken
- de toetsen +/- te gebruiken

Het zoomniveau wordt linksonder op het beeld getoond.

### Gebruik van de cursor op het paneel

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

### DownScan historie weergeven

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

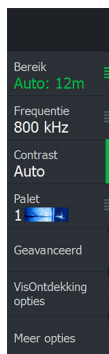
Om terug te gaan naar normaal DownScan scrollen, selecteert u de menuoptie Cursor wissen.

## DownScan gegevens opnemen

DownScan gegevens kunnen worden opgenomen door het juiste bestandsformaat te selecteren in het dialoogvenster Opnemen. Zie "*Opname van sonargegevens starten*" op pagina 73.

## Instellen van het DownScan beeld

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



### Bron

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

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

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

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

Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor informatie over het instellen van bronnen.

### Bereik

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

### Vooraf ingestelde bereikniveaus

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

### Auto bereik

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

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

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

## Frequentie

DownScan kan worden gebruikt op 800 kHz of 455 kHz. 800 kHz geeft de hoogste resolutie met minder bereik. 455 kHz geeft het beste bereik, maar met een lagere resolutie.

## Contrast

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

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

## Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

## Geavanceerde opties

### Oppervlaktehelderheid

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

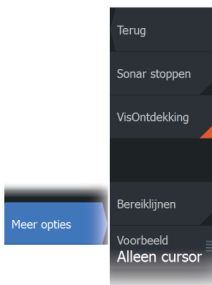
## Meer opties

### Sonar stoppen

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

### VisOntdekking

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





## **Gevoeligheid**

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

## **Kleurlijn**

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

## **Oppervlaktehelderheid**

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

## **Palet**

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

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

## **Bereiklijnen**

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

## **Voorbeeld**

U kunt alle beschikbare sonar historie boven aan het fishfinder scherm weergeven. De Voorbeeld balk toont een foto van de beschikbare sonar historie. U kunt door de sonar historie bladeren door de voorbeeld schuifbalk horizontaal te slepen. Standaard is Voorbeeld ingeschakeld als de cursor actief is.

# 11

## 3D sonar

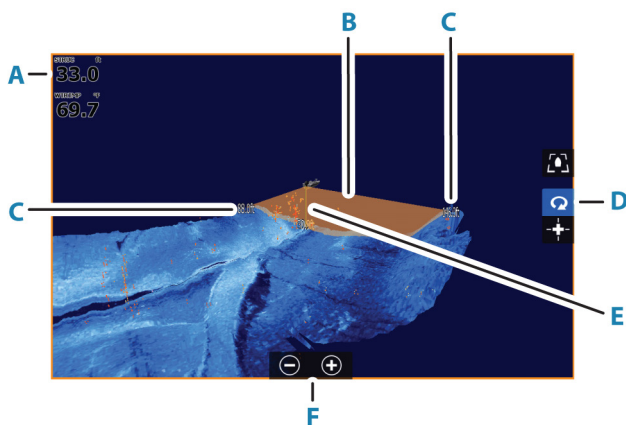
### Over 3D Sonar

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

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

### Het 3D paneel

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



- A** Diepte en temperatuur
- B** Transducerbundel
- C** Bereik
- D** 3D paneelknoppen
- E** Diepte-indicatielij
- F** Knoppen op het zoompaneel

## Het beeld zoomen

U kunt het beeld zoomen door:

- de zoomknoppen (+ of -) te gebruiken
- de toetsen +/- te gebruiken

## De cursor gebruiken op een 3D beeld

De cursor wordt niet standaard getoond op het beeld.

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

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

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

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

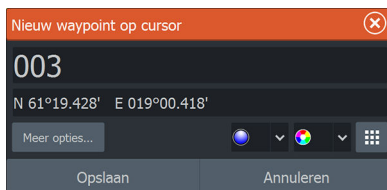
→ **Notitie:** De geschiedenisbalk kan worden uitgeschakeld. Zie "*Live historie wissen*" op pagina 99.

## Waypoints opslaan

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



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





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

## Opties 3D modus

Er zijn twee modi voor het 3D paneel:

- Vaartuigmodus
- Cursormodus

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

### Modus 3D vaartuig



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

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

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

### Modus 3D cursor



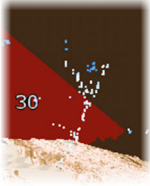
Wanneer u de modus Cursor activeert is de camerapositie hetzelfde als wanneer de modus Cursor werd ingeschakeld.

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

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



## Weergave van vissen



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

## Beeldgeschiedenis weergeven

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

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

De geschiedenisbalk staat bovenin het scherm van 3D beelden.

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

Om verder te scrollen door de huidige gegevens selecteert u optie Cursor wissen of drukt u op de Exit-toets.

## Het beeld instellen

### Bron

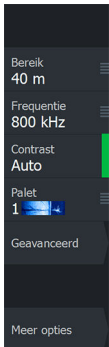
→ **Notitie:** Alleen beschikbaar als er meerdere bronnen met dezelfde mogelijkheden beschikbaar zijn.

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

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

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

Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor informatie over het instellen van bronnen.



## Bereik

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

### **Vooraf ingestelde bereikniveaus**

Een handmatig vooraf ingesteld bereikniveau selecteren vanuit het menu.

### **Auto bereik**

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

Auto is de voorkeursinstelling wanneer u vis zoekt.

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

## Contrast

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

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

## Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

## Geavanceerde opties



### **Oppervlaktehelderheid**

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

### **Het beeld links/rechts omkeren**

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

## Verticale verbetering

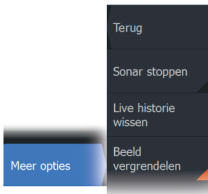
Deze optie rekt de gegevens uit, zodat de verschillen tussen diepten groter worden op het paneel. Hierdoor ziet u de veranderingen in diepte in relatief ondiepe gebieden.

## Doelgevoeligheid

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

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

## Meer opties



### Sonar stoppen

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

### Live historie wissen

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

### Beeld vergrendelen

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

# 12

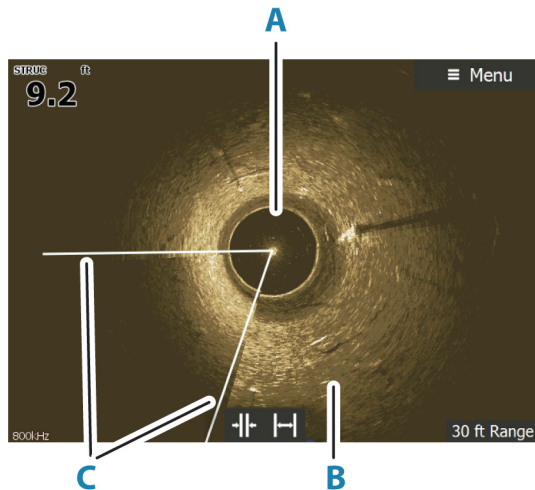
## SpotlightScan

Om de functie SpotlightScan te kunnen gebruiken moet de SpotlightScan transducer op uw trollingmotor zijn bevestigd, en moet de bijbehorende positiesensor voor de trollingmotor zijn bevestigd op het voetpedaal van de trollingmotor. De functie SpotlightScan kan structuren en visdoelen voor en rond de boot weergeven zonder deze plekken te verstoren voordat u de kans hebt gehad om ze te bevissen. De positiesensor van de trollingmotor zorgt ervoor dat de signalen van de SpotlightScan overeenkomen met de richting van de trollingmotor. Raadpleeg voor installatie-instructies de installatiehandleiding van de SpotlightScan.

De SpotlightScan transducer kan worden gebruikt voor SpotlightScan imaging, DownScan imaging, of als een conventionele breedband/CHIRP-transducer.

De SpotlightScan transducer werkt samen met de meeste MotorGuide- en Minn Kota trollingmotoren met kabelbesturing. De scansnelheid wordt bepaald door de snelheid van de rotaties met het voetpedaal van de trollingmotor.

### Het SpotlightScan beeld



**A** Waterkolom

- B** Bodem
- C** Dubbele scanbundels

## Het beeld zoomen

U kunt het beeld zoomen door:

- de zoomknoppen (+ of -) te gebruiken
- de toetsen +/- te gebruiken

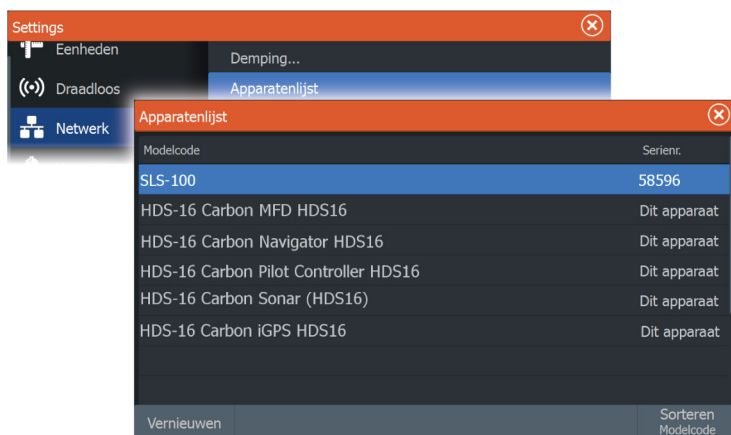
Het zoomniveau wordt linksonder op het beeld getoond.

## SpotlightScan instellen

### De koerssensor van de trollingmotor kalibreren

U moet de koerssensor kalibreren met het voetpedaal van de trollingmotor.

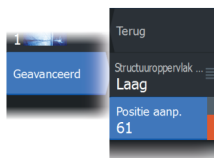
1. In het dialoogvenster Apparatenlijst selecteert u de koerssensor (SLS-100)



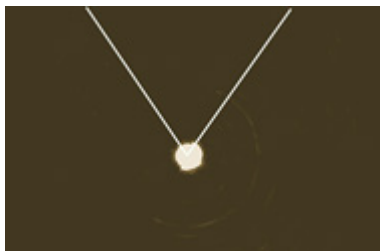
2. Selecteer Kalibreren in het dialoogvenster Apparaatgegevens
3. Selecteer het voetpedaal van de trollingmotor
4. Selecteer Kalibreren
5. Selecteer OK in het bevestigingsvenster.

## Het SpotlightScan beeld uitlijnen

U moet het SpotlightScan beeld uitlijnen met de richting waarin de trollingmotor wijst. Als het beeld niet correct is uitgelijnd met de trollingmotor, komt de oriëntatie van het beeld niet overeen met de onderwateromgeving onder uw boot.



1. Plaats uw trollingmotor zo dat deze recht vooruit wijst
2. Selecteer de menuoptie Positie-aanpassing
3. Verschuif de schuifbalk voor Positie-aanpassing zo dat de bovenkant van de **V** in het beeld in het midden bovenin het paneel staat.



- **Notitie:** De **V** in het beeld vertegenwoordigt de bundels van de SpotlightScan transducer. Het brede uiteinde van de **V** dient te worden uitgelijnd in de richting waarin de trollingmotor wijst.
- **Notitie:** Gebruik de pijlindicator bovenop de trollingmotor niet als richtingwijzer, want deze is mogelijk niet goed uitgelijnd met de trollingmotor.

## Het beeld instellen

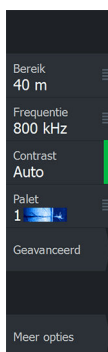
### Bron

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

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

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

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



Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor informatie over het instellen van bronnen.

## Bereik

U kunt instellen hoeveel van het gebied rond uw boot op het scherm wordt weergegeven, door het bereik groter of kleiner te maken.

## Frequentie

SpotlightScan kan met 800 kHz of 455 kHz worden gebruikt. 800 kHz geeft de hoogste resolutie en een kleiner bereik. 455 kHz geeft het grootste bereik, maar met een lagere resolutie.

## Contrast

Het contrast bepaalt de helderheidsverhouding tussen lichte en donkere gebieden van het scherm. Dit maakt het gemakkelijker om onderwerpen te onderscheiden van de achtergrond.

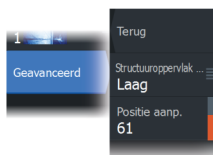
## Paletten

U kunt kiezen uit verschillende displaypaletten.

## Bekijken

U kunt kiezen tussen SpotlightScan en DownScan.

## Geavanceerde opties



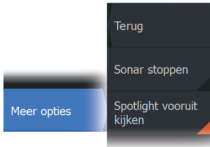
### Oppervlaktehelderheid

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

### Positie-aanpassing

Hiermee lijnt u het SpotlightScan beeld uit met de richting waarin de trollingmotor wijst. Zie "*Het SpotlightScan beeld uitlijnen*" op pagina 102.

## Meer opties



### Sonar stoppen

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

### Vooruit kijken

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

## Tips voor het gebruik van SpotlightScan

- Zorg dat de trollingmotor kabel zonder kronkels of lussen loopt, om vervorming van het beeld te voorkomen.
- Laat de trollingmotor met een langzame, constante snelheid draaien om de beste resultaten te bereiken.
- Door het bereik kleiner te maken, wordt de waterkolom groter, wat het beste zicht geeft op visactiviteit onder de boot.



# 13

## StructureMap

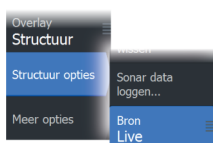
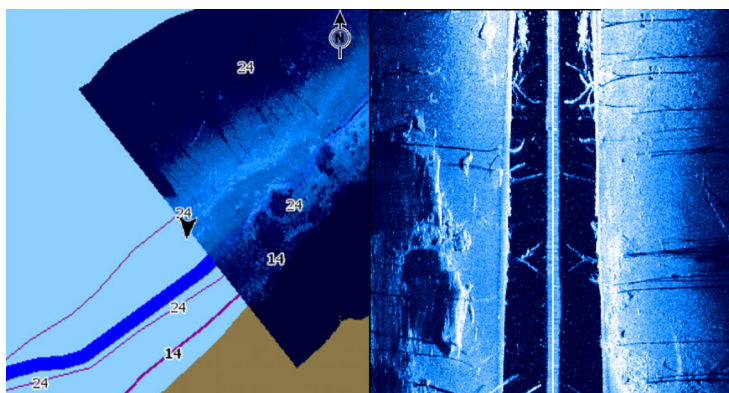
### Over StructureMap

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

### Het StructureMap beeld

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

In het onderstaande voorbeeld ziet u een kaartpaneel met een structuuroverlay, gecombineerd met een traditioneel SideScan paneel.



### StructureMap bronnen

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

- Live gegevens: wordt gebruikt wanneer SideScan gegevens beschikbaar zijn

- Opgeslagen bestanden: opgenomen StructureScan gegevens (\*.sl2 of \*.sl3) die zijn geconverteerd naar StructureMap indeling (\*.smf)

## Live gegevens

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

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

## Opgeslagen bestanden

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

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

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

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

## StructureMap tips

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

## StructureMaps gebruiken met topografische kaarten

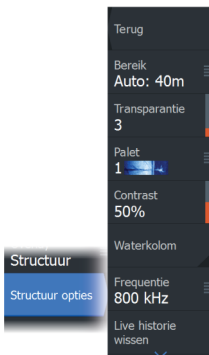
Met StructureMap kunt u de volledige kaartcapaciteit behouden. Het kan zowel gebruikt worden met vooraf geladen cartografie als met elektronische kaarten van Navionics, Insight en mediakaarten van andere merken die compatibel zijn met het systeem.

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

## Structuuropties

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

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



### Bereik

Hiermee stelt u het zoekbereik in.

### Transparantie

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

### Paletten

Voor het instellen van het kleurenpalet van het beeld.

## **Contrast**

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

## **Waterkolom**

Toont/verbergt de waterkolom in de Live-modus.

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

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

## **Frequentie**

Stelt de transducerfrequentie in die wordt gebruikt door de unit. 800 kHz geeft de beste resolutie, maar 455 kHz heeft meer dieptewerking en een groter bereik.

## **Live historie wissen**

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

## **Sonargegevens loggen**

Geeft het dialoogvenster Sonar loggen weer.

## **Bron**

Selecteert de StructureMap-bron.

# 14

## Infopanelen

### Infopanelen

Deze panelen bestaan uit meerdere meters – analoog, digitaal en balk – die zijn gerangschikt op dashboards.

### Dashboards

U kunt maximaal tien dashboards definiëren. Een aantal dashboardstijlen zijn vooraf gedefinieerd.

U kunt wisselen tussen de dashboards door de pijlknoppen naar links en naar rechts te selecteren op het paneel. U kunt het dashboard ook selecteren in het menu.



*Vaartuig dashboard*



*Navigatie dashboard*



*Visser dashboard*

→ **Notitie:** U kunt aanvullende dashboards activeren in het menu als er andere systemen op het netwerk aanwezig zijn.

### Het paneel aanpassen

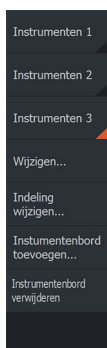
U kunt het paneel aanpassen door:

- De gegevens voor elk van de meters in het dashboard te wijzigen
- De lay-out van het dashboard te wijzigen
- Nieuwe dashboards toe te voegen en te verwijderen

U kunt ook limieten voor de analoge meters instellen.

Alle bewerkingsopties zijn beschikbaar in het paneelmenu.

Beschikbare bewerkingsopties zijn afhankelijk van de gegevensbronnen die op het systeem aangesloten zijn.



# 15

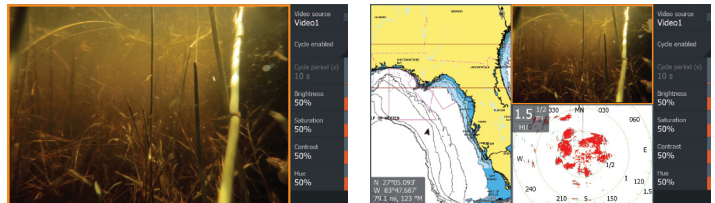
## Video

Met de videofunctie kunt u video's of camerabronnen op het scherm van uw systeem weergeven.

- **Notitie:** De videobeelden worden niet gedeeld vanaf het Ethernet-netwerk. U kunt de videobeelden alleen weergeven op de unit waarop de videobron is aangesloten.

### Het videopaneel

U kunt een videopaneel instellen als een enkelvoudig paneel of als een van de panelen op een pagina met meerdere panelen. Het videobeeld wordt proportioneel aangepast zodat het in het videopaneel past. Gebieden die niet worden bedekt door het beeld zijn zwart.



### Het videopaneel instellen

#### Videobron

De unit ondersteunt twee video-ingangskanalen.

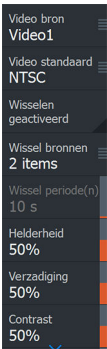
U kunt selecteren of u één videokanaal wilt zien, of dat u het beeld tussen beschikbare videocamera's wilt laten rondgaan.

#### Videobron

Deze unit ondersteunt NTSC en PAL video. Ga na wat de plaatselijke videostandaard of de standaard van uw camera's is.

#### Aanpassen van het videobeeld

U kunt het videobeeld optimaliseren door het aanpassen van de videoinstellingen. De instellingen worden afzonderlijk aangepast voor elke videobron.



## **Spiegelen van het videobeeld**

Videoinvoer kan worden ingesteld voor het tonen van een spiegelbeeld. Deze instelling kan handig zijn voor achterwaarts gerichte camera's die gebruikt worden voor het achteruitvaren van het vaartuig.

# 16

## Stuurautomaat trollingmotor

### Veilige bediening met de stuurautomaat

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

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

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

Gebruik geen automatische besturing:

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

Bij gebruik van een stuurautomaat:

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

### Stuurautomaatalarmen

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

Ga voor meer informatie naar "*Menu Alarms (Alarmen)*" op pagina 194.





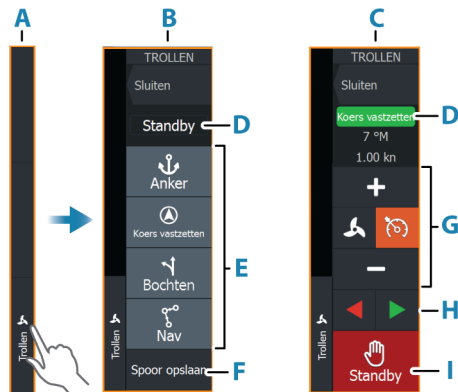
## Actieve stuurautomaat selecteren

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

Knoppen voor beide stuurautomaten worden weergegeven in de systeembalk.

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

## De stuurautomaatcontroller voor de trollingsmotor



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

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

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

## Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

De stuurautomaat inschakelen

- Selecteer de gewenste modus met de knop



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

De stuurautomaat uitschakelen.

- Selecteer de knop Standby

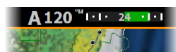
Wanneer de stuurautomaat in standby staat, moet u de boot handmatig sturen.

## Indicatie stuurautomaat

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

## Stuurautomaatmodi

De stuurautomaat heeft verschillende stuurmodi.



## Ankermodi

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

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

De volgende ankeropties zijn beschikbaar:

### Cursor

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

### Waypoint

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

### Hier

Houdt het vaartuig op de huidige positie.

### Positie wijzigen in ankermodus

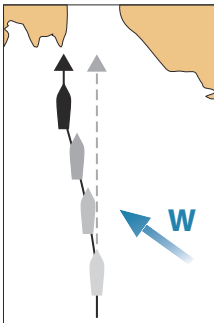
Gebruik de pijlknoppen om de positie van het vaartuig te wijzigen wanneer u in de ankermodus bent. Met elke druk op de knop wordt de ankerpositie 1,5 m (5 ft) in de gekozen richting verplaatst.

## Koers vastzetten-modus

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

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

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



### De ingestelde koers wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboordknop

Er vindt direct een koerswijziging plaats. De koers wordt aangehouden totdat er een nieuwe koers wordt ingesteld.

## De modus NAV

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

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

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

Bij aankomst op de bestemming schakelt de stuurautomaat over naar de geselecteerde aankomstmodus. Het is belangrijk om een aankomstmodus te kiezen die past bij uw navigatiebehoefte voordat NAV-modus wordt geactiveerd. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 120.



### Opties NAV-modus

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

#### Opnieuw starten

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

#### Overslaan

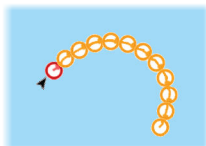
Het actieve waypoint wordt overgeslagen en er wordt koers gezet naar het volgende waypoint. Deze optie is alleen beschikbaar tijdens het navigeren van een route met meer dan één waypoint tussen de positie van het vaartuig en het einde van de route.

## Sturen met wendpatroon

Het systeem bevat een aantal automatische wendpatronen.

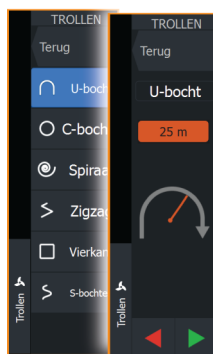
Als u een wendpatroon activeert, maakt het systeem tijdelijke waypoints voor de wending.

Het laatste waypoint van de wending is het eindwaypoint. Als het vaartuig het eindwaypoint heeft bereikt, wordt het in aankomstmodus geschakeld. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 120.



### Een wending starten

- Selecteer de bakboord- of stuurboordknop



### Wendvariabelen

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

#### U-bocht

Wijzigt de huidige ingestelde koers met 180°.

Wendvariabele:

- Wendradius

### **C-bocht**

Met deze optie gaat de boot in een cirkel varen.

Wendvariabele:

- Wendoradius
- Aantal graden om te draaien

### **Spiraal**

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

Wendvariabelen:

- Initiële radius
- Radiusverandering per lus
- Aantal lussen

### **Zigzag**

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

Wendvariabelen:

- Koersverandering per etappe
- Etappeafstand
- Aantal etappes

### **Vierkant**

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

Wendvariabele:

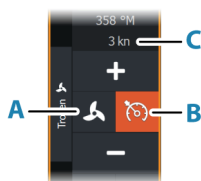
- Etappeafstand
- Aantal etappes

### **S-bocht**

Met deze optie giert het vaartuig langs de hoofdkoers.

Wendvariabelen:

- Wendoradius
- Koerswijziging
- Aantal etappes



## Snelheidsregeling trollingmotor

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

De ingestelde doelsnelheid wordt weergegeven in de stuurautomaatcontroller.

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

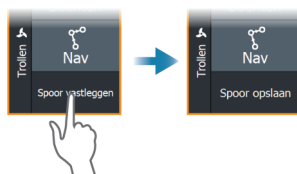
- Propellersnelheid, ingesteld als een percentage van het vermogen (**A**)
- Kruissnelheid (**B**)

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

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

## Een trail opnemen en opslaan

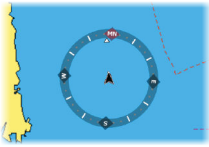
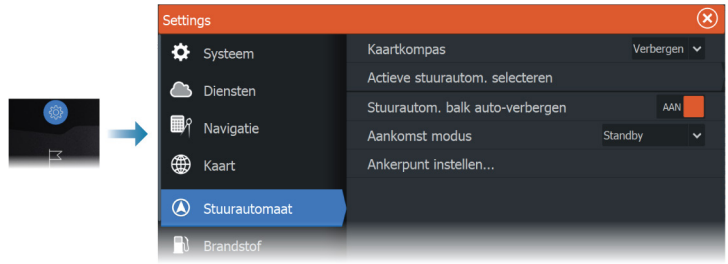
Een trail kan vanuit de stuurautomaatcontroller worden opgeslagen als een route. Als Trail opnemen is uitgeschakeld, kan de functie worden ingeschakeld vanaf de stuurautomaatcontroller.



Raadpleeg "*Waypoints, routes en trails*" op pagina 56 voor meer informatie.

## Stuurautomaat instellingen

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



## Kaartkompas

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

## Actieve stuurautomaat selecteren

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

## Stuurautomaatbalk automatisch verbergen

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

## Aankomstmodus

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

## Standby

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

## Koers vastzetten

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

## Anker

Ankert het vaartuig op de plaats van bestemming.



## Ankerpunten instellen

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

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



# 17

## Buitenboord stuurautomaat

---

### Veilige bediening met de stuurautomaat

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

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

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

Gebruik geen automatische besturing:

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

Bij gebruik van een stuurautomaat:

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

### Stuurautomaatalarmen

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

Ga voor meer informatie naar "*Menu Alarms (Alarmen)*" op pagina 194.



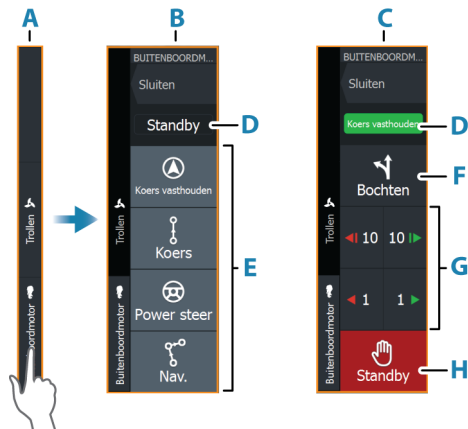
## Actieve stuurautomaat selecteren

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

Knoppen voor beide stuurautomaten worden weergegeven in de systeembalk.

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

## De stuurautomaatcontroller voor de buitenboordmotoren



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

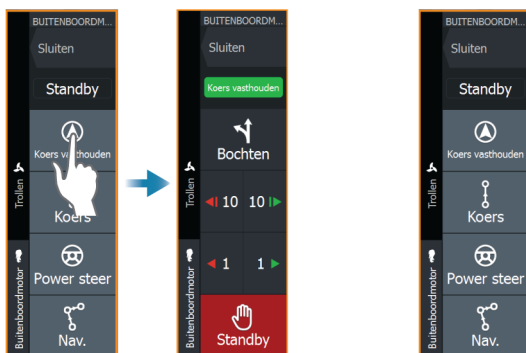
Wanneer de stuurautomaat-controller het actieve paneel is, ziet u een rand rond het paneel.

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

## Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

De stuurautomaat inschakelen

- Selecteer de gewenste modus met de knop



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

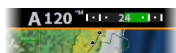
De stuurautomaat uitschakelen.

- Selecteer de knop Standby

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

## Indicatie stuurautomaat

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



## Stuurautomaatmodi

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

### Modus Non-Follow-Up (NFU)

In deze modus worden de bakboord- en stuurboordknoppen gebruikt om het roer te bedienen.

Selecteer de NFU-modus door op de bakboord- of stuurboordknop te drukken wanneer de stuurautomaat zich in standby bevindt.

#### De roerstand wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboord-knop.

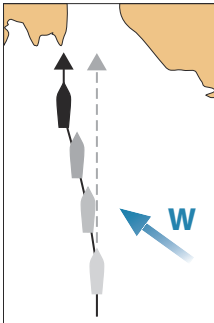
Het roer beweegt zolang u de knop ingedrukt houdt.

### Modus Koers vasthouden (A)

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

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

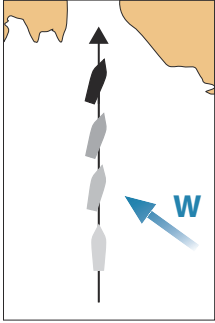
- **Notitie:** In deze modus wordt eventuele drift veroorzaakt door stroming en/of wind (**W**) niet door de stuurautomaat gecompenseerd.



#### De ingestelde koers wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboordknop

Er vindt direct een koerswijziging plaats. De koers wordt aangehouden totdat er een nieuwe koers wordt ingesteld.



## De modus Geen drift

In de modus Geen drift wordt de boot langs een berekende tracklijn vanaf de huidige positie in een door de gebruiker ingestelde vaarrichting gestuurd.

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

→ **Notitie:** Als de boot van de oorspronkelijke tracklijn afdrijft door stroming en/of wind (**W**), volgt het vaartuig de lijn als een krab.

## De ingestelde track-lijn wijzigen

- Selecteer een bakboord- of stuurboordknop

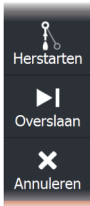
## De modus NAV

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

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

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

→ **Notitie:** Zie "*Navigeren*" op pagina 66 voor meer informatie over navigatie.



## **Opties NAV-modus**

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

### **Opnieuw starten**

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

### **Overslaan**

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

### **Annuleren**

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

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

## **Wenden in de modus NAV**

Zodra de boot een waypoint bereikt, geeft de stuurautomaat een geluidssignaal en verschijnt er een dialoogvenster met de nieuwe koersgegevens.

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

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

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

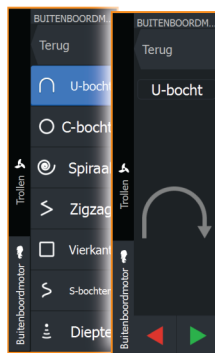
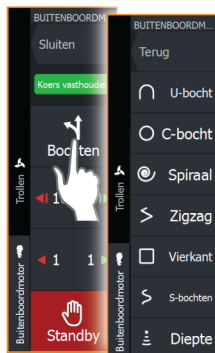
## Wendpatronen

Het systeem beschikt over een aantal automatische wendpatronen wanneer de stuurautomaat in de automatische modus staat. Het aantal wendpatronen hangt af van stuurautomaatcomputer.

→ **Notitie:** Wendpatronen zijn niet beschikbaar als het boottype is ingesteld op Zeilboot.

### Een wending starten

- Selecteer de bakboord- of stuurboordknop



### Wendvariabelen

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

#### U-bocht

Wijzigt de huidige ingestelde koers met 180°.

De draaisnelheid is gelijk aan de instelling Draaisnelheid.

#### C-bocht

Met deze optie gaat de boot in een cirkel varen.

Wendvariabele:



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

### **Spiraal**

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

Wendvariabelen:

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

### **Zigzag**

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

Wendvariabelen:

- Koerswijziging
- Etappeafstand

### **Vierkant**

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

Wendvariabele:

- Etappeafstand

### **S-bocht**

Met deze optie giert het vaartuig langs de hoofdkoers.

Wendvariabelen:

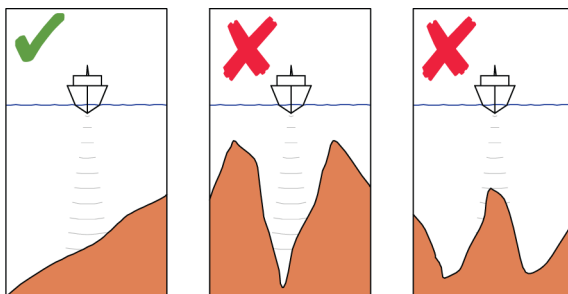
- Koerswijziging
- Wendradius

### **Dieptecontouren volgen**

Zorgt dat de stuurautomaat een dieptecontour volgt.

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

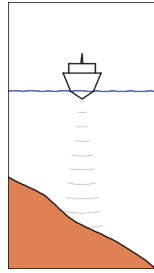
⚠ **Waarschuwing:** Gebruik het DCT wendpatroon alleen als de zeebodem daarvoor geschikt is. Gebruik de functie niet in onrustig water waarbij de diepte binnen een klein gebied sterk verschilt.



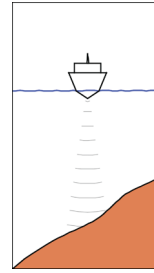
→ **Notitie:** Als er tijdens DCT dieptegegevens verloren gaan, schakelt de stuurautomaat automatisch over naar de modus Auto. Aanbevolen wordt om bij gebruik van DCT het alarm AP dieptegegevens ontbreken in te schakelen. Als dit alarm is geactiveerd, gaat een alarm af als de dieptepeiling tijdens DCT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

#### DCT-wending starten

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



**Bakboordoptie**  
(diepte neemt af aan bakboordzijde)



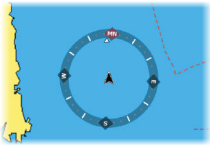
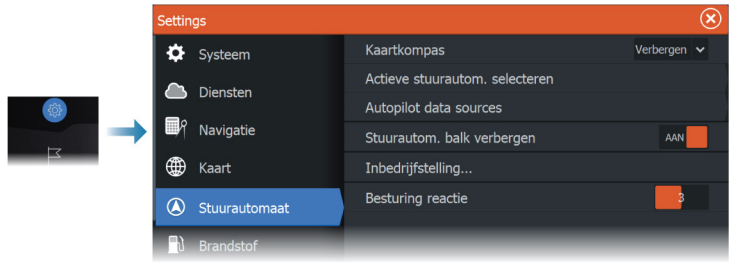
**Stuurboordoptie**  
(diepte neemt af aan stuurboordzijde)

### Wendvariabelen

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

## Stuurautomaat instellen

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



## Kaartkompas

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

## Actieve stuurautomaat selecteren

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

## Gegevensbronnen van de stuurautomaat

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

## Stuurautomaatbalk automatisch verbergen

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

## Inbedrijfstelling

Deze functie wordt gebruikt om de stuurinrichting van uw boot (kabelstuurinrichting of hydraulisch stuursysteem) te kalibreren met de NAC-1.

→ **Notitie:** De stuurautomaat moet in bedrijf worden gesteld voor eerste gebruik en elke keer nadat de stuurautomaat is teruggezet op de standaardinstellingen.

## Stuurreactie

Hiermee verhoogt of verlaagt u de stuurgevoeligheid. Een laag responsniveau vermindert de roeractiviteit en geeft een wat lossere

sturing. Een hoog responsniveau verhoogt de roeractiviteit en geeft een wat stevigere sturing. Een te hoog reactieniveau zorgt dat de boot S-bewegingen gaat maken.

# 18

## Simulator

### Info over

Met de simulatiefunctie kunt u zien hoe de unit werkt zonder verbonden te zijn met sensoren of andere apparaten.



### Winkelmodus

In deze modus wordt een winkeldemonstratie voor het geselecteerde gebied weergegeven.

Als u in de winkelmodus op het touchscreen tikt of een toets indrukt wordt de demonstratie gepauzeerd.

Na een korte pauze wordt de winkelmodus hervat.

→ **Notitie:** De winkelmodus is bedoeld voor demonstraties in de winkel of showroom.

### Simulator bronbestanden

U kunt selecteren welke databestanden de simulator gebruikt. Dit kunnen vooraf opgenomen gegevensbestanden van uw apparaat zijn, uw eigen opgenomen logbestanden, of logbestanden op een op de unit aangesloten opslagapparaat.



## Geavanceerde simulatorinstellingen

Via de instellingen voor de geavanceerde simulator kunt u de simulator handmatig bedienen.



### GPS-bron

Selecteert van waaruit de GPS-gegevens gegenereerd worden.

### Snelheid en koers

Wordt gebruikt voor het handmatig invoeren van waarden als de GPS-bron is ingesteld op Gesimuleerde koers. Anders worden GPS-gegevens, waaronder snelheid en koers, opgehaald uit het geselecteerde bronbestand.

### Startpositie instellen

Verplaatst uw gesimuleerde vaartuigpositie naar de huidige cursorpositie.

→ **Notitie:** Deze optie is alleen beschikbaar wanneer de GPS-bron is ingesteld op Gesimuleerde koers.

# 19

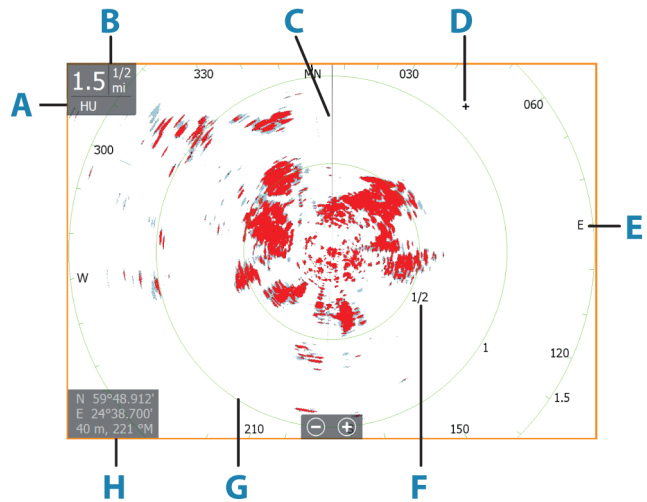
## Radar

### Over radar

Er worden verschillende radarsensoren ondersteund.

Welke menuopties beschikbaar zijn hangt af van de radarsensor(en) die zijn aangesloten op het systeem.

### Het radarpaneel



- A** Oriëntatie
- B** Bereik
- C** Vaarrichtingslijn\*
- D** Cursor
- E** Kompas\*
- F** Afstandsmarkeringen\*
- G** Afstandsringen\*
- H** Cursorpositievenster

\* Optionele radarsymbolen



Radarsymbolen kunnen in het radarmenu collectief in-/uitgeschakeld worden, of individueel zoals beschreven in Paneel Radarinstellingen.

## Dubbele radar

U kunt verbinding maken met twee willekeurige ondersteunde radars en beide radarbeelden tegelijkertijd bekijken.

→ **Notitie:** Op Broadband Radar zal bij de meeste bereiken interferentie te zien zijn als een puls- of Halo radar en een Broadband radar tegelijkertijd uitzenden vanaf dezelfde boot. We raden u aan om met één radar tegelijk uit te zenden. Zend bijvoorbeeld met Broadband radar uit voor navigatiegebruik, en met een puls- of Halo radar om buien en bepaalde kustlijnen op afstand te lokaliseren en Racons te activeren.

U selecteert de optie voor dubbele radarpanelen door de knop van de radarapplicatie ingedrukt te houden op de Home pagina, of door onder favorieten een pagina met twee radarpanelen aan te maken.

## De radarbron selecteren

U kunt de radar op het radarpaneel opgeven door een van de beschikbaar radars te selecteren in de menuoptie Radar bron. Als u een paneel met meerdere radars hebt, wordt de radar individueel ingesteld voor elk radarpaneel. Activeer een van de radarpanelen en selecteer vervolgens een van de beschikbare radars in de menuoptie Radar bron. Herhaal het proces voor het tweede radarpaneel en selecteer een andere radar voor dit paneel.

→ **Notitie:** Het 3-cijferige radarbronnummer bestaat uit de laatste 3 cijfers van het serienummer van de radar.

## Operationele modi radar

U bedient de operationele modi van de radar vanuit het menu Radar. De volgende modi zijn beschikbaar:

### Uit

De voeding voor de radarscanner is uitgeschakeld. **Uitschakelen** is alleen beschikbaar wanneer de radar in de standby-modus staat.

## Standby

De spanning naar de radarscanner is aan, maar de radar zendt niet.

→ **Notitie:** U kunt de radar ook in de standby-modus zetten vanuit het dialoogvenster **Systeem regelingen**.

## Halo-licht

Bepaalt het niveau van de blauwe accentverlichting van de Halo Radar. De accentverlichting kan alleen worden aangepast als de radar in de stand-bymodus staat.

→ **Notitie:** De blauwe accentverlichting van de pedestal is mogelijk niet in alle jachthavens toegestaan. Raadpleeg het reglement van de lokale jachthaven voordat u de accentverlichting inschakelt.

## Zenden

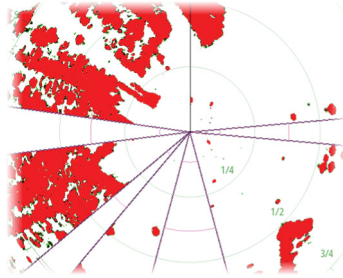
De scanner is aan en zendt. Ontdekte doelen worden op de PPI (Plan Position Indicator) van de radar getekend.

→ **Notitie:** U kunt de radar ook in de verzendmodus zetten vanuit het dialoogvenster **Systeem regelingen**.

## Radarsector onderdrukking

(alleen Halo radar)

U kunt maximaal vier sectoren op de PPI definiëren waarin geen radargegevens worden verzonden. Zo kunt u storing voorkomen die veroorzaakt wordt door functies op uw boot of door een secundaire radar. De lege sectoren verschijnen op het beeld van de hoofd radar en op de radaroverlay op een kaart. Een ingeschakelde sector heeft een magenta rand met 3 bogen over het leeggelaten gebied. Raadpleeg de installatiehandleiding van de HDS Live voor het instellen van radarsector onderdrukking.



Hoofdradar-PPI



Radaroverlay op een kaart

## Radarbereik

U past het radarbereik aan door:

- de zoomknoppen (+ of -) te selecteren
- de zoomknoppen (+ of -) te gebruiken

## Dubbel bereik

(Alleen Broadband 4G en Halo radar)

Wanneer het apparaat is aangesloten op een Broadband 4G of Halo radar kunt u de radar in de modus Dubbel bereik gebruiken.

De radar verschijnt in het radarbronnenmenu als twee virtuele radarbronnen, A en B. Het bereik en de bediening van iedere virtuele radarbron is volledig onafhankelijk. De bron voor dubbele radar kan op dezelfde manier worden geselecteerd voor een bepaalde kaart of een bepaald radarpaneel zoals wordt beschreven in "*De radarbron selecteren*" op pagina 137.

→ **Notitie:** Sommige bedieningselementen die verband houden met de fysieke eigenschappen van de radar zelf zijn niet onafhankelijk van de bron. Het gaat daarbij om Fast scan, Antennehoogte en Peilingsuitlijning.

MARPA is volledig onafhankelijk en er kunnen tot 10 doelen worden gevolgd door iedere virtuele radarbron.

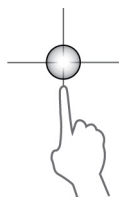
Voor iedere individuele radarbron kunnen tot twee onafhankelijke bewakingszones worden gedefinieerd.

## Gebruik van de cursor op een radar paneel

De cursor wordt standaard niet in een radar paneel weergegeven.

Wanneer u de cursor op het radar paneel plaatst, wordt het cursorpositie venster geactiveerd en worden de opties van het cursor menu weergegeven.

Om de cursor en cursor elementen uit het paneel te verwijderen, selecteert u **Cursor wissen**, of drukt u op de **X** toets.



## De functie Cursorondersteuning

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

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

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

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

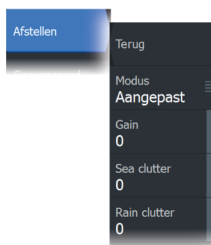
## Ga naar cursor

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

## Het radarbeeld aanpassen

U kunt eventueel het radarbeeld verbeteren door de gevoeligheid van de radar aan te passen en door achtergrondecho's van zee-en weercondities te filteren.

U kunt de beeldinstellingen aanpassen in het radarmenu.



## Gebruiksmodi radar

Radarmodi zijn beschikbaar met standaard optimale besturingsinstellingen voor verschillende omgevingen. De volgende modi zijn beschikbaar:

- **Aangepast** - in deze modus kunnen alle radarinstellingen worden aangepast en blijven deze bewaard nadat een modus is gewijzigd of de radar opnieuw is ingeschakeld. De standaardinstellingen van de radar zijn ingesteld voor algemeen gebruik.

- **Haven** - in deze modus worden de radarinstellingen aangepast aan gebieden zoals drukke waterwegen en grote kunstmatige structuren, waar een goed onderscheid tussen doelen en tevens snelle beeldbijwerking nodig zijn.
- **Offshore** - in deze modus worden de radarinstellingen geoptimaliseerd voor offshore zeecondities en zijn geïsoleerde doelen groter en beter zichtbaar.
- **Weer** - in deze modus worden de radarinstellingen geoptimaliseerd voor de beste detectie en weergave van regenecho. Het beeld wordt minder snel bijgewerkt en de kleurdiepte is verhoogd.
- **Vogel** - in deze modus worden de radarinstellingen geoptimaliseerd voor de beste detectie van vogels. De radar is ingesteld op maximale gevoeligheid. Het gebruik van deze modus wordt afgeraden in drukke havenomgevingen.

Niet alle besturingselementen zijn aanpasbaar in elke modus. In de volgende lijst staan de vooraf ingestelde besturingselementen en de aanpasbaarheid van elk besturingselement.

### **Bereik**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: volledig\*  
 Offshore: volledig\*  
 Weer: volledig\*  
 Vogel: tot 24nm

### **Gain**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: aanpasbaar  
 Offshore: aanpasbaar  
 Weer: aanpasbaar  
 Vogel: aanpasbaar

### **Zee**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: aanpasbaar  
 Offshore: aanpasbaar  
 Weer: aanpasbaar  
 Vogel: aanpasbaar

### **Drempel**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: 30%  
 Offshore: 30%  
 Weer: 0%  
 Vogel: 0%

### **Target Expansion**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: laag  
 Offshore: medium  
 Weer: UIT  
 Vogel: UIT

### **Storing onderdrukken**

Aangepast: aanpasbaar  
 Haven: aanpasbaar  
 Offshore: aanpasbaar  
 Weer: aanpasbaar  
 Vogel: aanpasbaar

### **Regen**

Aangepast: aanpasbaar  
Haven: aanpasbaar  
Offshore: aanpasbaar  
Weer: aanpasbaar  
Vogel: aanpasbaar

### **Ruisonderdrukking**

Aangepast: aanpasbaar  
Haven: medium  
Offshore: hoog  
Weer: medium  
Vogel: hoog

### **Target separation**

Aangepast: aanpasbaar  
Haven: medium  
Offshore: UIT  
Weer: UIT  
Vogel: UIT

### **Snelle scan**

Aangepast: aanpasbaar  
Haven: hoog  
Offshore: hoog  
Weer: UIT  
Vogel: UIT

\* Het maximale bereik hangt af van de lengte van de antenne.

### ***Modi bij dubbel bereik***

(Alleen voor Halo-radar)

De modi kunnen onafhankelijk van elkaar worden ingesteld voor ieder bereik. U kunt bijvoorbeeld de modus Zee instellen voor bereik A en de modus Weer voor bereik B. In sommige gevallen kan interactie tussen beide bereiken ontstaan:

- Wanneer u voor beide bereiken de modus Vogel gebruikt, dan is het maximale bereik beperkt tot 24 NM en wordt de resolutie van het bereik beperkt.
- Fast scan - De rotatiesnelheid van de antenne wordt ingesteld voor de traagste van beide modi. Fast scan wordt bijvoorbeeld uitgeschakeld als u de modi Haven en Weer gebruikt, omdat Fast scan uitstaat in de modus Weer.
- De instellingen voor interferentieonderdrukking kunnen invloed hebben op de interferentie die in beide bereiken wordt waargenomen en verwijderd.

### **Directionele echo-onderdrukking**

(alleen Broadband 4G-radar)

Deze modus is automatisch actief als GAIN = AUTO en SEA = HARBOR of OFFSHORE. Het doel is om kleinere vaartuigen zichtbaar te maken in de benedenwindse richting van de zee-echo. De GAIN (versterking) van de radarontvanger wordt dynamische in benedenwindse richting vergroot tijdens de sweep, voor verhoogde doelgevoeligheid in zwaardere zeecondities.

Als GAIN of SEA = MANUAL, staat de modus Directionele echo-onderdrukking UIT (niet-directioneel).

Daarnaast zijn de curve-instellingen CALM, MODERATE of ROUGH STC beschikbaar in het menu Radaropties om het radarbeeld nog beter naar uw wensen te optimaliseren.

## **Gain**

De versterking regelt de gevoeligheid van de radarontvanger.

Door een hogere versterking wordt de radar gevoeliger voor radarecho's, zodat er zwakkere doelen getoond worden. Als de versterking te hoog staat, kan het beeld vollopen met achtergrondruis.

De versterking heeft een handmatige en een automatische modus. U wisselt tussen de automatische en de handmatige modus met de schuifbalk.

## **Sea clutter**

Wordt gebruikt om het effect van achtergrondecho van golfslag of ruwe zee rond het vaartuig te filteren.

Als u de filtering van zeeruis verhoogt, wordt ruis op het scherm ten gevolge van de echo's van de golfslag verminderd.

Het systeem beschikt over vooraf gedefinieerde instellingen voor Sea clutter in havens en offshore voor alle radarsystemen behalve Halo. Daarnaast is er een handmatige modus waarin u de instellingen kunt aanpassen.

Voor alle radarsystemen behalve Halo, kunnen modi voor Sea clutter worden geselecteerd in het menu.

## ***Automatische offset voor zee***

(alleen Halo-radar)

Om de instelling Zee aan te passen in de modus Auto (Auto maakt gebruik van aanpasbare directionele echo-onderdrukking), kan een offset worden ingesteld voor Auto.

## ***Zeeconditie***

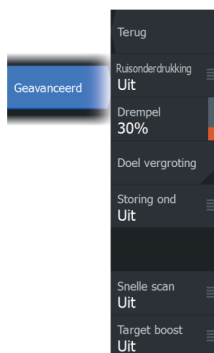
Pas de instelling voor Zeeconditie aan de huidige zeecondities aan voor de beste onderdrukking van zee-echo.

## Rain clutter

Rain clutter wordt gebruikt om de effecten van regen, sneeuw of andere weersomstandigheden op het radarbeeld te verminderen.

Deze waarde moet niet te hoog worden gezet, omdat echte doelen dan mogelijk ook worden uitgefilterd.

## Geavanceerde radaropties



### Ruisonderdrukking

(Alleen voor Broadband 4G en Halo radar)

Hiermee bepaalt u hoeveel ruis wordt gefilterd door de radar. De doelgevoeligheid voor de lange afstand wordt groter wanneer deze instelling op Laag of Hoog staat, maar dit veroorzaakt wat verlies in doelonderscheiding.

**Tip:** Voor een maximaal bereik laat u de Broadband 4G radar op één bereik uitzenden, stelt u Ruisonderdrukking in op Hoog en kiest u voor een zo laag mogelijke drempel. De standaardwaarde is 30% voor minder ruis op het scherm. Als UIT is geselecteerd voor de unit, is het bereik ongeveer gelijk aan dat van 3G radar. In sommige gebieden met ongewoon veel interferentie levert UIT mogelijk het beste radarbeeld op.

### Radar drempel

Met de drempelwaarde stelt u de vereiste signaalsterkte voor de zwakste radarsignalen in. Radar echo's onder deze limiet worden uitgefilterd en niet weergegeven.

Standaard waarde: 30%.

### Doelvergroting

Met Doelvergroting wordt de lengte van doelen in het bereik vergroot, zodat ze beter te zien zijn.

### Radarstoring onderdrukken

Storing kan veroorzaakt worden door radarsignalen van andere radarunits die op dezelfde frequentieband opereren.

Een hoge instelling vermindert de storing door andere radars.



Om geen zwakke doelen te missen, dient de storingsonderdrukking laag gezet te worden als er geen storing is.

## Doelonderscheiding

(Alleen Broadband 4G- en Halo-radar)

Regelt de doelonderscheiding van de radar (de afstand tussen objecten is opvallender).

## Snelle scan

(Alleen voor Broadband- en Halo-radar.)

Stelt de rotatiesnelheid van de antenne in. Met deze optie krijgt u sneller een update van doelen.

→ **Notitie:** Of de maximale snelheid wordt bereikt is afhankelijk van de instellingen, de modus en het bereik die voor de radar zijn geselecteerd. De radar draait zo snel als de huidige bedieningsinstellingen toelaten.

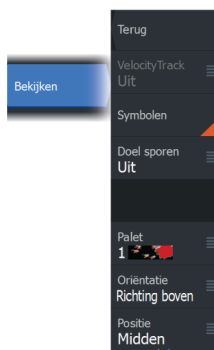
## Target boost

(alleen 3G- en 4G-breedband en pulsradar)

De functie Target boost vergroot de pulslengte en verkleint de bandbreedte van de radar, zodat doelen groter lijken in het bereik en de radargevoeligheid wordt vergroot.

## Opties radar weergave

Weergavemenuopties kunnen variëren, afhankelijk van uw radarantenne.



### VelocityTrack

Deze optie is beschikbaar voor radarantennes met Doppler-kleuringsfuncties.

- **Notitie:** Als VelocityTrack is ingeschakeld, kan de rotatiesnelheid van de antenne lager zijn.
- **Notitie:** Wanneer u de radar in de modus Dubbel bereik gebruikt en een van de bereiken hebt ingesteld op 36 nm of meer, kan er meer VelocityTrack kleurruis te zien zijn op de landdelen.

Doppler-kleuring is een navigatiehulpmiddel om bewegende doelen die uw schip naderen of ervan afwijken te onderscheiden. De radar geeft aan of een doel uw schip nadert of ervan afwijkt wanneer aan deze voorwaarden wordt voldaan:

- De relatieve snelheid van het doel is hoger dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Het doel is niet geostationair (bijv. land of een bakken).

De volgende opties zijn beschikbaar:

- Uit - schakelt Doppler-kleuring uit
- Normaal - naderende of afwijkende doelen worden gekleurd.
- Naderende doelen - alleen naderende doelen worden gekleurd

De kleur van naderende en afwijkende doelen hangt af van het gebruikte palet:

#### Radarbeeldpaletten

- Afwijkende doelen zijn blauw gekleurd op alle radarbeeldpaletten.
- Naderende doelen hebben de volgende kleuren op radarbeeldpaletten:
  - Zwart/rood palet - geel
  - Wit/rood palet - geel
  - Zwart/groen palet - rood
  - Zwart/geel palet - rood

#### Radar-overlaypaletten op kaarten

- Afwijkende doelen zijn donkergrijs.
- Naderende doelen zijn geel.

### **VelocityTrack instellingen**

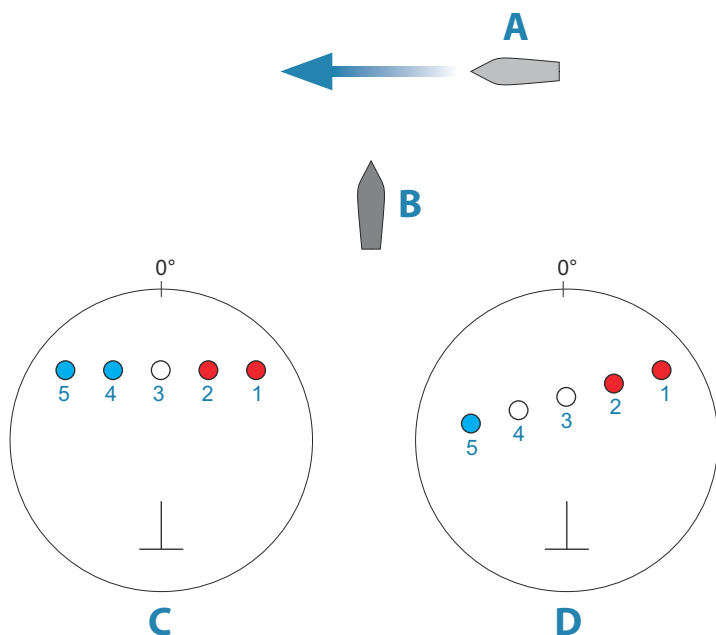
Gebruik dit dialoogvenster om de maximumsnelheid van te kleuren doelen in te stellen.

De maximumsnelheid kan worden ingesteld voor alleen de radarbron van het geselecteerde radarpaneel of voor alle met het systeem verbonden radarbronnen. De instelling wordt alleen toegepast op radars die op het moment dat de instelling wordt geëffectueerd, zijn ingeschakeld en verbonden met het systeem. Als de optie Alle radarbronnen is geselecteerd, gebruiken later aangesloten radars automatisch de ingestelde waarden.

## VelocityTrack voorbeelden

Naderende en afwijkende bewegende doelen kunnen in sommige omstandigheden als neutraal (niet gekleurd) worden aangegeven. De navigator dient dergelijke situaties te kunnen herkennen om veilig gebruik te kunnen maken van de functie VelocityTrack als hulpmiddel om botsingen te vermijden.

Hieronder wordt geïllustreerd hoe VelocityTrack zich gedraagt in 2 verschillende navigatiescenario's. De illustraties tonen een doel **(A)** dat het pad van het eigen schip **(B)** kruist.



In de voorbeelden is de beweging van het doel (1-5) te zien in 5 radarscans, waarbij de radar in relatieve bewegingsmodus staat.

In voorbeeld **C** is de grondkoers (COG) van het eigen schip  $0^{\circ}$  en de snelheid 0 knopen.

In voorbeeld **D** is de grondkoers van het eigen schip  $0^{\circ}$  en de snelheid 10 knopen.

In beide voorbeelden is de grondkoers van het doel  $270^{\circ}$  en de snelheid 20 knopen.

De kleuren in de voorbeelden zijn conform de kleuren die worden gebruikt voor zwart/groene en zwart/gele radarpaletten:

- Rood (**C1/C2** en **D1/D2**) geeft aan dat het doel een pad volgt dat het eigen schip nadert. De relatieve snelheid van het doel op dat moment is hoger dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Niet gekleurd (**C3** en **D3/D4**) geeft aan dat het doel tijdelijk neutraal is omdat de relatieve snelheid op dat moment lager is dan de maximum VelocityTrack-snelheid.
- Blauw (**C4/C5** en **D5**) geeft aan dat het doel zich verwijderd van het eigen schip en dat de relatieve snelheid ervan op dat moment hoger is dan de maximum VelocityTrack-snelheid.

## Radar symbolen

Radarsymbolen gedefinieerd in het Radar instellingen paneel kunnen allemaal aan/uit worden gezet. Zie de afbeelding van het radar paneel met optionele radar items.

## Doel sporen

U kunt instellen hoe lang de sporen gegenereerd vanaf elk doel op het radar paneel blijven. U kunt de doel sporen ook UIT zetten.

→ **Notitie:** Ware beweging wordt aanbevolen bij gebruik van Doel sporen.

## Doel sporen uit het paneel verwijderen

Als er doel sporen op het paneel worden weergegeven, wordt het radar menu uitgebreid met een optie waarmee u de doel sporen op het paneel tijdelijk kunt wissen. De sporen beginnen daarna weer te verschijnen, tenzij u ze uitschakelt zoals hierboven beschreven.

## Het radar palet

U kunt verschillende kleuren (paletten) gebruiken om details op het radar paneel aan te duiden.

## Radaroriëntatie

De radaroriëntatie wordt aangegeven in de linker bovenhoek van het radarpaneel als VB (Vaarrichting boven), NB (Noord boven) en KB (Koers boven).

## Head-up

In de modus Head-up is de koerslijn op de PPI gericht op de 0° op de peilingschaal en naar de bovenkant van het scherm. Het

radarbeeld wordt weergegeven ten opzichte van het eigen schip en als het schip keert, draait het radarbeeld.

→ **Notitie:** Head-up is alleen beschikbaar in de modus Relatieve beweging en het is de enige oriëntatiemodus die beschikbaar is als de radar niet aangesloten op een koersbron.

### **Noord boven**

In de modus Noord boven geeft de 0°-indicatie op de PPI het noorden aan. De koerslijn op de PPI volgt de koers van het schip, zoals verkregen van het gyrokompas. Als het schip keert, volgt de koerslijn de wending van het schip, terwijl het radarbeeld stabiel blijft.

De Noord boven oriëntatie is niet beschikbaar als er geen koersbron is verbonden met de radar. Als er koersinformatie verloren is gegaan, schakelt het systeem automatisch over op Head-up (Vaarrichting boven) oriëntatie.

### **Koers boven**

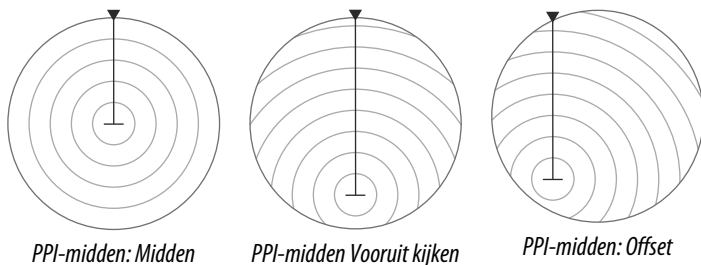
In de modus Koers boven wordt bovenaan de peilingschaal de ware koers van het schip aangegeven, gemeten vanaf het noorden op het moment dat Koers boven werd geactiveerd. Als het schip keert, blijft de peilingschaal constant, terwijl de koerslijn meedraait met de koerswijziging van het schip.

De Koers boven oriëntatie wordt gereset door de modus Koers boven opnieuw te selecteren.

### **Het PPI-midden verplaatsen**

U kunt de beginpositie van de antenne instellen op een andere locatie op de PPI van de radar. De in de volgende paragrafen beschreven opties zijn beschikbaar.

→ **Notitie:** Het PPI-midden verplaatsen is alleen toegestaan bij Relatieve beweging.



U kunt het midden van de antenne terugplaatsen op het PPI-midden met de optie Verstelling in het menu Weergave.

→ **Notitie:** De peilingschaal volgens het Consistent Common Reference Point (CCRP) wordt aangehouden, terwijl de verstelling de radarantennepositie instelt op de PPI. De maximale toegestane verplaatsing is 75% van de straal bij het huidige bereik. Dit kan tot gevolg hebben dat het CCRP buiten het peilingschaal valt. In dergelijke gevallen worden de metingen nog steeds verricht door het CCRP en wordt de peilingschaal overeenkomstig gecompriemd.

### **Midden**

Met de optie Midden wordt de antenne opnieuw in het midden van de PPI gepositioneerd.

### **Vooruit kijken**

De optie Vooruit kijken wordt gebruikt om het zicht vóór het schip te optimaliseren. Als de optie is geselecteerd, wordt het PPI-midden geplaatst op 70% van de straal van de PPI, 180° tegenover de bovenkant van het scherm.

→ **Notitie:** De optie Vooruit kijken is alleen beschikbaar voor Vaarrichting boven radaroriëntatie.

### **Plaatsen op cursorpositie**

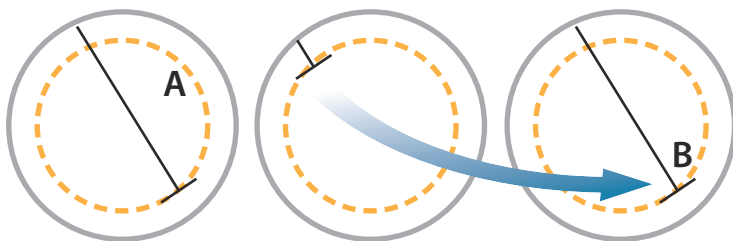
Met deze optie kunt u de cursor gebruiken om het midden van de antenne te selecteren.

Wanneer de optie is geselecteerd wordt de cursor wordt weergegeven op de PPI.

- Verplaats de cursor naar de gewenste offsetpositie en houd de Enter-toets of de linkermuisknop ingedrukt om de cursor naar het PPI-midden te verplaatsen.

### **Ware beweging**

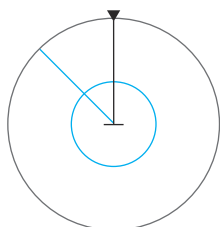
In Ware beweging bewegen uw vaartuig en alle bewegende doelen over het radarscherm PPI tijdens het varen. Alle stilstaande objecten blijven op een vaste positie. Wanneer het vaartuigsymbool 75% van de PPI radius (**A**) bereikt, wordt het radarbeeld vernieuwd met het vaartuigsymbool geherpositioneerd (**B**) op 180° tegenover de huidige koerspeiling.



Als Ware beweging is geselecteerd, is de optie True motion resetten beschikbaar in het menu. Hiermee kunt u het radarbeeld handmatig resetten en het vaartuigsymbool terugplaatsen in de beginpositie.

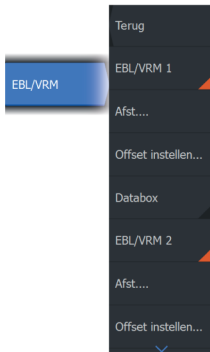
→ **Notitie:** Ware beweging is alleen beschikbaar als de PPI in de oriëntatiemodus Noord boven of Koers boven staat.

### **EBL/VRM markering**



Met de elektronische peillijn (EBL) en de variabele afstandsmarkering (VRM) kunnen snel afstandsmetingen en peilingen worden gedaan naar vaartuigen en landmassa's binnen radarbereik. Op het radarbeeld kunnen twee verschillende EBL/VRM's geplaatst worden.

De EBL/VRM's worden standaard gepositioneerd vanuit het midden van het vaartuig. Het is echter mogelijk het referentiepunt te verschuiven naar een andere geselecteerde positie op het radarbeeld.



## Definiëren van een EBL/VRM markering

1. Zorg dat de cursor niet actief is
2. Activeer het menu, druk op EBL/VRM en vervolgens op EBL/VRM 1 of EBL/VRM 2
  - De EBL/VRM bevindt zich nu op het radarbeeld
3. Selecteer de aanpassingsoptie in het menu als u de positie van de markering wilt wijzigen
  - Pas de markering aan door deze naar de gewenste positie te slepen
4. Sla uw instellingen op.

## EBL/VRM markeringen in- en uitschakelen

Wanneer een EBL/VRM markering is geplaatst, kunt u de EBL/VRM in- en uitschakelen door:

- de markering te deselecteren in het menu

## EBL/VRM markeringen plaatsen m.b.v. de cursor

1. Plaats de cursor op het radarbeeld.
2. Activeer het menu.
3. Selecteer een van de EBL/VRM markeringen.
  - De EBL lijn en de VRM cirkel worden aan de hand van de cursorpositie gepositioneerd.

## EBL-/VRM-markering verplaatsen

1. Zorg dat de cursor niet actief is
2. Activeer het menu, druk op **EBL/VRM** en selecteer vervolgens de markering die u wilt verplaatsen
3. Druk op Offset instellen
4. Plaats de cursor in het radarpaneel om de offsetpositie in te stellen
5. Kies Opslaan om uw instellingen op te slaan.

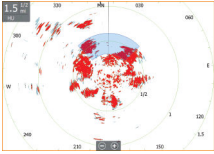
U kunt het EBL/VRM-middelpunt ten opzichte van de vaartuigpositie opnieuw instellen in het menu.

## Databox

Toont de EBL/VRM dataoverlay op het paneel.



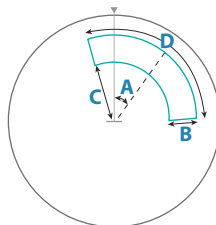
## Een bewakingszone rond uw vaartuig instellen



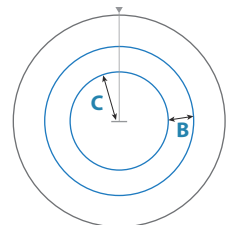
Een bewakingszone is een gebied (een cirkel of een sector) die u op het radarbeeld kunt definiëren. Indien geactiveerd, wordt u door een alarm gewaarschuwd wanneer een radardoel de zone binnenkomt of verlaat.

### Een veiligheidszone definiëren

1. Zorg dat de cursor niet actief is
2. Activeer het menu, selecteer **Veiligheidszones** en selecteer vervolgens een van de veiligheidszones
3. Selecteer de vorm van de zone
  - De aanpassingsopties hangen af van de vorm van de veiligheidszone
4. Selecteer **Aanpassen** om de instellingen voor de veiligheidszone te definiëren. De waarden kunnen ingesteld worden in het menu of door te slepen op het radarpaneel.
  - **A**: Peiling, relatief ten opzichte van de vaarrichting van het vaartuig
  - **B**: Diepte
  - **C**: Bereik, relatief ten opzichte van het midden van het vaartuig
  - **D**: Breedte
5. Kies Opslaan om uw instellingen op te slaan.



Vorm: sector



Vorm: cirkel

### Veiligheidszones in- en uitschakelen

Wanneer een veiligheidszone is gedefinieerd, kunt u deze in- en uitschakelen door:

- de veiligheidszone te deselecteren in het menu

## Alarm instellingen

Er wordt een alarm geactiveerd wanneer een radar doel de grens van het veiligheidsgebied overschrijdt. U kunt selecteren of het alarm wordt geactiveerd wanneer het doel de zone binnengaat of verlaat.

## Gevoeligheid

De gevoeligheid van de veiligheidszone kan worden ingesteld, om alarmeren voor kleine doelen te voorkomen.

## MARPA doelen

Als het systeem een koerssensor heeft, kan de MARPA functie (Mini Automatic Radar Plotting Aid) gebruikt worden om radar doelen te volgen.





U kunt alarmeren instellen om te melden wanneer een doel te dichtbij komt. Zie tot "*Radarinstellingen*" op pagina 157.


MARPA is een belangrijk hulpmiddel voor het voorkomen van aanvaringen.

→ **Notitie:** Voor MARPA zijn koersgegevens nodig voor zowel de radar als de unit.

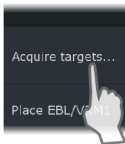
## MARPA-doelsymbolen

Het systeem maakt gebruik van de volgende symbolen voor doelen:

	Verkrijgen MARPA-doel. In het algemeen duurt het maximaal 10 volledige rotaties van de scanner.
	Volgen van MARPA-doel, niet bewegend of voor anker.
	Volgen van een veilig MARPA-doel met extensielijnen.
	Gevaarlijk MARPA-doel Een doel wordt als gevaarlijk gezien wanneer het de bewakingszone binnengaat die op het radarpaneel is aangegeven.

	<p>Als er binnen een tijdslimiet geen signalen zijn ontvangen, wordt een doel gedefinieerd als verloren. Het doelsymbool vertegenwoordigt de laatste geldige positie van het doel voordat de gegevensontvangst verloren ging.</p>
	<p>Geselecteerd MARPA-doel, geactiveerd door de cursor op het doelpictogram te plaatsen. Zodra de cursor wordt verwijderd, keert het doel terug naar het standaarddoelsymbool.</p>

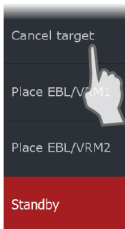
## MARPA-doelen volgen



1. Plaats de cursor op het doel op het radarbeeld
2. Selecteer **Doelen verkrijgen** in het menu
3. Herhaal het proces als u nog meer doelen wilt volgen

Als uw doelen geïdentificeerd zijn, kunnen er tot 10 radar-sweeps nodig zijn om het doel te verkrijgen en dan te volgen.

## Volgen van MARPA-doelen annuleren



Als doelen gevolgd worden, wordt het radarmenu uitgebreid met opties voor het annuleren van individuele doelen of het stoppen van de volgfunctie.

Stop het volgen van individuele doelen door het doelpictogram te selecteren en vervolgens **Doel annuleren** te selecteren in het menu.

## MARPA-doelinformatie weergeven

Er kan gedetailleerde informatie over MARPA-doelen worden getoond. Selecteer het gewenste doel en selecteer vervolgens de doelpop-up of selecteer **Doel details** in het menu.

MARPA Target Details	
ID:	1
Status:	safe
Distance (NM):	0.22
Bearing (°M):	254
SOG (kn):	12.6
Relative speed (kn):	2.9
COG (°M):	176
Relative course (°M):	181
CPA (NM):	0.21
TCPA (hrs):	-0:01:27

## MARPA-alarminstellingen

U kunt de volgende MARPA-alarmen instellen:

- **MARPA-doel verloren**  
Bepaalt of er een alarm geactiveerd zal worden als een MARPA-doel verloren is.
- **MARPA niet beschikbaar**  
Bepaalt of er een alarm geactiveerd is als u niet de vereiste invoer hebt om MARPA te laten werken (geldige GPS-positie en koerssensor aangesloten op de radarserver).

Bovendien kunt u een bewakingszone rondom uw vaartuig instellen. Als een doel binnen deze zone komt, kunt u een alarm laten afgaan. Ga voor meer informatie naar Marpa-instellingen onder "*Radarinstellingen*" op pagina 157.

## Radargegevens opnemen

U kunt de radargegevens opnemen en het bestand opslaan in de unit of op een op de unit aangesloten opslagapparaat.

Een opgenomen radarbestand kan gebruikt worden om een voorval of een operationele fout te documenteren. Een gelogd radarbestand kan ook gebruikt worden door de simulator.

→ **Notitie:** De menuoptie Opnemen is beschikbaar als Opnemen is ingeschakeld in de Geavanceerde systeeminstellingen.

Als er meer dan één radar beschikbaar is, kunt u selecteren welke bron u wilt opnemen.

## Radarinstellingen



### Radarsymbolen

U kunt selecteren welke optionele radaronderdelen u collectief wilt in-/uitschakelen in het radarmenu. Raadpleeg de afbeelding van het radarpaneel.

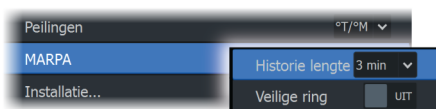
### Peilingen

Hiermee kunt u selecteren of de radarpeiling gemeten moet worden in verhouding tot waar/magnetisch noorden (°T/°M) of tot uw relatieve vaarrichting (°R).

### MARPA

U kunt de lengte van het MARPA-spoor definiëren. Dit maakt het makkelijker om de beweging van het doel te volgen.

Er kan een afstandscirkel worden getrokken rondom het vaartuig om een gevarenzone aan te duiden. De radius van de cirkel komt overeen met het dichtstbijzijnde naderingspunt dat is ingesteld in het dialoogvenster *Gevaarlijke vaartuigen*. Zie "*Definiëren van gevaarlijke vaartuigen*" op pagina 170. Als een vaartuig uw veilige zone binnengaat, gaat er een alarm af.



## **Installatie**

De optie Installatie wordt gebruikt voor de radarinstallatie. Dit wordt in de afzonderlijke radar- of HDS Live-installatiehandleiding beschreven.

# 20

## Audio

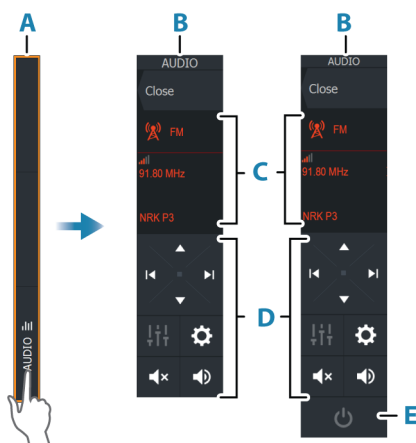
### Over de audiofunctie

Als een compatibel NMEA 2000 of Ethernet audiosysteem is aangesloten op het netwerk, kunt u de unit gebruiken om het audiosysteem op uw vaartuig te bedienen en af te stellen.

Voordat u uw audioapparatuur kunt gebruiken, moet deze geïnstalleerd worden volgens de installatiehandleiding bij de unit en de documentatie die bij het audioapparaat is geleverd.

### De audiocontroller

De bedieningsknoppen, tools en opties verschillen per audiobron.



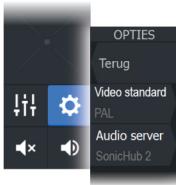
- A Bedieningsbalk
- B Audiocontroller, kleine en grote displays
- C Bron en broninformatie
- D Bedieningsknoppen
- E Aan/uit-knop

→ **Notitie:** De Uit-knop bevindt zich op kleine displays in de bronnenlijst.

## Audiosysteem opzetten

### Audioserver

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



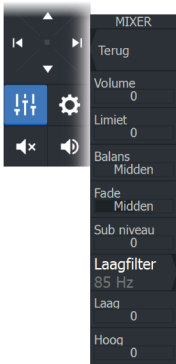
### De luidsprekers instellen

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

### Luidsprekerzones

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

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



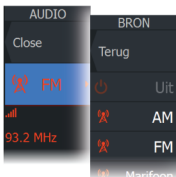
### Hoofdregeling volume

Als u het volume aanpast, wordt het volume voor alle luidsprekerzones standaard aangepast.

U kunt elke luidsprekerzone afzonderlijk aanpassen. U kunt bovendien definiëren welke zones worden aangepast als u het volume aanpast.

## Een audiobron selecteren

Gebruik de knop Bron om de lijst van audiobronnen weer te geven. Het aantal bronnen is afhankelijk van de actieve audioserver.



### Bluetooth-apparaten

Als uw audioserver Bluetooth ondersteunt, wordt Bluetooth vermeld als bron.

Via het pictogram Bluetooth-apparaten in de audiocontroller kunt u de audioserver koppelen met Bluetooth-audioapparaten zoals een smartphone of tablet.



## Een AM/FM-radio gebruiken

### Tunerregio selecteren

Voordat u FM- of AM- of VHF-radio kunt gebruiken, moet u de juiste regio voor uw locatie selecteren.

### Radiokanalen

Afstemmen op een AM/FM-radiokanaal:

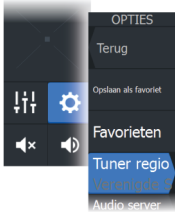
- houd de linker- of en rechter audiobedieningsknop ingedrukt

Een kanaal opslaan onder favorieten:

- selecteer de menuoptie Favorieten

Door favoriete kanalen bladeren:

- selecteer de audiobedieningsknop omhoog of omlaag



### Lijst met favoriete kanalen



De lijst met favorieten kan worden gebruikt voor het selecteren van een kanaal, en voor het verwijderen van de opgeslagen kanalen uit de lijst.

## Sirius radio

→ **Notitie:** Sirius radio is alleen beschikbaar in Noord-Amerika.

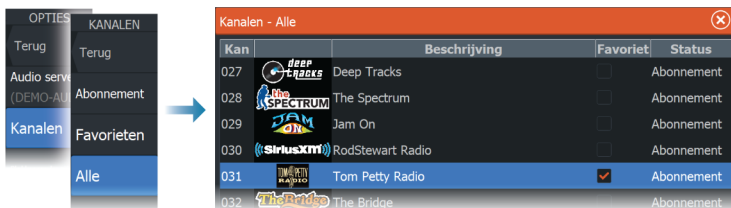
U kunt een compatibele satellietmodule verbinden met uw audioserver om SiriusXM radio op uw systeem te ontvangen.

Sirius service dekt de binnenlandse wateren van de Verenigde Staten en de Atlantische en Stille Oceaan, de Golf van Mexico en de Caribische Zee. De SiriusXM producten die u ontvangt hangen af van het pakket waarop u bent geabonneerd. Raadpleeg voor meer

informatie de website [www.siriusXM.com](http://www.siriusXM.com) en de serverdocumentatie.

## Lijsten van Sirius kanalen

Er zijn verschillende opties beschikbaar voor het weergeven van de Sirius kanalen.



## Sirius favoriete kanalen

U kunt uw favoriete kanalen kiezen uit de lijst van alle kanalen en de lijst met kanalen waarop u geabonneerd bent.

## Een Sirius kanaal selecteren

Een kanaal selecteren:

- selecteer de linker of en rechter audiobedieningsknop

Door favoriete kanalen bladeren:

- selecteer de audiobedieningsknop omhoog of omlaag

## Vergrendelen van kanalen

U kunt geselecteerde Sirius-kanalen vergrendelen, zodat ze niet worden uitgezonden. U moet een door uzelf ingestelde 4-cijferige code invoeren om kanalen te vergrendelen en ontgrendelen.

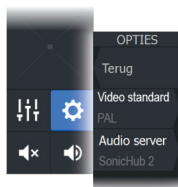
## DVD video bekijken

U kunt DVD beelden bekijken met een FUSION-Link apparaat op units met een videoadapterkabel (000-11010-001, wordt apart verkocht). De DVD wordt weergegeven op een videopaneel.

Wanneer de audiobron is ingesteld op DVD kunt u de video bedienen met de audiocontroller.

## Videostandaard

Deze unit ondersteunt NTSC en PAL video. Ga na wat de plaatselijke videostandaard of de standaard van uw camera's is.



# 21

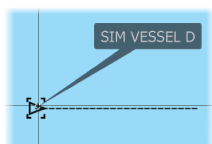
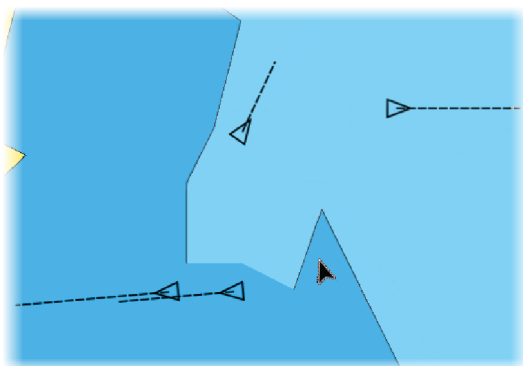
## AIS

### Over AIS

Als er een compatibele AIS (automatisch identificatiesysteem) is aangesloten op het MFD-systeem, kunnen doelen die deze apparaten detecteren worden weergegeven en gevolgd. U kunt ook meldingen en posities zien voor DSC-uitzendingende apparatuur binnen bereik.

AIS-doelen kunnen worden weergegeven als een overlay op kaarten en radarbeelden.

De AIS is een belangrijke tool voor veilige navigatie en het voorkomen van aanvaringen. U kunt alarmen zo instellen dat deze u waarschuwen als een AIS-doel te dichtbij komt of verloren raakt.



### Selecteren van een AIS-doel

Wanneer u een AIS-symbool selecteert, verandert het symbool in het geselecteerde doelsymbool. Er kan slechts één doel tegelijk worden geselecteerd.

→ **Notitie:** Pop-upinformatie moeten ingeschakeld zijn om de naam van het vaartuig te kunnen zien. Zie "*Kaartinstellingen*" op pagina 53.

### Zoeken naar AIS vaartuigen

U kunt naar AIS doelen zoeken met behulp van de optie Zoeken in het menu. Als de cursor actief is, zoekt het systeem naar vaartuigen

nabij de cursorpositie. Als de cursor niet actief is, zoekt het systeem naar vaartuigen nabij de positie van uw vaartuig.

## Doelinformatie weergeven

### Dialoogvenster Vaartuigen

Het dialoogvenster Vaartuigen toont een lijst van alle AIS en MARPA doelen.

Standaard worden de doelen in het dialoogvenster weergegeven op volgorde van afstand tot het eigen vaartuig. U kunt de weergavevolgorde wijzigen, of alleen een bepaald type doel laten weergeven.

Het dialoogvenster Vaartuigen toont ook ontvangen AIS berichten.

Om het dialoogvenster Vaartuigen weer te geven:

- selecteert u de optie Gegevens in het menu



### AIS-vaartuig details

Gedetailleerde informatie over een AIS-doel is verkrijgbaar via het dialoogvenster AIS-vaartuigen.

Om het dialoogvenster weer te geven:

- selecteer de pop-up AIS
- selecteer de optie Info in het menu



AIS Vaartuig Details	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Roepnaam: ABC1234	Status: Veilig
IMO: 123	NavStatus: Varend op
AIS klasse: A	Diepgang (m): 1.0
Type: Onbekend	Breedtegraad: N 25°45.0
Lengte (m): 12.2	Lengtegraad: W 80°07.1
Breedte (m): 6.1	Nauwkeurigheid: Hoog (10m)
	ROT (°/s): 0.0
Peiling (°M): 176	SOG (kn): 15.00
Afstand (NM): 1.76	COG (°M): 272
CPA (NM): 1.51	Koers (°M): 272
TCPA (uur): PAST	Bestemming: MIAMI
	ETA: 04/10/2008

## Boot met AIS oproepen

Als het systeem over een VHF-radio beschikt met ondersteuning voor DSC-oproepen (Digital Select Calling) via NMEA 2000 of NMEA 0183, kunt u met de unit een DSC-oproep doen aan andere vaartuigen .

De oproeptoep is beschikbaar in het dialoogvenster AIS Vaartuig Details en in het statusdialoogvenster Vaartuig. Zie "*Doel informatie weergeven*" op pagina 165.

## AIS SART



Als een AIS SART (Search and Rescue Beacon) wordt geactiveerd, verzendt deze zijn positie- en identificatiegegevens. Deze gegevens worden ontvangen door uw AIS-apparaat.

Als uw AIS-ontvanger niet compatibel is met AIS SART, interpreteert deze de ontvangen AIS SART-gegevens als signaal van een standaard AIS-zender. Er verschijnt een pictogram op de kaart, maar dit pictogram is een AIS-vaartuigpictogram.

Als uw AIS-ontvanger compatibel is met AIS SART, gebeurt bij het ontvangen van AIS SART-gegevens het volgende:

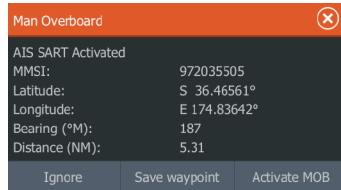
- Er verschijnt een AIS SART-pictogram op de kaart op de positie die van de AIS SART is ontvangen
- Er wordt een alarmmelding getoond

Als u de sirene hebt geactiveerd, wordt de alarmmelding gevolgd door een geluidsalarm.

→ **Notitie:** Als de ontvangen AIS SART-gegevens deel uitmaken van een test en niet van een actieve melding, is het pictogram groen.

## AIS SART alarmbericht

Wanneer gegevens worden ontvangen van een AIS SART wordt een alarmbericht getoond. Dit bericht bevat het unieke MMSI-nummer van de AIS SART, en de positie, afstand en vaarrichting van de AIS SART ten opzichte van uw vaartuig.



U hebt de volgende opties:

- Het alarm negeren
  - Het alarm wordt gedempt en het bericht gesloten. Het alarm verschijnt niet opnieuw
- **Notitie:** Als u het alarm negeert blijft het AIS SART pictogram zichtbaar op uw kaart, en de AIS SART blijft in de lijst met vaartuigen staan.
- De waypoint opslaan
  - De waypoint wordt opgeslagen in uw lijst met waypoints. De naam van deze waypoint wordt voorafgegaan door MOB AIS SART - gevolgd door het unieke MMSI-nummer van de SART. Bijvoorbeeld: MOB AIS SART - 12345678.
- De MOB-functie activeren
  - De display schakelt over naar een ingezoomd kaartpaneel, gecentreerd op de positie van de AIS SART
  - Het systeem maakt een actieve route naar de positie van de AIS SART
- **Notitie:** Als de MOB-functie al actief is, wordt deze beëindigd en vervangen door de nieuwe route naar de positie van de AIS SART.
- **Notitie:** Als de AIS stopt met het ontvangen van het AIS SART bericht blijft de AIS SART nog 10 minuten nadat het laatste signaal is ontvangen in de lijst met vaartuigen staan.

## Vaartuigalarmen

U kunt verschillende alarmen instellen om u te waarschuwen als er een doel binnen vooraf gedefinieerde limieten komt, of als een eerder gedefinieerd doel verloren is gegaan.

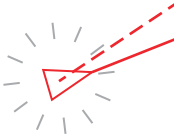
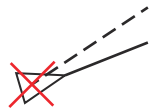




## Symbolen AIS doelen

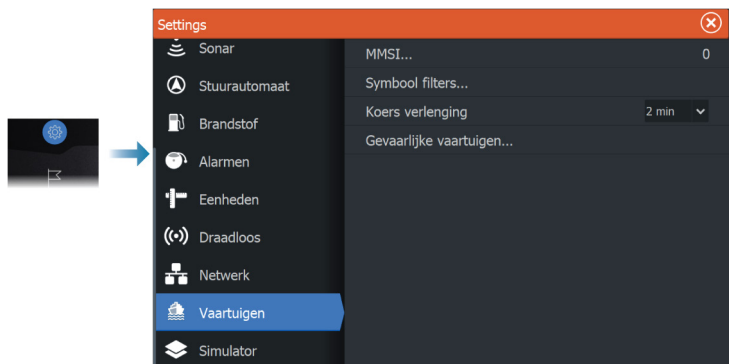
De volgende pictogrammen worden gebruikt voor AIS doelen in het systeem:

Symbol	Beschrijving
	<b>Slapend AIS doel</b> , uitgelijnd met ontvangen koersinformatie of met COG-informatie als de koers niet beschikbaar is
	<b>AIS doel</b> met koerslijn en SOG/COG (stippellijn) en de aangegeven draairichting
	<b>AIS doel</b> met eerdere track
	<b>Geselecteerde AIS doel</b> , aangeduid met een vierkant (stippellijn) rond het doelsymbol



Symbool	Beschrijving
	<b>Gevaarlijk AIS doel</b> aangegeven met vette lijn en met een rode kleur. Het symbool knippert totdat het doelalarm wordt bevestigd door de gebruiker
	<b>Verloren AIS doel</b> , aangegeven door een lijn op het doelsymbool. Het symbool bevindt zich op de laatst ontvangen positie van het doel
	AIS SART (AIS Search And Rescue Transmitter)
	<b>AtoN</b> (navigatiehulpmiddelen)

## Vaartuiginstellingen



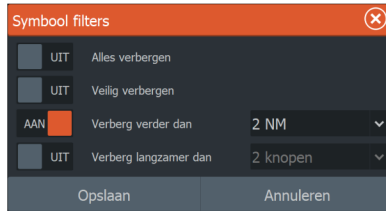
### MMSI

Gebruik deze optie voor het invoeren van uw eigen MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) in het systeem. Dit nummer moet ingevoerd zijn om gericht meldingen van AIS- en DSC-vaartuigen te kunnen ontvangen. U moet er ook voor zorgen dat uw MMSI-nummer is ingevoerd om te voorkomen dat u uw eigen vaartuig als AIS-doel ziet.

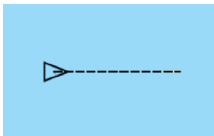
## Symboolfilters

Alle doelen worden standaard weergegeven op het paneel als er een AIS apparaat op het systeem is aangesloten.

U kunt ervoor kiezen om geen enkel doel te tonen, of om de symbolen te filteren op basis van veiligheidsinstellingen, afstand en vaartuigsnelheid.



## Koers verlenging

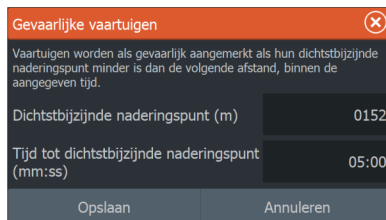


U kunt de lengte van de COG (koers over de grond) verlengingslijn instellen voor AIS vaartuigen. De lengte van de verlengingslijn wordt ingesteld als vaste afstand, of om de afstand aan te geven die het vaartuig zal afleggen binnen een aangegeven tijd.

Raadpleeg "*Verlengingslijnen*" op pagina 54 voor informatie over verlengingslijnen voor uw vaartuig.

## Definiëren van gevaarlijke vaartuigen

U kunt CPA (Dichtstbijzijnde naderingspunt) en TCPA (Tijd tot dichtstbijzijnde naderingspunt) waarden gebruiken om te bepalen of een doel als gevaarlijk moet worden beschouwd. Wanneer een doel binnen de afstand voor het CPA of binnen de tijdslimiet voor de TCPA komt, verandert het symbool in het symbool voor een de gevaarlijk doel.



# 22

## SiriusXM weer

### Over SiriusXM weather

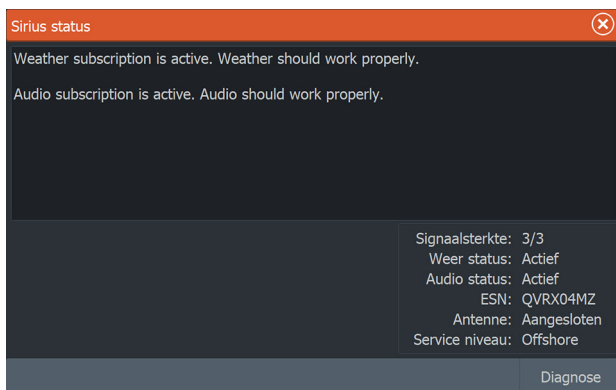
→ **Notitie:** SiriusXM weather is alleen beschikbaar voor Noord-Amerika.

Als u aangesloten bent op een Navico weermodule, kunt u zich abonneren op Sirius Marine Weather Service op uw systeem.

Afhankelijk van het abonnement dat u hebt geselecteerd, beslaat weerservice van Sirius diverse binnenwateren en kustgebieden van Noord-Amerika. Zie [www.siriusxm.com/sxmmarine](http://www.siriusxm.com/sxmmarine) voor meer informatie.

### Sirius statuspaneel

Als de weermodule op het systeem is aangesloten, krijgt u toegang tot het Sirius statuspaneel.

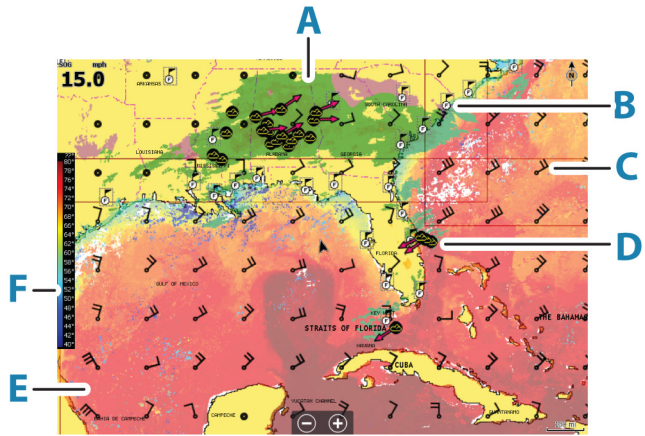


Op het statuspaneel wordt de signaalsterkte aangeduid met 1/3 (zwak), 2/3 (goed) of 3/3 (voorkeur). Hierin staan ook de antennestatus, het serviceniveau en het elektronische serienummer voor de weermodule.

### Sirius weerpaneel

Het Sirius weerdisplay kan als overlay op uw kaartpaneel worden weergegeven.

Als de weer-overlay geselecteerd is, wordt het kaartmenu uitgebreid met de beschikbare weeropties.

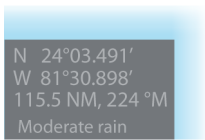


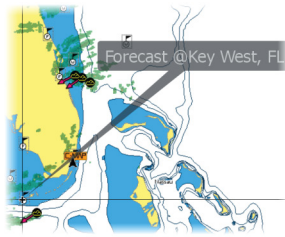
- A** Kleurnuances voor neerslag
- B** Stadsverwachtingssymbol
- C** Windveer
- D** Stormpictogram
- E** SST-kleurenbalk
- F** SST-kleurnuances

## Weerdetails tonen

Als Pop-up is ingeschakeld, kunt u een weerpictogram selecteren om de bron van de observatie weer te geven.

Als u het pop-upvenster selecteert, wordt gedetailleerde informatie over de waarneming getoond. U kunt de gedetailleerde informatie ook weergeven in het menu wanneer het weerpictogram is geselecteerd.





**Chart Info**

**Forecast** Forecast for Key West, FL

BYXD2  
6000 m  
13 kn (S)

**Wednesday night**  
Generally fair skies. Low 71F. Winds NE at 5 to 10 mph.

**Thursday**  
Generally sunny. High around 80F. Winds NE at 5 to 10 mph.

**Thursday night**  
A shower is possible early. Clear to partly cloudy. High 75F. Winds NE at 5 to 10 mph.

## Lokaal weer

Het dialoogvenster Lokaal weer toont de huidige weersomstandigheden en de weersverwachting voor uw huidige locatie.

**Lokaal weer**

NU 3uur 6uur Do Vr Za Zon Ma Di

N 25°35.989', W 80°13.419' Miami/Ft. Lauderdale (Hollywood/M... Florida)

Neerslag: 20% UV: Laag  
Lucht: Goed  
Wolk: Defect

27°C  
Half bewolkte nacht

4 kn

## Weeropties

### Weergaveopties

#### Neerslag

Kleurnuances worden gebruikt om het type en de intensiteit van de neerslag te tonen. Hoe donkerder de kleur, hoe hoger de intensiteit.

Regen	Van lichtgroen (lichte regen) - geel - oranje - tot donkerrood (zwarte regen)
Sneeuw	Blauw
Gemengd	Roze

- Terug
- Bekijken
- Symbolen
- Zeegebieden
- Tropische berichten
- Aanpassen
- Animatie
- Transparantie 8

Weer

Weer opties

### **Temperatuur zeeoppervlak (SST)**

U kunt de oppervlaktetemperatuur van de zee weergeven met kleurschakeringen of als tekst.

Als kleurcodering is geselecteerd, wordt aan de linkerkant van het display de SST-kleurenbalk getoond.

U bepaalt hoe de kleurcodes worden gebruikt om de oppervlaktetemperatuur van de zee weer te geven. Zie "*Kleurcodes aanpassen*" op pagina 176.

### **Voorspelling verwachte golfhoogte**

U kunt kleuren gebruiken om de verwachte golfhoogte aan te geven. De hoogste golven zijn donkerrood en de laagste zijn blauw.

U kunt aangeven welke kleurcodes worden gebruikt om de golfhoogte aan te geven. Zie "*Kleurcodes aanpassen*" op pagina 176.





### **Voorspelling windveren**

De voorspelling van windveren kan worden weergegeven of verborgen op het weerpaneel.

#### **Windveren**

De draaiing van de windveren geeft de relatieve windrichting aan. De staart laat zien uit welke richting de wind komt. In de tekening hieronder komt de wind uit het noordwesten.

De windsnelheid wordt aangegeven door een combinatie van korte en lange strepen aan het eind van de windbalk.

	Nul knopen / Onbepaalde windrichting
	Korte windveer = 5 knopen
	Lange windveer = 10 knopen
	Pijlvormige windveer = 50 knopen

Als de staart een combinatie van windveren van 5 en 10 knopen laat zien, telt u deze bij elkaar op voor de totale windsnelheid. In het voorbeeld hieronder ziet u 3 x grote windveer + 1 x keer kleine

windveer = 35 knopen, en is 60 knopen aangegeven met 1 x pijlvormige windveer + 1 x grote windveer.



*Windsnelheid: 35 knopen*



*Windsnelheid: 60 knopen*

## Weersymbolen

Er zijn verschillende weersymbolen beschikbaar om de huidige of verwachte weersomstandigheden te tonen.

Selecteer een pictogram om gedetailleerde weerinformatie te tonen.

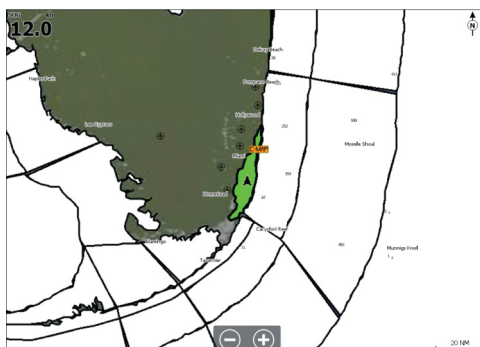
	Stadsverwachting
	Oppervlakteobservatie
	Volgen van tropische storm: verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Volgen van orkaan (categorie 1-5): verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Volgen van tropische storing/depressie: verleden (grijs) - heden (rood) - toekomst (geel)
	Stormeigenschappen
	Bliksem
	Plaats en waarschuwing watchbox
	Locatie maritieme zone

## Zeegebied

Afhankelijk van uw geselecteerde abonnement bevat SiriusXM services toegang tot weerrapporten voor zeegebieden in de Verenigde Staten en Canada, met uitzondering van de gebieden op volle zee.

U kunt een zeegebied selecteren en vervolgens de weersverwachting bekijken. U kunt ook een zeegebied selecteren

als uw huidige favoriete zone. U wordt dan geïnformeerd over weerswaarschuwingen in dat gebied.



### **Tropische berichten**

U kunt tropische berichten lezen inclusief informatie over tropische weersomstandigheden. Deze informatie is beschikbaar voor de gehele Atlantische Oceaan en de oostelijke Stille Oceaan.

### **Kleurcodes aanpassen**

U kunt de kleurcodes voor de temperatuur van het zeeoppervlak en de golfhoogte definiëren.

De temperaturen boven de warmte- en onder de koudewaarden worden getoond als toenemend donkerder rood en blauw.

Golven hoger dan de maximumwaarde worden getoond als steeds donkerder rood. Golven lager dan de minimumwaarde hebben geen kleurcodering.

### **Animeren van weergrafieken**

De weersinformatie die u hebt ingeschakeld wordt opgenomen. Deze informatie kan worden gebruikt om animaties te maken van eerdere of toekomstige weersomstandigheden. De hoeveelheid informatie die in het systeem beschikbaar is, hangt af van de weeractiviteit. Hoe complexer deze is, hoe minder tijd er is voor animatie.

U kunt het verleden of de toekomst animeren, afhankelijk van de weergave die is ingeschakeld:



- met de neerslag-overlay kunt u het verleden animeren. Weersomstandigheden in de onmiddellijke toekomst kunt u alleen voorspellen.
- met de gekleurde golfhoogte-overlay kunt u de toekomst animeren (de verwachtingen).

Wanneer deze optie geactiveerd is, wordt de tijd voor het huidige grafische animatie weergegeven in het paneel.

## Transparantie

Hiermee past u de transparantie van de overlay aan.

## Weeralarmen

U kunt de onweer- of stormalarmen instellen wanneer deze omstandigheden zich voordoen binnen een bepaald bereik van uw vaartuig.

U kunt ook een alarm instellen als er een waarschuwing voor zwaar weer wordt afgegeven voor het door u ingestelde zeegebied.

De National Weather Service heeft een watchbox gedefinieerd. Wanneer het alarm voor watchbox is ingeschakeld, gaat er een alarm af wanneer uw vaartuig een watchbox binnengaat of zich hierin bevindt.



# 23

## Afstandsbediening van de MFD

---

### Opties voor afstandsbediening

De volgende opties zijn beschikbaar voor het op afstand bedienen van uw MFD:

- een smartphone of tablet, aangesloten op dezelfde WiFi-hotspot als de MFD('s)
  - een smartphone of tablet, verbonden met een MFD die dienst doet als WiFi-toegangspunt
  - een optionele afstandsbediening, verbonden via Bluetooth
- **Notitie:** Om veiligheidsredenen kunnen de stuurautomaat en CZone functies niet met een afstandsbediening worden bediend.

### Smartphones en tablets



#### De Link app

Met de Link app verbindt u een telefoon of tablet met de MFD.

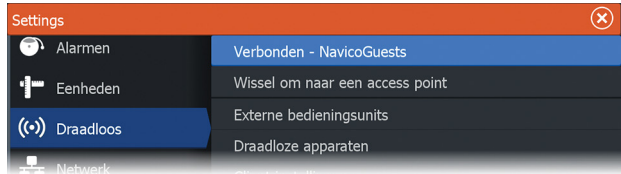
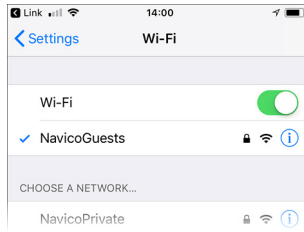
Na verbinding kan de Link app op de telefoon of tablet worden gebruikt voor:

- Op afstand weergeven en bedienen van het systeem
- Back-up maken en terugzetten van instellingen
- Back-up maken en terugzetten van waypoints, routes en trails

De Link app kan worden gedownload in de relevante app store voor de telefoon/tablet.

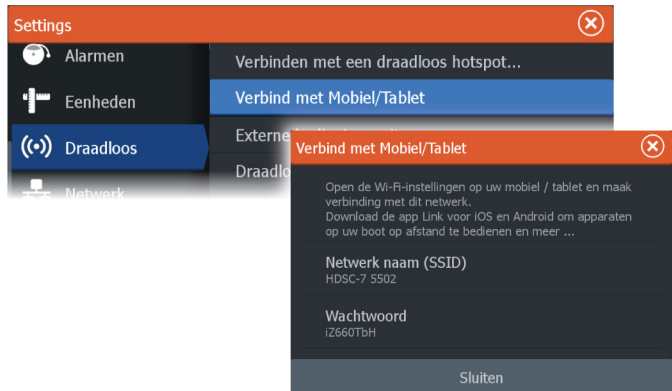
#### Verbinden via een hotspot

Als u een telefoon of tablet en de MFD('s) verbindt met dezelfde hotspot kunt u uw telefoon of tablet gebruiken om alle MFD's in hetzelfde netwerk te bedienen.



## Verbinden met een MFD die fungeert als access point

Als u geen toegang hebt tot een draadloos netwerk, kunt u uw telefoon/tablet direct met de MFD verbinden wanneer deze is opgezet ingesteld als access point.



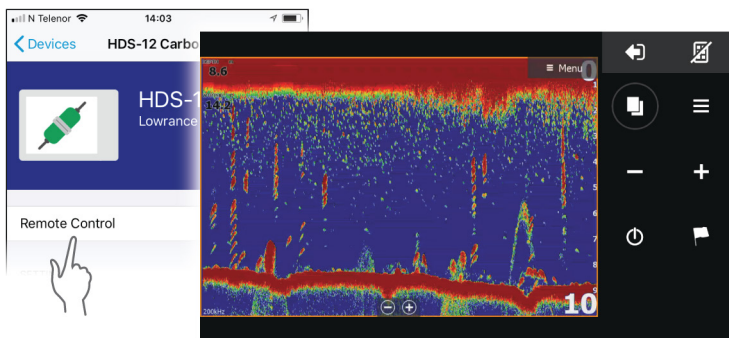
De MFD moet in access point-modus staan om uit te kunnen zenden. Wanneer de MFD nog niet in access point-modus staat, wordt u gevraagd om over te schakelen naar deze modus wanneer u de optie Verbinden selecteert in het dialoogvenster.

De netwerknaam van de MFD (SSID) wordt weergegeven als een beschikbaar netwerk op de telefoon/tablet.

## De Link app gebruiken

Open de Link app om de MFD('s) weer te geven die beschikbaar zijn voor afstandsbediening. De lijst omvat zowel verbonden als niet verbonden MDF's.

Selecteer de MFD die u wilt bedienen. Als de MFD niet verbonden is, volgt u de instructies op de MFD en de tablet of telefoon om verbinding te maken.



## Beheer van via Wi-Fi verbonden externe bedieningsunits

U kunt het toegangsniveau wijzigen en de via Wi-Fi verbonden externe bedieningsunits verwijderen.



## LR-1-afstandsbediening

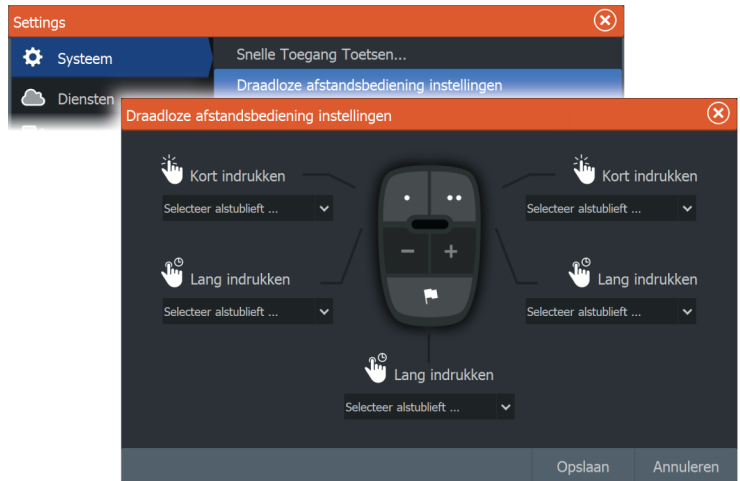
## Het configureren van de knoppen op de LR-1

U moet de knoppen voor de optionele draadloze afstandsbediening configureren voordat de unit kunt gebruiken.

De knoppen kunnen later worden geconfigureerd in overeenstemming met de voorkeuren van de gebruiker.

→ **Notitie:** Er moeten batterijen worden geplaatst in de afstandsbediening, en de unit moet zich op een afstand van minder dan 30 m bevinden om de afstandsbediening te kunnen configureren.

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



## Gebruik van de LR-1

Druk op de speciale knop op de LR-1 om de MFD op afstand te bedienen.

Een groene LED op de afstandsbediening knippert elke keer wanneer u een knop indrukt om aan te geven dat de afstandsbediening is aangesloten en werkt.

# 24

## Uw telefoon gebruiken met de MFD

---

### Over telefoonintegratie

De volgende functies zijn beschikbaar bij het aansluiten van een telefoon op de HDS Live:

- tekstberichten lezen en verzenden
  - nummerherkenning tonen voor inkomende gesprekken
- **Notitie:** Het is mogelijk om een smartphone te gebruiken voor het op afstand bedienen van de MFD. Zie "*Afstandsbediening van de MFD*" op pagina 178.

Beperkingen iPhone:

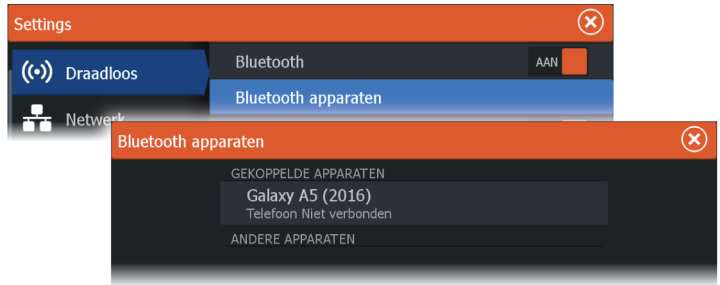
- Wanneer de telefoon is aangesloten op de MFD worden alleen inkomende oproepen en berichten ontvangen
- Vanaf de MFD kunnen geen berichten worden verzonden. De iPhone ondersteunt geen berichtenverzending vanaf verbonden Bluetooth-apparaten.

### Een telefoon aansluiten en koppelen

- **Notitie:** Voordat u verbinding kunt maken met de MFD moet Bluetooth worden ingeschakeld op uw telefoon.
- **Notitie:** Zie "*Bluetooth-apparaten beheren*" op pagina 186 als u een telefoon wilt koppelen terwijl een andere telefoon is aangesloten op de MFD.
- **Notitie:** U moet altijd verbinding maken met een telefoon vanaf de MFD, niet andersom.

Gebruik het telefoonpictogram om uw telefoon te verbinden met de MFD. Wanneer het pictogram is geselecteerd gebeurt het volgende:

- Bluetooth wordt ingeschakeld op de MFD
- het dialoogvenster Bluetooth-apparaten wordt geopend, met een lijst van alle Bluetooth-apparaten binnen bereik



Een telefoon koppelen die vermeld staat onder **andere apparaten** in het apparaatdialogvenster:

- selecteer de telefoon die u wilt koppelen, en volg de instructies op de telefoon en op de MFD

Enmaal gekoppeld wordt de telefoon verplaatst naar het gedeelte **Gekoppelde apparaten** in het dialoogvenster.

Voor het verbinden van een gekoppelde telefoon:

- selecteer de telefoon die u wilt verbinden

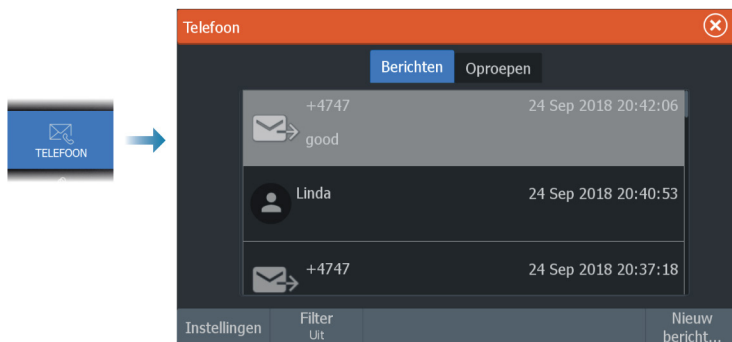
Wanneer de telefoon en de unit zijn verbonden, wordt een telefoonpictogram weergegeven op de Home pagina.

Inkomende berichten en telefoonmeldingen zullen nu in een pop-upvenster op de MFD verschijnen.



## Telefoonmeldingen

Nadat de telefoon en de unit zijn gekoppeld en verbonden, gebruikt u het telefoonpictogram om de lijst met berichten en de belgeschiedenis weer te geven.



Standaard wordt alle berichten getoond in de berichtenlijst. Deze lijst kan worden gefilterd zodat alleen verzonden of ontvangen berichten worden getoond.

## Tekstberichten maken

→ **Notitie:** Deze optie is niet beschikbaar voor iPhones.

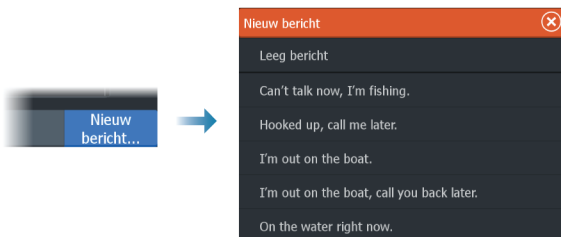
Zo maakt u een nieuw tekstbericht:

- selecteer de optie Nieuw bericht in het dialoogvenster Bericht

Zo reageert u op een tekstbericht of een telefoongesprek:

- selecteer het bericht of de oproep die u wilt beantwoorden

Alle opties worden getoond in het dialoogvenster Nieuw bericht.



## Het beantwoorden van een inkomend gesprek

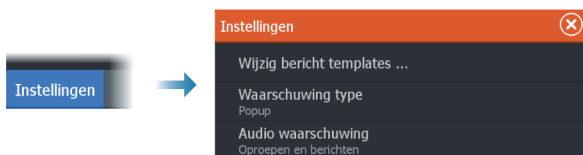
Een gesprek moet worden beantwoord of afgewezen vanaf de telefoon.



U kunt met een tekstbericht reageren op een binnenkomend gesprek (niet beschikbaar voor iPhones).

## Berichtinstellingen

U kunt berichtjablonen definiëren en instellen hoe u wilt dat de melding wordt weergegeven in het dialoogvenster Instellingen.



## Problemen met de telefoon oplossen

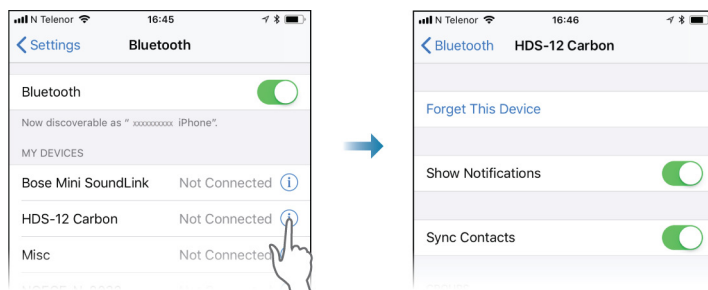
### Het is niet mogelijk om een iPhone aan te sluiten

De eerste keer dat een MFD verbinding probeert te maken met een iPhone, kan de volgende foutmelding verschijnen:

- verbinden mislukt, met een bericht dat de telefoon is niet beschikbaar voor verbindingen
- de telefoon geeft niet de juiste naam voor de MFD

Als dit gebeurt, kunt u het volgende proberen:

- herstart de MFD en de telefoon
- controleer of de telefoon niet verbonden is met andere Bluetooth-apparaten
- stel de iPhone handmatig in om meldingen van de MFD te ontvangen:

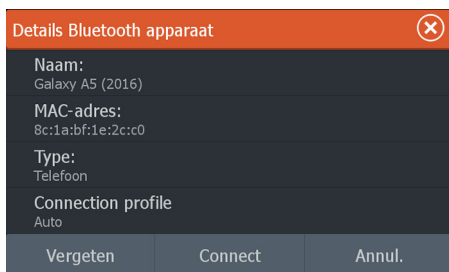


## Ontbrekende meldingen

Standaard is het verbindingsprofiel voor de telefoon ingesteld op **auto**.

Het verbindingsprofiel moet worden gewijzigd naar **alternatief** als een van de volgende problemen zich voordoet:

- de telefoon is aangesloten en het type waarschuwing is ingesteld als pop-upvenster of melding, maar er is geen waarschuwing of de waarschuwing is zeer vertraagd
- de telefoon is verbonden, maar heeft geen geluid tijdens een gesprek



Zie "*Bluetooth-apparaten beheren*" op pagina 186 voor het weergeven van apparaatdetails.

Zie "*Berichtinstellingen*" op pagina 185 om de waarschuwingsinstelling voor telefoonmeldingen te wijzigen.

## Tekstberichten verschijnen op de iPhone, maar niet op de MFD

Controleer of de berichten-app niet open en actief is op de iPhone.

## Bluetooth-apparaten beheren

Bluetooth-apparaten binnen bereik worden getoond in het dialoogvenster Bluetooth-apparaten. Zie "*Bluetooth-apparaten*" op pagina 193.

# 25

## Tools en instellingen

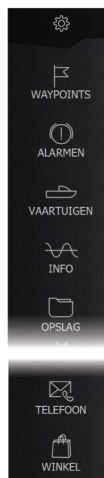
---

Dit hoofdstuk bevat een beschrijving van de tools en de instellingen die niet specifiek bij een applicatiepaneel horen.

Raadpleeg voor applicatie-instellingen het hoofdstuk van de betreffende applicatie.

Tools en instellingen zijn beschikbaar op de Home pagina.

### De werkbalk



#### Waypoints

Bevat de dialoogvensters Waypoints, Routes en Trails die worden gebruikt voor het beheren van deze door de gebruiker gedefinieerde items.

#### Alarmen

Dialoogvensters voor actieve en eerdere alarmen. Hier vindt u ook het dialoogvenster Alarminstellingen met de opties voor alle beschikbare systeemalarmen.

#### Vaartuigen

De statuslijst toont de status en beschikbare gegevens voor de volgende vaartuigtypen:

- AIS
- DSC

Zie "AIS" op pagina 164 voor meer informatie.

#### Info

Bevat getijdinformatie voor beschikbaar getijdstations, een tripcalculator die reis- en motorinformatie weergeeft, en een dialoogvenster met informatie over de zon en maan voor geselecteerde datums en posities.

#### Opslagtemperatuur

Toegang tot het bestandsbeheersysteem. Hiermee kunt u de inhoud van het interne geheugen van de unit en op de unit aangesloten opslagapparaten bekijken en beheren.

## Telefoon

Voor de aansluiting van een telefoon op de MFD. Zie "*Uw telefoon gebruiken met de MFD*" op pagina 182.

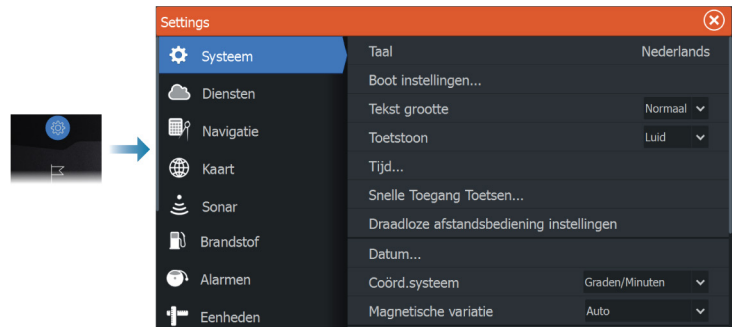
## Store

Maakt verbinding met de internetwinkel van Navico. In deze winkel kunt u producten bekijken en aanschaffen, ontgrendelcodes voor functies verkrijgen, compatibele kaarten voor uw systeem downloaden en nog veel meer.

→ **Notitie:** Het apparaat moet verbonden zijn met internet om deze functie te gebruiken.

# Instellingen

## Systeeminstellingen



## Taal

Bepaalt de taal die op het apparaat wordt gebruikt voor panelen, menu's en dialoogvensters. Bij veranderen van de taal wordt het apparaat opnieuw opgestart.

## Bootinstellingen

Deze optie wordt gebruikt om de fysieke kenmerken van de boot te specificeren.

### ***Tekst grootte***

Gebruikt voor het instellen van de grootte van tekst in menu's en dialoogvensters.

Standaard instelling: Normaal

### ***Toetstonen***

Bepaalt hoe hard de toon klinkt als er op een toets wordt gedrukt.

### ***Tijd***

Configureer de tijdsinstellingen voor de locatie van het vaartuig en de weergave van datum en tijd.

### ***Sneltoegangstoetsen***

Stelt de functie van de configureerbare knoppen in.

### ***Sneltoegangstoetsen op de draadloze afstandsbediening***

Stelt de functie van de configureerbare toetsen van de draadloze afstandsbediening in.

### ***Referentievlak***

De meeste papieren kaarten worden gemaakt in het WGS84-formaat, dat ook door HDS Live gebruikt wordt.

Als uw papieren kaarten een ander formaat hebben, kunt u de instellingen voor het referentievlak zo wijzigen dat deze overeenkomen met uw papieren kaarten.

### ***Coördinatensysteem***

Er kunnen verschillende coördinatensystemen worden gebruikt voor de indeling van breedte-/hoogtegraadcoördinaten.

### ***Magnetische variatie***

Magnetische variatie is het verschil tussen ware en magnetische peilingen, veroorzaakt door verschillende locaties van de geografische en de magnetische Noordpool. Lokale verschillen zoals ijzerafzettingen kunnen de magnetische peilingen ook beïnvloeden.

Indien op Auto ingesteld, converteert het systeem automatisch het magnetische noorden naar het ware noorden. Selecteer de

handmatige modus wanneer u zelf een lokale magnetische variatie moet invoeren.

### **Satellieten**

Statuspagina voor actieve satellieten.

EGNOS (en WAAS) differentiële positie correctie kan AAN of UIT worden gezet.

### **Standaardinstellingen herstellen**

Biedt de mogelijkheid te selecteren welke instellingen op de oorspronkelijke fabrieksinstellingen moeten worden teruggezet.

**⚠ Waarschuwing:** Als waypoints, routes en trails worden geselecteerd, worden die permanent verwijderd.

### **Geavanceerd**

Wordt gebruikt voor het configureren van geavanceerde instellingen. Hier kunt u bovendien instellen op welke manier uw systeem verschillende gebruikersinterfacegegevens weergeeft.

### **Registratie**

Richtlijnen voor online registratie van het apparaat.

### **Info over**

Hier worden de copyrightgegevens, de softwareversie en de technische informatie van dit apparaat weergegeven.

Via de optie Support hebt u toegang tot de ingebouwde Service Assistent. Raadpleeg "*Serviceraport*" op pagina 201.

### **Services**

Voor toegang tot websites die functies voor services leveren.

### **Navigatie**

Voor het definiëren van navigatie-instellingen. Zie "*Navigeren*" op pagina 66.

## Draadloze instellingen

Biedt configuratie- en instellopsies voor de draadloze functionaliteit.



### **Verbinden met draadloze hotspot**

Hiermee maakt u verbinding met een hotspot.

Wanneer de verbinding tot stand is gebracht, wordt de naam van de hotspot (SSID) getoond.

### **Omwisselen naar een access point**

Hiermee wijzigt u de unit terug naar een access point en ontkoppelt u de unit van de draadloze hotspot.

Deze optie is alleen beschikbaar als de unit is verbonden met een hotspot.

### **Uw telefoon/tablet verbinden**

Voor het verbinden van een telefoon of tablet met de MFD. Zie "Afstandsbediening van de MFD" op pagina 178.

### **Externe bedieningsunits**

Als een draadloos apparaat (smartphone of tablet) is verbonden, verschijnt deze in de lijst Externe bedieningsunits. Als u de optie Altijd toestaan selecteert, kan het apparaat automatisch verbinding maken zonder dat u een wachtwoord moet invoeren. In dit dialoogvenster kunt u ook de verbinding verbreken met apparaten die geen toegang meer nodig hebben.

### **Draadloze apparaten**

Dit dialoogvenster toont de beschikbare draadloze apparaten. Selecteer een apparaat om aanvullende details weer te geven.

### **Onthouden hotspots**

Hier vindt u hotspots waarmee de unit in het verleden verbinding heeft gehad.

### **Geavanceerd**

Binnen de software zijn hulpmiddelen beschikbaar voor het opsporen van fouten en het instellen van het draadloze netwerk.

#### **DHCP Probe**

De draadloze module bevat een DHCP-server die IP-adressen toewijst voor alle MFD's en Sonar-units in het netwerk. Bij integratie met andere apparaten, zoals een 3G-modem of satelliettelefoon, kunnen andere apparaten in het netwerk ook fungeren als DHCP-server. Om gemakkelijk alle DHCP-servers op het netwerk te vinden, kunt u dhcp\_probe uitvoeren vanaf de HDS Live. Op het netwerk kan slechts één DHCP-apparaat tegelijk actief zijn. Schakel de DHCP-functie van het tweede apparaat uit, als dat wordt gevonden. Raadpleeg de instructies van dat apparaat voor meer informatie.

→ **Notitie:** Iperf en DHCP Probe zijn hulpmiddelen voor diagnostische doeleinden, bedoeld voor gebruikers die bekend zijn met de terminologie en configuratie van netwerken. Navico is niet de ontwikkelaar van deze hulpmiddelen en kan geen ondersteuning verlenen bij het gebruik.

#### **Iperf**

Iperf is een veelgebruikt hulpprogramma voor netwerkprestaties. Het wordt meegeleverd om de prestaties van het draadloze netwerk rondom het vaartuig te testen, zodat zwakke plekken of probleemgebieden kunnen worden geïdentificeerd. De applicatie moet worden geïnstalleerd en uitgevoerd op een tablet.

Er moet een Iperf-server worden uitgevoerd op de unit voordat de test vanaf de tablet wordt gestart. Na het verlaten van de pagina wordt Iperf automatisch gestopt.



## **Bluetooth**

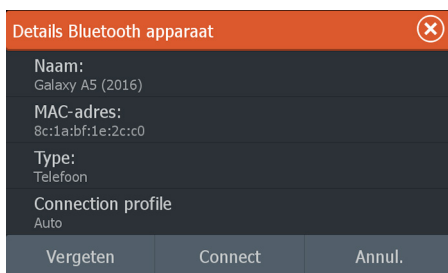
Schakelt de ingebouwde Bluetooth-functie in.

### **Bluetooth-apparaten**

Geeft het dialoogvenster Bluetooth weer. Gebruik dit dialoogvenster om Bluetooth-apparaten te koppelen of te ontkoppelen.

Selecteer een apparaat om:

- details van het apparaat weer te geven
- het apparaat te verbinden of te ontkoppelen, of het uit de apparatenlijst te verwijderen



### **Interne draadloze verbinding**

Selecteer deze optie om de interne draadloze functie in of uit te schakelen.

Het uitschakelen van de draadloze functie vermindert het stroomverbruik van de unit.

# 26

## Menu Alarms (Alarmen)

### Over het alarmsysteem

Als het systeem is ingeschakeld, wordt er voortdurend gecontroleerd op gevaarlijke situaties en systeemfouten.

Het alarm wordt opgenomen in het alarmoverzicht zodat u de details kunt zien en de juiste corrigerende actie kunt ondernemen.

### Typen meldingen

De meldingen worden geclassificeerd naar gelang de gevolgen die de gerapporteerde situatie voor uw vaartuig heeft. De volgende kleurcodes worden gebruikt:

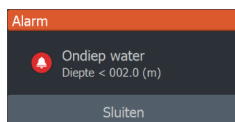
Kleur	Betekenis
Rood	Kritiek alarm
Oranje	Belangrijk alarm
Geel	Standaardalarm
Blauw	Waarschuwing
Groen	Lite-waarschuwing

### Alarmindicatie

Een alarmsituatie wordt aangegeven met:

- een pop-up met een alarmmelding
- een knipperend alarmpictogram

Als u de sirene hebt geactiveerd, wordt de alarmmelding gevolgd door een geluidsalarm.



Een enkelvoudig alarm wordt getoond met de naam van het alarm als de titel, en details voor het alarm.

Als er meer dan één alarm tegelijk wordt geactiveerd, kunnen in de alarmpop-up 3 alarmmeldingen worden weergegeven. De alarmen

staan op volgorde van gebeurtenis, met bovenaan het alarm dat het laatst geactiveerd is. De andere alarmen worden weergegeven in het dialoogvenster Alarmen.

## Een melding bevestigen

Het dialoogvenster Alarmen heeft één of twee opties om een melding te bevestigen:

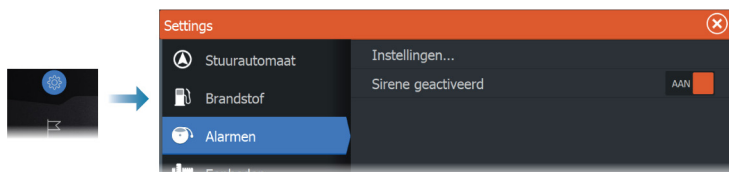
- Sluiten  
Zet de alarmstatus op bevestigd, wat betekent dat u weet dat er een alarmtoestand is. De sirene/zoemer stopt en het dialoogvenster Alarmen wordt verwijderd. Het alarm blijft echter actief in het alarmoverzicht totdat de reden voor het alarm is verdwenen.
- Uitschakelen  
Deactiveert de huidige alarminstelling. Het alarm wordt niet meer getoond tenzij u dit weer inschakelt in het dialoogvenster Alarminstellingen.

Er is geen time-out voor de alarmmelding of sirene. Deze blijven actief totdat u het alarm bevestigt of totdat de reden voor het alarm is verdwenen.

## Alarminstellingen

U kunt de alarmsirene in- of uitschakelen in het dialoogvenster Alarminstellingen.

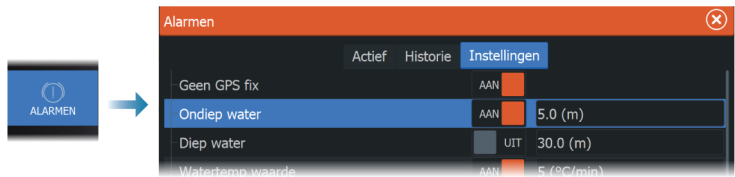
Via dit dialoogvenster kunt u ook naar het dialoogvenster Instellingen, waar u alle systeemalarmen kunt in- of uitschakelen.



## Dialoogvensters Alarmen

De dialoogvensters Alarmen worden geactiveerd vanuit het dialoogvenster Instellingen of op de werkbalk.

- Instellingen: overzicht van beschikbare alarmopties in het systeem. In dit dialoogvenster kunt u de alarmgrens instellen, en een alarm in- en uitschakelen
- Actief: overzicht van alle actieve alarmen met details
- Geschiedenis: overzicht van de alarmgeschiedenis met tijdstempel. De alarmen blijven in de lijst totdat deze handmatig worden gewist



# 27

## Onderhoud

---

### Preventief onderhoud

De unit bevat geen onderdelen die door de gebruiker kunnen worden onderhouden. De gebruiker hoeft daarom slechts in zeer beperkte mate preventief onderhoud uit te voeren.

Breng, indien beschikbaar, altijd een zonnescerm aan als de unit niet wordt gebruikt.

### Controleren van de connectoren

De connectoren mogen alleen visueel gecontroleerd worden.

Duw de stekkers in de connector. Als de connectoren zijn voorzien van een vergrendeling of een positieknop, moet u ervoor zorgen dat deze in de juiste stand staat.

### Reinigen van de display-unit

Het scherm reinigen:

- Gebruik een microvezeldoekje of een zacht katoenen doekje om het scherm te reinigen. Gebruik voldoende water om achtergebleven zoutresten op te lossen en weg te spoelen. Gekristalliseerd zout, zand, vuil etc. kan de beschermende coating beschadigen als er een vochtige doek wordt gebruikt. Besproei de unit met schoon water en droog de unit vervolgens met een microvezeldoekje of zacht katoenen doekje. Oefen geen druk uit met de doek.

Behuizing reinigen:

- Gebruik warm water met een beetje vloeibaar afwasmiddel of reinigingsmiddel.

Gebruik geen reinigingsmiddelen die schuurmiddelen of oplosmiddelen (aceton, minerale terpentijn, etc.), zuur, ammoniak of alcohol bevatten, omdat het display en de plastic behuizing daardoor beschadigd kunnen raken.

Gebruik geen hogedrukspuit. Reinig uw unit niet in een autowasstraat.

## Kalibratie touchscreen

→ **Notitie:** Zorg dat het scherm schoon en droog is alvorens de kalibratie uit te voeren. Raak het scherm niet aan, behalve als dit wordt gevraagd.

In sommige gevallen kan het nodig zijn om het touchscreen opnieuw te kalibreren. U kunt uw touchscreen als volgt opnieuw kalibreren:

1. Schakel de unit uit
2. Houd de Waypoint-knop ingedrukt en schakel de unit in
3. Blijf de Waypoint-knop ingedrukt houden tijdens het opstarten, tot het kalibratiescherm verschijnt
4. Volg de instructies op het scherm om de kalibratie uit te voeren.

Als de kalibratie is voltooid, keert de unit terug naar het applicatiescherm.

## Registratie van NMEA gegevens

Alle seriële uitvoerzinnen die worden verzonden via de NMEA TCP-verbinding worden vastgelegd in een intern bestand. U kunt dit bestand exporteren en bekijken voor onderhoud en het zoeken van storingen.

De maximale bestandsgrootte is vooraf gedefinieerd. Als u diverse andere bestanden hebt toegevoegd aan het systeem (bestanden met opnamen, muziek, foto's, PDF-bestanden), kan hierdoor de maximale bestandsgrootte van het logbestand kleiner zijn.

Het systeem registreert zo veel mogelijk gegevens tot de maximale bestandsgrootte is bereikt, en gaat vervolgens de oudste gegevens overschrijven.

### NMEA logbestanden exporteren

U kunt het NMEA logbestand exporteren vanuit het dialoogvenster Opslag.

Wanneer u de logdatabase selecteert, wordt u gevraagd een doelmap en een bestandsnaam op te geven. Na acceptatie wordt het logbestand naar de gekozen locatie geschreven.

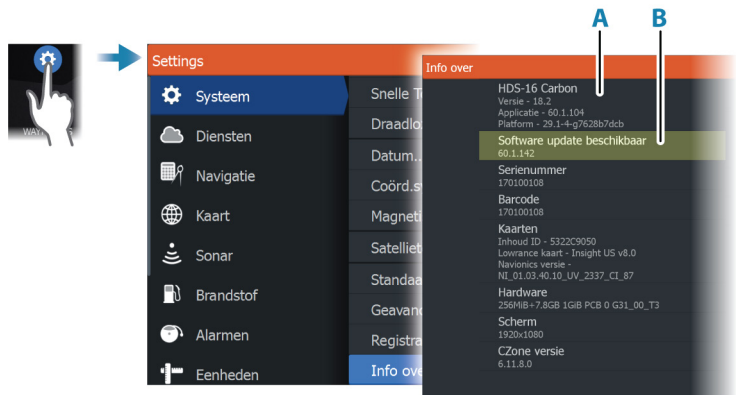
## Software updates

Zorg dat u eerst een back-up maakt van mogelijk waardevolle gebruikersgegevens voordat u een update op de unit uitvoert. Zie "*Back-up maken van uw systeemgegevens*" op pagina 202.

### Geïnstalleerde software en software-updates

Het dialoogvenster toont de softwareversie die op dit moment is geïnstalleerd op deze unit (A).

Als de unit is verbonden met internet toont het dialoogvenster tevens beschikbare software-updates (B).

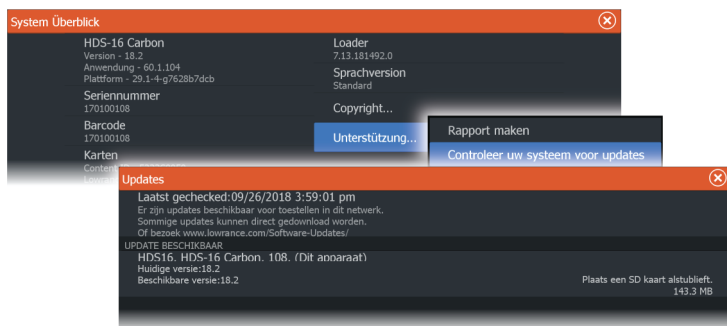


### De software updaten met een apparaat dat is verbonden met internet

Als de unit is verbonden met internet, zal het systeem automatisch controleren of er software-updates zijn. U ontvangt een bericht wanneer er nieuwe software-updates beschikbaar zijn.

- **Notitie:** Voor sommige software-updatebestanden kan meer beschikbare ruimte op de unit nodig zijn. In dat geval krijgt u de vraag om een geheugenkaart in het toestel te plaatsen.
- **Notitie:** Plaats geen software-updatebestanden op geheugenkaarten met kaarten.
- **Notitie:** Schakel de unit of het apparaat op afstand niet uit tot de update is voltooid of tot u wordt gevraagd de unit opnieuw op te starten.

U start het updateproces vanuit het dialoogvenster Updates.



## De software updaten vanaf een opslagapparaat

U kunt de software-update downloaden van [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com).  
Breng de update-bestanden over naar een compatibel opslagapparaat en plaats het opslagapparaat in de unit.

→ **Notitie:** Plaats geen software-updatebestanden op geheugenkaarten met kaarten.

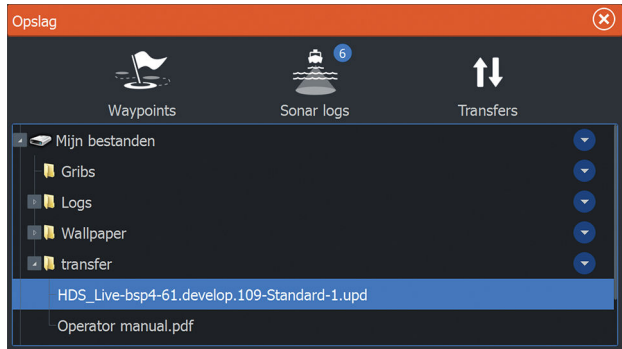
Updaten van alleen deze unit:

- start de unit opnieuw op om deze te laten opstarten vanaf het opslagapparaat

Updaten van deze unit of een apparaat op het NMEA 2000 netwerk:

- selecteer het updatebestand in het dialoogvenster Opslagapparaat
- **Notitie:** Schakel de unit of het apparaat op afstand niet uit tot de update is voltooid of tot u wordt gevraagd de unit opnieuw op te starten.





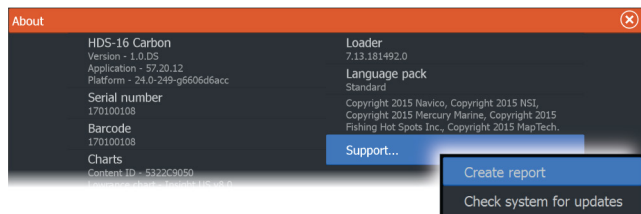
## Service rapport

Het systeem heeft een ingebouwde Service Assistant die een rapport opstelt van apparaten die zijn verbonden met de netwerk(en). Dit rapport omvat informatie over de softwareversie en het serienummer, en informatie uit het instellingenbestand. Het serviceraapport wordt gebruikt bij verzoeken om technische ondersteuning.

U kunt screenshots en logbestanden aan het rapport toevoegen.

→ **Notitie:** De bijlagen van het rapport mogen maximaal 20 MB groot zijn.

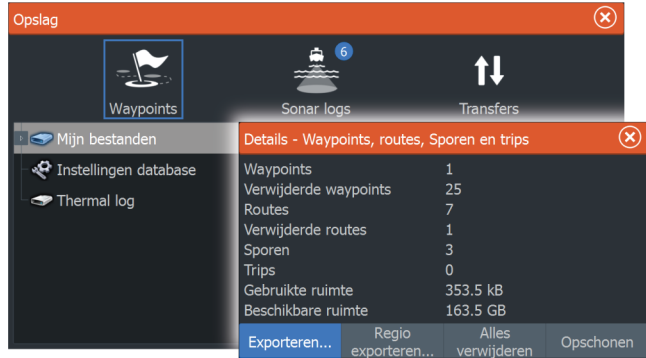
U kunt het rapport opslaan op een opslagapparaat en het e-mailen naar ondersteuning, of het direct uploaden als u over een internetverbinding beschikt. Als u eerst de technische ondersteuning belt voordat u het rapport hebt gemaakt, kunt u een incidentnummer invoeren om het incident te volgen.



## Back-up maken van uw systeemgegevens

Het wordt aanbevolen gebruikersgegevens en uw instellingendatabase regelmatig te kopiëren, als onderdeel van uw back-upprocedure.

### Waypoints



Met de optie Waypoints in het dialoogvenster Opslag kunt u waypoint opslaan en beheren.

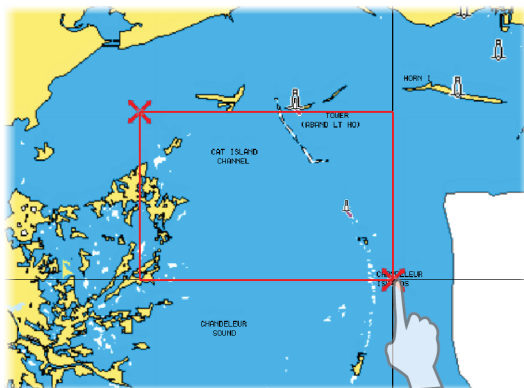
### **Alle waypoints exporteren**

De optie Exporteren wordt gebruikt voor het exporteren van alle waypoints, routes, trails en trips.

### **Regio exporteren**

Met de optie Regio exporteren kunt u het gebied selecteren waarvan u de gegevens wilt exporteren.

1. Selecteer de optie Regio exporteren
2. Markeer het gebied dat u wilt exporteren door het kader te slepen



3. Selecteer de optie Exporteren in het menu
4. Selecteer het juiste bestandsformaat

### **Gebruikersgegevens definitief verwijderen**

Verwijderde gebruikersgegevens blijven bewaard in het geheugen van de unit totdat de gegevens definitief worden verwijderd. Als u veel verwijderde, niet definitief verwijderde gebruikersgegevens hebt, kunt u de systeemprestaties verbeteren door deze te definitief te verwijderen.

→ **Notitie:** Gebruikersgegevens die uit het geheugen zijn gewist of verwijderd, kunnen niet worden hersteld.

### **Exportformaat waypoints**

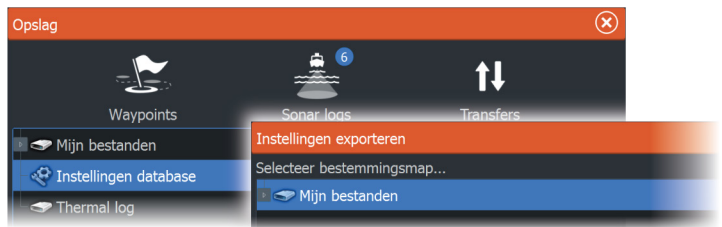
De volgende formaten zijn beschikbaar om waypoints te exporteren:

- **Gebruikersgegevensbestand versie 6**  
Voor het exporteren van waypoints, routes en gekleurde tracks/trails.
- **Gebruikersgegevensbestand versie 5**  
Dit wordt gebruikt voor het exporteren van waypoints en routes met een gestandaardiseerde, universeel unieke identificatie (UUID). Dit is een zeer betrouwbare en gebruiksvriendelijke methode. De gegevens bestaan onder meer uit informatie over de tijd en datum waarop een route is aangemaakt.
- **Gebruikersgegevensbestand versie 4**  
Dit kan het beste gebruikt worden bij de overdracht van gegevens van het ene naar het andere systeem, omdat hierin alle extra gegevens staan die deze systemen vastleggen.

- **Gebruikersgegevensbestand 3 (zonder diepte)**  
Dient gebruikt te worden bij de overdracht van gebruikersgegevens van het ene systeem naar een verouderd product (Lowrance LMS, LCX)
- **Gebruikersgegevensbestand 2 (zonder diepte)**  
Kan gebruikt worden bij de overdracht van gebruikersgegevens van het ene systeem naar een verouderd product (Lowrance LMS, LCX)
- **GPX (GPS Exchange, zonder diepte)**  
Dit is het meest gebruikte formaat op het web en wordt wereldwijd door de meeste GPS-systemen gebruikt. Gebruik dit formaat als u gegevens overzet naar de unit van een concurrent.

## De instellingendatabase exporteren

Met de optie Instellingendatabase in het dialoogvenster Opslag exporteert u uw gebruikersinstellingen.



# 28

## Integratie van apparaten van derden

---

Apparaten die met het NMEA 2000-netwerk worden verbonden, worden automatisch geïdentificeerd door het systeem. Als dat niet het geval is, kunt u deze functie inschakelen onder geavanceerde opties in het dialoogvenster Systeeminstellingen.

U kunt een apparaat van derden bedienen via menu's en dialoogvensters, net zoals op de ander panelen.

Deze handleiding geeft geen specifieke bedieningsinstructies voor apparaten van derden. Raadpleeg de documentatie van het apparaat voor informatie over functies en functionaliteit.

### Integratie SmartCraft VesselView

Wanneer een compatibel Mercury Marine VesselView product of VesselView Link aanwezig is op het NMEA 2000 netwerk, kunnen de motoren worden bewaakt en bediend vanaf de unit.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Mercury pictogram toegevoegd aan de home pagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.  
U kunt aanpassen welke gegevens worden weergegeven op het informatiescherm. Zie "*Infopanelen*" op pagina 109.
- Er wordt een dialoogvenster met Mercury instellingen toegevoegd - gebruik dit dialoogvenster om de instellingen van de motor te wijzigen.
- Er worden ook Mercury en Vaartuigregeling knoppen toegevoegd aan de bedieningsbalk.
  - Door het selecteren van de Mercury knop worden de motor- en vaartuiggegevens weergegeven.
  - Door het selecteren van de Vaartuig knop wordt de motorbedieningsunit geopend.

Wanneer de functies zijn ingeschakeld, wordt de gebruiker mogelijk gevraagd om informatie over basisinstellingen op te geven.

Raadpleeg voor meer informatie de VesselView handleiding of de motorleverancier.

## Suzuki motorintegratie

Indien een Suzuki C-10 meter beschikbaar is op het NMEA 2000 netwerk, kunnen de motoren vanuit de unit worden bewaakt.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Suzuki pictogram toegevoegd aan de home pagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.  
U kunt aanpassen welke gegevens worden weergegeven op het informatiescherm. Zie "*Infopanelen*" op pagina 109.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

## Yamaha Motor integratie

Als een compatibele Yamaha gateway is verbonden met het NMEA 2000 netwerk, kunnen de motoren vanuit de unit worden bewaakt.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Yamaha pictogram toegevoegd aan de home pagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.  
U kunt aanpassen welke gegevens worden weergegeven op het informatiescherm. Zie "*Infopanelen*" op pagina 109.
- Als het Yamaha systeem Troll Control ondersteunt, is een Troll-knop toegevoegd aan de bedieningsbalk. Selecteer deze knop om Troll Control in of uit te schakelen en de trollingsnelheid te regelen.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

## Evinrude motorintegratie

Indien een Evinrude motorbedieningsunit beschikbaar is op het NMEA 2000 netwerk, kunnen de Evinrude motoren worden bewaakt en bestuurd vanuit de unit.

Als de functie ook is ingeschakeld in het dialoogvenster Geavanceerde instellingen:

- Er wordt een Evinrude pictogram toegevoegd aan de home pagina - selecteer deze optie om het instrumentenpaneel van de motor weer te geven.  
U kunt aanpassen welke gegevens worden weergegeven op het informatiescherm. Zie "*Infopanelen*" op pagina 109.
- Er wordt een dialoogvenster met Evinrude instellingen toegevoegd - gebruik dit dialoogvenster om de instellingen van de motor te wijzigen.
- Er wordt een Evinrude knop toegevoegd aan de bedieningsbalk - als u deze knop selecteert, wordt de motorbedieningsunit geopend. Gebruik de motorbedieningsunit om de motoren te bedienen.

Er worden maximaal twee bedieningsunits en vier motoren ondersteund.

Raadpleeg voor meer informatie de motorhandleiding of de motorleverancier.

## Integratie FUSION-Link

FUSION-Link apparaten die zijn aangesloten op het NMEA 2000 netwerk kunnen worden bediend vanaf het systeem.

De FUSION-Link apparaten verschijnen als aanvullende bronnen wanneer de audiofunctie wordt gebruikt. Er zijn geen aanvullende pictogrammen beschikbaar.

Zie "*Audio*" op pagina 159 voor meer informatie.

## Integratie BEP CZone

De unit kan worden geïntegreerd met het CZone-systeem van BEP waarmee een gedistribueerd elektriciteitssysteem op uw vaartuig wordt beheerd en gecontroleerd.

Het CZone-pictogram is beschikbaar op de werkbalk op de Home pagina wanneer een CZone-systeem beschikbaar is op het netwerk.

Bij uw CZone-systeem wordt een afzonderlijke handleiding geleverd. Raadpleeg deze documentatie en de installatiehandleiding van de unit voor het installeren en configureren van het CZone-systeem.

### CZone dashboard

Als de CZone is geïnstalleerd en geconfigureerd, wordt een CZone-dashboard aan de Infopanelen toegevoegd.

U schakelt tussen de dashboards van een paneel door de pijlsymbolen naar links en rechts te selecteren, of door het dashboard in het menu te selecteren.

### **Een CZone dashboard wijzigen**

U kunt een CZone dashboard aan uw wensen aanpassen door de gegevens voor elk van de meters te wijzigen. Beschikbare bewerkingsopties zijn afhankelijk van het type meter en de gegevensbronnen die op het systeem aangesloten zijn.

Ga voor meer informatie naar "*Infopanelen*" op pagina 109.

## **Power-Pole-ankers**

Power-Pole-ankers, die kunnen worden aangestuurd door het op uw boot geïnstalleerde C-Monster Control System, kunnen worden bediend via de unit. Om de Power-Poles te kunnen bedienen dient u deze te koppelen met de unit via de op beide producten beschikbare draadloze Bluetooth-technologie.

### **Power-Pole bedieningsknoppen**

Als Bluetooth is ingeschakeld, wordt de knop Power-Pole weergegeven in de bedieningsbalk. Selecteer deze knop om de Power-Pole controller weer te geven.

Raadpleeg "*Bluetooth-apparaten*" op pagina 193 voor het koppelen van Bluetooth-apparaten. Zie ook "*Koppelen met twee Power-Poles*" op pagina 210 als u twee Power-Poles wilt koppelen.

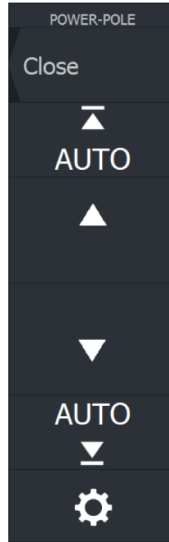
Als de Power-Pole controller is geopend, maakt het systeem verbinding met gekoppelde Power-Poles. Als de verbinding wordt bevestigd, worden de bedieningsknoppen ingeschakeld.

De Power-Pole-controller geeft bedieningsknoppen weer voor elke Power-Pole die is gekoppeld met de unit.

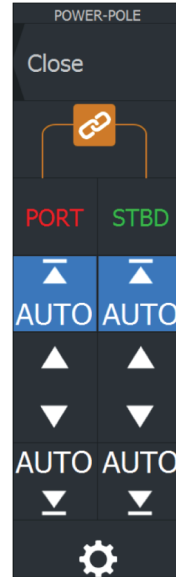
Druk één keer op de AUTO-knoppen om de Power-Poles automatisch helemaal omhoog en omlaag te bewegen. Met de handmatige knoppen Omhoog en Omlaag kunt u de poles zo ver omhoog of omlaag brengen als u wilt.







*Enkele Power-Pole controller*



*Dubbele Power-Poles controller*



Met een dubbele controller kunt u de Power-Poles afzonderlijk omhoog en omlaag brengen, of u kunt de sync (links) knop indrukken om beide te kunnen bedienen door één keer de auto-knoppen in te drukken of met de handmatige knoppen Omhoog en Omlaag.



### **Blijf verbonden**

Selecteer de knop Instellingen op de Power-Pole controller om het dialoogvenster Power-Pole instellingen te openen waar u kunt instellen dat u verbonden wilt blijven met alle gekoppelde Power-Pole ankers.

→ **Notitie:** Door Blijf verbonden te selecteren hebt u sneller toegang tot de bedieningsfuncties, maar u kunt de ankers dan niet bedienen vanaf een andere unit. Schakel deze optie uit als u verbinding wilt kunnen maken vanaf andere units.

Het dialoogvenster Power-Pole instellingen bevat ook de optie om Power-Poles toe te voegen of te verwijderen. Deze optie opent hetzelfde dialoogvenster Bluetooth-apparaten dat u opent vanuit het dialoogvenster Draadloze instellingen. Zie "*Bluetooth-apparaten*" op pagina 193.

## **Koppelen met twee Power-Poles**

Als twee Power-Poles zijn geïnstalleerd op uw boot, wordt de eerste gekoppelde Power-Pole automatisch ingesteld als Bakboord en de tweede als Stuurboord in de Power-Pole bediening.

Om ze om te wisselen, moet u de verbonden Power-Poles ontkoppelen. Schakel vervolgens Bluetooth uit en weer in via het dialoogvenster met draadloze instellingen om het Bluetooth-geheugen te resetten. Zodra Bluetooth weer is ingeschakeld, gaat u verder met het koppelen van de Power-Poles in de juiste volgorde.





**LOWRANCE®**