

LOWRANCE®

ELITE FS™

MANUALE DI ISTRUZIONI
ITALIANO



ELITE FS™ 7

ELITE FS™ 9

Introduzione

Clausola di esonero da responsabilità

Navico migliora costantemente il prodotto e pertanto ci riserviamo il diritto di apportarvi modifiche in qualunque momento. Questa versione del manuale può quindi non tenerne conto. Per ulteriore assistenza contattare il distributore più vicino.

È esclusiva responsabilità del proprietario installare e utilizzare l'apparecchio in maniera tale da non causare incidenti, lesioni alle persone o danni alle cose. L'utente del prodotto è unico responsabile del rispetto delle pratiche per la sicurezza in mare.

NAVICO HOLDING AS E LE SUE CONSOCIATE, FILIALI E AFFILIATE NON SI ASSUMONO ALCUNA RESPONSABILITÀ PER QUALUNQUE UTILIZZO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O VIOLARE LA LEGGE.

Il presente manuale rappresenta il prodotto al momento della stampa. Navico Holding AS e le sue consociate, filiali e affiliate si riservano il diritto di apportare modifiche alle specifiche senza preavviso.

Lingua di riferimento

Questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). In caso di conflitto tra una qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione costituirà la versione ufficiale della Documentazione.

Marchi

®Reg. brevetto USA, uff. marchi commerc. e marchi ™. Visitare il sito www.navico.com/intellectual-property per i diritti di marchio globali e gli accrediti per Navico Holding AS e altre entità.

- Navico® è un marchio di Navico Holding AS.
- Lowrance® è un marchio di Navico Holding AS.
- C-MAP® è un marchio di Navico Holding AS.
- ActiveTarget™ è un marchio di Navico Holding AS.
- BEP® è un marchio di POWER PRODUCTS, LLC.
- Bluetooth® è un marchio di Bluetooth SIG, Inc.
- Broadband Radar™ è un marchio di Navico Holding AS.

- C-Monster™ è un marchio registrato di JL Marine Systems, Inc.
- CZone® è un marchio di Power Products LLC.
- DownScan Imaging™ è un marchio di Navico Holding AS.
- DownScan Overlay® è un marchio di Navico Holding AS.
- Easy Routing™ è un marchio di Navico Holding AS.
- ELITE FS™ è un marchio di Navico Holding AS.
- Evinrude® è un marchio di Bombardier Recreational Products (BRP) US, Inc.
- FishReveal™ è un marchio di Navico Holding AS.
- Genesis® è un marchio di Navico Holding AS.
- Halo® è un marchio di Navico Holding AS.
- Link™ è un marchio di Navico Holding AS.
- LiveSight™ è un marchio di Navico Holding AS.
- Mercury®, Mercury Marine®, VesselView® e SmartCraft® sono marchi di Brunswick Corporation.
- NAC™ è un marchio di Navico Holding AS.
- Navionics® è un marchio di Navionics S.r.l.
- NMEA® e NMEA 2000® sono marchi dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).
- Power-Pole® è un marchio di JL Marine Systems, Inc.
- SD™ e microSD™ sono marchi di SD-3C, LLC.
- SiriusXM® è un marchio di Sirius XM Radio Inc.
- SonicHub® è un marchio di Navico Holding AS.
- StructureMap™ è un marchio di Navico Holding AS.
- Suzuki® è un marchio di Suzuki Motor Corporation.
- Yamaha® è un marchio di Yamaha Corporation.

Copyright

Copyright © 2020 Navico Holding AS.

Garanzia

La scheda di garanzia è fornita come documento separato. Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del marchio dell'unità o del sistema:

www.lowrance.com

Dichiarazioni di conformità

Dichiarazioni

Le relative dichiarazioni di conformità sono disponibili all'indirizzo:
www.lowrance.com

Europa

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- CE ai sensi della direttiva RED 2014/53/UE

Stati Uniti d'America

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Sezione 15 delle Norme FCC. L'utilizzo è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) il dispositivo non deve causare interferenze nocive e (2) deve essere in grado di accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che possono causare anomalie nel funzionamento

⚠ Avvertenza: Si avverte l'utente che qualsiasi cambiamento o modifica non esplicitamente approvati dalla parte responsabile per la conformità potrebbe annullare l'autorizzazione dell'utente ad utilizzare l'apparecchio.

→ **Nota:** Questo apparecchio genera, utilizza e può emettere energia in radio frequenza e, se non installato e utilizzato nel rispetto delle istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è garanzia che le interferenze non si verifichino in particolari installazioni. Se questo apparecchio causa interferenze dannose alla ricezione radio o televisiva, effetto che può essere determinato accendendo e spegnendo l'apparecchio, si consiglia all'utente di tentare di correggere il problema effettuando una o più delle seguenti operazioni:

- Cambiare l'orientamento o la posizione dell'antenna ricevente
- Aumentare la distanza tra l'apparecchio e il ricevitore
- Collegare l'apparecchio a una presa di corrente appartenente a un circuito diverso da quello a cui è connesso il ricevitore
- Consultare il rivenditore o un tecnico esperto

ISED Canada

Questo dispositivo è conforme agli standard RSS esenti da licenza ISED (Innovation, Science and Economic Development) Canada. L'utilizzo è soggetto alle due condizioni seguenti: (1) questo dispositivo non deve causare interferenze; e (2) questo dispositivo deve accettare qualunque interferenza, incluse le interferenze che possono causare un suo funzionamento indesiderato.

Australia e Nuova Zelanda

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Dispositivi di livello 2 conformi allo standard per le comunicazioni radio 2017 (compatibilità elettromagnetica)
- Standard per le comunicazioni radio 2014 (dispositivi a corto raggio)

Utilizzo Internet

Alcune funzioni di questo prodotto utilizzano la connessione Internet per scaricare e caricare i dati.

L'utilizzo di Internet tramite una connessione telefonica mobile o un piano basato sul consumo di MB di dati può consumare un numero elevato di dati. Il fornitore di servizi potrebbe applicare una tariffa sulla base della quantità di dati trasferiti. In caso di dubbi, contattare il fornitore di servizi per confermare tariffe e limitazioni.

Informazioni su questo manuale

Le immagini utilizzate in questo manuale potrebbero non corrispondere esattamente a quelle visualizzate sull'unità.

Versione manuale

Il presente manuale è stato redatto per la prima versione del software. Il manuale viene aggiornato periodicamente per includere informazioni aggiornate alle nuove versioni del software. Possono esserci anche appendici che descrivono le modifiche.

La versione più recente del manuale e delle attuali appendici disponibili può essere scaricata dal seguente sito Web:

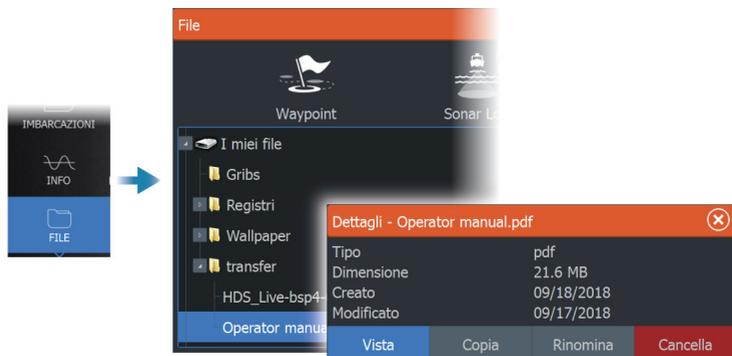
- www.lowrance.com

Visualizzazione del manuale sullo schermo

Il visualizzatore di documenti PDF incluso nell'unità consente di leggere i manuali e altri file PDF sullo schermo.

È possibile leggere i manuali da un dispositivo di archiviazione collegato all'unità o copiarli nella memoria interna dell'unità.

Di seguito è riportato un esempio di denominazione del file del manuale. Le denominazioni dei file dei manuali possono variare a seconda dell'unità.



Indice

17 Funzionamento di base

- 17 Tasti di comando
- 18 Accensione e spegnimento del sistema
- 19 Pagina iniziale
- 20 Pagine dell'applicazione
- 21 Pagine a più riquadri
- 22 Menu
- 22 Finestra di dialogo Controlli sistema
- 23 Cattura schermo

25 Personalizzazione del sistema

- 25 Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale
- 25 Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri
- 26 Dati sovrapposti
- 26 Personalizzazione delle pagine preferite
- 27 Configurazione dei pulsanti di accesso rapido
- 27 Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

29 Carte

- 29 Il riquadro cartografico
- 29 Dati cartografici
- 30 Selezionare la sorgente Carta
- 30 Simbolo dell'imbarcazione
- 30 Ingrandire la carta
- 30 Scorrimento della carta
- 31 Orientamento della carta
- 32 Guarda avanti
- 32 Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici
- 32 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 34 Ricerca di oggetti sui riquadri cartografici
- 34 Carte 3D
- 35 Sovrapposizione cartografia
- 37 Carte C-MAP
- 42 Carte Navionics
- 47 Impostazioni di cartografia

50 Waypoint, rotte e tracce

- 50 Finestre di dialogo Waypoint, Rotte e Tracce

- 50 Uso della funzione Sincronizza
- 51 Waypoint
- 54 Rotte
- 59 Percorsi

61 Navigazione

- 61 Informazioni sulla navigazione
- 61 Riquadro Direzione
- 62 Navigazione verso la posizione del cursore
- 62 Navigazione di una rotta
- 64 Navigazione con l'autopilota
- 64 Impostazioni Navigazione

67 Sonar

- 67 L'immagine
- 67 Sorgenti multiple
- 68 Zoom dell'immagine
- 68 Utilizzo del cursore sull'immagine
- 69 Visualizzazione cronologia
- 69 Registrazione dei dati del log
- 70 Caricamento dei log del sonar su C-MAP Genesis
- 71 Impostazione dell'immagine
- 73 Opzioni avanzate
- 75 Altre opzioni
- 78 Impostazioni Sonar

79 SideScan

- 79 Informazioni su SideScan
- 79 Il riquadro SideScan
- 79 Zoom dell'immagine
- 80 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 80 Visualizzazione cronologia
- 80 Registrazione dei dati SideScan
- 80 Impostazione dell'immagine
- 82 Opzioni avanzate
- 82 Altre opzioni

83 DownScan

- 83 Informazioni su DownScan
- 83 Il pannello DownScan

- 83 Zoom dell'immagine
- 84 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 84 Visualizzazione della cronologia DownScan
- 84 Registrazione dei dati DownScan
- 84 Impostazione dell'immagine DownScan
- 86 Opzioni avanzate
- 86 Altre opzioni

89 Sonar 3D

- 89 Informazioni su Sonar 3D
- 89 Requisiti
- 89 Pannello 3D
- 90 Zoom dell'immagine
- 90 Utilizzo del cursore su un'immagine 3D
- 90 Salvataggio di waypoint
- 91 Opzioni della modalità 3D
- 92 Rappresentazione dei pesci
- 92 Visualizzazione della cronologia delle immagini
- 93 Impostazione dell'immagine
- 94 Opzioni avanzate
- 95 Altre opzioni
- 96 Impostazioni Sonar

97 LiveSight

- 97 Requisiti
- 97 Informazioni di sistema
- 97 Procedura guidata di avvio
- 98 Riquadri LiveSight
- 98 Zoom dell'immagine
- 98 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 99 Interruzione del sonar
- 99 Registrazione di video LiveSight
- 99 Personalizzazione delle impostazioni dell'immagine
- 100 Altre opzioni
- 101 Impostazioni di LiveSight

102 ActiveTarget

- 102 Informazioni su ActiveTarget
- 102 Pannello ActiveTarget in avanti
- 103 Pannello ActiveTarget verso il basso

- 104 Pannello di esplorazione ActiveTarget
- 104 Zoom dell'immagine
- 104 Interruzione del sonar
- 104 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 105 Registrazione di video ActiveTarget
- 105 Modalità e impostazioni dell'immagine
- 107 Altre opzioni
- 108 Impostazioni di ActiveTarget

109 StructureMap

- 109 Informazioni su StructureMap
- 109 L'immagine StructureMap
- 109 Sorgenti StructureMap
- 110 Suggerimenti per StructureMap
- 111 Utilizzo di StructureMap con la cartografia
- 111 Opzioni struttura

113 Strumenti

- 113 Informazioni sui riquadri degli strumenti
- 113 Creazione di una dashboard
- 115 Selezione di una dashboard

116 Autopilota fuoribordo

- 116 Utilizzo sicuro del pilota automatico
- 117 Selezione dell'autopilota attivo
- 117 Controller autopilota (NAC-1) per motori fuoribordo
- 118 Inserimento e disinserimento dell'autopilota
- 118 Indicazione dell'autopilota
- 118 Modalità dell'autopilota
- 125 Impostazioni Autopilota

127 Autopilota per motori per pesca alla traina

- 127 Utilizzo sicuro del pilota automatico
- 128 Il controller dell'autopilota del motore da traina
- 128 Inserimento e disinserimento dell'autopilota
- 129 Indicazione dell'autopilota
- 129 Modalità dell'autopilota
- 133 Controllo velocità motore per pesca alla traina
- 133 Registrazione e salvataggio di una traccia
- 134 Impostazioni Autopilota

137 Audio

- 137 Informazioni sulla funzione audio
- 137 Il controller audio
- 137 Configurazione del sistema audio
- 138 Selezionare la sorgente audio
- 138 Utilizzo di una radio FM/AM
- 139 Visualizzazione di video su DVD

140 Radar

- 140 Informazioni su radar
- 140 Radar supportato
- 140 Riquadro del radar
- 141 Doppio radar
- 141 Sovrapposizione dell'immagine radar
- 142 Modalità operative radar
- 143 Raggio di portata del radar
- 143 Regolazione dell'immagine del radar
- 145 Utilizzo del cursore nel riquadro del radar
- 146 Opzioni avanzate del radar
- 148 Opzioni di visualizzazione del radar
- 154 Indicatori EBL/VRM
- 156 Impostazione di una zona di guardia attorno all'imbarcazione
- 157 Target MARPA
- 159 Impostazioni Radar

162 AIS

- 162 Informazioni su AIS
- 162 Selezione di un target AIS
- 162 Ricerca di imbarcazioni AIS
- 163 Visualizzazione delle informazioni sui target
- 164 Chiamata di un'imbarcazione AIS
- 164 AIS SART
- 166 Allarmi dell'imbarcazione
- 166 Simboli dei target AIS
- 167 Impostazioni dell'imbarcazione

169 Meteo SiriusXM

- 169 Requisiti
- 169 Informazioni su Meteo SiriusXM

- 169 Riquadro dello stato di Sirius
- 170 Riquadro meteo Sirius
- 171 Mostrare dettagli Meteo
- 171 Meteo locale
- 172 Sovrapposizione Fish Mapping
- 172 Opzioni Meteo
- 176 Allarmi meteo

177 Allarmi

- 177 Informazioni sul sistema di allarmi
- 177 Tipi di messaggi
- 177 Indicazione dell'allarme
- 178 Conferma di un messaggio
- 178 Impostazione allarmi
- 178 Finestre di dialogo degli allarmi

180 Connessione a Internet

- 180 Utilizzo Internet
- 180 Connessione Ethernet
- 180 Connessione WiFi
- 180 Impostazioni wireless

184 Controllo remoto dell'MFD

- 184 Opzioni di controllo in remoto
- 184 Smartphone e tablet

187 Utilizzare il telefono tramite l'MFD

- 187 Informazioni sull'integrazione del telefono
- 187 Collegamento e associazione di un telefono
- 188 Le notifiche del telefono
- 190 Risoluzione dei problemi telefonici
- 191 Gestione dispositivi Bluetooth

192 Manutenzione

- 192 Manutenzione preventiva
- 192 Controllo dei connettori
- 192 Pulizia dello schermo dell'unità
- 192 Calibrazione Touchscreen
- 193 Registrazione dei dati NMEA

- 193 Aggiornamenti software
- 196 Relazione di servizio
- 197 Copia di backup dei dati del sistema

201 Simulatore

- 201 Informazioni di sistema
- 201 Modalità demo
- 201 File sorgente del simulatore
- 202 Impostazioni avanzate del simulatore

203 Integrazione di dispositivi di terze parti

- 203 Integrazione di SmartCraft VesselView
- 204 Integrazione del motore Suzuki
- 204 Integrazione del motore Yamaha
- 204 Evinrude
- 205 Ancore Power-Pole
- 206 Modulo di carica Power-Pole
- 208 Integrazione BEP CZone
- 208 Commutazione digitale CZone

211 La barra strumenti

- 211 Waypoint
- 211 Allarmi
- 211 Imbarcazioni
- 211 Informazioni
- 212 Conservazione
- 212 Telefono
- 212 Store

213 Impostazione del sistema

- 213 Primo avvio
- 213 Sequenza di configurazione del sistema
- 213 Impostazioni di sistema
- 217 Opzione Funzioni
- 218 Servizi
- 218 Allarmi
- 219 Impostazioni Sonar
- 225 Impostazioni Autopilota
- 230 Installazione del radar
- 235 Impostazioni Carburante

238 Impostazioni wireless

239 impostazioni Rete

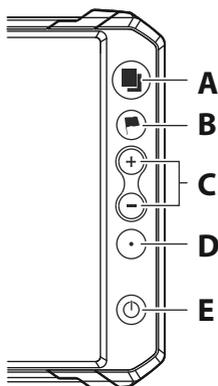
244 Dati supportati

244 Elenco PGN conformi a NMEA 2000

1

Funzionamento di base

Tasti di comando



A Tasto Pagine

- Premere una volta per attivare la pagina iniziale; brevi pressioni ripetute consentono di scorrere le pagine preferite.

B Tasto Waypoint

- Premere per aprire la finestra Nuovo waypoint.
- Premere due volte per salvare un waypoint.
- Tenere premuto per accedere alla finestra di dialogo Trova.

C Tasti Zoom in/out

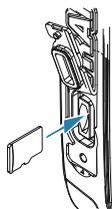
- Premere per ingrandire l'immagine.
- Premendo contemporaneamente i due tasti, nella posizione attuale dell'imbarcazione viene salvato un waypoint Uomo in mare (MOB).

D Accesso rapido

- Utilizzare l'opzione Accesso rapido nella finestra di dialogo Impostazioni di sistema per configurare il tasto.

E Tasto Accensione

- Premere per accendere l'unità.
- Tenere premuto per spegnere l'unità.
- Quando l'unità è ACCESA, premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo Controlli sistema; brevi pressioni ripetute consentono di scorrere i livelli di retroilluminazione.



Letture di schede

Una scheda di memoria può essere utilizzata per:

- Dati cartografici
- Aggiornamenti software
- Trasferimento dei dati utente
- Registrazione dei dati utente
- Backup del sistema

→ **Nota:** Non scaricare, trasferire o copiare file in una scheda con carte. In caso contrario, le informazioni sulla scheda potrebbero venire danneggiate.

→ **Nota:** Utilizzare schede di memoria dalla capienza massima di 32 GB. È possibile utilizzare anche alcune schede dalla capacità superiore, ma richiedono la formattazione NTFS.

Per evitare possibili infiltrazioni d'acqua, è necessario che la porta di protezione venga subito chiusa saldamente una volta inserita o rimossa una scheda.

Accensione e spegnimento del sistema

Il sistema viene acceso premendo il tasto di accensione.

Tenere premuto il tasto di accensione per spegnere l'unità.

Se il tasto di alimentazione viene rilasciato prima che l'arresto sia stato completato, questo viene annullato.

Per spegnere l'unità è inoltre possibile utilizzare la finestra di dialogo Controlli sistema.

Primo avvio

Quando l'unità viene avviata per la prima volta, o dopo un ripristino delle impostazioni predefinite, vengono visualizzate varie finestre di

dialogo. Rispondere alle richieste delle finestre di dialogo per effettuare impostazioni fondamentali.

È possibile configurare ulteriormente e modificare successivamente le impostazioni tramite la finestra di dialogo Impostazioni di sistema.

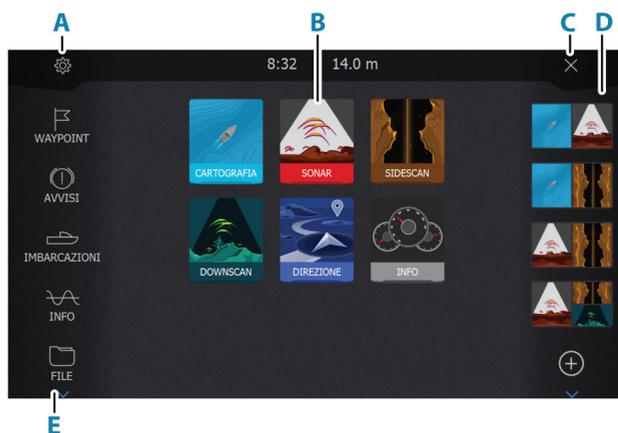
Modalità Standby

In modalità Standby, il sonar e la retroilluminazione dello schermo e dei tasti sono disattivati per risparmiare energia. Il sistema continua a funzionare in background.

È possibile selezionare la modalità Standby dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

Per passare dalla modalità Standby al funzionamento normale, premere brevemente il tasto di alimentazione.

Pagina iniziale



La pagina iniziale è accessibile da qualsiasi modalità premendo brevemente il tasto Pagine.

A Impostazioni

Consente di aprire la finestra di dialogo Impostazioni. Utilizzare questa opzione per configurare il sistema.

B Applicazioni

Selezionare un pulsante per visualizzare l'applicazione come riquadro a pagina intera.

Tenere premuto un pulsante per visualizzare le pagine con divisione veloce predefinita per l'applicazione.

C Pulsante Chiudi

Selezionare per chiudere la pagina iniziale e tornare alla pagina precedentemente attiva.

D Preferiti

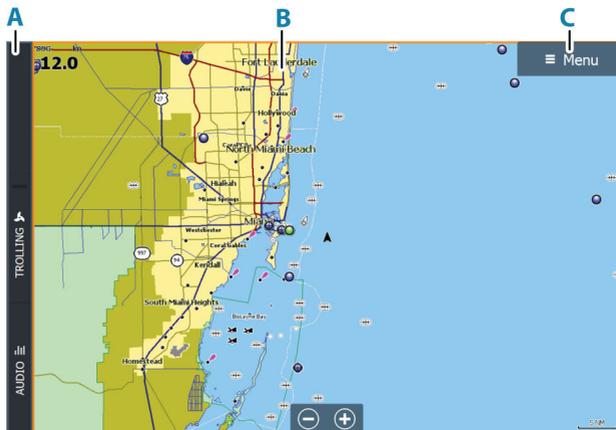
Selezionare un pulsante per visualizzare la combinazione di pannelli.

Tenere premuto un pulsante preferito per accedere alla modalità di modifica per il riquadro Preferiti.

E Barra strumenti

Selezionare un pulsante per accedere alle finestre di dialogo utilizzate per eseguire un'attività o per esplorare le informazioni memorizzate.

Pagine dell'applicazione



A Barra di controllo

B Riquadro dell'applicazione

C Pulsante del menu

Pagine divise preimpostate

Una pagina divisa preimpostata mostra più di una pagina di applicazione su un riquadro.

È possibile regolare la suddivisione su una pagina divisa predefinita. Fare riferimento a *"Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri"* a pagina 25.



Barra dei preferiti

La barra dei preferiti elenca le pagine preconfigurate e le pagine preferite create dall'utente. Selezionare un pulsante di pagina preferita per aprire la pagina.

Le pagine preferite possono avere un unico riquadro o più riquadri.

La barra dei preferiti fornisce anche gli strumenti per la modifica delle pagine preferite. Tutte le pagine preferite possono essere modificate. Per informazioni su come aggiungere e modificare le pagine preferite, fare riferimento a *"Personalizzazione delle pagine preferite"* a pagina 26.

Pagine a più riquadri

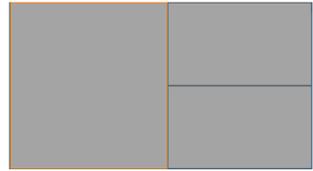
Le dimensioni dei riquadri in una pagina con più riquadri possono essere regolate dalla finestra di dialogo Controlli sistema. Fare riferimento a *"Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri"* a pagina 25.

In una pagina con più riquadri, può essere attivo un solo riquadro per volta. Il riquadro attivo è delimitato da un bordo.

È possibile accedere solo al menu di un riquadro attivo.



Pagina con 2 riquadri



Pagina con 3 riquadri

Menu

Per visualizzare il menu di un riquadro:

- Selezionare il pulsante Menu

Per ritornare al livello di menu precedente:

- Selezionare l'opzione di menu Indietro

Per nascondere il menu di un riquadro:

- Scorrere il menu verso destra

Finestra di dialogo Controlli sistema

La finestra di dialogo Controlli sistema fornisce l'accesso rapido alle impostazioni di sistema di base.

I pulsanti visualizzati nella finestra di dialogo variano in base alla modalità operativa e alle apparecchiature collegate.

Per le funzioni che possono essere attivate o disattivate, una barra arancione nella parte superiore del pulsante indica che la funzione è attivata.

Per visualizzare la finestra di dialogo:

- Premere il tasto di accensione.



Illuminazione dello schermo

Luminosità

È possibile scorrere i livelli di retroilluminazione preimpostati tramite brevi pressioni del tasto di accensione.

La retroilluminazione dello schermo può essere regolata anche dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

Modalità notturna

La modalità notturna può essere attivata dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

L'opzione di modalità notturna consente di ottimizzare la tavolozza dei colori in condizioni di scarsa illuminazione.

Blocco del touchscreen

È possibile bloccare temporaneamente il touchscreen per impedire l'utilizzo accidentale del sistema.

È possibile bloccare lo schermo tattile dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

Quando il blocco del touchscreen è attivo, è comunque possibile utilizzare l'unità tramite i tasti.

Per rimuovere la funzione di blocco, premere il tasto di accensione.

App Lowrance per dispositivi mobili disponibile

L'app Lowrance per dispositivi mobili è disponibile per il download da Apple e Play Store.

Controllare l'app sull'App Store per vedere quali versioni del sistema operativo sono supportate.

Utilizzare l'app Lowrance per dispositivi mobili per:

- Registra il tuo dispositivo
- Richiedi assistenza per il tuo dispositivo
- Ottieni carte aggiornate e mappe offline
- Accedi a manuali, guide e altro ancora
- Scaricare aggiornamenti software.
- Sincronizza in cloud waypoint, rotte e tracce

Cattura schermo

Per catturare una schermata:

- Premere contemporaneamente il tasto Pagine e il tasto di accensione

Le schermate acquisite vengono salvate nella memoria interna.

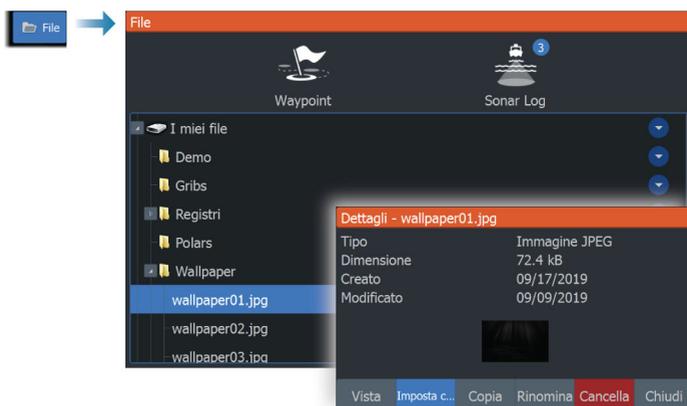
2

Personalizzazione del sistema

Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale

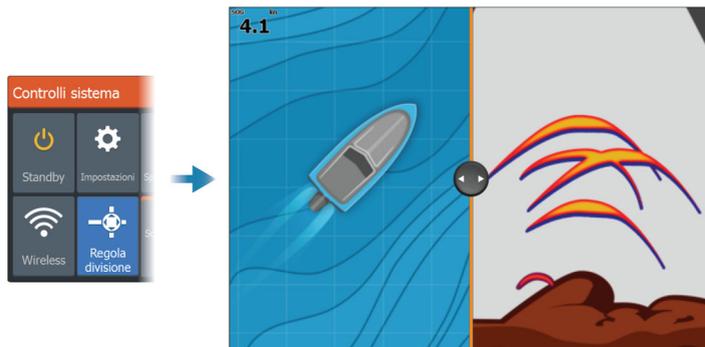
È possibile personalizzare lo sfondo della pagina iniziale selezionando una delle immagini incluse nel sistema o utilizzando un'immagine personalizzata in formato .jpg o .png.

Le immagini sono disponibili in qualsiasi posizione visualizzabile nel browser dei file. Se viene scelta un'immagine come sfondo, verrà automaticamente copiata nella relativa cartella.



Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri

1. Aprire la pagina a più riquadri
2. Aprire la finestra di dialogo Controlli sistema
3. Selezionare l'opzione di regolazione della suddivisione. L'icona di regolazione viene visualizzata nella pagina a più riquadri.
4. Selezionare l'icona di regolazione e spostare la divisione nella posizione desiderata
5. Utilizzare le opzioni di menu per salvare o ignorare le modifiche.



Dati sovrapposti

È possibile sovrapporre le informazioni sui dati a carte e pagine sonar. La sovrapposizione dati è impostata singolarmente per ogni pagina di default, pagina preferita e pagina divisa predefinita.

Per informazioni si intendono qualsiasi dato disponibile in rete.

È possibile attivare o disattivare la sovrapposizione dati dalla finestra di dialogo Controlli sistema.



Modifica dei dati sovrapposti

Utilizzare il tasto Modifica nella finestra di dialogo Controlli sistema per modificare i dati overlay.

In modalità Modifica, selezionare i dati overlay da modificare, quindi:

- Utilizzare l'opzione Menu per modificare o configurare i dati
- Trascinare il riquadro dati overlay per correggere la sovrapposizione

Personalizzazione delle pagine preferite

Aggiunta di nuove pagine preferite

Utilizzare l'icona Aggiungi nel riquadro della pagina iniziale per aggiungere una pagina preferita. Nella finestra di dialogo Pagina

Editore, trascinare i pannelli che si desidera includere nella pagina preferita.



Modificare pagine preferite

Selezionare il pulsante Modifica nel riquadro dei preferiti, quindi:

- Selezionare l'icona X su un pulsante dei preferiti per rimuovere la pagina.
- Selezionare l'icona degli strumenti su un pulsante dei preferiti per visualizzare la finestra di dialogo Pagina Editore.



Configurazione dei pulsanti di accesso rapido

La pressione dei pulsanti di accesso rapido può essere configurata. Fare riferimento a *"Impostazioni di sistema"* a pagina 213.

Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

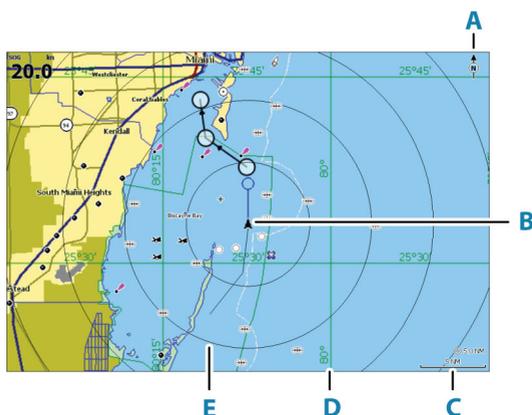
Un dispositivo compatibile collegato all'unità dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, attivare

la funzione nella finestra Impostazioni avanzate. Fare riferimento a *"Avanzate"* a pagina 216.

3

Carte

Il riquadro cartografico



- A** Indicatore Nord
- B** Imbarcazione
- C** Scala della carta
- D** Reticolo*
- E** Cerchi di distanza*

*Elementi cartografici opzionali. È possibile attivare e disattivare individualmente gli elementi cartografici opzionali dalla finestra di dialogo delle impostazioni cartografiche.

Dati cartografici

Il sistema può essere fornito con cartografie preinstallate.

Per una selezione completa delle mappe supportate, visitare il sito web del prodotto.

→ **Nota:** Le opzioni del menu Carte variano a seconda delle carte.

Poiché le carte sulle schede vengono condivise tramite la rete Ethernet, è necessaria solo una scheda cartografica per imbarcazione.

→ **Nota:** se viene rimossa la scheda, il sistema non passa automaticamente alla cartografia precaricata. Viene visualizzata una mappa a bassa risoluzione fino a quando non si reinserisce la scheda o non si passa manualmente alla cartografia precaricata.

Selezionare la sorgente Carta

Le sorgenti Carta disponibili sono elencate nel menu.

Se sono disponibili sorgenti Carta identiche, il sistema seleziona automaticamente la carta con più dettagli per la regione visualizzata.



Visualizzazione della sorgente carta doppia

Se si hanno diverse sorgenti carta a disposizione, è possibile mostrare due diverse sorgenti Carta simultaneamente su una pagina Carte che ha due riquadri Carta.

Attivare ogni pagina Carta e selezionarne la sorgente dal menu.

Simbolo dell'imbarcazione

Se il sistema presenta un aggancio valido della posizione GPS, il simbolo dell'imbarcazione indica la sua posizione. Se la posizione GPS non è disponibile, il simbolo include un punto interrogativo.

Se non sono disponibili informazioni sulla direzione, l'icona dell'imbarcazione si orienta automaticamente in base alla Rotta rispetto al fondo (COG).



Ingrandire la carta

La scala della carta e l'intervallo dei cerchi di distanza (se attivati) verranno mostrati nel riquadro cartografico. È possibile modificare la scala ingrandendo o rimpicciolendo la carta.



Scorrimento della carta

È possibile spostare la carta in qualsiasi direzione nei modi indicati di seguito.

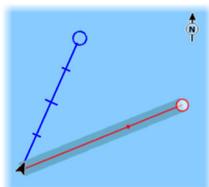
- Trascinare lo schermo



Orientamento della carta

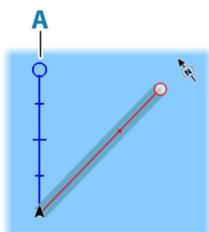
È possibile specificare il modo in cui la carta viene ruotata nel riquadro.

Nord up



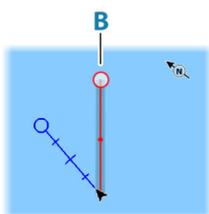
Visualizza la carta con la direzione nord verso l'alto.

Prora in su



Visualizza la carta con la prora dell'imbarcazione rivolta verso l'alto (**A**). Le informazioni sulla direzione vengono ricevute da una bussola. Se non sono disponibili informazioni sulla direzione, viene utilizzata la COG del GPS.

Rotta in su



La direzione cartografica cambia se si è in navigazione o meno:

- Durante la navigazione: la linea della rotta desiderata (**B**) è orientata verso l'alto
- Se non in navigazione: la direzione effettiva in cui procede l'imbarcazione (COG) è orientata verso l'alto

Guarda avanti

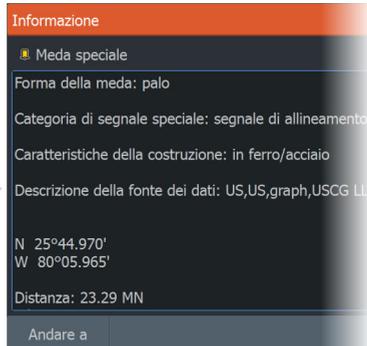
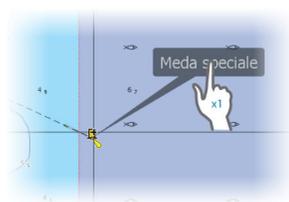
Sposta l'icona dell'imbarcazione sul riquadro per ingrandire la vista davanti all'imbarcazione.



Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici

Quando si seleziona un elemento cartografico, un waypoint, una rotta o un target, vengono visualizzate le informazioni essenziali sull'elemento selezionato. Per visualizzare le informazioni complete, selezionare il popup dell'elemento cartografico. È inoltre possibile attivare la finestra di dialogo delle informazioni dettagliate dal menu.

- **Nota:** se si visualizzano mappe C-MAP applicabili sul sistema, è possibile selezionare oggetti marittimi per visualizzare informazioni sui servizi e i dati multimediali (foto) disponibili associati alla posizione o all'oggetto.
- **Nota:** Per poter visualizzare le informazioni di base di un elemento, è necessario abilitare il popup delle informazioni.



Utilizzo del cursore nel riquadro

Per impostazione predefinita, il cursore non viene mostrato sul pannello.



Se il cursore è attivo, viene visualizzata la finestra della posizione. Quando il cursore è attivo, il riquadro non si sposta né ruota per seguire l'imbarcazione.

Vai a cursore

Per iniziare a navigare verso una posizione selezionata sull'immagine, posizionare il cursore sul riquadro, quindi utilizzare l'opzione di menu Vai a cursore.

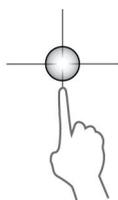
Funzione di assistenza cursore

In caso di utilizzo di uno schermo tattile, la funzione di assistenza cursore consente di posizionare in modo più preciso e accurato il cursore senza coprire i dettagli con il dito.

Attivare il cursore sul pannello, quindi tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione nella posizione desiderata.

Se si rimuove il dito dallo schermo, il cursore tornerà all'utilizzo normale.



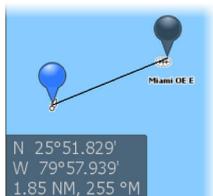
Misurazione delle distanze

Il cursore può essere utilizzato per misurare la distanza tra l'imbarcazione e una posizione selezionata o tra 2 punti del riquadro cartografico.

1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza. Avviare la funzione di misura dal menu.
 - Le icone di misurazione vengono visualizzate con una linea che parte dal centro dell'imbarcazione fino alla posizione del cursore, mentre la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni del cursore.
2. I punti di misurazione possono essere riposizionati trascinando una delle due icone mentre la funzione di misurazione è attiva.

→ **Nota:** La direzione viene sempre calcolata dall'icona grigia all'icona blu.

La funzione Inizio misurazione può essere fatta partire anche senza un cursore attivo. Entrambe le icone di misurazione sono inizialmente posizionate in corrispondenza dell'imbarcazione. L'icona grigia segue il movimento dell'imbarcazione, mentre l'icona



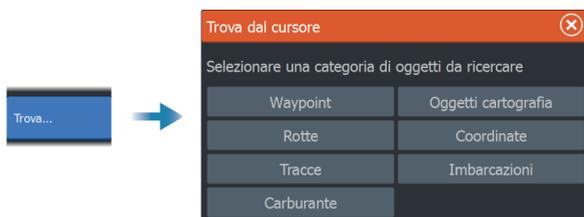
blu rimane nella posizione data all'attivazione della funzione. I punti di misurazione possono poi essere riposizionati trascinando una delle due icone.

Per interrompere la funzione di misurazione, selezionare l'opzione Interrompi Misura.

Ricerca di oggetti sui riquadri cartografici

È possibile cercare altre imbarcazioni o vari elementi da un riquadro cartografico.

Attivare il cursore sul riquadro per eseguire ricerche dalla posizione del cursore. Se il cursore non è attivo, il sistema cercherà gli elementi dalla posizione dell'imbarcazione.



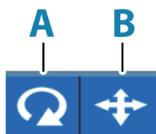
- **Nota:** È necessario disporre di un abbonamento a SiriusXM Marine per cercare stazioni di carburante.
- **Nota:** È necessario disporre di ricevitore AIS collegato per cercare le imbarcazioni.

Carte 3D

L'opzione 3D offre una visione grafica tridimensionale dei contorni della terraferma e del mare.

- **Nota:** Tutti i tipi di carta sono visualizzabili in modalità 3D ma, senza cartografia 3D per l'area appropriata, la carta appare piatta.

Se si seleziona l'opzione Carta 3D, le icone di rotazione (**A**) e panoramica (**B**) vengono visualizzate nel riquadro cartografico.



Controllo dell'angolo di visualizzazione

Per controllare l'angolo di visualizzazione, selezionare l'icona di rotazione e quindi eseguire la panoramica del riquadro cartografico.

- Per cambiare la direzione di visualizzazione, eseguire la panoramica orizzontale
 - Per cambiare l'angolo di inclinazione della visualizzazione, eseguire la panoramica verticale
- **Nota:** se centrato sulla posizione dell'imbarcazione, è possibile regolare solo l'angolo di inclinazione. La direzione di visualizzazione viene controllata dall'impostazione di orientamento della carta. Fare riferimento a *"Orientamento della carta"* a pagina 31.

Panoramica della cartografia 3D

È possibile spostare la carta in qualsiasi direzione selezionando l'icona di panoramica e quindi eseguendo la panoramica nella direzione desiderata.

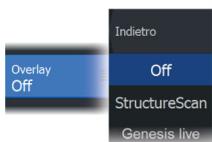
Per tornare alla posizione dell'imbarcazione sulla carta, utilizzare l'opzione Ritorno a imbarcazione.

Sovrapposizione cartografia

È possibile aggiungere sovrapposizioni sul riquadro della cartografia.

Se una sovrapposizione è stata selezionata, il menu della carta si espande per includere le opzioni di base del menu per la sovrapposizione selezionata.

Informazioni più dettagliate sulle opzioni di sovrapposizione del menu sono descritte di seguito o in sezioni separate del presente manuale.



Genesis Live

- **Nota:** Disponibile solo quando si visualizzano cartografie C-MAP o Lowrance.

Genesis live è una funzione in tempo reale con cui l'unità crea una sovrapposizione della cartografia dei contorni di profondità in base agli scandagliamenti del sonar attivo. Gli scandagliamenti del sonar attivo Genesis vengono registrati su e visualizzati dalla scheda di memoria dell'unità.

Se in qualsiasi momento la scheda di memoria viene rimossa o esaurisce lo spazio, la funzione si disattiva e l'opzione verrà disabilitata nel menu.

- Maggiore è il numero dei passaggi di un'area inclusa nel registro degli scandagliamenti attivi del sonar, migliori saranno i risultati della cartografia di Genesis live.
- Genesis live è preciso fino a 20 nodi.
- Genesis Live può registrare da un trasduttore collegato in rete.
- La registrazione e la visualizzazione dei dati sono destinate all'unità con la scheda di memoria. Le carte Genesis Live Maps non sono condivise nella rete.

→ **Nota:** I dati di Genesis Live non sono regolati per l'oscillazione della marea.

Requisiti

Per registrare e sovrapporre Genesis Live, è necessario disporre di una scheda di memoria vuota o di una scheda di memoria con spazio libero sufficiente.

→ **Nota:** Non utilizzare le schede cartografiche per registrare i dati di Genesis Live.

Opzioni del menu Genesis live



Trasparenza

Regola la trasparenza della sovrapposizione.

Intervallo di contorno

Definisce la densità dei contorni di profondità visualizzati in tempo reale.

Tavolozza profondità

Controlla la tavolozza dei colori utilizzata per colorare le aree di profondità.

- Sincronizzatore cartografia - sincronizza il livello Genesis live nella stessa tavolozza come la tavolozza di profondità delle carte nautiche definita nel menu cartografia (sotto Opzioni di cartografia, Visualizza, Tavolozza profondità). Questa opzione consente inoltre di definire le tavolozze personalizzate nel menu cartografia e applicarle al livello Genesis.
- Navigazione - utilizza la tavolozza navigazione.
- Ombreggiatura di profondità - utilizza la tavolozza ombreggiatura di profondità.

- Carta nautica - utilizza la tavolozza delle carte nautiche.
- Ombreggiatura di sicurezza - utilizza l'impostazione di profondità di sicurezza per ombreggiare il colore inferiore alla profondità di sicurezza impostata. Consente inoltre l'opzione di Profondità di sicurezza sul menu Genesis live.

Profondità di sicurezza

Imposta la profondità di sicurezza. Le aree più profonde della profondità minima sicura sono ombreggiate. Questa opzione è disponibile solo se viene selezionata la tavolozza di ombreggiatura di sicurezza.

Carte C-MAP

Tutte le opzioni di menu possibili per le carte C-MAP sono descritte di seguito. Le funzioni e le voci di menu disponibili possono variare a seconda delle carte in uso. Questa sezione mostra i menu di una carta C-MAP.

→ **Nota:** Una voce di menu è visualizzata in grigio se non è disponibile sulla carta in uso.

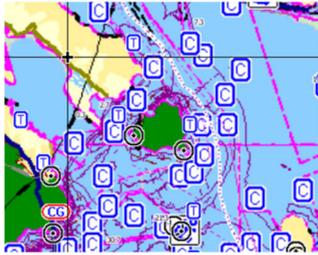
Maree e correnti C-MAP

Il sistema può visualizzare maree e correnti C-MAP. Con queste informazioni è possibile prevedere l'ora, il livello, la direzione e la potenza di correnti e maree. Si tratta di uno strumento importante in fase di pianificazione e navigazione di un viaggio.

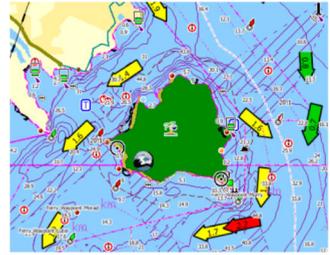
Nei livelli di zoom maggiori maree e correnti vengono visualizzate sotto forma di un'icona quadrata che include la lettera **T** (Tides, maree) o **C** (Current, corrente). Se si seleziona una delle icone, verranno visualizzate le informazioni sulle maree o sulle correnti per tale posizione.

I dati sulle correnti dinamiche possono essere visualizzati eseguendo lo zoom entro una scala di 1 miglio nautico. A tale scala, l'icona della corrente diventa un'icona dinamica animata che indica la velocità e la direzione della corrente. Le icone dinamiche sono di colore nero (a partire da 6 nodi), rosso (a partire da 2 nodi e fino o uguale a 6 nodi), giallo (a partire da 1 nodo e fino o uguale a 2 nodi) o verde (fino o uguale a 1 nodo), a seconda della corrente in tale posizione.

In assenza di correnti (0 nodi), l'icona risulterà bianca e quadrata.



Icone di correnti e maree statiche



Icone di correnti dinamiche

Opzioni cartografiche specifiche C-MAP

Sovrapposizione foto

L'opzione Sovrapposizione foto consente la visualizzazione di immagini fotografiche satellitari di un'area sovrapposte al riquadro. La disponibilità di queste foto è limitata a determinate regioni e versioni cartografiche.

È possibile visualizzare sovrapposizioni fotografiche in modalità 2D o 3D.



Senza sovrapposizione foto



Sovrapposizione foto, solo terra



Sovrapposizione foto completa

Trasparenza foto

La trasparenza foto definisce l'opacità della sovrapposizione fotografica. Con impostazioni di trasparenza minima i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla foto.



Trasparenza minima



Trasparenza pari a 80

Carte Raster

Consente di modificare la visione di una carta tradizionale.

Trasparenza raster

Consente di controllare la trasparenza delle immagini raster.

Batimetria ad Alta Risoluzione

Consente di abilitare e disabilitare la concentrazione più elevata di linee contorno.

Dettaglio carta

- Massimo: mostra tutte le informazioni disponibili per la carta in uso.
- Medio: mostra le informazioni minime sufficienti per la navigazione.
- Minimo: mostra informazioni di base che non possono essere eliminate e comprende informazioni necessarie in tutte le aree geografiche. L'opzione non è pensata per offrire dati sufficienti per una navigazione sicura.

Categorie Carta

Sono incluse diverse categorie e sottocategorie. È possibile attivare/disattivare le categorie individualmente a seconda di quali informazioni si desidera visualizzare.

Le categorie elencate nella finestra di dialogo dipendono dalle carte utilizzate.

Rilievo ombreggiato

Consente di creare ombreggiature sul terreno dei fondali.

Niente profili

Le linee contorno vengono rimosse dalla carta.

Tavolozza profondità

Controlla la Tavolozza profondità utilizzata sulla mappa.



Filtro profondità

Consente di escludere i valori di profondità inferiori rispetto al limite di profondità selezionato.

Profondità di sicurezza

Le carte utilizzano diverse tonalità di blu per distinguere tra fondali bassi e acque profonde. Dopo aver attivato la tavolozza di profondità dell'ombreggiatura di sicurezza, specificare il limite di profondità di sicurezza desiderato e il colore/ombreggiatura per diverse profondità.

Ombreggiatura

Applica un'ombreggiatura alle diverse aree del fondale a seconda della categoria di ombreggiatura selezionata.

→ **Nota:** la composizione e l'ombreggiatura della vegetazione non sono applicabili alle mappe C-MAP.



Profondità 1 e Profondità 2

Impostazioni di profondità predefinite che applicano ombreggiature diverse in colori diversi.

Personalizzazione

Selezionare una riga nella finestra di dialogo Ombreggiatura personalizzata o l'opzione Aggiungi punto per aprire la finestra di dialogo Modifica. Nella finestra di dialogo Modifica, selezionare un campo (Profondità, Colore o Opacità) per specificare la soglia di profondità, il colore o l'opacità (trasparenza) della tonalità di colore per la profondità.



Nell'esempio seguente, la profondità dell'acqua da 5 a 10 metri verrà ombreggiata in giallo nella carta se nel menu viene selezionata la tonalità di colore Profondità 1.



Esagerazione 3D

Impostazioni grafiche disponibili solo in modalità 3D. L'esagerazione è un moltiplicatore applicato all'altezza tracciata delle colline sul terreno e dai solchi nell'acqua per farli apparire più alti o profondi.

→ **Nota:** Questa opzione non è attiva se i dati non sono disponibili nella scheda inserita delle mappe.

Strato Genesis

Strato Genesis mostra curve di livello ad alta risoluzione aggiunte da utenti Genesis che hanno superato un controllo di qualità.

Questa opzione attiva e disattiva lo strato Genesis sull'immagine della carta.

Disponibile solo se la carta C-MAP contiene dati di Strato Genesis.

Carte Navionics

Alcune funzioni Navionics rendono necessario avere i dati Navionics più aggiornati. Per tali funzioni, viene visualizzato un messaggio che dichiara che quella funzione non è disponibile se non si possiedono le carte Navionics appropriate o una determinata scheda cartografica inserita. Per maggiori informazioni su ciò che è richiesto per quelle funzioni, fare riferimento al sito www.navionics.com.

È possibile che si riceva un messaggio qualora si tenti di utilizzare una funzione limitata quando la scheda cartografica Navionics non è attivata. Per attivare la scheda contattare Navionics.

Opzioni cartografiche specifiche Navionics

Sovrapposizione foto

L'opzione Sovrapposizione foto consente la visualizzazione di immagini fotografiche satellitari di un'area sovrapposte al riquadro. La disponibilità di queste foto è limitata a determinate regioni e versioni cartografiche.

È possibile visualizzare sovrapposizioni fotografiche in modalità 2D o 3D.



Senza sovrapposizione foto



Sovrapposizione foto, solo terra



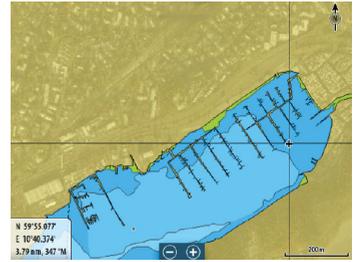
Sovrapposizione foto completa

Trasparenza foto

La trasparenza foto definisce l'opacità della sovrapposizione fotografica. Con impostazioni di trasparenza minima i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla foto.



Trasparenza minima



Trasparenza massima

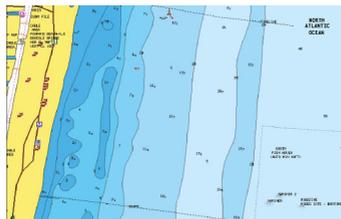
Ombreggiatura della carta

L'ombreggiatura aggiunge alla carta informazioni sul terreno.

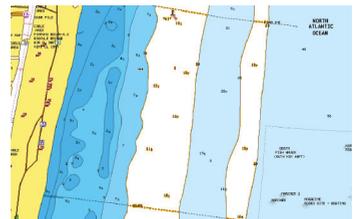
Scala di pesca

Selezionare una scala di profondità tra le quali Navionics utilizza un colore di riempimento bianco.

Permette di evidenziare una scala specifica di profondità a scopi di pesca. La scala ha lo stesso livello di accuratezza dei dati cartografici sottostanti, ovvero se la carta contiene solo intervalli di 5 metri per le linee batimetriche, l'ombreggiatura verrà arrotondata al bordo più vicino disponibile.



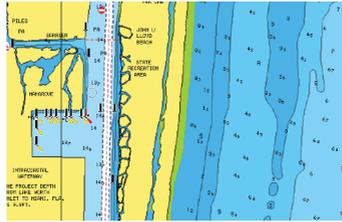
Nessuna scala profondità evidenziata



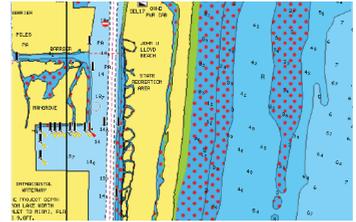
Scala profondità evidenziata: 6 m - 12 m

Acqua bassa evidenziata

Evidenzia le aree di acqua bassa comprese tra 0 e una profondità selezionata (fino a 10 metri/30 piedi).



Nessuna acqua bassa evidenziata



Acqua bassa evidenziata, 0 m - 3 m

Profondità di sicurezza

Le carte Navionics utilizzano diverse tonalità di blu per distinguere tra acque poco profonde e profonde.

La profondità di sicurezza, basata su un limite selezionato, viene tracciata senza ombreggiatura blu.

→ **Nota:** il database Navionics incorporato contiene dati fino a una profondità di 20 m, dopodiché lo sfondo appare bianco.

Community edits (Modifiche della comunità)

Consente di passare al livello della carta che comprende le modifiche della comunità Navionics. Si tratta di informazioni sugli utenti o modifiche caricate nella comunità Navionics dagli utenti stessi e disponibili nella cartografia Navionics.

Per ulteriori dettagli, fare riferimento alle informazioni su Navionics incluse con la cartografia o al sito Web Navionics: www.navionics.com.

SonarChart

Il sistema supporta la funzione SonarChart di Navionics.

SonarChart visualizza una mappa di batimetro che mostra ad alta definizione in dettaglio i contorni e i dati standard di navigazione.

Per maggiori informazioni, fare riferimento al sito www.navionics.com.



SonarChart Live

SonarChart Live è una funzione in tempo reale con cui il dispositivo crea una sovrapposizione di linee batimetriche in base agli scandagliamenti del sonar attivo.

Quando si seleziona la sovrapposizione SonarChart Live il menu si espande per visualizzare le opzioni di SonarChart Live.

Trasparenza

L'elemento di sovrapposizione SonarChart Live viene tracciato al di sopra di altri dati cartografici. I dati cartografici sono completamente coperti con una trasparenza minima. Per lasciar intravedere i dettagli della carta, è necessario regolare la trasparenza.

Profondità minima

Regola ciò che la resa di SonarChart Live tratta come profondità di sicurezza. Questo ha effetto sulla colorazione dell'area di SonarChart Live. A mano a mano che l'imbarcazione si avvicina alla profondità di sicurezza, l'area di SonarChart Live cambia gradatamente da un semplice bianco/grigio al rosso.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

SCL History (cronologia SCL)

Selezionarla per visualizzare i dati precedentemente memorizzati sulla sovrapposizione cartografica.

→ **Nota:** SonarChart Live non registra durante la visualizzazione dei file della cronologia SCL.

Densità della SC

Controlla la densità dei contorni della SonarChart e della SonarChart Live.

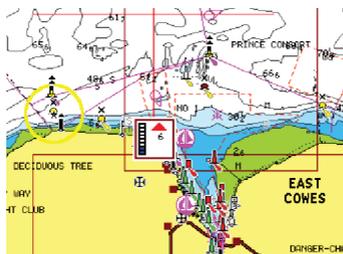
Aree di Fondale Colorate

Attiva/disattiva la colorazione rossa delle aree di fondale.

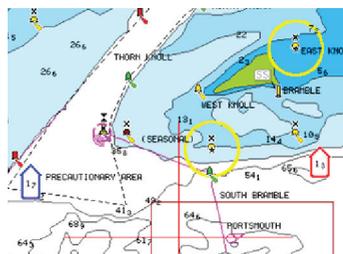
Icone dinamiche di marea e correnti Navionics

Mostra le marea e le correnti con un indicatore e una freccia invece che con le icone a rombo utilizzate per le marea statiche e le informazioni sulle correnti.

I dati sulle marea e sulle correnti disponibili nella cartografia Navionics si riferiscono a una data e un'ora specifiche. Il sistema fornisce una visualizzazione animata delle frecce e/o dell'indicatore per mostrare i movimenti delle marea e delle correnti nel tempo.



Informazioni sulle marea dinamiche



Informazioni sulle correnti dinamiche

Vengono utilizzate le seguenti icone e i seguenti simboli:

Velocità attuale



La lunghezza della freccia dipende dalla velocità e il simbolo viene ruotato in base alla direzione del flusso. La velocità del flusso viene visualizzata dentro il simbolo della freccia. Il simbolo rosso viene utilizzato quando la velocità della corrente è in aumento, quello blu quando la velocità della corrente è in diminuzione.

Altezza della marea



L'indicatore dispone di 8 etichette ed è impostato in base al valore max/min assoluto del giorno di valutazione. La freccia rossa viene utilizzata quando la marea è crescente, quella blu quando è decrescente.

→ **Nota:** tutti i valori numerici vengono mostrati nelle unità del sistema pertinente (unità di misura) impostate dall'utente.

Livello filtro Rock

Nasconde l'identificazione delle rocce nella carta ad una profondità stabilita.

Aiuta a ridurre gli elementi visualizzati sulle carte nelle aree in cui vengono localizzate molte rocce a una profondità molto superiore al pescaggio dell'imbarcazione.

Linee batimetriche

Definisce quali profili vengono visualizzati sulla carta fino al valore di profondità di sicurezza selezionato.

Tipo di presentazione

Fornisce informazioni cartografiche navali, quali simboli, colori delle carte di navigazione e diciture per i tipi di presentazione internazionali o USA.

Annotazione

Stabilisce quali informazioni sull'area, ad esempio nomi delle località e note sulle aree, sono disponibili per la visualizzazione.

Dettagli carta

Fornisce diversi livelli di informazioni cartografiche.

Easy View

Funzione di ingrandimento che consente di aumentare le dimensioni degli elementi e del testo della carta.

→ **Nota:** sulla carta non viene indicato in alcun modo che questa funzione è attiva.

Impostazioni di cartografia

Le opzioni presenti nella finestra di dialogo Impostazioni di cartografia dipendono da quale fonte è selezionata nel sistema.



Selezione barca 3D

Stabilisce quale icona utilizzare nelle carte 3D.

Cerchi di distanza

I cerchi di distanza possono essere utilizzati per mostrare la distanza fra la propria imbarcazione e altri oggetti sul riquadro.

La scala viene impostata automaticamente dal sistema per adattarla alla scala sul riquadro.

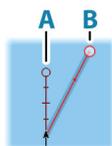
Linee di estensione

Estensione di prua ed Estensione di rotta

Selezionare questa opzione per mostrare o nascondere le estensioni di prua e di rotta per questa imbarcazione.

Lunghezza vettore

È possibile impostare la lunghezza della linea di estensione per questa imbarcazione. Per impostare la lunghezza delle linee di estensione in altre imbarcazioni mostrate come target AIS, fare riferimento a AIS "*Estensione Rotta*" a pagina 168.



A: Intestazione

B: Course Over Ground (Rotta rispetto al fondo) (COG)

La lunghezza della linea di estensione può essere impostata come distanza fissa oppure per indicare la distanza percorsa dall'imbarcazione nell'intervallo di tempo selezionato. Se non è attivata nessuna opzione per l'imbarcazione, non verrà visualizzata nessuna linea di estensione.

Le informazioni sulla direzione dell'imbarcazione vengono indicate dal sensore di rotta attivo, mentre il valore COG si basa sulle informazioni del sensore GPS attivo.

Correzione della marea di SonarChart Live

Se selezionata, la funzione di correzione della marea utilizza informazioni delle stazioni di marea poste nelle vicinanze (se disponibili) per regolare i valori di profondità utilizzati da SonarChart Live durante la registrazione del sonar.

Sincronizza carta 2D/3D

Allinea la posizione mostrata su una carta 2D con la posizione mostrata su una carta 3D quando queste carte sono affiancate.

Informazione Popup

Determina se, quando si seleziona l'elemento, devono essere visualizzate le informazioni di base relative agli elementi del riquadro.

Linee grigliato

Consente di attivare/disattivare la visualizzazione di una griglia delle linee di latitudine e longitudine sul riquadro.

Waypoint

Attiva/disattiva la visualizzazione dei waypoint sulle carte.

Rotte

Attiva/disattiva la visualizzazione delle rotte sulle mappe.

Percorsi

Attiva/disattiva la visualizzazione delle tracce sui grafici.

→ **Nota:** Per visualizzare i percorsi sul riquadro cartografico, è necessario attivare l'opzione Visualizza nella finestra di dialogo Percorsi e l'opzione Percorsi nella finestra di dialogo delle impostazioni cartografiche. Fare riferimento a "*Modifica o eliminazione di tracce*" a pagina 59.

Nascondi carta

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo quando vengono visualizzate le carte Lowrance.

Se l'opzione è impostata su ON, la carta (sfondo) non viene visualizzata sul riquadro cartografico. Invece, l'imbarcazione, le estensioni dell'imbarcazione, i waypoint e le rotte vengono visualizzati su uno sfondo bianco.

Waypoint, Rotte, Percorsi

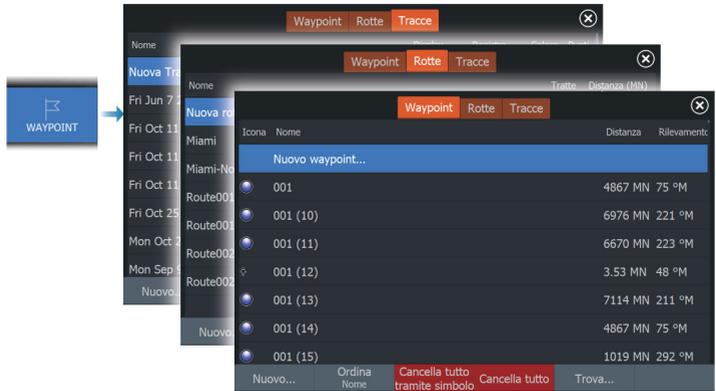
Apri le finestre di dialogo Waypoint, Rotte e Percorsi, in cui questi elementi possono essere creati, modificati ed eliminati ed esaminati.

4

Waypoint, rotte e tracce

Finestre di dialogo Waypoint, Rotte e Tracce

Queste finestre di dialogo consentono di accedere a funzioni di modifica avanzata e alle impostazioni di tali elementi.



Uso della funzione Sincronizza

È possibile utilizzare un browser per accedere a www.letsembark.io o all'account dell'app Lowrance dal dispositivo mobile o tablet per gestire (creare nuovi, modificare, spostare ed eliminare):

- Waypoint
- Rotte
- Percorsi

Utilizzare l'opzione Sincronizza i miei dati dell'MFD per sincronizzare tra l'MFD e l'account dell'app Lowrance.

Requisiti

- Un account con l'app Lowrance per dispositivi mobili

→ **Nota:** È possibile utilizzare le credenziali dell'account C-MAP Embark o dell'app C-MAP per accedere all'app per dispositivi mobili. Non è necessario creare un account per l'app per dispositivi mobili separato.

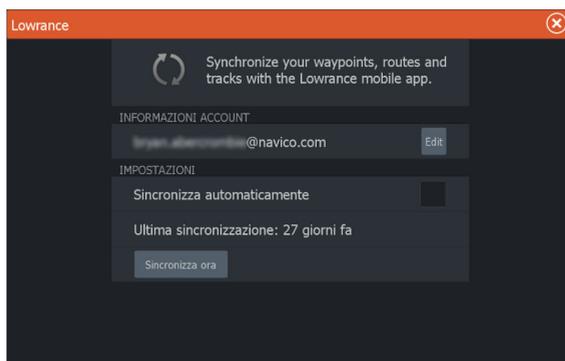
- Per sincronizzare, l'unità deve essere collegata a Internet. Per collegare l'unità a Internet, consultare "*Connessione a Internet*" a pagina 180.

Sincronizzazione

Per sincronizzare i dati MFD e i dati dell'account dell'app Lowrance (inclusi i dati all'indirizzo www.letsembark.io), aprire la funzione Sincronizza i miei dati dalla finestra di dialogo controlli di sistema o dalla finestra di dialogo Impostazioni servizi.

Dopo aver effettuato l'accesso, il sistema informa l'utente dell'ultima volta in cui è avvenuta la sincronizzazione e sono disponibili le seguenti opzioni:

- Modifica: da utilizzare per modificare le credenziali di accesso
- Sincronizza automaticamente: la sincronizzazione avviene periodicamente in background una volta connessi a Internet
- Sincronizza ora: la sincronizzazione avviene immediatamente



Waypoint

Informazioni sui waypoint

Un waypoint è un contrassegno generato dall'utente e posizionato sui seguenti supporti:

- cartografia
- immagine sonar
- immagine radar
- riquadro direzione

Ogni waypoint ha una posizione esatta con coordinate di latitudine e longitudine.

Un waypoint posizionato sull'immagine sonar mostra un valore di profondità, oltre alle informazioni sulla posizione.

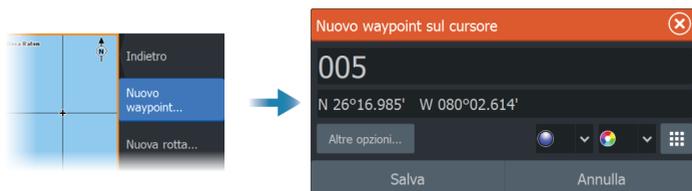
Un waypoint è utilizzato per contrassegnare una posizione nella quale poter tornare in un secondo momento. Inoltre, è possibile combinare due o più waypoint per creare una rotta.

Salvataggio di waypoint

Salvare un waypoint nella posizione del cursore se il cursore è attivo o nella posizione dell'imbarcazione se il cursore non è attivo.

Per salvare un waypoint:

- Premere il tasto Waypoint. Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo Nuovo waypoint. Premere due volte per salvare rapidamente un waypoint.
- Selezionare l'opzione Nuovo waypoint nel menu.



Icona Nuovo waypoint

Quando è selezionata, viene visualizzata la finestra di dialogo con i simboli del waypoint alternativi. La selezione di un simbolo del waypoint crea il waypoint in corrispondenza della posizione del cursore o dell'imbarcazione con il simbolo selezionato. Questa modalità è costante, la prossima volta che si crea un nuovo waypoint si apre la stessa finestra di dialogo e se si seleziona un simbolo viene creato un waypoint con il simbolo.

Aniché selezionare un simbolo, selezionare il pulsante del menu nell'angolo inferiore destro per ritornare alla finestra di dialogo precedente Nuovo waypoint. Questa selezione diventa la modalità costante, la prossima volta che si crea un nuovo waypoint viene visualizzata la finestra di dialogo Nuovo waypoint.

Spostamento di un waypoint

Un waypoint può essere spostato dalla sua posizione se è attivo e se è selezionato nel menu.

Per spostare un waypoint in una nuova posizione, selezionare l'opzione di menu Sposta Waypoint, quindi selezionare la nuova posizione del waypoint sull'immagine.

Per salvare il waypoint nella nuova posizione, selezionare l'opzione di menu Interrompi Spostamento.

Modificare un waypoint

È possibile modificare tutte le informazioni su un waypoint dalla finestra di dialogo Modifica waypoint.

La finestra di dialogo viene attivata selezionando prima il waypoint e quindi Modifica dal menu.

La finestra di dialogo è inoltre accessibile dallo strumento Waypoint sulla pagina iniziale.

Eliminazione di waypoint

È possibile eliminare un waypoint selezionando l'opzione di menu Elimina quando il waypoint è attivato sul riquadro.

È inoltre possibile eliminare un waypoint selezionandolo nella finestra di dialogo Rotte e quindi cancellandolo nella finestra di dialogo Modifica waypoint.

È possibile eliminare tutti i waypoint o i waypoint con simboli dal sistema utilizzando la finestra di dialogo Waypoint.

È possibile eliminare i waypoint MOB nello stesso modo.

È possibile eseguire il backup di waypoint, rotte e tracce prima di eliminarle, consultare "*Manutenzione*" a pagina 192.

Waypoint uomo in mare

Se dovesse verificarsi una situazione di emergenza, è possibile salvare un waypoint Uomo in mare (MOB) nella posizione corrente dell'imbarcazione.

Creazione di un Uomo a mare (MOB)

Per creare un waypoint Uomo in mare (MOB):

- Premere simultaneamente i tasti per ingrandire (+) e rimpicciolire (-)

Quando si attiva la funzione MOB, le seguenti azioni vengono eseguite automaticamente:

- Un waypoint MOB viene creato nella posizione dell'imbarcazione
- La visualizzazione passa a un riquadro cartografico ingrandito, centrato sulla posizione dell'imbarcazione
- Il sistema visualizza le informazioni sulla navigazione nel waypoint MOB

È possibile creare più punti MOB. L'imbarcazione continuerà a mostrare le informazioni di navigazione verso il waypoint MOB iniziale. La navigazione verso i successivi waypoint MOB deve essere condotta manualmente.

Eliminare un MOB

Un waypoint MOB può essere eliminato dal menu quando è attivato.



Interrompere la navigazione verso MOB

Il sistema continuerà a visualizzare le informazioni di navigazione verso il waypoint MOB finché la navigazione non verrà annullata dal menu.

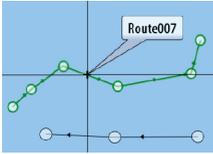
Impostazioni di allarme per i waypoint

È possibile impostare un raggio di allarme per ogni singolo waypoint creato. È possibile impostare la sveglia nella finestra di dialogo Modifica waypoint.

- **Nota:** Il raggio di allarme di ciascun waypoint deve essere attivato (ON) nella finestra di dialogo degli allarmi per attivare un allarme ogni volta che l'imbarcazione entra nel raggio di azione impostato. Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Finestre di dialogo degli allarmi*" a pagina 178.

Rotte

Informazioni sulle rotte



Una rotta è costituita da una serie di punti immessi nell'ordine in cui si desidera navigarli.

Quando si seleziona una rotta sul riquadro cartografico, diventa verde e viene visualizzato il nome della rotta.

Creazione di una nuova rotta sul riquadro cartografico



1. Attivare il cursore nel riquadro cartografico
2. Selezionare l'opzione Nuova rotta nel menu.
3. Posizionare il primo waypoint sul riquadro cartografico
4. Continuare a posizionare nuovi punti di rotta sul riquadro cartografico fino al termine della rotta
5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.

Modificare una rotta dal riquadro cartografico

1. Selezionare la rotta per attivarla.
 2. Selezionare l'opzione di modifica della rotta dal menu.
 3. Posizionare il nuovo punto di rotta sul riquadro cartografico.
 - Se si imposta il nuovo punto di rotta su una tratta, tra i punti di rotta esistenti viene aggiunto un nuovo punto.
 - Se si imposta il nuovo punto di rotta esterno alla rotta, il nuovo punto viene aggiunto dopo l'ultimo punto sulla rotta.
 4. Trascinare un punto di rotta in una nuova posizione.
 5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.
- **Nota:** Il menu varia a seconda dell'opzione di modifica selezionata. Tutte le modifiche vengono confermate o annullate dal menu.

Creazione di rotte tramite i waypoint esistenti

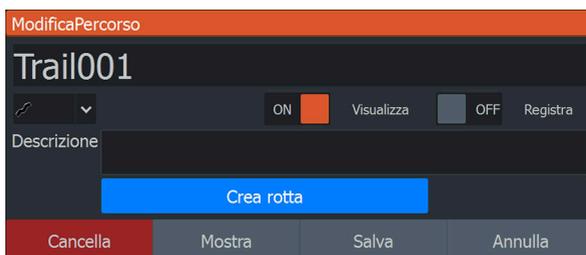
È possibile creare una nuova rotta combinando waypoint esistenti dalla finestra di dialogo Rotte. Il dialogo viene attivato usando lo strumento Waypoint sulla Pagina principale e quindi selezionando la scheda Rotte.

Conversione di percorsi in rotte

È possibile convertire un percorso in una rotta dalla finestra di dialogo Modifica Percorso. La finestra di dialogo viene visualizzata

attivando la traccia e quindi selezionando il relativo popup o l'opzione di menu Traccia.

È possibile accedere alla finestra di dialogo Modifica Percorso anche selezionando lo strumento Waypoint nella pagina iniziale, quindi la scheda Percorso e infine il percorso nella finestra di dialogo Percorso.



Autorouting e Easy Routing da molo a molo

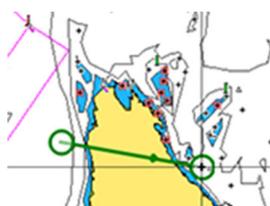
Le funzioni Autorouting Dock-to-Dock e Easy Routing suggeriscono nuove posizioni di punti di rotta in base alle informazioni nella mappa e alle dimensioni della barca. Per poter iniziare a utilizzare queste funzioni, è necessario immettere nel sistema il pescaggio, la larghezza e l'altezza della barca. Se non sono disponibili le informazioni all'avvio della funzione, verrà automaticamente visualizzata la finestra Impostazioni barca. Per accedere alle Impostazioni barca, consultare "*Impostazioni di sistema*" a pagina 213.

- **Nota:** Non è possibile avviare la funzione Autorouting Dock-to-Dock o Easy Routing, se uno dei punti di rotta selezionati si trova in un'area non sicura. Viene visualizzata una finestra di dialogo di avvertenza e per procedere sarà necessario spostare il punto o i punti di rotta pertinenti in un'area sicura.
 - **Nota:** Se non sono presenti cartografie compatibili, l'opzione di menu Autorouting Dock-to-Dock o Easy Routing non è disponibile. La cartografia compatibile include C-MAP MAX-N+, Navionics+ e Navionics Platinum. Per un elenco completo delle carte disponibili, visitare i siti Web agli indirizzi www.c-map.com o www.navionics.com.
1. Posizionare almeno due punti su una nuova rotta oppure aprire una rotta esistente per la modifica.
 2. Selezionare l'opzione di menu Autorouting Dock-to-Dock, seguita da:

- Intera Rotta se si desidera che vengano aggiunti nuovi punti di rotta tra il primo e l'ultimo punto della rotta aperta.
 - Selezione, se si desidera selezionare manualmente i punti di rotta che definiscono i limiti per l'autorouting, quindi scegliere i punti di rotta pertinenti. I punti di rotta selezionati sono colorati in rosso.
 - È possibile selezionare solo due punti di rotta e viene ignorato qualsiasi punto di rotta tra i punti di inizio e fine selezionati.
3. Per avviare l'autorouting, selezionare Accetta.
 4. Al termine dell'autorouting, la rotta appare in modalità di anteprima e le tratte sono contraddistinte da codici colore a indicare aree sicure e non sicure.
 - Navionics utilizza i colori rosso (non sicure) e verde (sicure), mentre C-MAP utilizza i colori rosso (non sicure), giallo (pericolose) e verde (sicure).
 5. Se necessario, spostare qualsiasi punto di rotta quando la rotta è in modalità di anteprima.
 6. Per accettare le posizioni dei punti di rotta, selezionare Tieni.
 7. Ripetere i passaggi 2 (selezione) e 3 per posizionare automaticamente i punti della rotta per altre parti della rotta.

Esempi di Autorouting e Easy Routing da molo a molo

- Opzione Intera rotta utilizzata durante la selezione del primo e dell'ultimo punto della rotta.



Primo e ultimo punto della rotta



Risultato in seguito all'Autorouting

- Opzione Scelta utilizzata per la parte di autorouting di una rotta.



Due punti della rotta selezionati



Risultato in seguito all'Autorouting

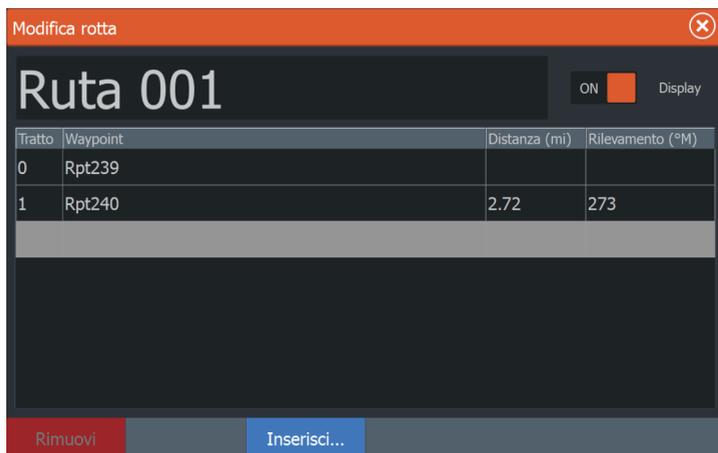
La finestra di dialogo Modifica rotta

La finestra di dialogo Modifica rotta consente di gestire le rotte e i punti della rotta, nonché modificare le proprietà della rotta. Questa finestra di dialogo viene attivata selezionando il popup di una rotta attiva oppure dal menu selezionando la rotta e successivamente l'opzione Dettagli.

Inoltre è possibile accedere a questa finestra di dialogo dallo strumento Waypoint, nella pagina iniziale, e quindi selezionare una rotta.

Nella finestra di dialogo Modifica, selezionare un punto di rotta per rimuoverlo o per inserire un nuovo punto di rotta dopo di esso.

Selezionare l'opzione che consente di visualizzare la rotta sulla carta.



Eliminazione di rotte

È possibile eliminare una rotta selezionando l'opzione di menu Elimina quando la rotta è attivata sul riquadro.

È inoltre possibile eliminare una rotta selezionandola nella finestra di dialogo Rotte e quindi eliminandola nella finestra di dialogo Modifica rotta.

È possibile eliminare tutte le rotte dal sistema utilizzando la finestra di dialogo Rotte.

È possibile eseguire il backup di waypoint, rotte e tracce prima di eliminarle, consultare "*Manutenzione*" a pagina 192.

Percorsi

Informazioni sulle tracce



Le tracce sono la rappresentazione grafica del tratto percorso in passato dall'imbarcazione. Permettono di ricostruire il percorso dell'imbarcazione. Le tracce possono essere convertite in rotte dalla finestra di dialogo Modifica.

Secondo la preimpostazione di fabbrica, il sistema è impostato per tracciare e disegnare automaticamente il movimento dell'imbarcazione sul riquadro cartografico. Il sistema continua a registrare le tracce fino a quando la lunghezza della traccia non raggiunge il numero massimo dei punti, quindi inizia a sovrascrivere automaticamente i punti più vecchi della traccia.

La funzione di traccia automatica può essere disattivata dalla finestra di dialogo Tracce.

Creazione di una nuova traccia

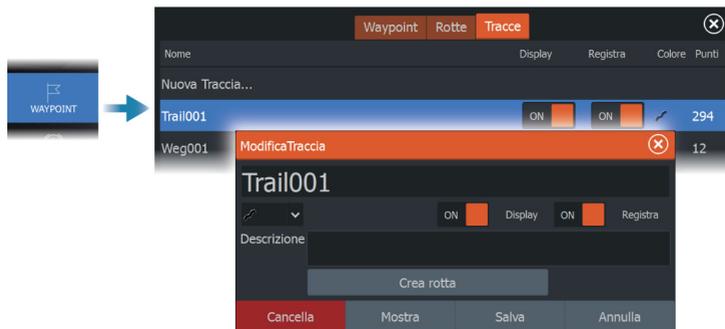
È possibile avviare un nuovo percorso dalla finestra di dialogo Percorsi. Il dialogo viene attivato usando lo strumento Waypoint sulla Pagina principale e quindi selezionando la scheda Rotte.

Modifica o eliminazione di tracce

Utilizzare la finestra di dialogo edit trail (Modifica traccia) per modificare o eliminare una traccia.

È possibile aprire la finestra di dialogo edit trail (Modifica traccia) nei seguenti modi:

- selezionando la traccia sulla cartografia, quindi il popup della traccia
- selezionando la traccia sulla cartografia, quindi la traccia nel menu
- selezionando la traccia nella finestra di dialogo Tracce



Impostazioni delle tracce

Le tracce sono costituite da una serie di punti collegati da segmenti di linea la cui lunghezza dipende dalla frequenza di registrazione.

È possibile scegliere di posizionare punti della traccia sulla base delle impostazioni di tempo o distanza oppure lasciare che il sistema posizioni automaticamente un waypoint quando viene registrato un cambio di rotta.

→ **Nota:** Per essere visibile l'opzione Tracce deve essere anch'essa ATTIVATA nella finestra di dialogo delle impostazioni del riquadro.



5

Navigazione

Informazioni sulla navigazione

La funzione di navigazione inclusa nel sistema consente di navigare verso la posizione del cursore, verso un waypoint o lungo una rotta predefinita.

Se la funzionalità del pilota automatico è inclusa nel sistema, il pilota automatico può essere impostato per navigare automaticamente l'imbarcazione.

Per informazioni sul posizionamento dei waypoint e sulla creazione di rotte, fare riferimento a *"Waypoint, rotte e tracce"* a pagina 50.

Riquadro Direzione

Il riquadro Direzione consente di visualizzare le informazioni mentre si è in navigazione.



- A** Campi dati
- B** Prua imbarcazione
- C** Direzione verso il waypoint
- D** Punto di destinazione

- E** Linea di rilevamento con limite di fuori rotta consentito
Quando si procede lungo una rotta, la linea di rilevamento mostra la direzione da seguire da un waypoint al successivo. Quando si naviga verso un waypoint (posizione del cursore, MOB o coordinate), la linea di rilevamento mostra la direzione da seguire dal punto in cui è iniziata la navigazione al waypoint.
- F** Simbolo dell'imbarcazione
Indica la distanza e la direzione relative alla rotta prevista. Se l'errore di fuori rotta (XTE) eccede il limite di fuori rotta definito, compare una freccia rossa che comprende la distanza dalla linea di percorso.
Fare riferimento a "*Limite XTE*" a pagina 66.

Navigazione verso la posizione del cursore

È possibile iniziare a navigare verso la posizione del cursore su qualsiasi carta, radar o riquadro sonar.

Posizionare il cursore sulla destinazione selezionata nel riquadro, quindi selezionare l'opzione Vai a cursore nel menu.

→ **Nota:** L'opzione di menu Vai a cursore non è disponibile se si è già in navigazione.

Navigazione di una rotta

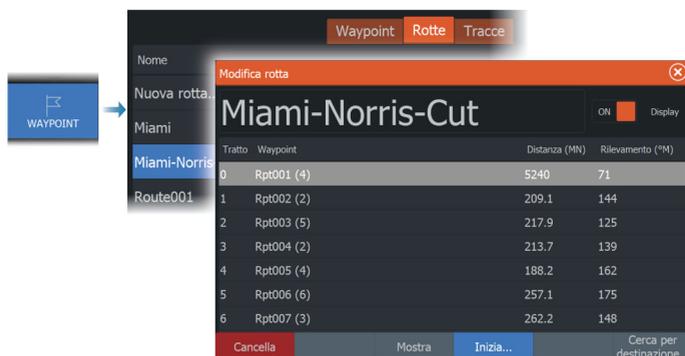
È possibile avviare la navigazione di una rotta da:

- Riquadro cartografico



- Riquadro di governo

- Finestra di dialogo Rotta



Una volta visualizzata la navigazione, il menu si espande per mostrare le opzioni che consentono di annullare la navigazione, ignorare un waypoint e riprendere la rotta dalla posizione attuale dell'imbarcazione.

Avvio di una rotta dal riquadro cartografico

Attivare una rotta sul riquadro, quindi selezionare l'opzione di navigazione della rotta dal menu.

È possibile selezionare un punto della rotta per avviare la navigazione da una posizione selezionata.

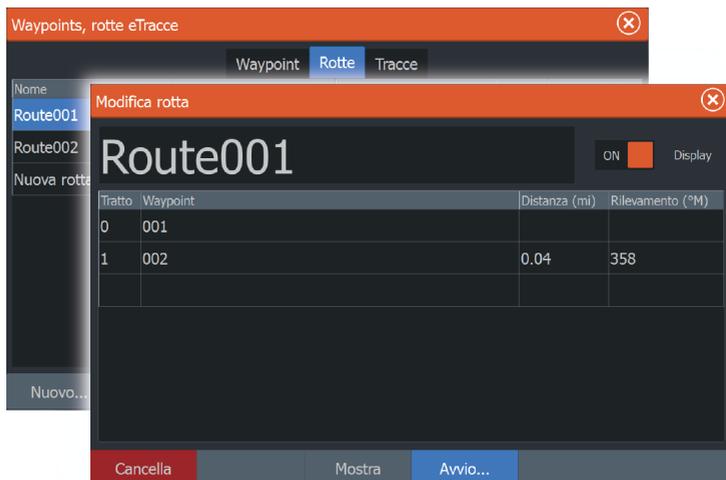
Avvio di una rotta dal riquadro Direzione

Selezionare l'opzione di Inizio rotta nel menu, quindi selezionare la rotta in cui si desidera navigare dalla finestra di dialogo di selezione della rotta.

Avviare la navigazione di una rotta dalla finestra di dialogo Rotta

È possibile avviare la navigazione dalla finestra di dialogo Modifica rotta. Attivare la finestra di dialogo:

- Selezionando lo strumento Waypoint dalla Pagina iniziale e quindi la scheda Rotte
- Selezionando i dettagli della rotta dal menu



Navigazione con l'autopilota

Quando si avvia la navigazione su un sistema con la funzionalità di pilota automatico, viene richiesto di impostare il pilota automatico per la modalità di navigazione.

Se si sceglie di non attivare l'autopilota, è possibile impostarlo come modalità di navigazione in un secondo momento tramite il relativo controller.

Per ulteriori informazioni sulle funzionalità di pilota automatico, fare riferimento a *"Autopilota per motori per pesca alla traina"* a pagina 127.

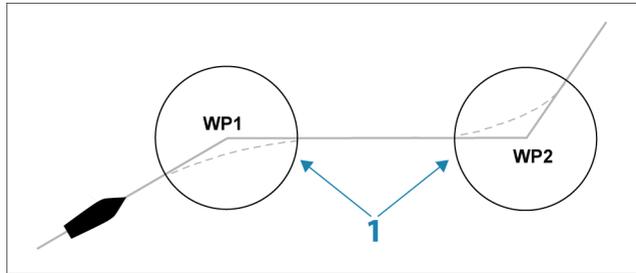
Impostazioni Navigazione



Raggio arrivo

Imposta un cerchio invisibile intorno al waypoint di destinazione. Si considera che l'imbarcazione abbia raggiunto il waypoint quando si trova nel raggio di tale cerchio.

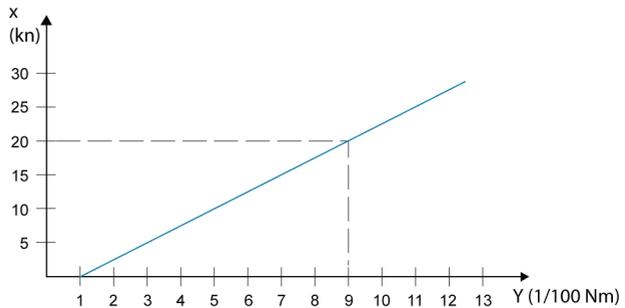
Quando si segue una rotta, il raggio arrivo specifica il punto nel quale è stata avviata una virata.



Il raggio di arrivo (**1**) va regolato in base alla velocità dell'imbarcazione. Maggiore è la velocità, più ampio sarà il raggio.

Lo scopo è fare in modo che il pilota automatico inizi il cambio di rotta in tempo utile per garantire una virata fluida verso la tratta successiva.

Il seguente diagramma può essere utilizzato per selezionare il giusto raggio di waypoint quando si crea una rotta.



→ **Nota:** la distanza tra i waypoint in una rotta non deve essere inferiore al raggio di arrivo del waypoint.

Limite XTE

Specifica la deviazione massima consentita dell'imbarcazione rispetto alla rotta selezionata. Se l'imbarcazione supera questo limite, viene attivato un allarme.

Allarme XTE (errore di fuori rotta)

Attiva/disattiva l'allarme XTE.

Percorsi

Apri la finestra di dialogo Percorsi, in cui è possibile regolare le relative impostazioni e convertire i percorsi in rotte per la navigazione. Fare riferimento a *"Informazioni sulle tracce"* a pagina 59.

Tipo di registrazione

È possibile scegliere di registrare i punti della traccia in base al tempo o alla distanza oppure far posizionare automaticamente all'unità un punto quando viene registrato un cambio di rotta.

Specificare uno dei seguenti tipi di registrazione nella finestra di dialogo delle impostazioni di navigazione:

- Auto - L'unità posiziona automaticamente un punto quando viene registrato un cambio di rotta.
- Distanza - Selezionare il campo Distanza e immettere la distanza da registrare.
- Tempo - Selezionare il campo Ora e immettere l'ora da registrare.

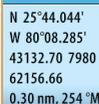
Loran fantasma

Consente di utilizzare il sistema di posizionamento Loran fantasma.

Individua le catene Loran (GRI) e la stazione preferita per l'immissione dei waypoint, la posizione del cursore e la posizione del riquadro.

Nell'immagine viene visualizzata una finestra della posizione del cursore con le informazioni sulla posizione Loran.

Per ulteriori informazioni fare riferimento alla documentazione del sistema Loran in uso.

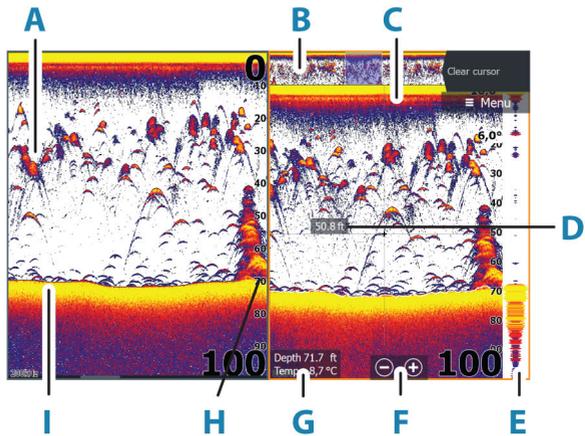


N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 'M

6

Sonar

L'immagine



- A** Archi di pesce
- B** Anteprima della cronologia*
- C** Grafico temperatura*
- D** Profondità alla posizione del cursore
- E** Ampiezza fascio*
- F** Pulsanti di zoom (scala)
- G** Profondità e temperatura dell'acqua nella posizione del cursore
- H** Scala della distanza
- I** Fondo marino

* Elementi opzionali che possono essere attivati o disattivati singolarmente. Fare riferimento a "Altre opzioni" a pagina 75.

Sorgenti multiple

È possibile specificare la sorgente dell'immagine nel relativo riquadro. La configurazione con una pagina a più riquadri consente di visualizzare diverse sorgenti contemporaneamente.

Per maggiori informazioni su come selezionare la sorgente per un riquadro, fare riferimento a *"Sorgente"* a pagina 73.

Zoom dell'immagine

Per ingrandire l'immagine:

- Premere i tasti +/-.
- Selezionare i pulsanti direzionali (+/-).
- Utilizzare l'impostazione di menu per la distanza.

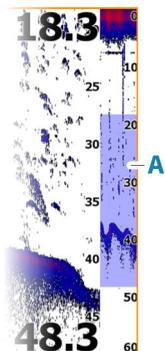
Quando si esegue l'ingrandimento, il fondo marino viene mantenuto nella parte inferiore dello schermo.

Se il cursore è attivo, il sistema esegue l'ingrandimento nel punto in cui viene posizionato il cursore.

Barra dello zoom

La barra dello zoom (**A**) viene visualizzata quando viene eseguito lo zoom dell'immagine.

Per visualizzare parti differenti della colonna d'acqua, è possibile trascinare verticalmente la barra dello zoom.



Utilizzo del cursore sull'immagine

Se si posiziona il cursore sull'immagine lo schermo viene messo in pausa, verrà visualizzata la profondità nella posizione del cursore e la finestra delle informazioni e la barra delle registrazioni vengono attivate.

Misurazione delle distanze

Il cursore può essere utilizzato per misurare la distanza tra le posizioni di due osservazioni sull'immagine.

1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza
 2. Selezionare l'opzione di menu Misura
- **Nota:** La funzione di misurazione non è disponibile a meno che il cursore non sia posizionato sull'immagine.
3. Posizionare il cursore sul secondo punto di misurazione
 - Viene tracciata una linea tra i punti di misurazione e la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni del cursore

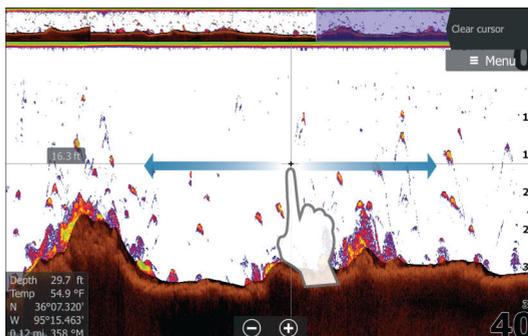
4. Se necessario, continuare a selezionare nuovi punti di misurazione

Utilizzare le opzioni di menu per riposizionare il punto iniziale e finale, a condizione che la funzione di misurazione sia attiva.

Selezionare l'opzione di menu Interrompi misura per riprendere il normale scorrimento dell'immagine.

Visualizzazione cronologia

Utilizzare la funzione di anteprima per visualizzare ed eseguire la panoramica della cronologia; fare riferimento al capitolo "*Anteprima*" a pagina 77.



Registrazione dei dati del log

Avvio della registrazione dei dati del log

È possibile avviare la registrazione dei dati del log e salvare il relativo file all'interno dell'unità o su un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.

Durante la registrazione dei dati, nell'angolo superiore sinistro dello schermo lampeggia un simbolo di colore rosso e nella parte inferiore dello schermo compare periodicamente un messaggio.

Specificare le impostazioni di registrazione nella finestra di dialogo di registrazione.



Interruzione della registrazione dei dati del log

Utilizzare l'opzione Ferma registrazione per interrompere la registrazione dei dati del log.



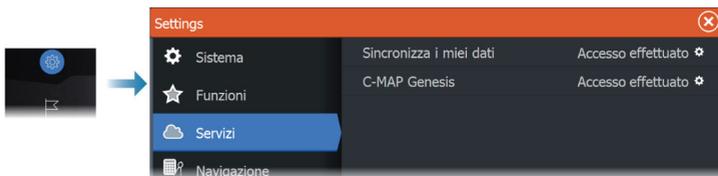
Visualizzare i dati registrati

È possibile rivedere i dati dello scandaglio memorizzati sia internamente che esternamente se l'opzione Riproduci sonar log è selezionata nella finestra di dialogo delle impostazioni del sonar. Fare riferimento a *"Impostazioni Sonar"* a pagina 219.

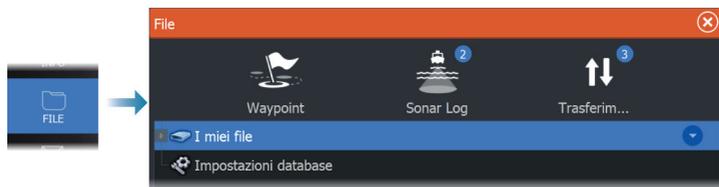
Caricamento dei log del sonar su C-MAP Genesis

Per caricare i log del sonar su C-MAP Genesis, effettuare una delle seguenti operazioni:

- Utilizzare l'opzione Servizi. Seguire le istruzioni visualizzate per accedere e trasferire i file di log su C-MAP Genesis.



- Utilizzare la finestra di dialogo File. Selezionare l'icona dei log del sonar e i log da trasferire. Se si è già connessi a C-MAP Genesis, i file vengono trasferiti. Se non si è connessi, selezionare l'icona dei trasferimenti e seguire le istruzioni visualizzate per accedere e trasferire i file di log su C-MAP Genesis. È possibile accedere e trasferire i file in un secondo momento, quando l'unità è connessa a Internet.



Impostazione dell'immagine

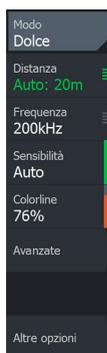
Utilizzare le opzioni del menu per configurare l'immagine.

Modalità pesca

Questa funzione consiste in pacchetti di impostazioni preconfigurate dei sonar creati per determinate condizioni di pesca.

→ **Nota:** La selezione della modalità di pesca corretta è determinante per garantire prestazioni del sonar ottimali.

Modalità pesca	Profondità	Palette (Tavolozza)
Uso generale	≤ 1.000 piedi	Sfondo bianco
Acqua bassa	≤ 60 piedi	Sfondo bianco
Acqua dolce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua profonda	≤ 5.000 piedi	Blu scuro
Traina Lenta	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Traina Veloce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua limpida	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Pesca sul ghiaccio	≤ 400 piedi	Sfondo bianco



Range

L'impostazione della scala determina la profondità visualizzata sullo schermo.

→ **Nota:** Impostare una scala profonda in acque poco profonde potrebbe impedire al sistema di rilevare la profondità.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

Auto range (Scala automatica)

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

Scala personalizzata

Questa opzione consente di impostare manualmente i limiti inferiore e superiore della scala.

Per impostare l'opzione Custom Range selezionare l'opzione di menu Scala e poi l'opzione Custom.

→ **Nota:** Impostando una scala personalizzata viene attivata la modalità manuale del sistema.

Frequenza

L'unità supporta diverse frequenze di trasduttore. La disponibilità delle frequenze dipende dal modello di trasduttore configurato per l'uso.

- Una bassa frequenza, ad esempio 50 kHz, penetra più in profondità. Genera un cono ampio ma è più sensibile ai disturbi ed è adatta per la discriminazione del fondo e la ricerca su ampie aree.
- Un'elevata frequenza, ad esempio 200 kHz, offre una maggiore discriminazione ed è meno sensibile ai disturbi. È adatta per la separazione dei target e per imbarcazioni a velocità più elevate.

Sensibilità

Aumentando la sensibilità, vengono mostrati maggiori dettagli sullo schermo, riducendola ne vengono mostrati di meno. Un dettaglio troppo elevato crea troppo affollamento sullo schermo. Al contrario, un'impostazione troppo bassa potrebbe non permettere la visualizzazione dei target desiderati.

Colorline

Regola i colori dei dati degli archi dei pesci in modo da differenziarli da altri bersagli di interesse. La regolazione della linea di colore può aiutare a distinguere pesci e altre strutture importanti che si trovano su o vicino al fondo marino dal fondo marino stesso.

Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Opzioni avanzate

L'opzione di menu Avanzate è disponibile solo se il cursore non è attivo.



Elimina disturbi

Consente di filtrare le interferenze nel segnale e ridurre i disturbi sullo schermo.

Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

Velocità di scorrimento

È possibile selezionare la velocità di scorrimento dell'immagine visualizzata sullo schermo. Una velocità di scorrimento elevata aggiorna l'immagine rapidamente, mentre una più bassa presenta una cronologia più lunga.

→ **Nota:** In determinate condizioni potrebbe essere necessario regolare la velocità di scorrimento per ottenere un'immagine più idonea, ad esempio regolando l'immagine a una velocità più rapida durante la pesca verticale senza movimento.

Velocità impulso

La velocità di impulso controlla la velocità alla quale il trasduttore trasmette il segnale nell'acqua. Per impostazione predefinita, la velocità di impulso è impostata al massimo. Potrebbe essere necessario regolare la velocità di impulso per limitare le interferenze.

Modo manuale

Modo manuale è una modalità utente avanzata che limita la capacità di misurazione digitale della profondità, affinché l'unità elabori i segnali sonar solo nella gamma selezionata. In questo modo, se la profondità del fondale è fuori della portata del trasduttore, l'immagine sul display scorre in modo fluido. Quando l'unità è nel Modo manuale, è possibile che non venga ricevuta alcuna misurazione digitale della profondità o che si ricevano dati inesatti.

Altre opzioni

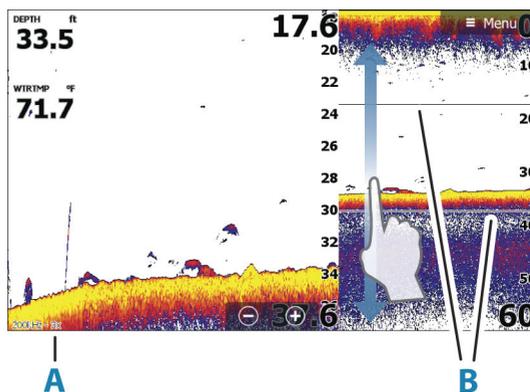


Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

Schermate divise

Zoom



- A** Livello di zoom
- B** Barre di zoom

La modalità Zoom offre una visualizzazione ingrandita dell'immagine dello scandaglio sul lato sinistro del riquadro.

Per impostazione predefinita, il livello di zoom è impostato su 2x. È possibile selezionare un livello di zoom fino a 8x.

Le barre di zoom della scala sul lato destro della visualizzazione mostrano l'intervallo ingrandito. Incrementando il rapporto di zoom, la scala viene ridotta. Ciò viene indicato da una minore distanza tra le barre di zoom.

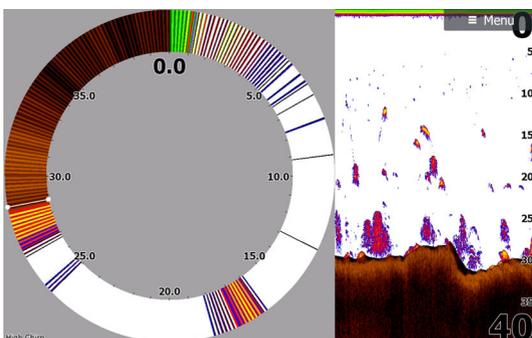
Spostare le barre dello zoom su/giù sull'immagine per visualizzare diverse profondità della colonna d'acqua.

Blocco fondale

La modalità Blocco fondale è utile se si desidera visualizzare i target in prossimità del fondale. In questa modalità la parte sinistra del riquadro mostra l'immagine di un punto in cui il fondo è piatto. In tal caso la distanza viene misurata dal fondo marino (0) verso l'alto. Il fondo e la linea zero sono sempre visualizzati nell'immagine a sinistra, indipendentemente dalla scala della distanza utilizzata. Il fattore di scala di portata per l'immagine sul lato sinistro del riquadro viene regolato come descritto per l'opzione Zoom.

Flasher

La modalità Flasher consente di visualizzare un sonar sotto forma di un simbolo lampeggiante nel riquadro sinistro e un sonar normale nel riquadro destro.



Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Grafico temperatura

Il grafico della temperatura viene utilizzato per illustrare le variazioni nella temperatura dell'acqua.

Se è attivato, vengono visualizzate una linea colorata e la temperatura in cifre sull'immagine.

Linea di profondità

Quando questa opzione è attivata, sulla superficie del fondo viene visualizzata una linea. La linea di profondità aiuta a distinguere più facilmente il fondale dai pesci e dalle strutture.

Ampiezza fascio

L'ampiezza del fascio è la vista di un ecoscandaglio sul riquadro. La potenza degli echi effettivi è indicata dall'ampiezza e dall'intensità del colore.

Anteprima

Nella parte superiore della schermata del sonar, è possibile visualizzare l'intera cronologia del sonar disponibile. La barra dell'anteprima è un'istantanea della cronologia del sonar disponibile. È possibile scorrere la cronologia del sonar trascinando il dispositivo di scorrimento dell'anteprima in orizzontale. Per impostazione predefinita, l'anteprima viene attivata quando il cursore è attivo.

Spento

Quando questa opzione è selezionata, la funzione di anteprima è disattivata. Posizionando il cursore sull'immagine non viene visualizzata la barra dell'anteprima.

Solo cursore

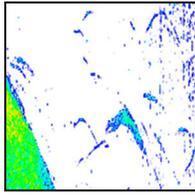
Quando questa opzione è selezionata, la barra dell'anteprima viene visualizzata quando il cursore è attivo nel riquadro.

Sempre

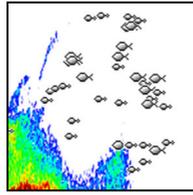
Quando questa opzione è selezionata, la barra dell'anteprima viene sempre visualizzata sul pannello.

Fish ID

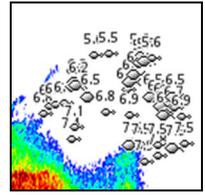
È possibile scegliere l'aspetto dei target pesce che compaiono sullo schermo. È anche possibile scegliere se essere avvisati con un segnale acustico quando un Fish ID viene visualizzato sul pannello.



Archi tradizionali dei pesci



Simboli pesci



*Simboli per i pesci e
indicazione di profondità*

→ **Nota:** Non tutti i simboli di pesce rappresentano effettivamente dei pesci.

Impostazioni Sonar

In questa sezione vengono elencate solo le impostazioni utente. Per le impostazioni di installazione, fare riferimento a "*Impostazione del sistema*" a pagina 213.

7

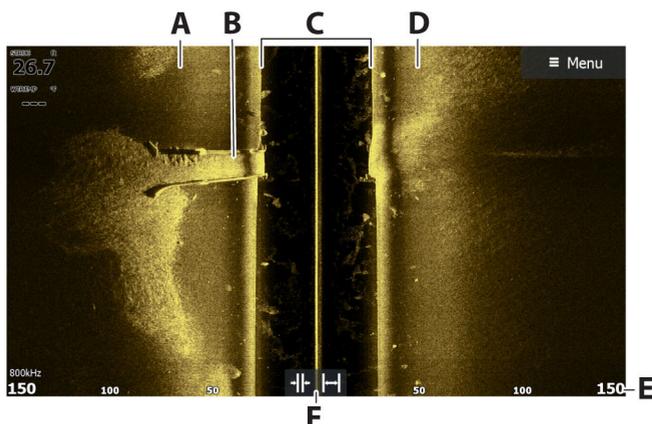
SideScan

Informazioni su SideScan

SideScan fornisce un'ampia e dettagliata copertura del fondale ai lati della barca.

Il riquadro SideScan diventa disponibile quando un trasduttore compatibile viene collegato al sistema.

Il riquadro SideScan



- A** Parte inferiore sinistra
- B** Struttura sul fondo
- C** Colonna d'acqua centrale
- D** Parte inferiore destra
- E** Scala della distanza
- F** Pulsanti di zoom (scala)

Zoom dell'immagine

Una modifica nella scala provoca un allargamento o restringimento dell'immagine.

La scala rappresenta la distanza a sinistra e a destra del centro.

Per modificare la scala:

- Premere i tasti +/-.
- Selezionare i pulsanti direzionali.
- Utilizzare l'impostazione di menu per la distanza.

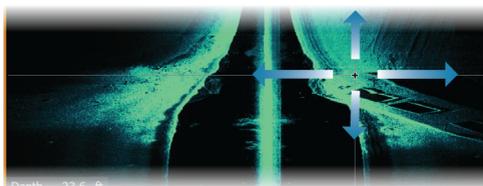
Utilizzo del cursore nel riquadro

Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La distanza a sinistra/destra dall'imbarcazione al cursore viene visualizzata nella posizione del cursore.

Visualizzazione cronologia

In una visualizzazione SideScan, eseguire una panoramica dell'immagine per visualizzare i lati e la cronologia spostando l'immagine a sinistra, a destra e in alto.

Per riprendere lo scorrimento normale di SideScan, selezionare l'opzione Elimina cursore.

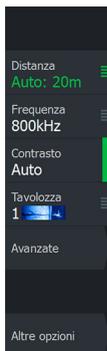


Registrazione dei dati SideScan

Visualizza la finestra di dialogo del log delle registrazioni. I dati SideScan possono essere registrati selezionando il formato di file corretto (xtf) nella finestra di dialogo delle registrazioni. Per ulteriori informazioni fare a riferimento a *"Registrazione dei dati del log"* a pagina 69.

Impostazione dell'immagine

Utilizzare il menu SideScan per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni del menu vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Toccare l'opzione Elimina cursore per ritornare al menu normale.



Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Scala

L'impostazione della scala determina la distanza a sinistra e a destra del centro.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

Auto range (Scala automatica)

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci. Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

Frequenze

Sono supportate due frequenze. Una frequenza di 800 kHz fornisce l'immagine più nitida possibile senza sacrificare la portata. Mentre una frequenza di 455 kHz può essere utilizzata in acque più profonde, o per espandere la portata operativa.

Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Opzioni avanzate



Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

Inversione della parte sinistra/destra dell'immagine

Se necessario, invertire il lato sinistro/destro dell'immagine per adeguarlo alla direzione di installazione del trasduttore.

Altre opzioni



Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

Visione

Specifica se la pagina SideScan visualizza solo il lato sinistro dell'immagine, solo il lato destro, o entrambi i lati contemporaneamente.

Linee di portata

È possibile aggiungere linee di portata all'immagine per agevolare la stima della distanza.

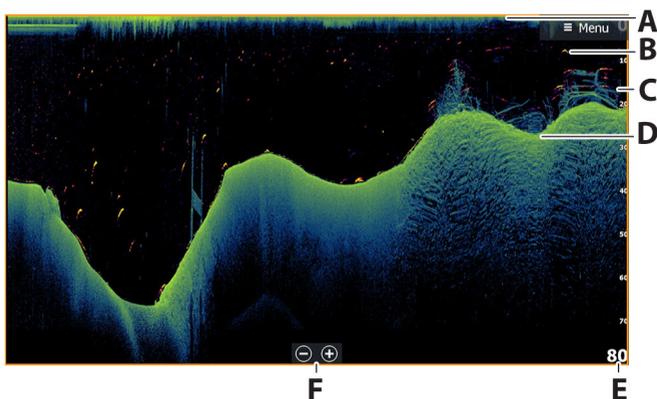
8

DownScan

Informazioni su DownScan

DownScan fornisce immagini dettagliate di strutture e pesci direttamente al di sotto dell'imbarcazione. Il pannello DownScan è disponibile quando un trasduttore compatibile viene collegato al sistema.

Il pannello DownScan



- A** Superficie
- B** Arco di pesce. Gli archi di pesce provengono dalla funzione FishReveal. La funzione FishReveal è attiva per impostazione predefinita, ma se viene disattivata, gli archi di pesce non vengono visualizzati sull'immagine DownScan.
- C** Ammasso di arbusti sott'acqua
- D** Fondo marino
- E** Scala profondità
- F** Pulsanti intervallo di profondità (zoom)

Zoom dell'immagine

Sull'immagine DownScan, l'ingrandimento modifica l'intervallo di profondità visualizzato sullo schermo.

Quando si esegue l'ingrandimento, il fondo marino viene mantenuto nella parte inferiore dello schermo.

Per ingrandire l'immagine (modificare la scala):

- Premere i tasti +/-.
- Selezionare i pulsanti direzionali (+/-).
- Utilizzare l'impostazione di menu per la distanza.

Utilizzo del cursore nel riquadro

Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La profondità del cursore viene mostrata nella posizione del cursore.

Visualizzazione della cronologia DownScan

È possibile eseguire una panoramica della cronologia delle immagini trascinando l'immagine verso sinistra e verso destra.

Per riprendere lo scorrimento normale di DownScan, eliminare il cursore dall'immagine.

Registrazione dei dati DownScan

Visualizza la finestra di dialogo del log delle registrazioni. I dati DownScan possono essere registrati selezionando il formato di file corretto (xtf) nella finestra di dialogo delle registrazioni. Per ulteriori informazioni fare a riferimento a "*Registrazione dei dati del log*" a pagina 69.

Impostazione dell'immagine DownScan

Utilizzare il menu DownScan per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni del menu vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Selezionare l'opzione Elimina cursore per ritornare al menu normale.

Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.



È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Range

L'impostazione della scala determina la profondità visualizzata sullo schermo.

→ **Nota:** Impostare una scala profonda in acque poco profonde potrebbe impedire al sistema di rilevare la profondità.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

Auto range (Scala automatica)

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

Frequenza

DownScan può essere utilizzato a 800 kHz o 455 kHz. 800 kHz fornisce la massima risoluzione con la minore portata. 455 kHz assicura la portata ottimale, ma con la minore risoluzione.

→ **Nota:** L'opzione Frequenza DownScan dipende dal trasduttore DownScan. Se il trasduttore DownScan non è in grado di modificare la frequenza, l'opzione di menu relativa alla frequenza non sarà disponibile nel pannello DownScan.

Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Opzioni avanzate

Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

Altre opzioni

Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

FishReveal

Selezionare FishReveal per visualizzare archi pesce nell'immagine. Quando la funzione FishReveal è abilitata, il menu si espande per includere le opzioni FishReveal.

Sensibilità

Controlla la sensibilità dei dati FishReveal. Aumentando la sensibilità, vengono mostrati maggiori dettagli sullo schermo, riducendola ne vengono mostrati di meno. Un dettaglio troppo elevato crea troppo affollamento sullo schermo. Se la sensibilità è troppo bassa, i dati degli archi dei pesci deboli potrebbero non essere visualizzati.

Colorline

Regola i colori dei dati degli archi dei pesci in modo da differenziarli da altri bersagli di interesse. La regolazione della linea di colore può aiutare a distinguere pesci e altre strutture importanti che si trovano su o vicino al fondo marino dal fondo marino stesso.



Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

Palette (Tavolozza)

Scegliere tra diverse tavolozze di visualizzazione ottimizzate per una vasta serie di condizioni di pesca.

→ **Nota:** La scelta della tavolozza dei colori è spesso una preferenza dell'utente e può variare a seconda delle condizioni di pesca. È meglio selezionare una tavolozza in grado di fornire un buon contrasto tra gli archi FishReveal.

Linee della distanza

È possibile aggiungere le linee di portata all'immagine per agevolare la stima della profondità.

Anteprima

Nella parte superiore della schermata del sonar, è possibile visualizzare l'intera cronologia del sonar disponibile. La barra dell'anteprima è un'istantanea della cronologia del sonar disponibile. È possibile scorrere la cronologia del sonar trascinando il dispositivo di scorrimento dell'anteprima in orizzontale. Per impostazione predefinita, l'anteprima viene attivata quando il cursore è attivo.

Spento

Quando questa opzione è selezionata, la funzione di anteprima è disattivata. Posizionando il cursore sull'immagine non viene visualizzata la barra dell'anteprima.

Solo cursore

Quando questa opzione è selezionata, la barra dell'anteprima viene visualizzata quando il cursore è attivo nel riquadro.

Sempre

Quando questa opzione è selezionata, la barra dell'anteprima viene sempre visualizzata sul pannello.

9

Sonar 3D

Informazioni su Sonar 3D

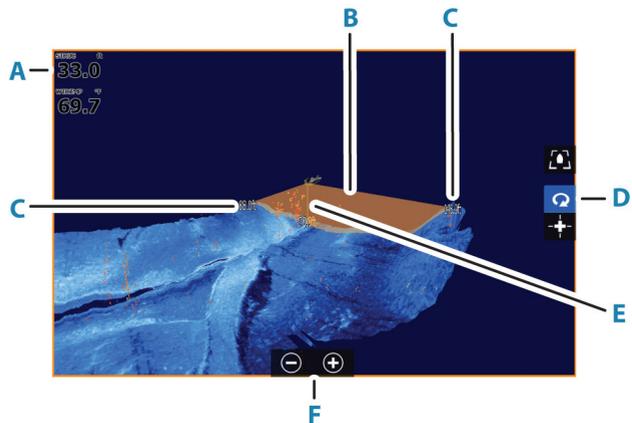
Sonar 3D è una tecnologia sonar a fascio multiplo che consente ai pescatori di vedere pesci, strutture sottomarine e i profili del fondale tramite visualizzazioni personalizzabili e tridimensionali.

Requisiti

La pagina Sonar 3D è disponibile quando un trasduttore Sonar 3D viene collegato al sistema tramite un modulo Sonar 3D.

Pannello 3D

Nella visualizzazione 3D, l'immagine del fondo marina viene creata in tempo reale direttamente sotto l'imbarcazione appena questa si muove. Se l'imbarcazione non si muove, l'immagine resta fissa. È possibile vedere anche altri oggetti sottomarini e banchi di pesci. La visualizzazione 3D mostra entrambi i canali destro e sinistro dei dati.



- A** Profondità, temperatura e frequenza
- B** Fascio del trasduttore
- C** Scala
- D** Pulsanti del riquadro 3D
- E** Linea di indicazione di profondità

F Pulsanti del riquadro di ingrandimento

G Contrasto

Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom dell'immagine utilizzando le opzioni specifiche dello zoom.

Se il cursore è attivo, il sistema esegue l'ingrandimento nel punto in cui viene posizionato il cursore.

Utilizzo del cursore su un'immagine 3D

L'impostazione predefinita prevede che il cursore non venga visualizzato nell'immagine.

Su un'immagine 3D, selezionare il pulsante del riquadro di attivazione del cursore per utilizzarlo.

Quando si posiziona il cursore su un'immagine, la finestra delle informazioni del cursore e la barra delle registrazioni vengono attivate.

La finestra delle informazioni del cursore mostra i dati disponibili in corrispondenza della posizione del cursore, inclusa la distanza dall'imbarcazione alla posizione del cursore.

La barra delle registrazioni è utilizzata per ritornare ai dati memorizzati. La parte evidenziata della barra delle registrazioni mostra l'immagine attualmente visualizzata in relazione all'intera cronologia delle immagini StructureScan memorizzata. Fare riferimento a "*Visualizzazione della cronologia delle immagini*" a pagina 92.

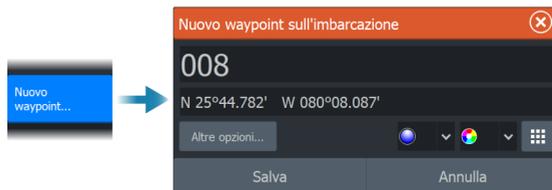
→ **Nota:** La barra delle registrazioni può essere disattivata. Fare riferimento a "*Cancela cronistoria dal vivo*" a pagina 95.

Salvataggio di waypoint

Per memorizzare un waypoint, posizionare il cursore sul riquadro e quindi selezionare l'opzione Nuovo waypoint.



Profondità	50.43 ft
Temp	32.0 °F
N	30°25.651'
W	81°14.454'
	170 ft, 165 °M



Se il cursore viene posizionato su un'immagine 3D, non è inclusa nessuna informazione sulla profondità per il waypoint. Il waypoint su un'immagine 3D è disegnato con una linea sotto di esso per indicare il suo punto sul fondo marino.

Opzioni della modalità 3D

Sono disponibili due modalità per il pannello 3D:

- Modalità imbarcazione
- Modalità cursore

Per alternare le modalità imbarcazione e cursore, selezionare i pulsanti 3D del pannello. È possibile tornare dalla modalità cursore a quella imbarcazione selezionando l'opzione di menu Elimina cursore.

Modalità imbarcazione 3D



In questa modalità, la visualizzazione è bloccata sull'imbarcazione, e l'immagine si sposta con l'imbarcazione.

La videocamera può ruotare intorno all'imbarcazione, e la sua altezza può essere modificata per guardare verso il basso o a lato dell'imbarcazione:

- Per modificare la rotazione della telecamera, trascinare orizzontalmente sullo schermo
- Per modificare l'altezza e l'inclinazione della telecamera, trascinare verticalmente sullo schermo

Modalità cursore 3D

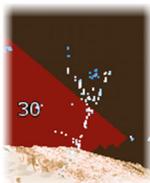


Quando si attiva la modalità Cursore, la posizione della telecamera è la stessa di quando tale modalità è attiva.

In modalità Cursore, l'immagine non si sposta insieme all'imbarcazione. L'immagine può essere ingrandita e la

videocamera può essere ruotata in qualsiasi direzione trascinando l'immagine sullo schermo.

La modalità *Cursore* comprende le funzioni cursore descritte in *"Utilizzo del cursore su un'immagine 3D"* a pagina 90.



Rappresentazione dei pesci

Se nella colonna d'acqua sono identificati degli oggetti, questi vengono visualizzati come un insieme di punti. I colori dei punti corrispondono all'intensità del target e vengono regolati automaticamente per completare la tavolozza scelta.

Visualizzazione della cronologia delle immagini

La parte evidenziata della barra delle registrazioni mostra l'immagine attualmente visualizzata in relazione all'intera cronologia delle immagini StructureScan memorizzata.

La barra delle registrazioni viene visualizzata per impostazione predefinita quando il cursore è attivo. È possibile disattivare la barra delle registrazioni, scegliere di visualizzarla sempre nella parte superiore dello schermo o visualizzarla solo quando il cursore è attivo. Fare riferimento a *"Cancella cronistoria dal vivo"* a pagina 95.

La barra delle registrazioni è nella parte superiore dello schermo nelle immagini 3D.

È possibile eseguire una panoramica della cronologia delle immagini trascinando sull'immagine o trascinando la regione evidenziata della barra delle registrazioni.

Per riprendere lo scorrimento mostrando i dati correnti, eliminare il cursore.

Impostazione dell'immagine



Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Scala

L'impostazione della scala determina la distanza a sinistra e a destra del centro.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

Auto range (Scala automatica)

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Opzioni avanzate



Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

Inversione della parte sinistra/destra dell'immagine

Se necessario, invertire il lato sinistro/destro dell'immagine per adaguarlo alla direzione di installazione del trasduttore.

Ottimizzazione verticale

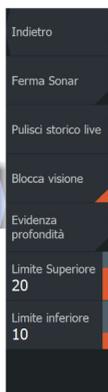
Questa opzione allunga i dati in modo che le differenze tra le profondità siano più grandi sullo schermo, consentendo all'utente di notare i cambiamenti di profondità in aree relativamente poco profonde.

Sensibilità target

Questa impostazione regola quanti punti e con quale intensità devono essere inclusi nella colonna d'acqua. Ruotarla verso il basso per vedere meno rumore o elementi che non si desidera vedere, e ruotarla verso l'alto per visualizzare maggiori informazioni.

L'opzione Automatica regola automaticamente le impostazioni ai livelli ottimali. La sensibilità automatica può essere regolata (+/-) in base alle preferenze dell'utente mantenendo attiva la relativa funzionalità.

Altre opzioni



Stop ecoscandaglio

Utilizzare questa opzione per mettere in pausa l'immagine. Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

Cancella cronistoria dal vivo

Consente di eliminare i dati dello storico attuali dallo schermo e di mostrare solo i dati più aggiornati.

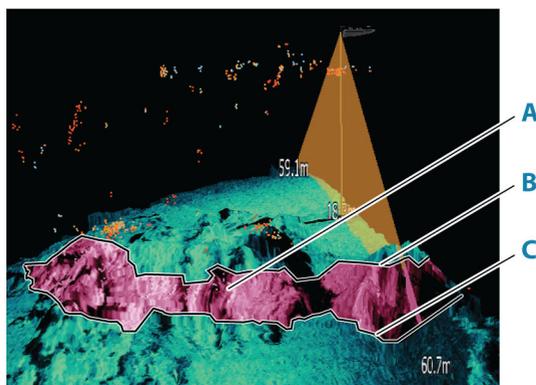
Visione bloccata

Se questa opzione è attivata, la telecamera mantiene la rotazione relativa impostata dell'imbarcazione. A esempio, se si ruota per avere di fronte il lato tribordo dell'imbarcazione, la telecamera ruota per mantenere la visualizzazione del tribordo quando l'imbarcazione si gira.

Evidenziazione della profondità

Evidenzia **(A)** la scala di profondità specificata. Il limite inferiore imposta la profondità più bassa della scala da evidenziare **(B)**. Il limite superiore imposta la profondità più alta della scala da evidenziare **(B)**.

Il colore di evidenziazione dipende dal colore dalla tavolozza selezionata.



Impostazioni Sonar

Utilizzare la finestra di dialogo delle impostazioni del sonar per configurare il sistema corrispondente. Fare riferimento a "*Impostazioni Sonar*" a pagina 219.

10

LiveSight

Requisiti

È necessario un trasduttore LiveSight collegato all'unità tramite un modulo Performance Sonar Interface (PSI).

Informazioni di sistema

Il trasduttore LiveSight può essere utilizzato in modalità con vista in avanti o in basso. Il montaggio del trasduttore ne determina la modalità.

Quando un trasduttore LiveSight è installato e configurato, un pulsante LiveSight si aggiunge alla pagina iniziale.

Più sorgenti LiveSight funzionano in modo indipendente l'una dall'altra e ciascuna sorgente può essere assegnata a un riquadro sul display.

È possibile condividere una sorgente LiveSight tramite la rete Ethernet. Per informazioni su come configurare il sistema per la condivisione dei dati del sonar, consultare *"Impostazione del sistema"* a pagina 213.

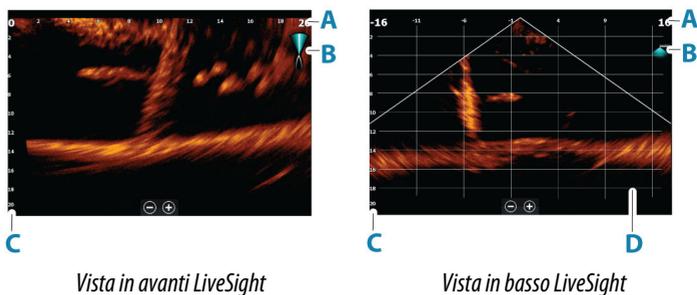
Procedura guidata di avvio

All'avvio o dopo un ripristino, il display rileverà un trasduttore LiveSight non configurato. La procedura guidata di avvio partirà automaticamente.

La procedura guidata può essere avviata anche manualmente dalla finestra di dialogo di installazione. Vedere *"Riavvia la procedura di configurazione guidata"* a pagina 223.

La modalità (in avanti o verso il basso) deve essere specificata nella procedura guidata per visualizzare l'icona LiveSight sulla pagina iniziale.

Riquadri LiveSight



- A** LiveSight in avanti: scala della distanza
LiveSight in basso: scala dell'intervallo di larghezza
- B** Icona LiveSight, che indica la direzione del fascio
- C** Scala di intervallo di profondità
- D** Griglia della distanza: la griglia della distanza può essere attivata/disattivata dal menu Altro.

Se un sensore di direzione è incluso nel sistema, l'icona del fascio del sonar sulla vista in avanti è posizionata di fronte all'imbarcazione. L'icona ruota seguendo la rotazione del motore da traina.

Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom dell'immagine utilizzando le opzioni specifiche dello zoom.

Se il cursore è attivo, il sistema esegue l'ingrandimento nel punto in cui viene posizionato il cursore.

Utilizzo del cursore nel riquadro

L'impostazione predefinita prevede che il cursore non venga visualizzato nell'immagine.

Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La profondità e la scala del cursore vengono mostrate nella posizione del cursore.



Interruzione del sonar

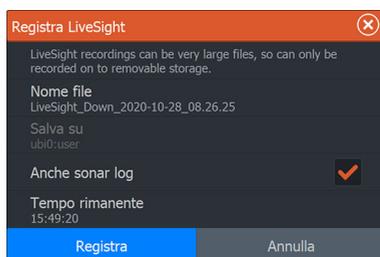
Utilizzare questa opzione per mettere in pausa l'immagine. Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.



Registrazione di video LiveSight

È possibile registrare un video LiveSight su una scheda di memoria. Tutte le registrazioni LiveSight vengono effettuate in formato .mp4 standard, ideale per la riproduzione su un computer o la condivisione via Internet.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile unicamente quando è inserita una scheda di memoria.



Interrompi la registrazione video

Durante la registrazione di un video, il menu cambia per includere l'opzione di interruzione della registrazione.

Personalizzazione delle impostazioni dell'immagine

L'unità viene fornita con diverse modalità di personalizzazione predefinite, utilizzate per controllare le impostazioni dell'immagine.

Cambio di modalità

Selezionare il pulsante delle modalità, quindi la modalità che si desidera utilizzare.

Quando si seleziona la modalità con vista in basso o in avanti, il menu si espande con le opzioni per tale modalità. Tutte le modalità



hanno altre opzioni che forniscono ulteriori impostazioni per l'immagine.

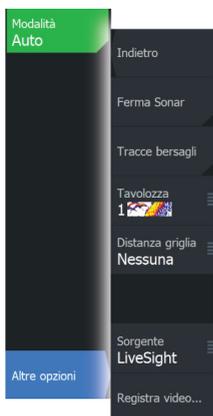


Menu vista in basso



Menu vista in avanti

Altre opzioni



Percorsi

Il percorso di un target indica il movimento del target lasciando un bagliore che si riduce gradualmente di intensità nel tempo.

La funzione è utile per valutare rapidamente il movimento dei target in relazione alla propria imbarcazione.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Linee griglia di distanza

È possibile aggiungere all'immagine la griglia della distanza. Le linee della griglia sono utili per stabilire la distanza dai target. Quando si seleziona l'opzione di menu, è possibile scegliere Nessuna griglia, Griglia a linee rette o Griglia a linee ad arco.

Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Impostazioni di LiveSight

Per la descrizione delle impostazioni di LiveSight, consultare "*Impostazione del sistema*" a pagina 213.

11

ActiveTarget

Informazioni su ActiveTarget

Questa funzione è disponibile se un trasduttore ActiveTarget e il relativo modulo sonar sono collegati alla rete Ethernet.

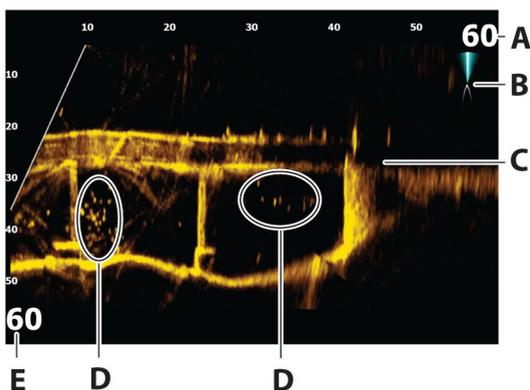
Quando un trasduttore ActiveTarget e il relativo modulo sonar sono collegati alla rete Ethernet, il pulsante ActiveTarget è disponibile nella pagina iniziale.

Il trasduttore ActiveTarget può essere utilizzato in modalità con vista in avanti (ActiveTarget Forward), in basso (ActiveTarget Down) o orizzontale (ActiveTarget Scout). Il montaggio del trasduttore ne determina la modalità.

Più sorgenti ActiveTarget funzionano in modo indipendente l'una dall'altra e ciascuna sorgente può essere assegnata a un riquadro sul display.

È possibile condividere una sorgente ActiveTarget tramite la rete Ethernet. Per informazioni su come configurare il sistema per la condivisione dei dati del sonar, consultare *"Impostazione del sistema"* a pagina 213.

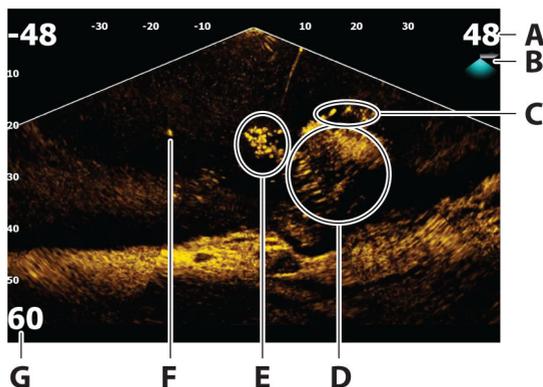
Pannello ActiveTarget in avanti



- A** Scala di distanza (distanza dal trasduttore)
- B** Icona ActiveTarget che indica la direzione del fascio
- C** Struttura (un ponte) sul fondo

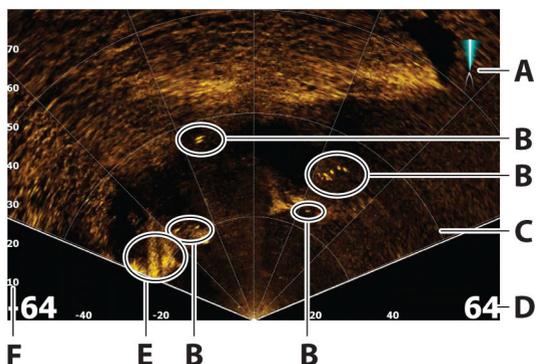
- D** Pesce
- E** Scala inferiore (distanza sotto il trasduttore)

Pannello ActiveTarget verso il basso



- A** Scala di distanza (distanza dal trasduttore)
- B** Icona ActiveTarget che indica la direzione del fascio
- C** Colonia di pesci
- D** Spazzola sott'acqua con la colonia di pesci dentro e intorno ad essa
- E** Colonia di pesci
- F** Pesce singolo di grandi dimensioni
- G** Scala inferiore (distanza sotto il trasduttore)

Pannello di esplorazione ActiveTarget



- A** Icona ActiveTarget che indica la direzione del fascio
- B** Pesce
- C** Le linee della griglia di distanza possono essere attivate/disattivate e impostate su rette o ad arco dal menu Altro.
- D** Scala di distanza (distanza a sinistra/destra del trasduttore)
- E** Struttura sottomarina (bordo roccioso)
- F** Scala di distanza (distanza davanti al trasduttore)

Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom dell'immagine utilizzando le opzioni specifiche dello zoom.

Se il cursore è attivo, il sistema esegue l'ingrandimento nel punto in cui viene posizionato il cursore.

Interruzione del sonar

Utilizzare questa opzione per mettere in pausa l'immagine. Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

Utilizzo del cursore nel riquadro

L'impostazione predefinita prevede che il cursore non venga visualizzato nell'immagine.



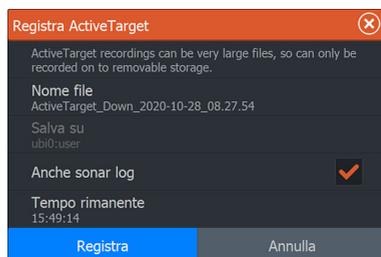
Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La profondità e la scala del cursore vengono mostrate nella posizione del cursore.

Registrazione di video ActiveTarget

È possibile registrare un video ActiveTarget su una scheda di memoria.

Tutte le registrazioni ActiveTarget vengono effettuate in formato .mp4 standard, ideale per la riproduzione su un computer o la condivisione tramite Internet.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile unicamente quando è inserita una scheda di memoria.



Interrompi la registrazione video

Durante la registrazione di un video, il menu cambia per includere l'opzione di interruzione della registrazione.

Modalità e impostazioni dell'immagine

L'unità viene fornita con diverse modalità di personalizzazione predefinite, utilizzate per controllare le impostazioni dell'immagine.

Cambio di modalità

Selezionare il pulsante delle modalità, quindi la modalità che si desidera utilizzare.

Quando si seleziona la modalità con vista in basso o in avanti oppure la modalità Esplorazione, il menu si espande con le opzioni disponibili per tale modalità. Tutte le modalità hanno altre opzioni che forniscono ulteriori impostazioni per l'immagine.





Menu Modalità vista in basso



Menu Modalità vista in avanti



Menu modalità Esplorazione

Modalità Auto

Per impostazione predefinita, l'unità è impostata sulla modalità Auto. In questa modalità gran parte delle impostazioni sono automatiche.

Scala Inferiore

L'impostazione della scala inferiore determina la profondità visualizzata nell'immagine.

Scala avanti

Le impostazioni di Scala avanti determinano la distanza visibile sull'immagine.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo in Modalità con vista in avanti.

Range

L'impostazione della scala determina l'intervallo visibile sull'immagine.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo in modalità Esplorazione.

Sensibilità

Aumentando la sensibilità, vengono mostrati maggiori dettagli sullo schermo, riducendola ne vengono mostrati di meno. Un dettaglio troppo elevato crea troppo affollamento sullo schermo. Al contrario, un'impostazione troppo bassa potrebbe non permettere la visualizzazione dei target desiderati.

Sensibilità automatica

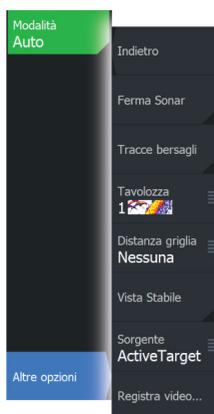
La sensibilità automatica regola automaticamente la risposta del sonar ai livelli ottimali. La sensibilità automatica può essere regolata (+/-) in base alle preferenze dell'utente mantenendo attiva la relativa funzionalità.

→ **Nota:** La sensibilità automatica è la modalità preferibile nella gran parte delle condizioni.

Elimina disturbi

Consente di filtrare le interferenze nel segnale e ridurre i disturbi sullo schermo.

Altre opzioni



Percorsi

Il percorso di un target indica il movimento del target lasciando un bagliore che si riduce gradualmente di intensità nel tempo.

La funzione è utile per valutare rapidamente il movimento dei target in relazione alla propria imbarcazione.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Linee griglia di distanza

È possibile aggiungere all'immagine la griglia della distanza. Le linee della griglia sono utili per stabilire la distanza dai target. Quando si seleziona l'opzione di menu, è possibile scegliere Nessuna griglia, Griglia a linee rette o Griglia a linee ad arco.

StableView

Quando questa opzione è selezionata, il trasduttore compensa il movimento dell'imbarcazione e del trasduttore stesso per fornire un'immagine più stabile sul pannello.

Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** La piattaforma ActiveTarget consente solo un massimo di due trasduttori ActiveTarget in una stessa rete, in configurazioni diverse. Le configurazioni possibili sono vista dal basso, vista in avanti e vista Esplorazione. Ad esempio, una sorgente può essere impostata sulla vista dal basso e l'altra sulla vista in avanti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Per informazioni sull'impostazione delle sorgenti, fare riferimento a "*Impostazioni di installazione di ActiveTarget*" a pagina 224.

Impostazioni di ActiveTarget

Per la descrizione delle impostazioni di ActiveTarget, consultare "*Impostazione del sistema*" a pagina 213.

12

StructureMap

Informazioni su StructureMap

La funzione StructureMap consente di sovrapporre sulla mappa le immagini SideScan da una sorgente StructureScan. Questa funzione facilita la visualizzazione dell'ambiente subacqueo rispetto alla propria posizione e l'interpretazione delle immagini di scansione laterale.

L'immagine StructureMap

L'opzione StructureMap può essere visualizzata come immagine sovrapposta al riquadro cartografico. Quando è selezionata la sovrapposizione dell'immagine StructureMap, il menu Cartografia si espande per includere le opzioni StructureMap.

L'esempio riportato di seguito è una pagina a due riquadri. Mostra una carta con Overlay Struttura sul riquadro di sinistra e un'immagine SideScan tradizionale sul riquadro di destra.



Sorgenti StructureMap

È possibile utilizzare due sorgenti per sovrapporre i log Struttura sulle carte, ma visualizzarne solo una per volta:

- Dati in tempo reale: utilizzati quando i dati SideScan sono disponibili
- File salvati: dati StructureScan registrati convertiti nel formato StructureMap (*.smf)



Dati in tempo reale

Quando si selezionano i dati attuali, viene visualizzato lo storico delle acquisizioni delle immagini di scansione laterale sotto forma di una scia dietro l'icona dell'imbarcazione. La lunghezza di questa scia varia a seconda della memoria disponibile nell'unità e delle impostazioni di distanza. Quando la memoria è piena, i dati più vecchi vengono automaticamente eliminati e quelli nuovi aggiunti. Quando si incrementa l'intervallo di ricerca, viene ridotta la velocità di impulso del trasduttore SideScan, ma viene aumentata la larghezza e la lunghezza dello storico delle immagini.

→ **Nota:** La modalità Live non consente di salvare dati. Quando si spegne l'unità, tutti i dati recenti vengono persi.

Files Salvati

La modalità di salvataggio viene utilizzata per rivedere ed esaminare i file StructureMap e per posizionare l'imbarcazione su punti di interesse specifici in un'area precedentemente acquisita. File salvati possono essere utilizzati come sorgenti se non sono disponibili sorgenti SideScan.

Quando questa modalità viene selezionata, il file StructureMap viene sovrapposto alla mappa in base alle informazioni sulla posizione contenute nel file.

Se la scala cartografica è grande, l'area StructureMap viene indicata da un riquadro fino a quando la scala non è sufficientemente grande da visualizzare i dettagli della struttura.

→ **Nota:** Quando i file salvati vengono utilizzati come sorgente, vengono visualizzati tutti i file StructureMap presenti nel dispositivo di archiviazione e nella memoria interna del sistema. Se sono presenti più StructureMap relativi alla stessa area, le immagini si sovrapporranno e la carta potrebbe risultare confusa. Se sono richiesti più log della stessa area, è consigliabile inserire le carte su dispositivi di archiviazione separati.

Suggerimenti per StructureMap

- Per catturare l'immagine di strutture più alte (ad esempio un relitto), non navigare sopra la struttura, ma direzionare

l'imbarcazione in modo che la struttura si trovi alla sua destra o alla sua sinistra.

- Non sovrapporre le scie storiche quando si esegue la scansione di un'area su entrambi i lati.

Utilizzo di StructureMap con la cartografia

StructureMap offre una funzione completa per la cartografia e può essere utilizzato sia con carte precaricate, che con C-MAP, Navionics e altre schede cartografiche di terze parti compatibili con il sistema.

Quando si utilizza StructureMap con la cartografia, copiare i file StructureMap (.smf) nella memoria interna dell'unità. Si consiglia di conservare una copia dei file StructureMap sulle schede cartografiche esterne.

Opzioni struttura

È possibile regolare le impostazioni StructureMap dal menu Opzioni struttura. Il menu è disponibile quando è attivata l'opzione Overlay Struttura.

Non tutte le opzioni sono disponibili quando i file StructureMap salvati vengono usati come sorgente. Le opzioni non disponibili risultano disattivate (visualizzate in grigio).



Scala

Consente di impostare la scala di ricerca.

Trasparenza

Consente di impostare l'opacità di sovrapposizione Struttura. Con impostazioni di trasparenza minima, i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla sovrapposizione StructureMap.

Palette (Tavolozza)

Utilizzare per la selezione della gamma di colori dell'immagine.

Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

Colonna d'acqua

Consente di mostrare o nascondere la colonna d'acqua nella modalità Vivo.

Se impostata su OFF, i branchi di pesci esca potrebbero non essere visualizzati sull'immagine SideScan.

Se impostata su ON, la profondità dell'acqua potrebbe influire sulla precisione dell'immagine SideScan sulla mappa.

Frequenza

Consente di impostare la frequenza del trasduttore utilizzata dall'unità. L'impostazione 800 kHz assicura la migliore risoluzione, mentre l'impostazione 455 kHz assicura una maggiore copertura della profondità e della scala.

Cancela cronistoria dal vivo

Consente di eliminare i dati della cronistoria dal vivo dallo schermo e di mostrare solo i dati più aggiornati.

Registra dati sonar

Visualizza la finestra di dialogo Registrazione dati sonar. Fare riferimento a "*Registrazione dei dati del log*" a pagina 69.

Sorgente

Determina la sorgente StructureMap visualizzata sulla sovrapposizione cartografica. Fare riferimento a "*Sorgenti StructureMap*" a pagina 109.

13

Strumenti

Informazioni sui riquadri degli strumenti

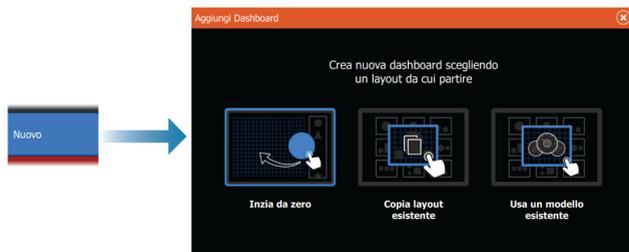
I riquadri sono costituiti da più indicatori che possono essere organizzati sulle dashboard. I riquadri possono essere creati con indicatori analogici, digitali e a barra. Dashboard e modelli predefiniti sono inclusi.

Esempio:



Creazione di una dashboard

Utilizzare l'opzione di menu Nuovo per creare una dashboard.



Inizia da zero

Selezionare per creare da zero una dashboard.

Utilizzare le opzioni del menu per denominare la dashboard e gestire gli indicatori sulla dashboard.

Copia layout esistente

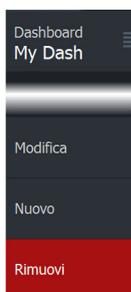
Selezionare per copiare un layout esistente.

Utilizzare le opzioni del menu per denominare la dashboard e gestire gli indicatori sulla dashboard.

Usa un modello esistente

Selezionare un modello predefinito per creare una dashboard. Le dashboard dei modelli riflettono la configurazione dell'imbarcazione.

Utilizzare le opzioni del menu per denominare la dashboard e gestire gli indicatori sulla dashboard.



Personalizzazione della dashboard

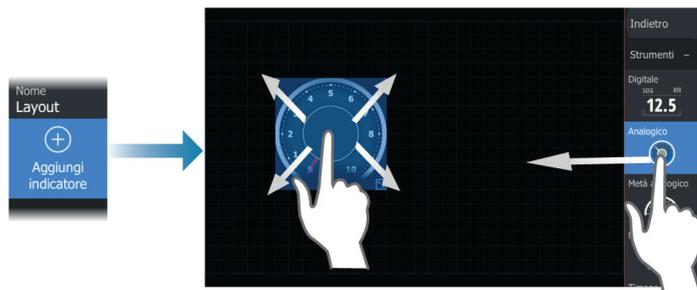
È possibile utilizzare le opzioni del menu Modifica per:

- modificare i dati degli indicatori di qualsiasi dashboard
- impostare i limiti degli indicatori analogici
- modificare il layout della dashboard

→ **Nota:** non è possibile modificare il layout delle dashboard predefinite né delle dashboard create mediante modelli integrati.

Aggiunta di indicatori

Selezionare un indicatore nel menu e quindi posizionarlo sul pannello.



Funzionamento dei tasti

Utilizzare i tasti freccia per selezionare l'elemento che si desidera aggiungere, quindi premere il tasto Invio.

Scelta dei dati di un indicatore

Selezionare l'indicatore nella dashboard e l'opzione del menu Info per scegliere i dati da visualizzare sull'indicatore.



Selezione di una dashboard

Si passa da una dashboard all'altra:

- scorrendo verso destra o sinistra il riquadro
- selezionando la dashboard dal menu

14

Autopilota fuoribordo

Utilizzo sicuro del pilota automatico

⚠ **Avvertenza:** Un autopilota fornisce un utile aiuto nella navigazione, ma NON sostituisce mai un navigatore umano.

⚠ **Avvertenza:** Assicurarsi che l'autopilota sia stato installato correttamente, messo in servizio e calibrato prima dell'utilizzo.

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, deve essere disponibile un tasto di standby fisico.

Non utilizzare il governo automatico quando:

- ci si trova in aree altamente trafficate o in acque ristrette
- ci si trova in condizioni di scarsa visibilità o di mare estremo
- ci si trova in aree dove l'uso dell'autopilota è proibito dalla legge

Quando si utilizza l'autopilota:

- non lasciare il timone senza sorveglianza
- non posizionare oggetti o apparecchi magnetici vicino al sensore di rotta utilizzato dal sistema autopilota
- verificare a intervalli regolari la rotta e la posizione della barca
- mettere sempre l'autopilota in modalità standby e ridurre la velocità al momento giusto per evitare situazioni pericolose

Allarmi dell'autopilota

Per motivi di sicurezza, si consiglia di attivare tutti gli allarmi dell'autopilota durante il funzionamento.

Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Allarmi*" a pagina 177.



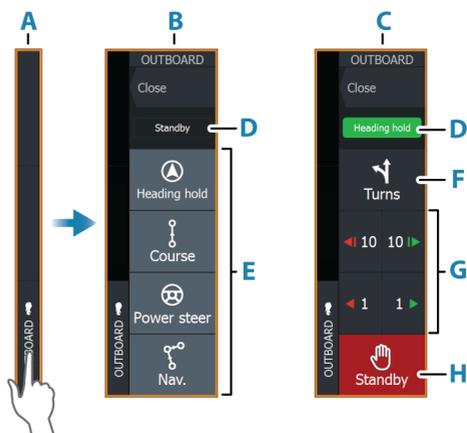
Selezione dell'autopilota attivo

Se sia il computer dell'autopilota che il motore da traina sono configurati per il controllo MFD, è possibile attivarne solo uno dei due alla volta.

I pulsanti per entrambi gli autopiloti sono visualizzati nella barra di controllo.

Per attivare un pilota automatico, selezionare il relativo pulsante nella barra di controllo, quindi selezionare il pulsante di accensione/spegnimento nel controller dell'autopilota.

Controller autopilota (NAC-1) per motori fuoribordo

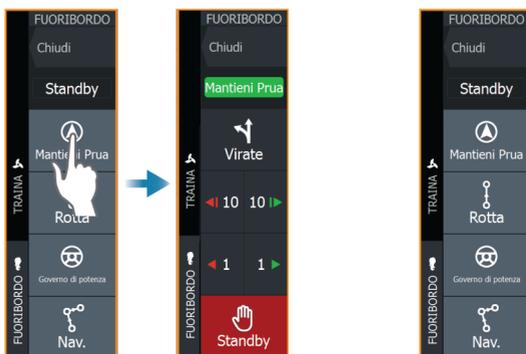


- A** Barra di controllo
- B** Controller dell'autopilota, disinserito
- C** Controller dell'autopilota, inserito
- D** Indicazione modalità
- E** Pulsanti delle modalità
- F** Pulsante virate
- G** Pulsanti dipendenti dalle modalità
- H** Pulsante standby

Inserimento e disinserimento dell'autopilota

Per inserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante Modalità preferito



L'autopilota viene attivato nella modalità selezionata e il comando dell'autopilota cambia per mostrare la modalità attiva.

Per disinserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante di standby

Quando l'autopilota si trova in modalità di standby, è necessario governare l'imbarcazione manualmente.

Indicazione dell'autopilota

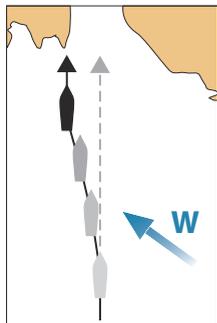


La barra delle informazioni dell'autopilota riporta le relative informazioni. Se l'autopilota è in modalità attiva, la barra è presente in tutte le pagine. Nella finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota, è possibile scegliere di disattivare la barra quando l'autopilota è in modalità standby.

Modalità dell'autopilota

Il pilota automatico è dotato di diverse modalità di governo. Il numero di modalità e di funzionalità offerte in una modalità dipende dal computer autopilota, dal tipo di imbarcazione e dagli input disponibili.

Modalità Mantieni prua (A)



In questa modalità, l'autopilota governa l'imbarcazione in base alla direzione impostata.

Quando viene attivata la modalità, l'autopilota seleziona la direzione indicata dalla bussola come direzione impostata.

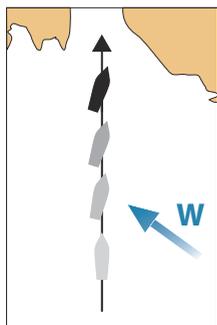
→ **Nota:** In questa modalità, l'autopilota non esegue alcuna compensazione per l'eventuale scarroccio causato dalla corrente e/o dal vento (**W**).

Per modificare la direzione impostata

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo

Il cambio di direzione avviene immediatamente. La direzione viene mantenuta finché non ne viene impostata una nuova.

Modalità Rotta



In modalità Rotta, l'imbarcazione naviga lungo una rotta calcolata, procedendo dalla posizione attuale nella direzione impostata dall'utente.

Quando la modalità è attivata, l'autopilota traccia una traiettoria invisibile basata sulla direzione attuale dalla posizione dell'imbarcazione. L'autopilota utilizza le informazioni sulla posizione per calcolare la distanza di spostamento laterale e governare automaticamente l'imbarcazione lungo la rotta calcolata.

→ **Nota:** Se l'imbarcazione si allontana dalla linea di rotta originale per via del vento e/o della corrente, continuerà comunque a seguirla mantenendo un'inclinazione trasversale.

Modalità Power Steer

Per attivare questa modalità, selezionare Standby, quindi il pulsante della modalità Power Steer.

In questa modalità, i pulsanti di babordo e di tribordo vengono utilizzati per virare il motore/timone.

Utilizzare i pulsanti con le frecce di babordo e tribordo per virare il motore/timone. Il motore/timone vira fino a quando si tiene premuto un pulsante e rimane sull'angolo impostato quando si smette di premerlo.

Modalità NAV

⚠ Avvertenza: È opportuno usare la modalità NAV solo in acque aperte.

Per attivare la modalità NAV, il navigatore deve navigare su una rotta o verso un waypoint.

In modalità NAV, è possibile utilizzare l'autopilota per governare automaticamente l'imbarcazione verso una specifica posizione di un waypoint o su una rotta predefinita. Le informazioni di posizione vengono utilizzate per gestire il governo in modo che l'imbarcazione mantenga la rotta verso il waypoint di destinazione.

→ **Nota:** Per informazioni sulla navigazione, fare riferimento a "Navigazione" a pagina 61.

Opzioni della modalità NAV

In modalità NAV, sono disponibili i seguenti pulsanti nel controller dell'autopilota:



Riavvia

Consente di riavviare la navigazione dalla posizione corrente dell'imbarcazione.

Salta

Consente di saltare il waypoint attivo e di procedere verso quello successivo. Questa opzione è disponibile solo quando si naviga su una rotta con più di un waypoint tra la posizione dell'imbarcazione e la fine della rotta.

Cancel (Annulla)

Consente di annullare la navigazione attiva e di deselectionare la navigazione corrente di una rotta o verso un waypoint. L'autopilota passa in modalità mantieni prua e porta l'imbarcazione sulla direzione attiva prima di selezionare il pulsante Annulla.

→ **Nota:** Questa operazione non equivale a selezionare la modalità Standby che invece non interrompe la navigazione corrente.

Virata in modalità NAV

Quando l'imbarcazione raggiunge un waypoint, l'autopilota emette un segnale acustico e visualizza una finestra di dialogo con le nuove informazioni sulla rotta.

Il cambio di rotta automatico consentito fino al waypoint successivo è limitato:

- Se il cambio di rotta necessario per il waypoint successivo è inferiore al limite di cambio della rotta, quest'ultima viene modificata automaticamente dal sistema autopilota
- Se il cambio di rotta richiesto per il waypoint successivo supera il limite impostato, il sistema chiede di verificare che la variazione imminente sia accettabile. Se la virata non viene accettata, la barca continua a navigare nella direzione corrente.

L'impostazione del limite di cambio rotta dipende dal computer autopilota. Fare riferimento alla documentazione del computer autopilota.

Turn patterns (Schemi di virata)



Il sistema comprende una serie di schemi di virata. Gli schemi di virata sono disponibili quando l'autopilota è in modalità Mantieni prua.

Variabili di virata

Tutti gli schemi di virata, ad eccezione della virata a U, hanno impostazioni regolabili prima dell'inizio o in qualsiasi momento durante il movimento.

Avvio di una virata

- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo



Virata a U

Consente di modificare la direzione attualmente impostata di 180°. Quando è attivato, l'autopilota passa alla modalità Auto. La velocità di virata è identica all'impostazione Velocità di virata.

Virata a C

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

Variabile di virata:

- Velocità di virata. Incrementando il valore, l'imbarcazione esegue un cerchio più piccolo.

Spirale

Fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente.

Variabili di virata:

- Raggio iniziale
- Cambio/virata. Se questo valore è impostato su zero, l'imbarcazione si muoverà in cerchio. I valori negativi indicano un raggio decrescente mentre quelli positivi indicano un raggio crescente

Zigzag

Governa l'imbarcazione con un movimento a zig-zag.

Variabili di virata:

- Cambio di rotta
- Distanza di tratta

Quadrato

Governa l'imbarcazione con un movimento a quadrato, apportando cambi di rotta di 90°.

Variabile di virata:

- Distanza di tratta

Virata a S

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale. Quando è attivato, l'autopilota passa alla modalità di virata a S.

Variabili di virata:

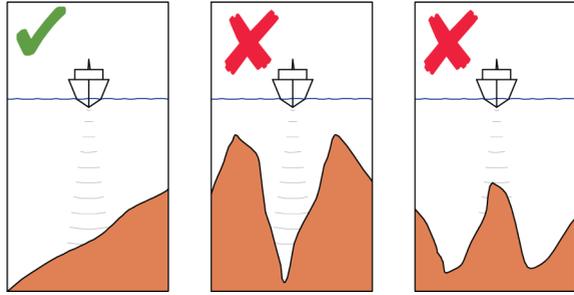
- Cambio di rotta
- Raggio di virata

DCT (Depth Contour Tracking)

Fa in modo che l'autopilota segua un'isobata.

→ **Nota:** Lo schema di virata DCT è disponibile solo se il sistema riceve un input di profondità valido.

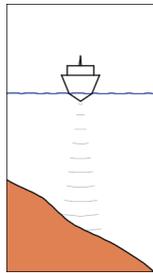
⚠ Avvertenza: Non utilizzare la funzione dello schema di virata DCT se il fondale non è adatto. Non utilizzarla in acque in zone rocciose caratterizzate da significative variazioni di profondità in brevi spazi.



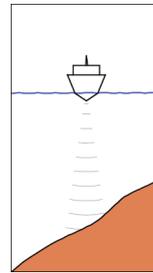
→ **Nota:** Se i dati di profondità vengono persi durante la funzione DCT, l'autopilota passerà automaticamente alla modalità AUTO. Si consiglia di attivare l'allarme dei dati profondità AP mancanti quando si utilizza la funzione DCT. Verrà in questo modo generato un allarme nel caso in cui i dati di profondità vadano persi durante la funzione DCT.

Per iniziare una virata DCT

- Governare la barca verso la profondità che si intende tracciare e nella direzione dell'isobata
- Attivare la modalità auto, quindi selezionare il governo DCT monitorando la lettura della profondità
- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo per consentire al governo DCT di seguire la pendenza del fondo verso babordo o tribordo



*Opzione di babordo
(la profondità diminuisce a babordo)*



*Opzione di tribordo
(la profondità diminuisce a tribordo)*

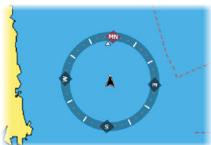
Variabili di virata

- Rif. profondità: questa è la profondità di riferimento per la funzione DCT. All'avvio del governo DCT, l'autopilota legge la profondità corrente e la imposta come profondità di riferimento. È possibile modificare la profondità di riferimento durante l'esecuzione della funzione
- Guadagno profondità: questo parametro determina il rapporto tra i comandi di timone e la deviazione dall'isobata selezionata. Più elevato è il guadagno di profondità, maggiore timone viene applicato. Se il valore è troppo ridotto, sarà necessario molto tempo per compensare l'allontanamento dall'isobata e il pilota automatico non riuscirà a mantenere l'imbarcazione alla profondità selezionata. Se il valore è troppo elevato, il pendolamento aumenta e il governo risulterà instabile.
- CCA: il CCA è un angolo che viene aggiunto o sottratto dalla rotta impostata. Questo parametro consente di far procedere l'imbarcazione con un movimento a serpentina attorno alla profondità di riferimento. Maggiore è il CCA, più ampio sarà il movimento a serpentina. Se il CCA viene impostato su zero, la barca non procederà a serpentina.

Impostazioni Autopilota

La finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota dipende dal relativo computer connesso al sistema. Se è collegato più di un autopilota, la finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota mostra le opzioni dell'autopilota attivo.





Bussola sulla carta

Scegliere di visualizzare il simbolo di una bussola intorno alla propria imbarcazione sul riquadro cartografico. Il simbolo della bussola scompare quando il cursore è attivo nel riquadro.

Selezione pilota attivo

Consente di selezionare se l'autopilota controlla il motore per pesca alla traina o fuoribordo.

Sorgenti dati autopilota

Consente di selezionare automaticamente e manualmente le sorgenti dati per l'autopilota fuoribordo.

Nascondi automaticamente barra timone

Controlla se la barra delle informazioni sull'autopilota sia visualizzata quando l'autopilota è in modalità standby.

Impostazioni di messa in funzione e risposta di governo

Per le impostazioni di messa in funzione e risposta di governo, fare riferimento a "*Impostazioni Autopilota*" a pagina 225.

15

Autopilota per motori per pesca alla traina

Utilizzo sicuro del pilota automatico

⚠ **Avvertenza:** Un autopilota fornisce un utile aiuto nella navigazione, ma NON sostituisce mai un navigatore umano.

⚠ **Avvertenza:** Assicurarsi che l'autopilota sia stato installato correttamente, messo in servizio e calibrato prima dell'utilizzo.

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, deve essere disponibile un tasto di standby fisico.

Non utilizzare il governo automatico quando:

- ci si trova in aree altamente trafficate o in acque ristrette
- ci si trova in condizioni di scarsa visibilità o di mare estremo
- ci si trova in aree dove l'uso dell'autopilota è proibito dalla legge

Quando si utilizza l'autopilota:

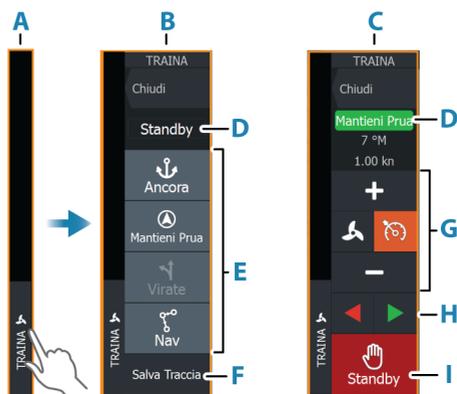
- non lasciare il timone senza sorveglianza
- non posizionare oggetti o apparecchi magnetici vicino al sensore di rotta utilizzato dal sistema autopilota
- verificare a intervalli regolari la rotta e la posizione della barca
- mettere sempre l'autopilota in modalità standby e ridurre la velocità al momento giusto per evitare situazioni pericolose

Allarmi dell'autopilota

Per motivi di sicurezza, si consiglia di attivare tutti gli allarmi dell'autopilota durante il funzionamento.

Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Allarmi*" a pagina 177.

Il controller dell'autopilota del motore da traina



- A** Barra di controllo
- B** Controller dell'autopilota, disinserito
- C** Controller dell'autopilota, inserito
- D** Indicazione modalità
- E** Elenco delle modalità disponibili
- F** Pulsante Registra/Salva
- G** Informazioni dipendenti dalle modalità
- H** Pulsanti dipendenti dalle modalità
- I** Pulsante di attivazione/standby

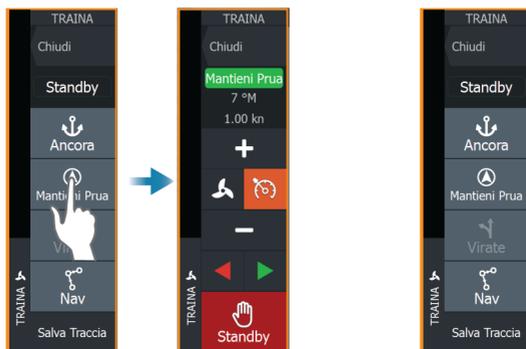
Se il controller dell'autopilota è il riquadro attivo, viene delineato con un margine.

→ **Nota:** Il controller dell'autopilota può essere attivato anche dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

Inserimento e disinserimento dell'autopilota

Per inserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante Modalità preferito



L'autopilota viene attivato nella modalità selezionata e il comando dell'autopilota cambia per mostrare la modalità attiva.

Per disinserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante di standby

Quando l'autopilota si trova in modalità di standby, è necessario governare l'imbarcazione manualmente.

Indicazione dell'autopilota

La barra delle informazioni dell'autopilota riporta le relative informazioni. Se l'autopilota è in modalità attiva, la barra è presente in tutte le pagine. Nella finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota, è possibile scegliere di disattivare la barra quando l'autopilota è in modalità standby.



Modalità dell'autopilota

Il pilota automatico è dotato di diverse modalità di governo.

Modalità di ancoraggio

In queste modalità, il motore da traina mantiene la posizione dell'imbarcazione nel punto selezionato.

→ **Nota:** In modalità di ancoraggio, la direzione dell'imbarcazione può essere influenzata da vento o correnti.

Sono disponibili le seguenti opzioni di ancoraggio:

Cursore

Naviga verso la posizione del cursore, quindi mantiene l'imbarcazione in tale posizione.

Waypoint

Naviga verso il waypoint selezionato, quindi mantiene l'imbarcazione in tale posizione.

Qui

Mantiene l'imbarcazione nella posizione corrente.

Modifica della posizione in modalità di ancoraggio

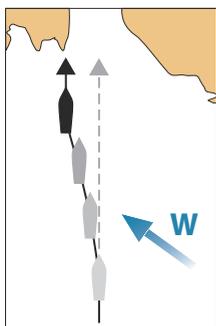
Utilizzare i pulsanti freccia per riposizionare l'imbarcazione quando si trova in modalità di ancoraggio. Ciascuna pressione su un pulsante consente di spostare la posizione di ancoraggio di 1,5 m (5 piedi) nella direzione selezionata.

Modalità Direzione bloccata

In questa modalità, l'autopilota governa l'imbarcazione in base alla direzione impostata.

Quando viene attivata la modalità, l'autopilota seleziona la direzione indicata dalla bussola come direzione impostata.

→ **Nota:** In questa modalità, l'autopilota non esegue alcuna compensazione per l'eventuale scarroccio causato dalla corrente e/o dal vento (**W**).



Per modificare la direzione impostata

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo

Il cambio di direzione avviene immediatamente. La direzione viene mantenuta finché non ne viene impostata una nuova.

Modalità NAV

⚠ Avvertenza: È opportuno usare la modalità NAV solo in acque aperte.

Per attivare la modalità NAV, il navigatore deve navigare su una rotta o verso un waypoint.

In modalità NAV, è possibile utilizzare l'autopilota per governare automaticamente l'imbarcazione verso una specifica posizione di un waypoint o su una rotta predefinita. Le informazioni di posizione

vengono utilizzate per gestire il governo in modo che l'imbarcazione mantenga la rotta verso il waypoint di destinazione. Quando arriva a destinazione, l'autopilota passa alla modalità di arrivo selezionata. È importante selezionare una modalità di arrivo adatta alle proprie esigenze di navigazione prima di attivare la modalità NAV. Fare riferimento a *"Modalità di arrivo"* a pagina 134.



Opzioni della modalità NAV

In modalità NAV, sono disponibili i seguenti pulsanti nel controller dell'autopilota:

Riavvia

Consente di riavviare la navigazione dalla posizione corrente dell'imbarcazione.

Salta

Consente di saltare il waypoint attivo e di procedere verso quello successivo. Questa opzione è disponibile solo quando si naviga su una rotta con più di un waypoint tra la posizione dell'imbarcazione e la fine della rotta.

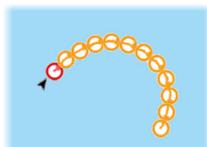
Governo con schemi di virata

Il sistema comprende una serie di funzionalità di governo con schemi di virata automatici.

Se si attiva uno schema di virata, il sistema crea waypoint temporanei sulla virata.

L'ultimo waypoint della virata rappresenta il waypoint finale.

Quando l'imbarcazione raggiunge il waypoint finale, entra in modalità di arrivo. Fare riferimento a *"Modalità di arrivo"* a pagina 134.



Avvio di una virata

- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo



Variabili di virata

Tutti gli schemi di virata hanno impostazioni regolabili prima dell'inizio o in qualsiasi momento durante una virata.

Virata a U

Consente di modificare la direzione attualmente impostata di 180°.

Variabile di virata:

- Raggio di virata

Virata a C

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

Variabile di virata:

- Raggio di virata
- Gradi di virata

Spirale

Fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente.

Variabili di virata:

- Raggio iniziale
- Cambio raggio per giro
- Numero di giri

Virata a zig-zag

Governa l'imbarcazione con un movimento a zig-zag.

Variabili di virata:

- Cambio di rotta per tratta
- Distanza di tratta
- Numero di tratte

Quadrato

Governa l'imbarcazione con un movimento a quadrato, apportando cambi di rotta di 90°.

Variabile di virata:

- Distanza di tratta
- Numero di tratte

Virata a S

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale.

Variabili di virata:

- Raggio di virata
- Cambio di rotta
- Numero di tratte

Controllo velocità motore per pesca alla traina



In modalità Direzione bloccata, Nav. e Governo con schemi di virata, il sistema dell'autopilota può controllare la velocità del motore da traina.

La velocità target impostata viene visualizzata nel controller dell'autopilota.

Esistono due modi per controllare la velocità target del motore da traina:

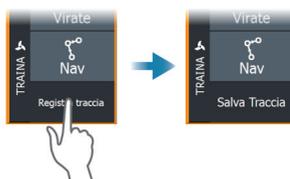
- Rapporto elica, impostato come percentuale di potenza (**A**)
- Velocità di controllo navigazione (**B**)

Scorrere le opzioni di velocità selezionando l'icona corrispondente.

La velocità viene aumentata/diminuita ad incrementi predefiniti selezionando i pulsanti più e meno. La velocità può anche essere impostata manualmente selezionando il campo Velocità (**C**).

Registrazione e salvataggio di una traccia

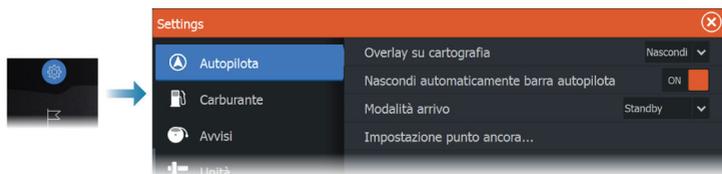
Una traccia può essere salvata come rotta dai comandi del pilota automatico. Se la Registrazione tracce è disattivata, può essere attivata dai comandi del pilota automatico.



Per ulteriori informazioni fare a riferimento a "*Waypoint, rotte e tracce*" a pagina 50.

Impostazioni Autopilota

Le opzioni della finestra di dialogo Impostazioni Autopilota possono variare.



Bussola sulla carta



Scegliere di visualizzare il simbolo di una bussola intorno alla propria imbarcazione sul riquadro cartografico. Il simbolo della bussola scompare quando il cursore è attivo nel riquadro.

Nascondi automaticamente barra timone

Controlla se la barra delle informazioni sull'autopilota sia visualizzata quando l'autopilota è in modalità standby.

Modalità di arrivo

L'autopilota passa dalla modalità di navigazione alla modalità di arrivo selezionata quando l'imbarcazione raggiunge il punto di destinazione.

Standby

Disinserisce l'autopilota. Il motore da traina è controllato dal pedale o dal telecomando manuale.

Direzione Bloccata

Blocca e mantiene l'ultima direzione dell'imbarcazione.

Ancora

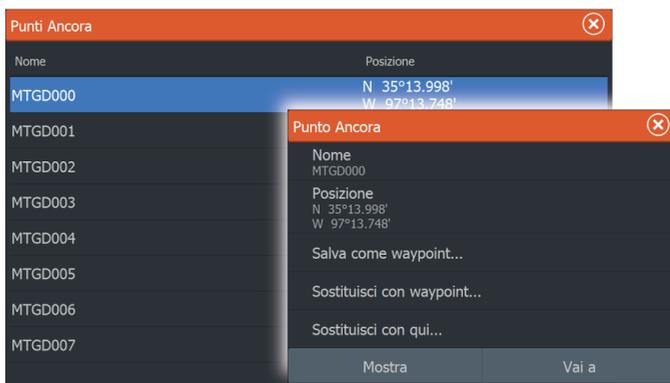
Ancora l'imbarcazione al punto di destinazione.

Impostazione punto Ancora

Il motore da traina può memorizzare un numero di punti di ancoraggio, contrassegnati con il prefisso MTG. I punti di

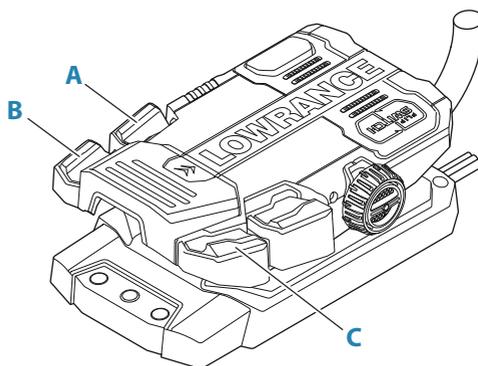
ancoraggio nel motore da traina sono visualizzati nella finestra di dialogo Punto Ancora.

È possibile salvare questi punti di ancoraggio MTG come waypoint nel sistema MFD. È possibile ridefinire la posizione di un punto di ancoraggio MTG in modo da risultare identica a quella di un waypoint esistente o all'attuale posizione dell'imbarcazione.

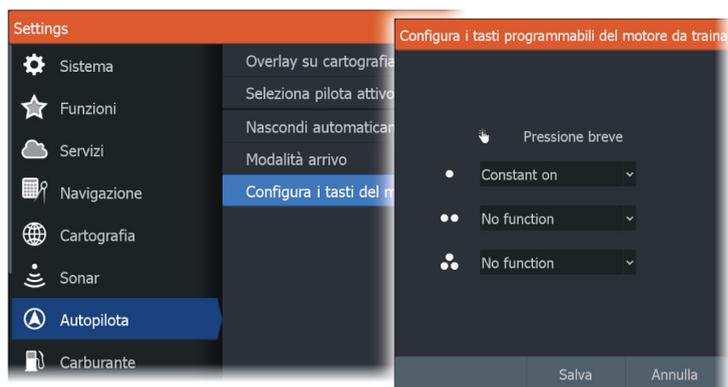


Configurazione dei tasti del pedale del motore elettrico Ghost

È possibile configurare tre dei tasti di azione (**A**, **B** e **C**) sul pedale del motore elettrico serie Ghost.



Selezionare un'azione dall'elenco a discesa per ciascuno dei tasti che si desidera configurare.



16

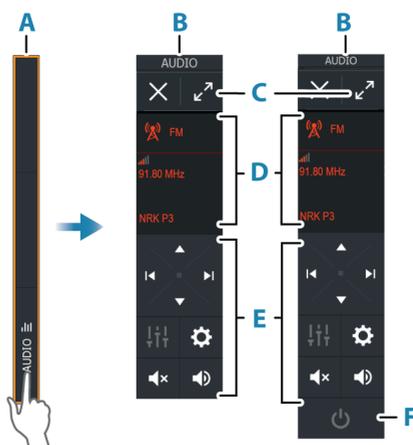
Audio

Informazioni sulla funzione audio

Se un server audio compatibile è installato/collegato correttamente ed è configurato per il sistema in uso, è possibile utilizzare l'unità per controllare e personalizzare il sistema audio sull'imbarcazione.

Il controller audio

I pulsanti dei controlli, gli strumenti e le opzioni variano da una sorgente audio a un'altra.



- A** Barra di controllo
- B** Controller audio, schermi piccoli e grandi
- C** Sorgente e informazioni sulla sorgente
- D** Pulsanti di controllo
- E** Pulsante On/Off
Sui display piccoli, il pulsante Off si trova nell'elenco sorgenti.

Configurazione del sistema audio



Server Audio

Se più sorgenti radio sono collegate alla stessa rete, uno dei dispositivi deve essere selezionato come server Audio. Se è presente solo un dispositivo, viene selezionato come server Audio per impostazione predefinita.

Impostazione degli altoparlanti

→ **Nota:** Il numero di opzioni mixer dipende dal server audio attivo.

Zone altoparlanti

Questo dispositivo può essere impostato in modo da controllare le diverse zone audio. Il numero di zone dipende dal server audio collegato al sistema.

È possibile regolare le impostazioni di bilanciamento, volume e limite di volume in modo individuale per ogni zona. Le regolazioni alle impostazioni dei bassi e degli alti hanno effetto su tutte le zone.

Controllo del volume master

Per impostazione predefinita, il volume di tutte le zone degli altoparlanti viene regolato contestualmente al volume.

È possibile regolare ciascuna zona degli altoparlanti individualmente. È anche possibile definire quali zone vengono influenzate dalla regolazione del volume.



Selezionare la sorgente audio

Utilizzare il pulsante Sorgente per visualizzare la lista delle sorgenti audio. Il numero di sorgenti varia a seconda del server audio attivo.

Dispositivi Bluetooth

Se il server audio supporta la tecnologia Bluetooth, nell'elenco delle sorgenti comparirà anche Bluetooth.

Utilizzare l'icona Bluetooth nel controller audio per associare il server audio a un dispositivo abilitato per il Bluetooth, come uno smartphone o un tablet.



Utilizzo di una radio FM/AM

Selezione della regione di sintonizzazione

Prima di utilizzare la radio FM, AM o VHF, è necessario selezionare la regione appropriata per la posizione.



Canali radio

Per sintonizzare un canale radio AM/FM:

- Tenere premuto il pulsante di controllo audio destro o sinistro

Per salvare un canale tra i preferiti:

- Selezionare l'opzione di menu Preferiti

Per sfogliare i canali preferiti:

- Selezionare il pulsante di controllo audio su o giù

Elenco dei canali preferiti

L'elenco dei canali preferiti può essere utilizzato per selezionare un canale e per l'eliminazione dei canali salvati dall'elenco.



Visualizzazione di video su DVD

Se il server audio supporta la riproduzione dei DVD, è possibile controllare il lettore DVD dal controller audio quando la sorgente audio è impostata su DVD.

Standard video

Selezionare il formato video per il server Audio in modo che corrisponda al display collegato al server Audio.



17

Radar

Informazioni su radar

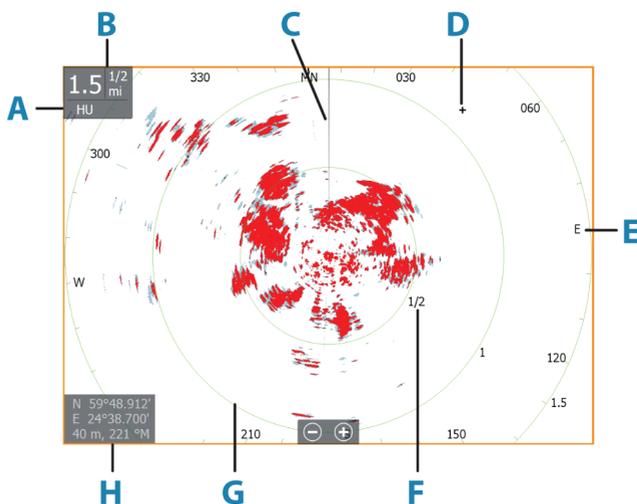
Sono supportati diversi sensori radar.

In questo capitolo vengono descritte le funzioni e le opzioni per una varietà di radar supportati. Le funzioni e le opzioni disponibili dipendono dalle antenne radar collegate al sistema.

Radar supportato

Il radome Halo è supportato.

Riquadro del radar



- A** Orientamento
- B** Scala
- C** Linea di direzione*
- D** Cursore
- E** Bussola*
- F** Marcatori di distanza*
- G** Cerchi di distanza*

H Finestra posizione cursore

* Simbologia radar opzionale.

La simbologia radar può essere attivata o disattivata collettivamente dal menu Radar o individualmente come descritto nel riquadro Impostazioni radar.

Doppio radar

È possibile connettersi a una combinazione qualsiasi di due radar supportati e visualizzare contemporaneamente entrambe le immagini.

→ **Nota:** Quando un radar a impulsi o Halo e un Broadband Radar trasmettono nello stesso momento e dalla stessa imbarcazione, si osserveranno delle interferenze sul Broadband Radar. Si consiglia di trasmettere solo su un radar alla volta. Ad esempio, utilizzare il Broadband Radar per la navigazione standard oppure il radar a impulsi o Halo per individuare a distanza celle meteo e coste definite e per attivare radarfari a risposta.

È possibile selezionare un riquadro del radar doppio tenendo premuto il pulsante dell'applicazione Radar nella pagina iniziale oppure creando una pagina preferita con due riquadri radar.

Selezione della sorgente radar

È possibile specificare il radar nel riquadro selezionando uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. In caso di più riquadri, impostare il radar singolarmente per ciascun riquadro cartografico. Attivare uno dei riquadri del radar, quindi selezionare uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. Ripetere il processo per il secondo riquadro del radar e selezionare un radar alternativo per questo riquadro.

→ **Nota:** il numero a 3 cifre della sorgente del radar corrisponde alle ultime 3 cifre del numero di serie del radar.

Sovrapposizione dell'immagine radar

È possibile sovrapporre l'immagine radar sulla carta. Ciò può agevolare l'interpretazione dell'immagine radar tramite la correlazione tra i target del radar e gli oggetti cartografici.

→ **Nota:** per la sovrapposizione radar nel sistema deve essere presente un sensore di rotta.

Quando viene selezionata la sovrapposizione del radar, nel menu del riquadro della cartografia sono disponibili le funzioni operative di base del radar.

Selezione della sorgente di sovrapposizione del radar sui riquadri cartografici

Per selezionare la sorgente di sovrapposizione del radar visualizzata sul riquadro cartografico, utilizzare le voci di menu **Opzioni Radar** e **Sorgente** del riquadro cartografico.

Nel caso di cartografie che contengono più carte con sovrapposizione del radar, è possibile impostare diverse sorgenti radar per ciascun riquadro. Attivare uno dei riquadri cartografici, quindi selezionare uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. Ripetere il processo per il secondo riquadro cartografico con sovrapposizione del radar e selezionare un radar alternativo per questo riquadro.

Modalità operative radar

Le modalità operative del radar vengono controllate dal menu Radar. Sono disponibili le seguenti modalità:

Spegnimento

L'alimentazione allo scanner del radar è disattivata. **Spegnimento** è disponibile solo quando il radar è in modalità standby.

Standby

L'alimentazione allo scanner del radar è inserita, ma il radar non sta trasmettendo alcun segnale.

→ **Nota:** è anche possibile mettere il radar in modalità standby dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

Trasmissione

Lo scanner è attivo e trasmette i segnali. I target rilevati vengono tracciati sul PPI (Plan Position Indicator, Indicatore di posizione sulla mappa) del radar.

→ **Nota:** è anche possibile mettere il radar in modalità di trasmissione a partire dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

Raggio di portata del radar

Per regolare il raggio di portata del radar, selezionare le icone di zoom sul riquadro del pannello.

Dual Range (Doppia scala)

Se si è collegati a un radar con capacità Dual Range, è possibile utilizzare il radar in modalità Dual Range.

Nel menu delle sorgenti radar, il radar viene visualizzato come due sorgenti virtuali: A e B. I comandi relativi a scala e radar per ciascuna sorgente radar virtuale sono completamente indipendenti ed è possibile selezionare la sorgente per un riquadro radar o cartografico specifico seguendo la stessa procedura di selezione del radar doppio descritta in "*Selezione della sorgente radar*" a pagina 141.

→ **Nota:** alcuni comandi relativi alle proprietà fisiche del radar stesso dipendono dalla sorgente. Si tratta dei comandi: Scansione veloce, Altezza antenna e Allineamento Rilevamento.

MARPA è completamente indipendente ed è possibile tracciare fino a 10 target per ciascuna sorgente radar virtuale.

Inoltre, è possibile definire fino a due zone di guardia indipendenti per ciascuna sorgente radar virtuale.

Regolazione dell'immagine del radar

È possibile migliorare l'immagine del radar regolando la sensibilità del radar e filtrando i segnali derivanti da echi casuali dovuti alle condizioni meteo e del mare.

È possibile regolare le impostazioni dell'immagine dal menu del radar.

Le opzioni di menu possono variare a seconda delle capacità del radar.





Modalità radar

I modi d'uso sono disponibili con impostazioni di controllo preconfigurate per diversi ambienti. Non tutte le modalità sono disponibili per tutte le ricetrasmettenti radar.

Modalità nelle scale doppie

Se si è collegati a un radar con capacità Dual Range, è possibile utilizzare il radar in modalità Dual Range.

Per ciascuna scala è possibile impostare le modalità in modo indipendente. Ad esempio, è possibile scegliere la modalità Mare aperto per la scala A e la modalità Meteo per la scala B. Tuttavia, in alcuni casi si verifica un'interazione tra le scale:

- Se si utilizza la modalità Uccelli per entrambe le scale, la scala massima è limitata a 24 Nm e la risoluzione della scala viene ridotta.
- Scansione veloce - La velocità di rotazione dell'antenna è impostata sulla modalità più lenta tra le due selezionate. Scansione veloce è disabilitata in caso di utilizzo delle modalità Porto e Meteo, poiché Scansione veloce è disabilitata in modalità Meteo.
- L'impostazione di rifiuto delle interferenze può incidere sull'interferenza percepita o rimossa in entrambe le scale.

Directional clutter rejection (Eliminazione disturbi direzionali)

Questa modalità funziona automaticamente quando le impostazioni sono: GUADAGNO = AUTOMATICO e MARE = PORTO o MARE APERTO. Lo scopo è quello di consentire a imbarcazioni di dimensioni più ridotte di essere avvistate anche in direzione controvento rispetto a disturbi del mare. Il GUADAGNO del ricevitore radar viene incrementato in maniera dinamica durante lo spazzolamento, in direzione controvento, per maggiore sensibilità dei target in condizioni marine difficili.

Quando GUADAGNO o MARE sono impostati su MANUALE, la modalità Eliminazione disturbi direzionali verrà impostata su OFF (non direzionali).

Inoltre, le impostazioni della curva STC CALMA, MODERATA o BURRASCOSA risultano disponibili nel menu delle opzioni Radar per ottimizzare al meglio l'immagine radar, a seconda delle esigenze.

Guadagno

Il guadagno controlla la sensibilità del ricevitore radar.

Un guadagno superiore rende il radar più sensibile ai segnali restituiti dal radar, consentendo la visualizzazione di target con segnali più deboli. Se il guadagno impostato è troppo elevato, l'immagine potrebbe essere disturbata da rumori di fondo.

Il guadagno dispone di due modalità: una manuale e una automatica. Per alternare la modalità manuale e quella automatica, utilizzare la barra di scorrimento.

Echi parassiti mare

La funzione Echi parassiti mare serve a filtrare gli effetti di echi casuali restituiti da onde o mare burrascoso in prossimità dell'imbarcazione.

Quando si incrementa la funzione, viene ridotto il disturbo sullo schermo causato dalle eco delle onde.

Il sistema include impostazioni di echi parassiti mare predefinite per condizioni di porto o mare aperto, oltre alla modalità manuale in cui è possibile regolare le impostazioni. È possibile selezionare le modalità Echi parassiti mare dal menu. Il valore di Echi parassiti mare può essere regolato solo in modalità manuale.

Offset mare automatico

Per consentire la messa a punto del controllo del mare in modalità Auto (Auto utilizza l'eliminazione adattiva dei disturbi direzionali), è possibile compensare l'impostazione Auto.

Echi parassiti pioggia

La modalità Echi parassiti pioggia è utilizzata per ridurre l'effetto della pioggia, della neve o di altre condizioni meteo sull'immagine radar.

Il valore non dovrebbe essere incrementato troppo, poiché in tal caso si potrebbero filtrare target reali.

Utilizzo del cursore nel riquadro del radar

Per impostazione predefinita, il cursore non viene mostrato nel riquadro del radar.

Quando si posiziona il cursore nel riquadro del radar, viene attivata la finestra della posizione del cursore.

Vai a cursore

Per iniziare a navigare verso una posizione selezionata sull'immagine, posizionare il cursore sul riquadro, quindi utilizzare l'opzione di menu Vai a cursore.

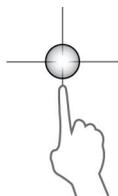
Funzione di assistenza cursore

In caso di utilizzo di uno schermo tattile, la funzione di assistenza cursore consente di posizionare in modo più preciso e accurato il cursore senza coprire i dettagli con il dito.

Attivare il cursore sul pannello, quindi tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione nella posizione desiderata.

Se si rimuove il dito dallo schermo, il cursore tornerà all'utilizzo normale.



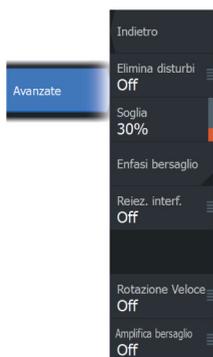
Opzioni avanzate del radar

Le opzioni di menu possono variare a seconda delle capacità del radar.

Elimina disturbi

Consente di controllare la quantità di disturbi che il radar è in grado di filtrare. La sensibilità del target viene incrementata su scale maggiori, quando il comando è impostato su Basso o Alto, ma comporta perdite riguardo alla differenziazione dei target.

→ **Nota:** Per una prestazione di massima portata per il radar, effettuare la trasmissione solo su una scala, impostare il comando Elimina disturbi su Alto e regolare al minimo consentito il comando di soglia. Per limitare gli eventuali disturbi sullo schermo, il valore predefinito è pari al 30%. In alcune zone dove il livello di interferenza risulta estremamente elevato, provare a impostare il comando su OFF per ottenere un'immagine radar migliore.



Soglia radar

La soglia imposta l'intensità del segnale richiesta per i segnali radar più deboli. I segnali restituiti dal radar al di sotto di questo limite vengono filtrati e non visualizzati.

Valore predefinito: 30%.

Espansione bersaglio

L'espansione bersaglio aumenta la lunghezza dei target nel raggio di copertura rendendoli più visibili.

Eliminazione dell'interferenza radar

L'interferenza potrebbe essere causata da segnali radar provenienti da altri apparecchi radar che funzionano sulla stessa banda di frequenza.

L'impostazione Alta riduce l'interferenza degli altri radar.

Per non far sparire i target con segnali deboli, l'eliminazione dell'interferenza dovrebbe essere impostata su Bassa quando non sono presenti interferenze.

Separazione bersaglio

Controlla la distinzione target del radar (la separazione tra gli oggetti è più marcata).

Rotazione Veloce

Imposta la velocità di rotazione dell'antenna del radar. Questa opzione offre un aggiornamento più rapido dei target.

→ **Nota:** potrebbe non essere possibile raggiungere la velocità massima a seconda delle impostazioni, della modalità e della scala del radar selezionate. Il radar ruoterà nella velocità massima consentita dalle impostazioni di controllo correnti.

Stato Mare

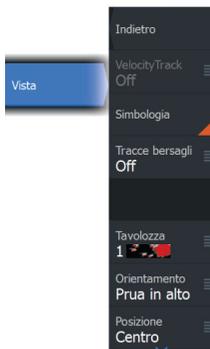
Impostare il controllo Stato Mare in base alle condizioni del mare correnti per garantire un'eliminazione ottimale dei disturbi.

Accentua target

L'opzione Accentua target aumenta la lunghezza dell'impulso o riduce la larghezza di banda del radar per fare in modo che i target appaiano in scala più grande e per aumentare la sensibilità del radar.

Opzioni di visualizzazione del radar

Le opzioni del menu Visione variano a seconda dell'antenna radar di cui si dispone.



VelocityTrack

- **Nota:** Quando VelocityTrack è attivo, la velocità di rotazione dell'antenna potrebbe essere ridotta.
- **Nota:** Utilizzando il radar in modalità Doppia scala con una delle scale impostata su 36 nm o più, potrebbe verificarsi un aumento dei disturbi di colore del VelocityTrack sulle aree di terra.

Doppler coloring è un ausilio alla navigazione che serve a distinguere target mobili in avvicinamento o in allontanamento dalla propria imbarcazione. Il radar indica se un target si sta avvicinando o allontanando dall'imbarcazione quando si verificano queste due condizioni:

- La velocità relativa del target è maggiore della soglia di velocità VelocityTrack.
- Il target non è geostazionario (p. es. terra o boa segna sub).

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Off - disattiva il Doppler coloring
- Normale - vengono colorati i target in fase di avvicinamento e di allontanamento.
- Target in approccio - sono colorati solo i target in fase di approccio

Il colore dei target in avvicinamento e in allontanamento dipende dalla tavolozza utilizzata:

Tavolozze per immagini radar

- I target divergenti sono colorati in blu in tutte le tavolozze delle immagini radar.

- Colori di target in avvicinamento sulle tavolozze delle immagini radar:
 - tavolozza nero/rosso - giallo
 - tavolozza bianco/rosso - giallo
 - tavolozza nero/verde - rosso
 - tavolozza nero/giallo - rosso

Tavolozze per sovrapposizioni radar sulle carte

- I target divergenti sono di color grigio scuro.
- I target in avvicinamento sono di colore giallo.

Impostazioni VelocityTrack

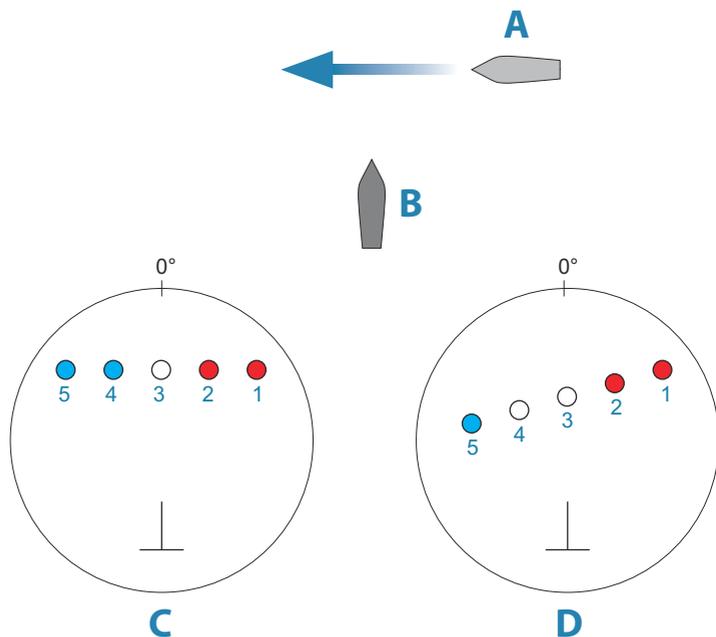
Utilizzare questa finestra di dialogo per impostare le soglie di velocità dei target da colorare.

Le soglie di velocità si possono definire in modo da essere applicate solo alla sorgente radio del riquadro radar selezionato oppure a tutte le sorgenti radar collegate al sistema. L'impostazione si applica solo ai radar accesi e collegati nel momento in cui viene effettuata. Se è selezionata l'opzione Tutte le sorgenti radar, i nuovi radar collegati utilizzeranno automaticamente i valori specificati.

Esempi di VelocityTrack

In determinate circostanze, l'avvicinamento e l'allontanamento da obiettivi mobili può essere indicato come neutro (non colorato). Il navigatore dovrebbe rilevare queste situazioni per utilizzare la funzione VelocityTrack in modo sicuro come aiuto per evitare collisioni.

Qui di seguito sono illustrati alcuni esempi del comportamento del VelocityTrack in 2 scenari di navigazione. Le illustrazioni mostrano un obiettivo **(A)** che incrocia il percorso di una imbarcazione **(B)**.



Gli esempi mostrano il movimento del target (1-5) in 5 acquisizioni radar in modalità Movimento relativo.

Nell'esempio **C**, la COG dell'imbarcazione è 0° e la velocità è 0 nodi.

Nell'esempio **D**, la COG dell'imbarcazione è 0° e la velocità è 10 nodi.

In entrambi gli esempi, la COG target è 270° e la velocità è 20 nodi.

I colori negli esempi corrispondono a quelli usati per le tavolozze nero/verde e nero/giallo del radar:

- Rosso (**C1/C2** e **D1/D2**), indica che il target si trova su un percorso in avvicinamento verso l'imbarcazione. La sua velocità relativa in quel punto è maggiore della soglia di velocità del VelocityTrack.
- Non colorato (**C3** e **D3/D4**), indica che è temporaneamente neutro perché la sua velocità relativa in quel punto è inferiore alla soglia di velocità del VelocityTrack.
- Blu (**C4/C5** e **D5**), indica che il target si sta allontanando dall'imbarcazione e la sua velocità relativa in quel punto è superiore alla soglia di velocità del VelocityTrack.

Radar symbology (Simboli del radar)

La simbologia radar definita nel riquadro delle impostazioni del radar può essere attivata o disattivata collettivamente. Vedere l'illustrazione relativa al riquadro del radar, che raffigura elementi opzionali.

Scie bersaglio

È possibile impostare per quanto tempo le scie generate da ogni target dovranno rimanere sul riquadro del radar. È inoltre possibile disattivare le scie dei target.

→ **Nota:** si consiglia di utilizzare il movimento effettivo quando si usano scie di target.

Cancellazione delle scie bersaglio dal riquadro

Quando vengono visualizzate le scie nel riquadro, nel menu del radar viene inserita l'opzione per eliminare momentaneamente le scie dei target dal riquadro del radar. Le scie dei target inizieranno a comparire nuovamente se non le si disattiva come sopra descritto.

Tavolozza del radar

Si possono utilizzare diversi colori (tavolozze) per rappresentare i dettagli sul riquadro del radar.

Orientamento radar

L'orientamento del radar viene indicato nell'angolo superiore sinistro del riquadro del radar come HU (Heading UP, prora in su), NU (North Up, nord in su) o CU (Course up, rotta in su).

Head-up (Prora in su)

Nella modalità Head-up (Prora in su), la linea di rotta sul PPI è orientata a 0° sulla scala di rilevamento e verso la parte superiore dello schermo. L'immagine radar viene visualizzata in relazione alla propria imbarcazione e ruota al virare dell'imbarcazione.

→ **Nota:** La modalità Head-up (Prora in su) è disponibile solo in movimento relativo ed è l'unica modalità di orientamento disponibile se il radar non è collegato a una sorgente di rotta.

Nord up

Nella modalità Nord in su, l'indicazione 0° sul PPI rappresenta il Nord. La linea di rotta sul PPI viene orientata in base alla rotta della propria imbarcazione ottenuta dalla bussola. Quando l'imbarcazione vira, la linea di rotta cambia direzione in base alla rotta dell'imbarcazione mentre l'immagine radar rimane stabilizzata.

L'orientamento Nord in su non è disponibile se al radar non è collegata alcuna sorgente di rotta. Se i dati di rotta vengono persi, il sistema passa automaticamente all'orientamento Head-up (Prora in su).

Rotta in su

Nella modalità Rotta in su, la parte superiore della scala di rilevamento indica la rotta vera dell'imbarcazione misurata rispetto al Nord nel momento dell'attivazione di Rotta in su. Quando l'imbarcazione vira, la scala di rilevamento rimane fissa mentre la linea di rotta ruota in base alla strarozata e al cambio di rotta dell'imbarcazione.

L'orientamento Rotta in su viene reimpostato selezionando nuovamente la modalità Rotta in su.

Modalità di movimento radar

Il movimento del radar viene indicato nell'angolo superiore sinistro del riquadro del radar sia come TM (True Motion, moto reale) sia come RM (Relative Motion, moto relativo).

Movimento relativo

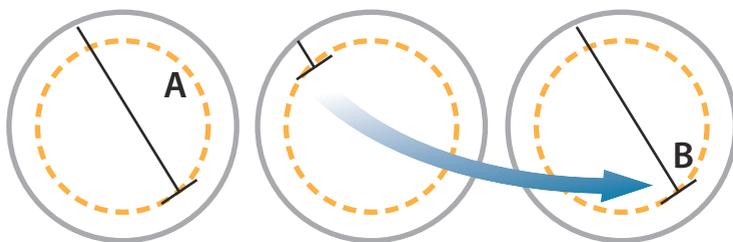
Con il movimento relativo, l'imbarcazione rimane in una posizione fissa sul PPI Radar e tutti gli altri oggetti si spostano in relazione alla posizione dell'imbarcazione.

Per selezionare il punto della posizione fissa, seguire le istruzioni fornite in *"Impostazione dell'offset del centro del PPI"* a pagina 153.

Moto reale

In modalità Moto reale, durante il viaggio, l'imbarcazione e tutti i target in movimento si muovono sul PPI radar. Tutti gli oggetti stazionari rimangono in una posizione fissa. Quando il simbolo dell'imbarcazione raggiunge il 75% del raggio del PPI (**A**), l'immagine radar viene nuovamente tracciata con il simbolo

dell'imbarcazione riposizionato (**B**) a 180° rispetto al rilevamento di rotta corrente.



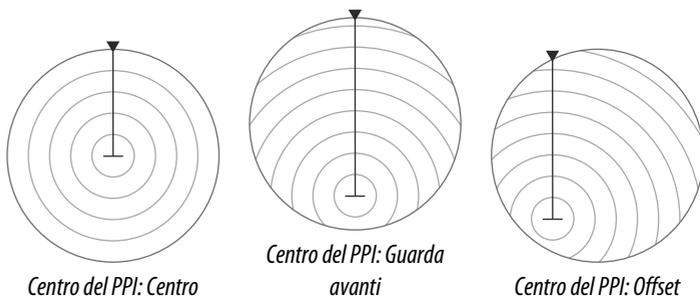
Se è selezionata la modalità Moto reale, l'opzione di reimpostazione del moto reale è disponibile nel menu. In questo modo è possibile reimpostare manualmente l'immagine del radar e il simbolo dell'imbarcazione in corrispondenza della posizione iniziale.

Nota: Il moto reale è disponibile solo se il PPI è in modalità di orientamento Nord in su o Rotta in su. Per impostare il moto reale nel MFD, selezionare l'opzione Posizione nel menu Altro, quindi selezionare l'opzione Moto reale.



Impostazione dell'offset del centro del PPI

È possibile impostare l'origine della posizione dell'antenna su un punto diverso del PPI del radar. Sono disponibili le opzioni descritte nelle sezioni seguenti.



→ **Nota:** La scala di rilevamento è in base al CCRP (costante punto di riferimento comune) mentre l'offset imposta la posizione dell'antenna radar sul PPI. Il decentramento massimo consentito è il 75% del raggio alla distanza corrente. In questo modo, il CCRP potrebbe trovarsi all'esterno della scala di rilevamento. In tali casi, le misurazioni vengono comunque

effettuate in base al CCRP e la scala di rilevamento viene compressa di conseguenza.

Centro

L'opzione Centro consente di ripristinare la posizione dell'antenna al centro del PPI.

Guarda avanti

L'opzione Guarda avanti viene utilizzata per ingrandire al massimo la vista davanti all'imbarcazione. Quando è selezionata, il centro del PPI viene collocato al 70% del raggio del PPI, a 180° rispetto alla parte superiore del display.

→ **Nota:** L'opzione Guarda avanti è disponibile solo nell'orientamento radar Prora in su.

Offset

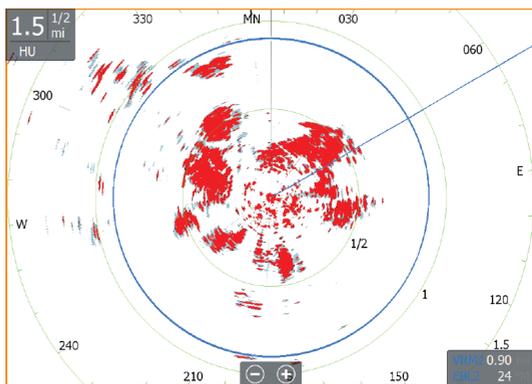
Questa opzione consente di utilizzare il cursore per selezionare il centro del PPI.

Spostare il cursore nella posizione di compensazione preferita e confermare la selezione.

Indicatori EBL/VRM

L'EBL (Electronic Bearing Line, traiettoria elettronica) e il VRM (Variable Range Marker, indicatore di distanza variabile) consentono di misurare rapidamente la distanza e la direzione rispetto ad altre imbarcazioni e masse continentali all'interno del raggio del radar. Sull'immagine radar è possibile posizionare due diversi EBL/VRM.





Per impostazione predefinita, queste variabili vengono posizionate dal centro dell'imbarcazione. Tuttavia, è possibile compensare il punto di riferimento in qualunque posizione sull'immagine del radar.

Una volta posizionati, sarà possibile attivare o disattivare gli indicatori EBL/VRM selezionando i relativi indicatori sulla barra dati oppure deselegionando l'indicatore dal menu.

Definizione di un indicatore EBL/VRM

1. Verificare che il cursore non sia attivo.
2. Attivare il menu, selezionare **EBL/VRM**, quindi selezionare **EBL/VRM 1** o **EBL/VRM 2**.
 - L'indicatore EBL/VRM verrà posizionato sull'immagine del radar.
3. Selezionare l'opzione di regolazione dal menu se si desidera riposizionare l'indicatore, quindi regolare l'indicatore trascinandolo nella posizione sull'immagine del radar.
4. Selezionare l'opzione di salvataggio per salvare le impostazioni.

Posizionamento degli indicatori EBL/VRM tramite il cursore

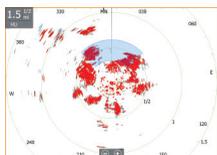
1. Posizionare il cursore sull'immagine del radar
2. Attivare il menu.
3. Selezionare uno degli indicatori EBL/VRM.
 - La linea EBL e il cerchio VRM vengono posizionati nel punto in cui si trova il cursore.

Offset di un indicatore EBLVRM

1. Verificare che il cursore non sia attivo.
2. Attivare il menu e selezionare EBL/VRM, quindi selezionare l'indicatore di cui impostare l'offset.
3. Selezionare l'opzione Imposta offset.
4. Posizionare il cursore sul riquadro del radar per impostare la posizione di offset.
5. Selezionare l'opzione di salvataggio nel menu per salvare le impostazioni.

È possibile reimpostare il centro di EBL/VRM sulla posizione dell'imbarcazione dal menu.

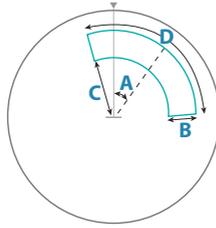
Impostazione di una zona di guardia attorno all'imbarcazione



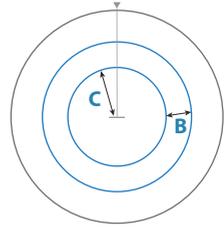
Una zona di guardia è un'area (circolare o un settore) che è possibile definire sull'immagine del radar. Se utilizzata, un allarme avvisa quando un target del radar entra o esce dalla zona.

Definizione di una zona di guardia

1. Verificare che il cursore non sia attivo.
2. Attivare il menu, selezionare **Guard zones** (Zone di guardia), quindi scegliere una delle zone di guardia.
3. Selezionare la forma per la zona.
 - Le opzioni di regolazione dipendono dalla forma della zona di guardia.
4. Selezionare **Regola** per le impostazioni per la zona di guardia. I valori possono essere impostati dal menu o tramite trascinamento sul pannello del radar.
 - **A:** direzione in relazione alla rotta dell'imbarcazione
 - **B:** profondità
 - **C:** distanza in relazione al centro dell'imbarcazione
 - **D:** larghezza
5. Selezionare l'opzione di salvataggio nel menu per salvare le impostazioni.



Forma: settore



Forma: cerchio

Impostazioni allarme

Quando un target del radar supera i limiti della zona di guardia, viene attivato un allarme. È possibile scegliere se attivare l'allarme quando il target entra o quando esce dalla zona.

Sensibilità

È possibile regolare la sensibilità della zona di guardia per evitare gli allarmi relativi a target di piccole dimensioni.

Target MARPA

Se il sistema è dotato di sensore di direzione, la funzione MARPA (Mini Automatic Radar Plotting Aid) può essere utilizzata per tracciare fino a dieci target radar.

È possibile impostare gli allarmi in modo da ricevere una notifica quando un target si trova a una distanza troppo ravvicinata. Fare riferimento a *"Impostazioni Radar"* a pagina 159.

Lo strumento di tracciamento MARPA è importante per evitare collisioni.

→ **Nota:** MARPA richiede i dati di direzione sia per il radar sia per l'unità.

Simboli dei target MARPA

Il sistema utilizza i simboli target elencati di seguito.

	<p>Acquisizione di un target MARPA. Solitamente sono richieste fino a 10 rotazioni complete dello scanner.</p>
	<p>Target MARPA tracciato non in movimento o all'ancora.</p>

	Target MARPA tracciato e sicuro con linee di estensione.
	Target MARPA pericoloso. Un target viene considerato pericoloso quando rientra nella zona di guardia definita nel riquadro del radar.
	Se non vengono ricevuti segnali entro un limite di tempo, un target viene considerato perso. Il simbolo del target rappresenta l'ultima posizione valida del target prima della perdita della ricezione dei dati.
	Target MARPA selezionato, attivato posizionando il cursore sull'icona del target. Il target assume nuovamente il simbolo predefinito quando si rimuove il cursore.

Localizzazione dei target MARPA



1. Posizionare il cursore sul target nell'immagine del radar
2. Selezionare **Acquisisci bersagli** dal menu
3. Ripetere il processo per localizzare più target

Una volta identificati i target, possono essere necessarie fino a 10 scansioni radar per acquisire e quindi tracciare il target.

Annullamento del tracciamento dei target MARPA



Una volta tracciati i target, nel menu del radar vengono aggiunte opzioni per eliminare singoli target o per interrompere la funzione di tracciamento.

Annullare il tracciamento dei singoli target selezionando l'icona del target e quindi l'opzione di menu Cancella target.

Visualizzazione delle informazioni del target MARPA

È possibile visualizzare informazioni dettagliate per i target MARPA. Selezionare il target desiderato, quindi selezionare il popup del target o l'opzione di menu Dettagli target.

Dettagli targets MARPA	
ID:	6
Stato:	acquisizione
Distanza (mi):	0.35
Rilevamento (°M):	323
SOG (mph):	0.0
Velocità relativa (mph):	0.0
COG (°M):	0
Rotta relativa (°M):	341
CPA (mi):	62.1
TCPA (hrs):	-199860:53:20

Impostazioni degli allarmi MARPA

È possibile definire gli allarmi MARPA indicati di seguito.

- **Target MARPA perso**
Specifica se viene attivato un allarme quando un target MARPA viene perso.
- **MARPA non disponibile**
Specifica se viene attivato un allarme se non sono disponibili i dati richiesti per il funzionamento di MARPA (posizione GPS valida e sensore di direzione connesso al server del radar).

È inoltre possibile configurare una zona di guardia attorno all'imbarcazione e quando un target si trova in questa zona è possibile attivare un allarme. Per ulteriori informazioni, fare riferimento alle impostazioni Marpa in "*Impostazioni Radar*" a pagina 159.

Impostazioni Radar

In questa sezione vengono elencate solo le impostazioni utente. Per le impostazioni di installazione, fare riferimento a "*Impostazione del sistema*" a pagina 213.



Radar symbology (Simboli del radar)

È possibile scegliere quali elementi facoltativi del radar devono essere attivati o disattivati collettivamente dal menu. Fare riferimento all'illustrazione del riquadro del radar.

Rilevamenti

Utilizzate per selezionare se il rilevamento deve essere misurato in relazione al Nord Vero/Magnetico (°T/°M) oppure relativo alla propria imbarcazione (°R).

→ **Nota:** L'opzione Vero relativa al rilevamento può essere selezionata solo se è disponibile una bussola.

Barra dati

Attiva e disattiva la barra dei dati del radar. Fare riferimento all'illustrazione del pannello del radar.

Per impostazione predefinita, i dati mostrano il target più pericoloso all'inizio. È possibile scegliere di visualizzare i target del radar nella parte superiore e prima di qualsiasi target AIS, anche nel caso in cui questi ultimi fossero considerati più pericolosi.

MARPA settings (Impostazioni MARPA)

Lunghezza cronistoria

Le tracce possono essere utilizzate per visualizzare le posizioni precedenti di un target tracciato.

La lunghezza della cronistoria definisce la presentazione temporale della traccia.

Anello di sicurezza

Intorno all'imbarcazione è possibile aggiungere un cerchio per delimitare la zona di pericolo. Il raggio dell'anello coincide con il punto di approccio più vicino impostato nella finestra di dialogo Imbarcazioni pericolose. Fare riferimento a "*Identificazione delle imbarcazioni pericolose*" a pagina 168.

18

AIS

Informazioni su AIS

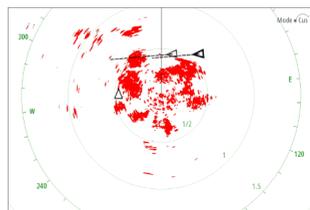
Se al sistema radar è collegato un sistema AIS (Automatic Identification System) compatibile, i target AIS possono essere visualizzati e tracciati. È altresì possibile visualizzare messaggi e posizione degli apparecchi di trasmissione DSC nel raggio di rilevamento.

I target AIS possono essere visualizzati in sovrapposizione alla mappa e alle immagini radar.

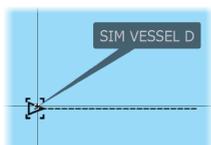
L'AIS è uno strumento importante per viaggiare in sicurezza ed evitare le collisioni. È possibile impostare allarmi che avvisano se un target AIS si avvicina eccessivamente o se viene perso.



Imbarcazioni AIS su un riquadro cartografico



Imbarcazioni AIS su un riquadro radar



Selezione di un target AIS

Quando si seleziona un'icona AIS, il simbolo diventa quello del target selezionato. Può essere selezionato un solo target alla volta.

→ **Nota:** Le informazioni popup devono essere abilitate per visualizzare il nome dell'imbarcazione. Fare riferimento a "*Impostazioni di cartografia*" a pagina 47.

Ricerca di imbarcazioni AIS

Per cercare target AIS, utilizzare l'opzione Trova nel menu. Se il cursore è attivo, il sistema cerca le imbarcazioni attorno alla posizione del cursore. Senza un cursore attivo, il sistema cerca quelle attorno alla posizione della propria imbarcazione.

Visualizzazione delle informazioni sui target

Finestra di dialogo Imbarcazioni

La finestra di dialogo Imbarcazioni visualizza un elenco di tutti i target.

Per impostazione predefinita, la finestra di dialogo elenca i target in ordine di distanza dall'imbarcazione. È possibile modificare i parametri dell'elenco e visualizzare solamente alcune tipologie di target.

La finestra di dialogo elenca anche i messaggi AIS ricevuti.



→

Imbarcazioni				
Stato - Tutti		Messaggi		
Nome	Distanza Rilevamento	CPA TCPA	Tipo Stato	
MARPA 1 (25kW-142)	0.16 mi 127 °M	440 ft PASSATO	MARPA sicuro	
MARPA 2 (25kW-142)	420 ft 79 °M	404 ft 0:00:09	MARPA pericolo	
371522000	20.4 mi 2 °M	14.7 mi 1:14:41	AIS sicuro	
564897000	8.61 mi 177 °M	1.31 mi 0:34:41	AIS sicuro	
CMA CGM UTRILLO	8.47 mi 176 °M	1.40 mi 0:34:03	AIS sicuro	
Ordina Nome			Vista Tutti	

Dettagli imbarcazione AIS

Informazioni dettagliate su una destinazione AIS sono disponibili nella finestra di dialogo Dettagli imbarcazione AIS.

Per visualizzare la finestra di dialogo:

- Selezionare il pop-up AIS
- Selezionare l'opzione Informazioni dal menu



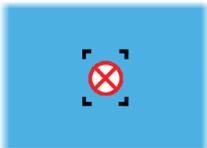
Dettagli imbarcazione AIS	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Nominativo Chiamata: ABC1234	Stato: Sicuro
IMO: 123	NavStatus: A Motore
Classe AIS: A	Pescaggio (m): 1.0
Tipo: Sconosciuto	Latitudine: N 25°45.0'
Lunghezza (m): 12.2	Longitudine: W 80°07.1'
Baglio (m): 6.1	Precisione: Alta (10m)
Rilevamento (°M): 86	ROT (°/s): 0.0
Distanza (MN): 0.87	SOG (kn): 15.00
CPA (MN): 0.45	COG (°M): 272
TCPA (hrs): 0:02:15	Prua (°M): 272
	Destinazione: MIAMI
	ETA: 04/10/2008

Chiamata di un'imbarcazione AIS

Se il sistema include una radio VHF che supporta chiamate DSC (Digital Select Calling) tramite NMEA 2000, è possibile avviare una chiamata DSC ad altre imbarcazioni dall'unità.

L'opzione di chiamata è disponibile nella finestra di dialogo Dettagli imbarcazione AIS e nella finestra di dialogo di stato Imbarcazione. Fare riferimento a *"Visualizzazione delle informazioni sui target"* a pagina 163.

AIS SART



Quando un AIS SART (segnalatore di ricerca e salvataggio) viene attivato, inizia a trasmettere la propria posizione e i dati identificativi. Il dispositivo AIS riceve tali dati.

Se il ricevitore AIS non è conforme ad AIS SART, interpreta i dati AIS SART ricevuti come segnale proveniente da un trasmettitore AIS standard. Un'icona viene posizionata nella carta, ma si tratta dell'icona di un'imbarcazione AIS.

Se il ricevitore AIS è conforme ad AIS SART, quando si ricevono i dati AIS SART si verifica quanto segue:

- Un'icona AIS SART appare sulla carta nella posizione ricevuta da AIS SART
- Viene visualizzato un messaggio di allarme

Se si è attivata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro.

→ **Nota:** Se i dati AIS SART ricevuti riguardano un test e non un messaggio attivo, l'icona sarà verde.

Messaggio di allarme di AIS SART

Quando si ricevono i dati da AIS SART, viene visualizzato un messaggio di allarme. Tale messaggio include il numero univoco MMSI di AIS SART, la posizione, la distanza e la direzione dell'imbarcazione.

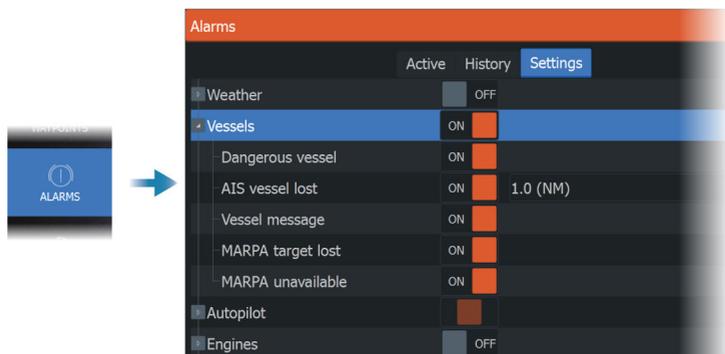


Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Ignore
 - L'allarme viene spento e il messaggio viene chiuso. L'allarme non compare più.
- **Nota:** Se si sceglie di ignorare l'allarme, l'icona di AIS SART resta visibile nella carta e AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni.
- Salva wpt
 - Il waypoint viene salvato nell'elenco dei waypoint. Il nome del waypoint è preceduto dal prefisso MOB AIS SART, seguito dal numero MMSI univoco del transponder SART, ad esempio MOB AIS SART - 12345678.
- Attiva MOB
 - La visualizzazione passa a un riquadro cartografico zoomato, centrato sulla posizione AIS SART
 - Il sistema crea una rotta attiva verso la posizione AIS SART
- **Nota:** Se la funzione MOB è già attiva, verrà terminata e sostituita con una nuova rotta verso la posizione AIS SART.
- **Nota:** Se AIS smette di ricevere i messaggi di AIS SART, AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni per 10 minuti dopo aver ricevuto l'ultimo segnale.

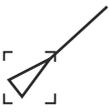
Allarmi dell'imbarcazione

È possibile definire diversi allarmi per essere avvertiti nel caso in cui un target venga a trovarsi all'interno di una distanza limite predefinita o se viene perso un target precedentemente identificato.

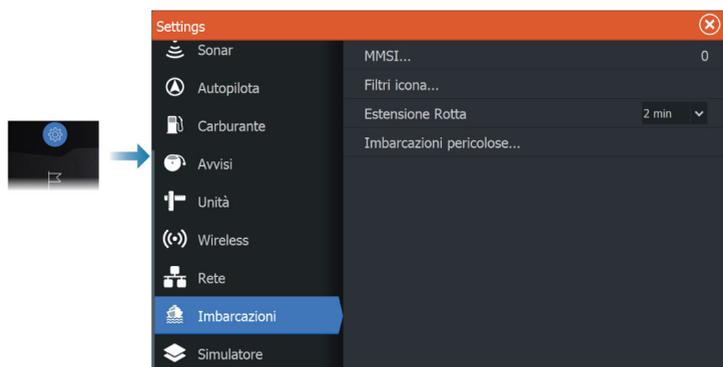


Simboli dei target AIS

	Target AIS sicuro con linea di estensione rotta disattivata. Le linee in grassetto indicano target AIS pericolosi.
	Target AIS in movimento e sicuro con linea di estensione della rotta.
	Target AIS pericoloso, compare con simbolo in grassetto. Un target è definito pericoloso sulla base delle impostazioni CPA e TCPA. Consultare "Identificazione delle imbarcazioni pericolose".
	Target AIS perso. Se non vengono ricevuti segnali entro un limite di tempo, un target viene considerato perso. Il simbolo del target rappresenta l'ultima posizione valida del target prima della perdita della ricezione dei dati.

	Target AIS selezionato, attivato selezionando il simbolo di un target. Il target assume nuovamente il simbolo predefinito quando si rimuove il cursore dal simbolo.
	Target AIS (AIS SART, segnalatore di ricerca e salvataggio).
	AtoN (Aiuto alla navigazione)

Impostazioni dell'imbarcazione



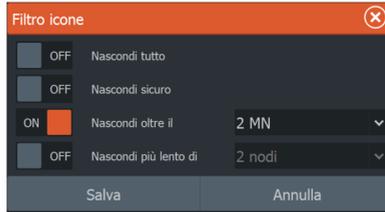
MMSI

Opzione utilizzata per inserire il codice MMSI (Maritime Mobile Service Identity) nel sistema. L'inserimento di questo codice è necessario per ricevere messaggi indirizzati da imbarcazioni AIS e DSC. È necessario inserire anche il proprio codice MMSI per evitare di visualizzare la propria imbarcazione come target AIS.

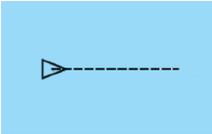
Filtri Icone

Per impostazione predefinita, tutti i target vengono mostrati sul riquadro se un dispositivo AIS è collegato al sistema.

È possibile scegliere di non visualizzare i target o di filtrare le icone in base alle impostazioni di sicurezza, alla distanza e alla velocità dell'imbarcazione.



Estensione Rotta

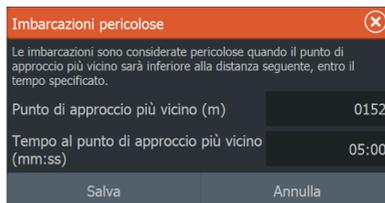


È possibile impostare la lunghezza della linea di estensione di rotta rispetto al fondo (COG, Course Over Ground) per imbarcazioni AIS. La lunghezza della linea di estensione può essere impostata su una distanza fissa o può indicare la distanza che verrà percorsa dall'imbarcazione nell'intervallo di tempo selezionato.

Per informazioni sulle linee di estensione dell'imbarcazione, fare riferimento a *"Linee di estensione"* a pagina 48.

Identificazione delle imbarcazioni pericolose

È possibile utilizzare i valori CPA (Closest point of approach, punto d'approccio più vicino) e TCPA (Tempo al punto d'approccio più vicino) per definire quando un target deve essere considerato pericoloso. Quando un target rientra nella distanza impostata per il CPA o nel limite di tempo impostato per il TCPA, il simbolo diventa quello di target pericoloso.



19

Meteo SiriusXM

Requisiti

- Un modulo ricevitore meteo satellitare WM-4 Navico collegato al sistema.
- Un pacchetto/abbonamento per il servizio meteo SiriusXM. Per ulteriori informazioni, consultare il sito Web www.siriusxm.com/sxmmarine.

Informazioni su Meteo SiriusXM

→ **Nota:** L'applicazione meteo SiriusXM è disponibile solo in America settentrionale.

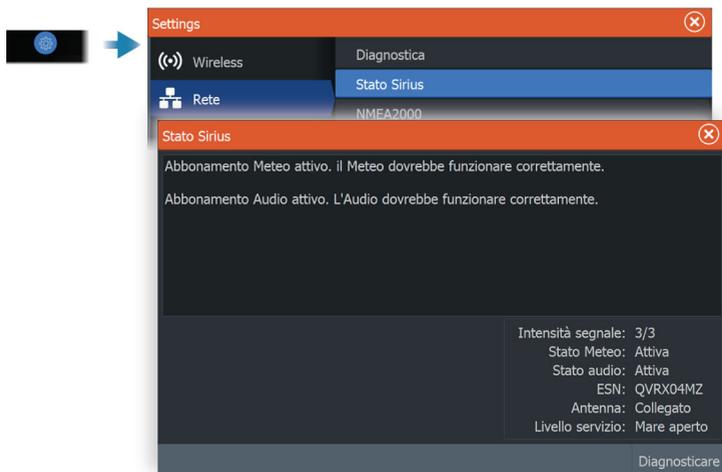
Quando un modulo del ricevitore meteo satellitare Navico supportato è collegato al sistema e con l'abbonamento appropriato, sono disponibili le informazioni meteo marine di SiriusXM.

Le opzioni disponibili dipendono dal modulo ricevitore meteo satellitare collegato al sistema e dall'abbonamento.

Il servizio meteo SiriusXM copre una varietà di acque interne e di aree costiere americane. Per ulteriori informazioni, visitare il sito www.siriusxm.com/sxmmarine.

Riquadro dello stato di Sirius

Quando il modulo meteo è collegato al sistema, è possibile accedere al riquadro dello stato di Sirius.

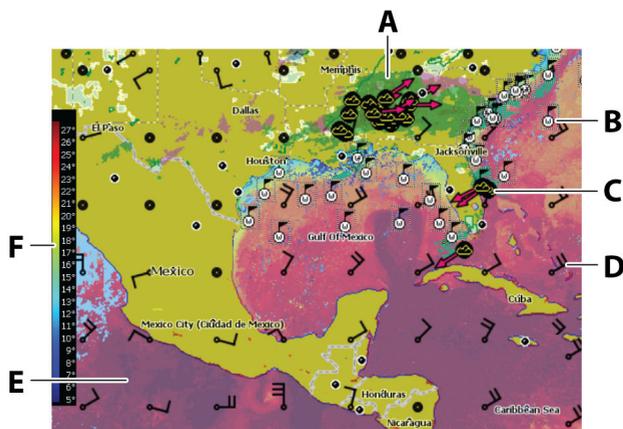


Il riquadro dello stato mostra che i valori dell'intensità del segnale sono indicati come 1/3 (debole), 2/3 (buono) o 3/3 (preferito). Esso include anche lo stato dell'antenna, il livello del servizio e il numero di serie elettronico del modulo meteo.

Riquadro meteo Sirius

L'opzione meteo Sirius può essere visualizzata come immagine sovrapposta al riquadro cartografico.

Quando è selezionata la sovrapposizione delle informazioni meteo, il menu Cartografia include anche le opzioni meteo disponibili.



A Tonalità colori precipitazioni

- B** Osservazioni superficie
- C** Icona Tempesta
- D** Picco di vento
- E** Tonalità di colore Temperatura del mare in superficie (SST)
- F** Barra colori SST

Mostrare dettagli Meteo

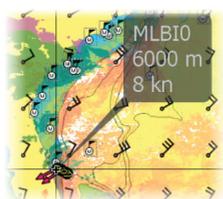
Se i pop-up sono attivati, è possibile selezionare un'icona Meteo per visualizzare l'identità dell'osservazione. Se si seleziona il pop-up, vengono mostrate ulteriori informazioni riguardo all'osservazione.

N 24°03.491'
W 81°30.898'
115.5 NM, 224 °M
Moderate rain



Convective storm MLBIO
Observation time: 18.22
Cloud top height: 6000 meters
The storm is moving at 8 kn WSW

È inoltre possibile visualizzare le informazioni meteo dal menu quando sono selezionate l'icona meteo e l'opzione di menu "Info - Elemento meteo".



Misura
Info
Voce Meteo
Overlay
Meteo
Opzioni Meteo

Info cartografia
Storm attribute
MLBIO
6000 m
8 kn
MLBP0
4500 m
9 kn
MLBIO
6000 m
8 kn
MLBP0
4500 m
9 kn

Meteo locale

La finestra di dialogo Meteo locale mostra le condizioni meteo attuali e le previsioni meteo per la posizione corrente.



Sovrapposizione Fish Mapping

Quando il ricevitore WM-4 Navico è collegato al sistema e con l'abbonamento meteo marino di SiriusXM appropriato, è disponibile l'opzione Sovrapposizione Fish Mapping.

La sovrapposizione Fish Mapping aiuta a identificare aree specifiche in cui vi è maggiore probabilità di trovare i pesci che si desidera catturare. Per ulteriori informazioni, visitare il sito www.siriusxm.com/sxmmarine.

Quando si seleziona Fish Mapping come sovrapposizione cartografica, il menu Cartografia si espande per fornire le opzioni di Fish Mapping. Per ulteriori informazioni, visitare il sito www.siriusxm.com/sxmmarine.

Opzioni Meteo

Opzioni di visione

Precipitazione

Le tonalità di colore vengono utilizzate per indicare il tipo di precipitazione e l'intensità. Il colore più scuro indica la massima intensità.

Pioggia	Da verde chiaro (pioggia di debole intensità) - giallo - arancio - a rosso scuro (pioggia di forte intensità)
Neve	Blu



Temperatura del mare in superficie (SST)

È possibile mostrare la SST sotto forma di testo o tonalità di colore.

Se si sceglie la codifica a colori, la barra dei colori SST viene mostrata a sinistra del display.

È possibile definire la modalità di utilizzo dei codici colore per identificare la SST. Fare riferimento a *"Regolazione dei codici colore"* a pagina 175.

Indicazione previsione onde

È possibile utilizzare i colori per indicare l'altezza prevista delle onde. L'altezza massima delle onde è indicata in rosso scuro, l'altezza minima in blu.

È possibile definire la modalità di utilizzo dei codici colore per identificare l'altezza delle onde. Fare riferimento a *"Regolazione dei codici colore"* a pagina 175.

Previsione picchi di vento

I picchi di vento previsti possono essere mostrati o nascosti nel riquadro Meteo.

Picchi di vento

La rotazione dei picchi di vento mostra la direzione relativa del vento, con la coda a indicare la direzione di origine. Nel grafico seguente il vento proviene da nord-ovest.

La velocità del vento è indicata da una combinazione di picchi alti e bassi in fondo alla coda del vento.

	Zero nodi/Direzione del vento non determinata
	Picco basso = 5 nodi
	Picco alto = 10 nodi
	Picco freccia = 50 nodi

Se una coda mostra una combinazione di picchi da 5 e 10 nodi, questi dovranno essere aggiunti insieme per dare la velocità del vento totale. Nei seguenti esempi 3 picchi alti + 1 picco basso indicano 35 nodi, mentre 1 picco freccia + 1 picco alto indicano 60 nodi.



Velocità del vento: 35 nodi



Velocità del vento: 60 nodi

Icone meteo

Per mostrare le condizioni meteo correnti o previste sono disponibili numerose icone meteo.

Selezionare un'icona per visualizzare informazioni meteo dettagliate.

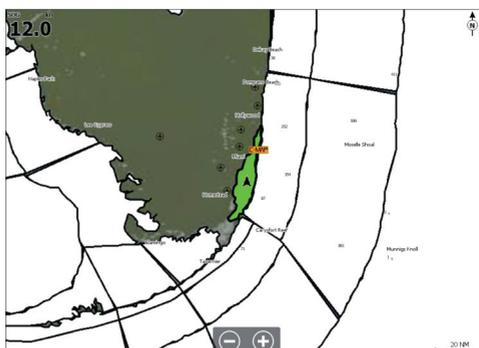
	Osservazione superficie
	Traccia tempesta tropicale: passata (grigio) - in corso (rosso) - prevista (giallo)
	Traccia uragano (categoria da 1 a 5): passato (grigio) - in corso (rosso) - previsto (giallo)
	Traccia temporale/depressione tropicale: passato (grigio) - in corso (rosso) - previsto (giallo)
	Attributi tempesta
	Fulmini
	Posizione zona di sorveglianza e segnale di attenzione
	Posizione zona marittima

Zona marittima

A seconda dell'abbonamento scelto, i servizi di SiriusXM includono l'accesso a bollettini meteo delle zone marittime degli Stati Uniti e del Canada, ad eccezione delle acque internazionali.

È possibile selezionare una zona marittima e visualizzarne le previsioni meteo. È anche possibile selezionare una zona marittima

come quella di interesse corrente per essere avvisati di qualsiasi allerta meteo di quella zona.



Rapporti tropicali

È possibile leggere rapporti tropicali, comprese informazioni sulle condizioni meteo in regioni tropicali. Tali rapporti sono disponibili per l'intero Atlantico e il Pacifico orientale.

Regolazione dei codici colore

È possibile definire la codifica a colori dell'intervallo della temperatura del mare in superficie (SST) e dell'altezza delle onde.

Le temperature che superano i valori più caldi e più freddi vengono visualizzate in una tonalità sempre più scura di rosso e di blu, rispettivamente.

Le onde con altezza superiore al valore massimo vengono indicate con una tonalità di rosso sempre più scura. Alle onde con altezza inferiore al valore minimo non vengono associati colori.

Animazione dei grafici meteo

Le informazioni meteorologiche attivate vengono registrate. Queste informazioni possono essere utilizzate per animare condizioni meteorologiche passate o future. La quantità di informazioni disponibili nel sistema dipende dalla quantità di attività meteo: più è complessa, meno tempo è disponibile per l'animazione.

È possibile guardare l'animazione delle condizioni meteo passate o future in base al tipo di visione meteo attivato.



- Con la sovrapposizione delle informazioni sulle precipitazioni è possibile vedere l'animazione delle precipitazioni passate e prevedere solo le condizioni meteo nell'immediato futuro.
- Con la sovrapposizione dell'altezza delle onde a colori, è possibile vedere l'animazione delle condizioni future (le previsioni).



Se l'opzione è attiva, nel riquadro viene visualizzato il tempo per l'animazione grafica corrente.

Trasparenza

Regola la trasparenza della sovrapposizione.

Allarmi meteo

È possibile impostare allarmi che segnalano la possibilità di fulmini o tempesta entro una determinata distanza dalla propria imbarcazione.

È inoltre possibile configurare un allarme come allarme meteo grave emesso nella zona marittima scelta.

La sorveglianza è definita dal servizio meteorologico nazionale (National Weather Service). Quando l'allarme per la sorveglianza viene attivato, si riceverà un allarme se la propria imbarcazione sta entrando in una zona di sorveglianza o è all'interno di essa.



20

Allarmi

Informazioni sul sistema di allarmi

Il sistema verifica di continuo la presenza di situazioni pericolose e di guasti al sistema mentre questo è in funzione.

Tipi di messaggi

I messaggi sono classificati in base al modo con cui la situazione segnalata influisce sull'imbarcazione. Sono utilizzati i seguenti codici colore:

Colore	Importanza
Rosso	Allarme critico
Arancione	Allarme importante
Giallo	Allarme standard
Blu	Avvertenza
Verde	Avviso lieve

Indicazione dell'allarme

Una situazione di allarme viene indicata con:

- una notifica di allarme
- un'icona di allarme lampeggiante

Se si è attivata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro.



Un singolo allarme viene visualizzato con il nome dell'allarme nel titolo e con i dettagli correlati.

In caso di attivazione contemporanea di più allarmi, la finestra popup degli allarmi è in grado di visualizzarne solo 3. Gli allarmi sono elencati nell'ordine in cui si verificano, con l'allarme scattato

per ultimo all'inizio dell'elenco. Gli altri allarmi sono disponibili nella finestra di dialogo Allarmi.

Conferma di un messaggio

Le opzioni delle finestre di dialogo degli allarmi per la conferma di un messaggio variano a seconda dell'allarme:

- Chiudi
Consente di impostare lo stato dell'allarme su confermato. La sirena si interrompe e la finestra di dialogo dell'avviso scompare. L'allarme continuerà comunque ad essere attivo nell'elenco Allarmi fino a quando non sarà stata eliminata la causa.
- Disabilita
Disattiva l'impostazione dell'allarme corrente. L'allarme non si ripresenta a meno che non lo si riabiliti nella finestra di dialogo delle impostazioni allarmi.

Non sono previsti timeout per i messaggi o le sirene. Rimangono attivi finché non vengono confermati o non si elimina la causa che li ha innescati.

Impostazione allarmi

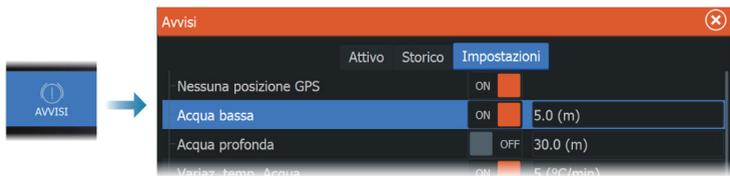
È possibile abilitare o disabilitare la sirena dalla finestra di dialogo Impostazioni allarmi.

Questa finestra di dialogo fornisce anche l'accesso alla finestra di dialogo impostazioni da cui è possibile abilitare o disabilitare tutti gli allarmi di sistema.



Finestre di dialogo degli allarmi

Le finestre di dialogo degli allarmi vengono attivate dalla finestra di dialogo Impostazioni allarme o selezionando il pulsante Allarme sulla barra degli strumenti.



21

Connessione a Internet

Utilizzo Internet

Alcune funzioni di questo prodotto utilizzano la connessione Internet per scaricare e caricare i dati.

L'utilizzo di Internet tramite una connessione telefonica mobile o un piano basato sul consumo di MB di dati può consumare un numero elevato di dati. Il fornitore di servizi potrebbe applicare una tariffa sulla base della quantità di dati trasferiti. In caso di dubbi, contattare il fornitore di servizi per confermare tariffe e limitazioni.

Connessione Ethernet

L'unità è collegata automaticamente a Internet se è attiva una connessione a una rete Ethernet con accesso a Internet.

Connessione WiFi

La funzionalità WiFi consente di:

- Collegare l'unità a Internet. Per ulteriori informazioni fare a riferimento a "*Impostazioni wireless*" a pagina 180.
- Collegare l'unità a dispositivi wireless come smartphone e tablet. Gli smartphone e i tablet possono essere utilizzati per visualizzare e controllare l'unità in remoto. Per ulteriori informazioni fare a riferimento a "*Controllo remoto dell'MFD*" a pagina 184.

Impostazioni wireless

Forniscono opzioni di configurazione e impostazione per la funzionalità wireless.



Collega ad Internet

Questa opzione consente di collegarsi a un hotspot con accesso a Internet.

Una volta stabilita la connessione, il testo cambia e include il messaggio Già collegato.

Connettere il proprio telefono/tablet

Utilizzato per connettere un telefono o un tablet al MFD. Fare riferimento a *"Controllo remoto dell'MFD"* a pagina 184.

Bluetooth

Abilita la funzionalità Bluetooth incorporata.

Opzioni Bluetooth

Consente di aprire la finestra di dialogo Bluetooth. Questa finestra di dialogo elenca i dispositivi abilitati Bluetooth.

→ **Nota:** Dopo averlo associato, è necessario stabilire una connessione con il dispositivo.

Selezionare un elemento nell'elenco Dispositivi associati per aprire la finestra di dialogo Dettagli Dispositivo Bluetooth. Utilizzarla per:

- visualizzare i dettagli del dispositivo
- collegare e scollegare o rimuovere (dimenticare) il dispositivo dall'elenco dei dispositivi



Wi-Fi integrato

Selezionare questa opzione per attivare o disattivare il Wi-Fi interno. Disattivando il Wi-Fi interno si ridurrà il consumo energetico dell'unità.

Reti Wi-Fi

Mostra lo stato della connessione della rete Wi-Fi. Se l'MFD è connesso a Internet (hotspot Wi-Fi), viene mostrato il nome dell'hotspot (SSID).

Hotspot integrato

Il sistema attiva questa opzione quando si collega a un'altra unità.

Impostazioni dell'hotspot

Selezionare per visualizzare la chiave e il nome di rete (SSID) dell'hotspot dell'MFD. Disponibile solo quando l'hotspot integrato dell'MFD è acceso.

Hotspot memorizzati

Visualizza gli hotspot ai quali l'unità è stata collegata in passato.

Autorizzazioni di controllo in remoto

Elenca le informazioni di connessione del controller remoto. Selezionare per concedere (una volta o sempre) o negare al controller remoto l'autorizzazione a controllare l'unità.

Avanzate

Nel software sono disponibili strumenti che consentono di rilevare errori e configurare la rete wireless.

DHCP Probe

Il modulo wireless contiene un server DHCP che assegna gli indirizzi IP a tutti i display MFD e ai dispositivi di una rete. Se viene integrato con altri dispositivi, ad esempio un modem 3G o un telefono satellitare, anche altri dispositivi nella rete possono fungere da server DHCP. Per individuare facilmente tutti i server DHCP in una rete, è possibile eseguire il comando `dhcp_probe` dall'unità. Su una rete può essere utilizzato un solo dispositivo DHCP alla volta. Se viene rilevato un secondo dispositivo, disattivare la relativa funzione DHCP se possibile. Per ulteriori informazioni, consultare le istruzioni del dispositivo.

→ **Nota:** Iperf e Sonda DHCP sono strumenti forniti a scopo di diagnostica agli utenti esperti di terminologia e configurazioni di rete. Navico non è lo sviluppatore originale di questi strumenti e non può fornire assistenza in merito al loro utilizzo.

Iperf

Iperf è uno strumento comunemente utilizzato per verificare le prestazioni di rete. Viene fornito per testare le prestazioni della rete wireless nell'imbarcazione e identificare i punti in cui il segnale è debole o le aree interessate da problemi. L'applicazione deve essere installata ed eseguita da un dispositivo tablet.

L'unità deve eseguire il server Iperf prima di avviare il test dal tablet. Se si esce dalla pagina, l'esecuzione dello strumento Iperf viene automaticamente interrotta.

22

Controllo remoto dell'MFD

Opzioni di controllo in remoto

Le seguenti opzioni sono disponibili per controllare da remoto l'MFD:

- uno smartphone o un tablet connesso allo stesso hotspot Wi-Fi dell'MFD
- uno smartphone o un tablet connesso a un MFD che funge da punto di accesso WiFi

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza non è possibile controllare alcune funzioni da un'unità remota.

Smartphone e tablet



L'app Link

L'app Link deve essere utilizzata per connettere un telefono o un tablet all'MFD.

Quando connesso, l'applicazione Link sul telefono o tablet può essere utilizzata per:

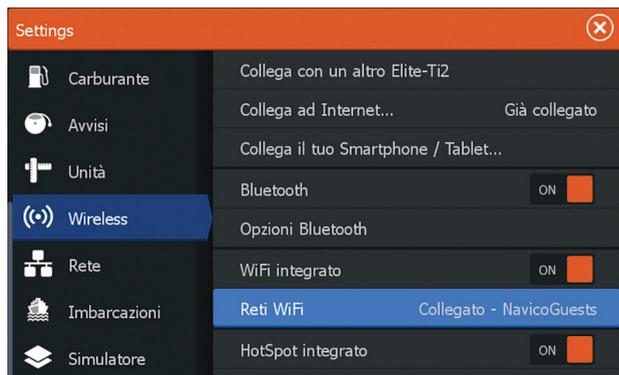
- Visualizzare e controllare da remoto il sistema
- Eseguire il backup e il ripristino delle impostazioni
- Eseguire il backup e il ripristino di waypoint, percorsi e tracce

L'app Link può essere scaricata dall'archivio applicazioni del telefono/tablet.

Connessione tramite un hotspot

Se si connette un telefono/tablet e l'MFD allo stesso hotspot, è possibile utilizzare il telefono/tablet per controllare tutti gli MFD sulla stessa rete.





Collegamento a un MFD che funge da access point

Se non si ha accesso a una rete Wi-Fi, è possibile collegare il telefono/tablet direttamente all'MFD.

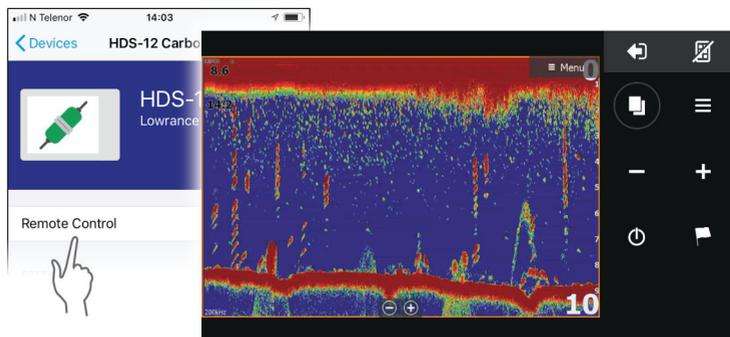


Il nome di rete (SSID) dell'MFD verrà visualizzato come di rete disponibile nel telefono/tablet.

Utilizzare l'app Link

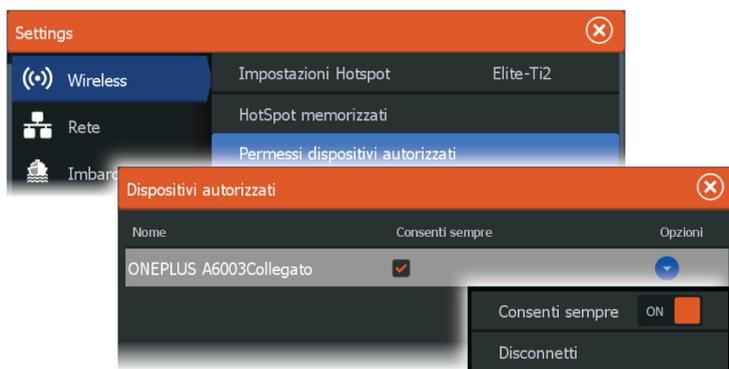
Avviare l'app Link per visualizzare i collegamenti MFD disponibili per il controllo remoto. L'elenco comprende sia gli MDF collegati sia quelli non collegati.

Selezionare l'MFD da controllare. Se l'MFD non è collegato, seguire le istruzioni sull'MFD e sul tablet/telefono per collegarli.



Gestione dei controller remoti connessi tramite Wi-Fi

È possibile modificare il livello di accesso e rimuovere i controller remoti connessi tramite Wi-Fi.



23

Utilizzare il telefono tramite l'MFD

Informazioni sull'integrazione del telefono

Quando si collega un telefono all'unità, sono disponibili le funzioni seguenti:

- Leggere e inviare messaggi di testo
 - Identificazione del chiamante per le chiamate in arrivo
- **Nota:** È possibile utilizzare uno smartphone per controllare a distanza l'MFD. Vedere "*Controllo remoto dell'MFD*" a pagina 184.

Limitazioni iPhone:

- Sono disponibili solo le chiamate in arrivo e i messaggi ricevuti quando il telefono è collegato all'MFD
- I messaggi non possono essere inviati dal display MFD. Gli iPhone non supportano l'invio di messaggi dai dispositivi Bluetooth collegati.

Collegamento e associazione di un telefono

- **Nota:** Il Bluetooth deve essere attivato sul telefono prima di potersi collegare all'MFD.
- **Nota:** Se si desidera abbinare un secondo telefono mentre un telefono è collegato al MFD, consultare "*Gestione dispositivi Bluetooth*" a pagina 191.
- **Nota:** È sempre necessario connettersi a un telefono dall'MFD, non viceversa.

Usare l'icona del telefono per collegare il telefono all'MFD. Quando l'icona viene selezionata, avvengono le seguenti operazioni:

- La modalità Bluetooth viene attivata nell'MFD
- La finestra di dialogo dei dispositivi Bluetooth si apre, elencando tutti i dispositivi Bluetooth entro il raggio d'azione



Per abbinare un telefono elencato come **altri dispositivi** nella finestra di dialogo Dispositivi:

- Selezionare il telefono che si desidera associare e seguire le istruzioni visualizzate sul telefono e nell'MFD

Una volta associato, il telefono viene spostato nella sezione **dispositivo associato** all'interno della finestra di dialogo.

Per collegare un telefono associato:

- Selezionare il telefono che si desidera collegare

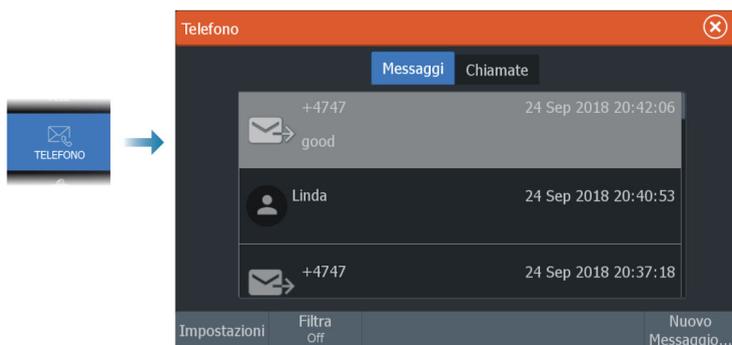
Quando il telefono e l'unità sono collegati, l'icona del telefono viene visualizzata nella pagina iniziale.

I messaggi in arrivo e le notifiche compariranno ora sull'MFD.



Le notifiche del telefono

Dopo che il telefono e l'unità sono associati e connessi, utilizzare l'icona del telefono per visualizzare l'elenco dei messaggi e la cronologia delle chiamate.



Per impostazione predefinita, l'elenco dei messaggi mostra tutti i messaggi. L'elenco può essere filtrato per mostrare solo i messaggi inviati o quelli ricevuti.

Creazione di un messaggio di testo

→ **Nota:** Questa opzione non è disponibile per iPhone.

Per creare un nuovo messaggio di testo:

- Selezionare l'opzione Nuovo messaggio nella finestra di dialogo Messaggio

Per rispondere a un messaggio di testo o a una chiamata:

- Selezionare il messaggio o la chiamata a cui si desidera rispondere



Rispondere a una chiamata in entrata

È necessario rispondere o rifiutare una chiamata dal telefono.

È possibile rispondere a una chiamata in entrata con un messaggio di testo (non disponibile per i dispositivi iPhone).

Impostazioni dei messaggi

È possibile definire modelli di messaggi e impostare il modo in cui si desidera che l'avviso appaia nella finestra di dialogo Impostazioni.



Risoluzione dei problemi telefonici

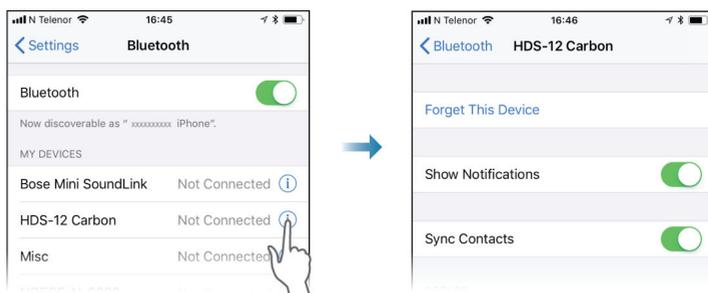
Non è possibile connettere un iPhone

La prima volta che un MFD tenta di connettersi a un iPhone, potrebbero verificarsi i seguenti errori:

- fallimento della connessione, con la comparsa di un messaggio che indica che il telefono non è disponibile per la connessione
- Nell'elenco del telefono non compare il nome corretto dell'MFD

In questo caso, provare a effettuare le seguenti operazioni:

- Riavviare l'MFD e riavviare il telefono
- Verificare che il telefono non sia connesso ad altri dispositivi Bluetooth
- Impostare manualmente l'iPhone per consentire la visualizzazione di notifiche dall'MFD:



Notifiche mancanti

Per impostazione predefinita, il profilo di connessione per il telefono è impostato su **auto**.

Il profilo di connessione deve essere impostato su **alternativo** se si verifica uno dei seguenti problemi:

- Il telefono è collegato e il tipo di avviso è impostato su pop-up o notifica, ma non vi è nessun avviso o l'avviso compare con grande ritardo
- Il telefono è collegato ma non emette alcun suono quando si parla



Per ulteriori dettagli su come visualizzare le informazioni sul dispositivo, consultare "*Gestione dispositivi Bluetooth*" a pagina 191.

Per modificare le impostazioni di avviso per notifiche del telefono, consultare "*Impostazioni dei messaggi*" a pagina 189.

I messaggi di testo compaiono sull'iPhone, ma non sull'MFD

Verificare che l'applicazione di messaggistica non sia aperta e attiva sull'iPhone.

Gestione dispositivi Bluetooth

I dispositivi Bluetooth entro il raggio d'azione sono visualizzati nella finestra di dialogo Dispositivi Bluetooth. Fare riferimento a "*Opzioni Bluetooth*" a pagina 181.

24

Manutenzione

Manutenzione preventiva

L'unità non contiene componenti che possano essere sottoposti a manutenzione sul campo, pertanto l'operatore dovrà eseguire solo un numero ridotto di interventi di manutenzione preventiva.

Controllo dei connettori

Premere gli spinotti nel connettore. Se gli spinotti sono dotati di blocco, assicurarsi che questo sia nella posizione corretta.

Pulizia dello schermo dell'unità

Per pulire lo schermo:

- Pulire lo schermo con un panno di cotone morbido o in microfibra. Utilizzare la giusta quantità di acqua per sciogliere e rimuovere il sale depositato. Il sale cristallizzato, la sabbia, lo sporco, ecc. possono graffiare il rivestimento protettivo se si utilizza un panno umido. Spruzzare dell'acqua fresca e strofinare con un panno di cotone morbido o in microfibra. Non applicare pressione con il panno.

Per pulire l'alloggiamento:

- Utilizzare acqua calda con un po' di sapone per i piatti o del detergente liquido.

Evitare di usare detergenti abrasivi o prodotti contenenti solventi (acetone, trementina minerale, ecc.), acido, ammoniaca o alcool per non danneggiare lo schermo e l'alloggiamento in plastica.

Non fare:

- Non lavare con getti d'acqua o ad alta pressione

Calibrazione Touchscreen

- **Nota:** Assicurarsi che lo schermo sia pulito e asciutto prima di eseguire la calibrazione. Non toccare lo schermo a meno che non venga richiesto.

In alcuni casi potrebbe essere necessario ricalibrare lo schermo tattile. Per ricalibrare lo schermo tattile, effettuare le operazioni indicate di seguito.

1. Spegnerè l'unità.
2. Tenere premuto il tasto Waypoint e accendere l'unità.
3. Continuare a tenere premuto il tasto Waypoint durante l'accensione, finché la schermata dell'utility di calibrazione non si chiude.

Registrazione dei dati NMEA

Tutti i dati in uscita seriali inviati tramite la connessione TCP NMEA vengono registrati in un file interno. È possibile esportare ed esaminare questo file a scopo di manutenzione e di individuazione dei guasti.

La dimensione massima del file è predefinita. Se sono stati aggiunti molti altri file al sistema (registrazioni di file, musica, immagini e file PDF), questo può ridurre la dimensione massima consentita per il file di registro.

Il sistema registra il maggior numero di dati possibile entro il limite per la dimensione del file, quindi inizia a sovrascrivere i dati meno recenti.

Esportazione di file NMEA

Il file log NMEA può essere esportato dalla finestra di dialogo File.

Quando si seleziona Registro database, viene richiesto di selezionare una cartella di destinazione e un nome di file. Una volta accettato, il file log viene scritto nella posizione selezionata.

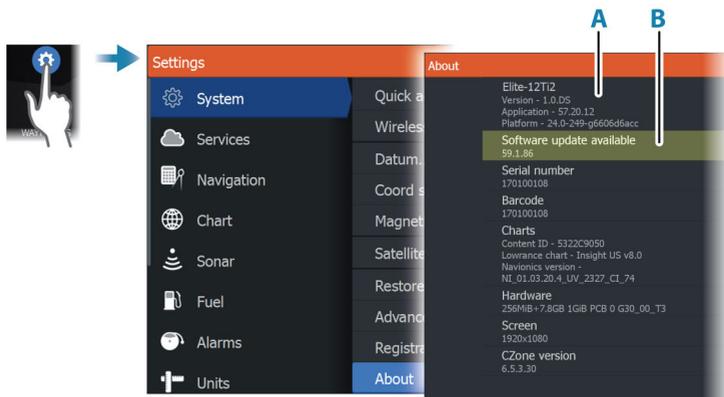
Aggiornamenti software

Prima di installare un aggiornamento, accertarsi di eseguire il backup di tutti i dati utente importanti. Fare riferimento a "*Copia di backup dei dati del sistema*" a pagina 197.

Software installato e relativi aggiornamenti

Finestra di dialogo Informazioni mostra la versione del software installata su questa unità **(A)**.

Se l'unità è collegata a internet, la finestra di dialogo mostra anche gli aggiornamenti del software disponibili **(B)**.

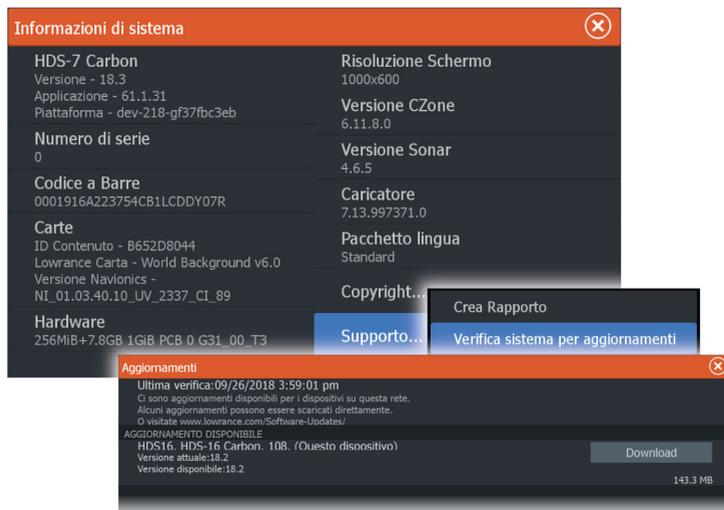


Aggiornamento del software mentre l'unità è connessa a Internet

Se l'unità è connessa a Internet, il sistema verifica automaticamente la disponibilità di eventuali aggiornamenti software per l'unità e i dispositivi collegati.

- **Nota:** Alcuni file di aggiornamento software potrebbero occupare più spazio di quello disponibile nell'unità. In tal caso, verrà chiesto di inserire un dispositivo di archiviazione.
- **Nota:** Non aggiungere file di aggiornamento software a una scheda carte.
- **Nota:** Non spegnere l'unità o il dispositivo remoto finché l'aggiornamento non è stato completato o non viene chiesto di riavviare l'unità.

L'utente riceverà una notifica se sono disponibili nuovi aggiornamenti software. È possibile avviare gli aggiornamenti anche manualmente, dalla finestra di dialogo Aggiornamenti.



Aggiornare il software da un dispositivo di archiviazione

È possibile scaricare l'aggiornamento del software da www.lowrance.com.

Trasferire il file di aggiornamento su un dispositivo di archiviazione compatibile, quindi inserire il dispositivo nell'unità.

→ **Nota:** Non aggiungere file di aggiornamento software a una scheda carte.

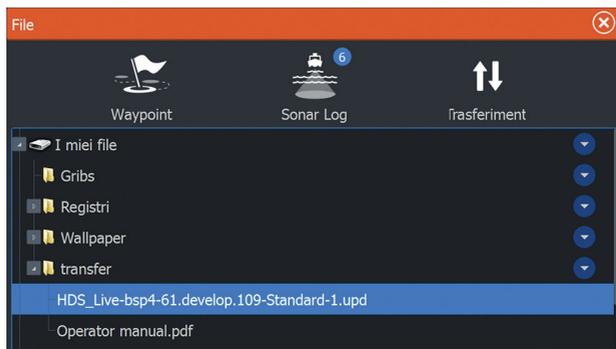
Per aggiornare solamente questa unità:

- Riavviare l'unità per avviare l'aggiornamento dal dispositivo di archiviazione

Per aggiornare questa unità o un dispositivo collegato:

- Selezionare il file di aggiornamento nella finestra di dialogo

→ **Nota:** Non spegnere l'unità o il dispositivo collegato finché l'aggiornamento non è stato completato o non viene chiesto di riavviare l'unità.



Relazione di servizio

Il sistema è dotato di un servizio assistente che crea un rapporto relativo all'unità. La relazione di servizio viene usata per facilitare la risoluzione di problemi tecnici.

Esso può anche includere informazioni sui dispositivi connessi alla rete(s).

Il rapporto include informazioni come la versione del software, il numero di serie e le informazioni dal file Impostazioni.

Se si contatta il supporto tecnico prima di creare una relazione, è possibile immettere un numero di richiesta per agevolare il monitoraggio. È possibile aggiungere istantanee schermo e log file al rapporto.

→ **Nota:** Per gli allegati è imposto un limite di 20 MB.

È possibile salvare il rapporto su un dispositivo di archiviazione e inviarlo tramite e-mail al supporto.

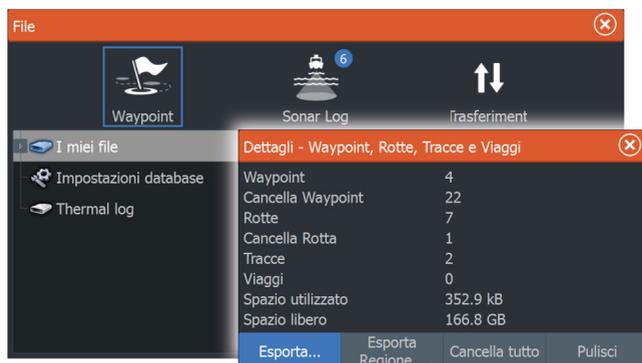
È inoltre possibile caricarlo direttamente utilizzando una connessione a Internet.



Copia di backup dei dati del sistema

Si raccomanda di copiare regolarmente i dati utente e il database delle impostazioni di sistema come parte della routine di backup.

Waypoint



L'opzione Waypoint nella finestra di dialogo File permette di gestire i dati utente.

Formato di esportazione

I seguenti formati sono disponibili per l'esportazione:

- **File dati utente versione 6**
Utilizzato per esportare waypoint, percorsi e tracce colorate.
- **File dati utente versione 5**

Utilizzato per esportare waypoint e rotte con un identificatore univoco universale (UUID) standardizzato, estremamente affidabile e intuitivo. I dati includono informazioni quali data e ora di creazione di una rotta.

- **File dati utente versione 4**

È preferibile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati da un sistema a un altro, poiché contiene tutte le ulteriori informazioni che questi sistemi memorizzano riguardo agli oggetti.

- **File dati utente versione 3 (con profondità)**

Da utilizzare per il trasferimento dei dati utente dal sistema a un prodotto precedente

- **File dati utente versione 2 (senza profondità)**

Da utilizzare per il trasferimento dei dati utente dal sistema a un sistema precedente

- **GPX (scambio GPS, senza profondità)**

Si tratta del formato più utilizzato sul Web che condivide numerosi sistemi GPS. Utilizzare questo formato se si trasferiscono dati a un'unità di un altro produttore.

Esporta tutti i waypoint

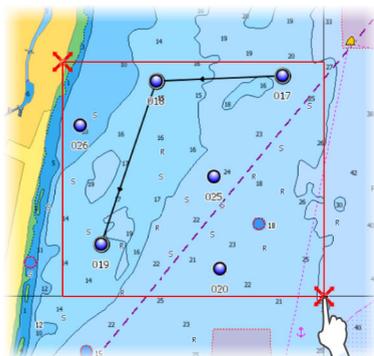
L'opzione Esporta viene utilizzata per esportare tutti i waypoint, le rotte, le tracce e i viaggi.

- **Nota:** È possibile utilizzare la funzione di esportazione dell'archivio per esportare le informazioni su una scheda di memoria. Quindi, inserire la scheda in un'altra unità e selezionare il file sulla scheda di memoria per importarlo.
- **Nota:** Non utilizzare le schede cartografiche per esportare/importare i dati.

Esportare una regione

L'opzione Esporta Regione consente di selezionare l'area da cui esportare i dati.

1. Selezionare l'opzione Esporta regione.
2. Trascinare il riquadro per definire la regione desiderata.



3. Selezionare l'opzione di esportazione dal menu.
 4. Selezionare il formato file appropriato.
 5. Selezionare l'opzione di esportazione sulla scheda di memoria.
- **Nota:** È possibile utilizzare la funzione di esportazione della regione di archiviazione per esportare le informazioni su una scheda di memoria. Quindi, inserire la scheda in un'altra unità e selezionare il file sulla scheda di memoria per importarlo.
- **Nota:** Non utilizzare le schede cartografiche per esportare/importare i dati.

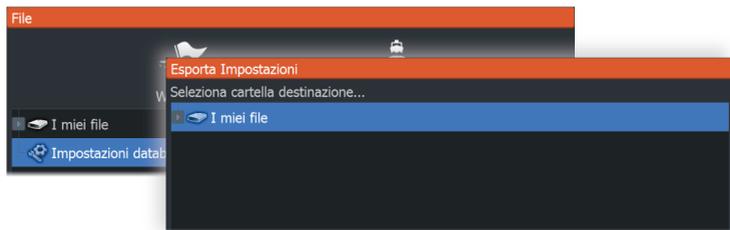
Rimozione dei dati utente

I dati utente eliminati sono archiviati nella memoria dell'unità finché non vengono rimossi. Se sono presenti numerosi dati utente eliminati ma non rimossi, la loro rimozione può consentire di migliorare le prestazioni del sistema.

- **Nota:** Quando i dati utente vengono eliminati e/o rimossi dalla memoria, non è possibile recuperarli.

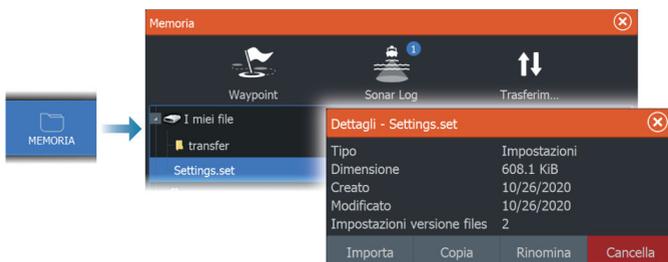
Esportare le impostazioni del database

Utilizzare l'opzione impostazioni del database nella finestra di dialogo File per esportare le impostazioni utente.



Importazione delle impostazioni di sistema

⚠ Avvertenza: L'importazione delle impostazioni di sistema sovrascrive tutte le impostazioni del sistema esistenti.



- 1 Collegare il dispositivo di archiviazione all'unità
- 2 Scorrere nella memoria e selezionare il file di backup desiderato di cui avviare l'importazione

25

Simulatore

Informazioni di sistema

La funzione di simulazione consente di osservare il funzionamento dell'unità senza il collegamento a sensori o ad altri dispositivi.



Modalità demo

In questa modalità viene visualizzata una dimostrazione per la regione selezionata.

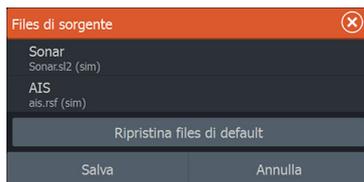
Se l'unità viene utilizzata quando la modalità Retail è in esecuzione, la dimostrazione viene messa in pausa.

Dopo una breve interruzione, l'esecuzione della modalità demo riprende automaticamente.

→ **Nota:** La modalità demo è destinata a dimostrazioni di vendita al dettaglio e showroom.

File sorgente del simulatore

È possibile selezionare i file di dati utilizzati dal simulatore. Possono essere dati preregistrati inclusi nel dispositivo, file log registrati dall'utente o file log su un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.



Impostazioni avanzate del simulatore

Le impostazioni avanzate del simulatore consentono di controllare manualmente il simulatore.



Sorgente GPS

Selezionare il file per i dati GPS simulati.

Velocità e rotta

Utilizzato per l'immissione manuale dei valori se la sorgente GPS è impostata sulla rotta simulata. In caso contrario, i dati GPS, comprese velocità e rotta, provengono dal file di origine selezionato.

Imposta punto di partenza

Consente di spostare la posizione simulata dell'imbarcazione sulla posizione del cursore.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo se la sorgente GPS è impostata su Direzione simulata.

26

Integrazione di dispositivi di terze parti

È possibile collegare svariati dispositivi di terze parti all'unità. Le applicazioni vengono visualizzate in riquadri separati o integrate in altri riquadri.

Un dispositivo collegato alla rete NMEA 2000 normalmente viene identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, abilitare questa funzione dalle opzioni avanzate della finestra di dialogo Impostazioni Sistema.

Il dispositivo di terze parti viene azionato tramite i menu e le finestre di dialogo, come accade con gli altri riquadri.

Questo manuale non include istruzioni operative specifiche per nessun dispositivo di terze parti. Per conoscere caratteristiche e funzionalità, fare riferimento alla documentazione fornita con il dispositivo di terze parti.

Integrazione di SmartCraft VesselView

In caso di presenza di un prodotto compatibile con Mercury Marine VesselView o VesselView Link sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere controllati e monitorati dall'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Mercury alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.
- Viene aggiunta una finestra di dialogo delle impostazioni di Mercury: utilizzare questa finestra di dialogo per modificare le impostazioni del motore.
- Anche i pulsanti di controllo Mercury e Vessel vengono aggiunti sulla Barra di controllo:
 - Selezionando il pulsante Mercury verranno visualizzati i dati del motore e del serbatoio.
 - Selezionando il pulsante Vessel del contenitore si aprirà la centralina del motore.

Quando le funzioni sono attivate, il display potrebbe richiedere all'utente alcune informazioni sulla configurazione di base.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale VesselView o al fornitore del motore.

Integrazione del motore Suzuki

Se l'indicatore Suzuki C-10 è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Suzuki alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

Integrazione del motore Yamaha

Se alla rete NMEA 2000 è connesso un gateway Yamaha compatibile, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Yamaha alla pagina iniziale - selezionata per visualizzare il riquadro della strumentazione del motore.
- Se il sistema Yamaha supporta la funzione Comando traina, alla barra di controllo viene aggiunto un apposito pulsante. Selezionare questo pulsante per attivare/disattivare la funzione Comando traina e per controllare la velocità di pesca alla traina.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al Manuale del motore o al fornitore del motore.

Evinrude

Se una testa di controllo del motore Evinrude è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori Evinrude possono essere controllati e monitorati dall'unità. Se la funzione è disponibile, nella pagina iniziale viene aggiunta un'icona Evinrude.

Sono supportati fino a due unità di controllo e quattro motori.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.



Ancore Power-Pole

È possibile utilizzare l'unità per controllare le ancore Power-Pole, che possono essere manovrate dal sistema di controllo C-Monster installato sull'imbarcazione. Per controllare le ancore Power-Pole, abbinarle all'unità tramite la tecnologia wireless Bluetooth disponibile su entrambi i prodotti.

Controlli Power-Pole

Quando il Bluetooth è attivo, diventa disponibile il pulsante Power-Pole nella Barra di controllo. Selezionarlo per visualizzare il controller Power-Pole.

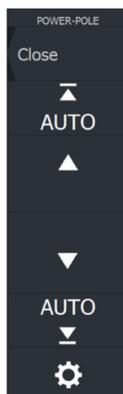
Per associare dispositivi Bluetooth, fare riferimento a *"Opzioni Bluetooth"* a pagina 181.

Per associare due Power-Pole, esaminare inoltre *"Associazione con due Power-Pole"* a pagina 206.

Quando si apre il controller Power-Pole, il sistema si collega ai Power-Pole abbinati. Se il collegamento viene confermato, i pulsanti di controllo vengono attivati.

Il controller Power-Pole visualizza i pulsanti di controllo per ciascun Power-Pole abbinato all'unità.

Premere una volta i pulsanti Auto per alzare e abbassare completamente i Power-Pole automaticamente. I pulsanti su e giù manuali alzano e abbassano i poli del livello desiderato.



Controller singolo Power-Pole



Controller doppio Power-Pole



Su un controller doppio, è possibile alzare o abbassare i Power-Pole separatamente oppure premere il pulsante di sincronizzazione (icona collegamenti) per consentire il controllo di entrambi mediante la singola pressione dei pulsanti Auto o dei pulsanti su e giù manuali.



Rimani collegato

Selezionare il pulsante Impostazioni sul controller Power-Pole per aprire la finestra di dialogo delle impostazioni Power-Pole dove è possibile selezionare di rimanere collegati a tutte le ancore Power-Pole abbinata.

→ **Nota:** La selezione dell'opzione Rimani collegato velocizza l'accesso ai controlli ma, quando è selezionata, non è possibile controllare le ancore da un altro display. Disattivare questa opzione per consentire il collegamento da altri display.

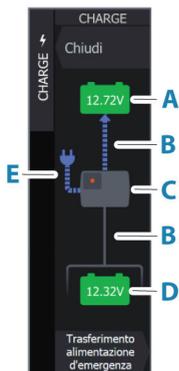
Associazione con due Power-Pole

Se sull'imbarcazione sono installate due Power-Pole, quella abbinata per prima automaticamente diventa Sinistra e la seconda è impostata su Destra nei controlli Power-Pole.

Per invertirle, annullare l'abbinamento delle due Power-Pole collegate. In seguito, disattivare e attivare il Bluetooth nella finestra di dialogo Impostazioni wireless per azzerare la memoria Bluetooth. Una volta riattivato il Bluetooth, procedere all'abbinamento delle Power-Pole nell'ordine corretto.

Modulo di carica Power-Pole

Il sistema di gestione della carica della batteria Power-Pole visualizza informazioni sullo stato della batteria.



Per l'installazione, il cablaggio e le informazioni di configurazione, fare riferimento alla documentazione Power-Pole fornita con il modulo di carica.

- A** Batteria/e del motore
- B** Collegamenti della batteria
- C** Modulo di carica Power-Pole
- D** Batteria/e ausiliarie
- E** Collegamento della fonte di alimentazione CA del modulo di carica

Icone della batteria

Colore	Indica
Verde	Buon livello
Giallo	Livello marginale
Rosso	Livello critico

Collegamenti della batteria e dell'alimentazione CA

Colore	Indica
Blu	Flusso di corrente
Grigio	Nessun flusso di corrente

Trasferimento alimentazione d'emergenza

Se la batteria del motore è scarica e si desidera trasferire l'alimentazione dalla batteria ausiliaria alla batteria del motore, selezionare questa opzione.

⚠ Avvertenza: L'utilizzo di una batteria con livello di carica molto basso può danneggiare la batteria.



Integrazione BEP CZone

L'unità si integra con il sistema BEP CZone. Viene utilizzato per il controllo e il monitoraggio di un sistema di alimentazione distribuito sull'imbarcazione.

L'icona CZone è disponibile nel riquadro Strumenti della pagina iniziale se nella rete è presente un sistema CZone.

Per informazioni su come utilizzare la funzione CZone, fare riferimento al manuale fornito a parte con il sistema CZone.

Pannello CZone

Quando CZone è installato e configurato, nei riquadri degli strumenti viene aggiunto un ulteriore pannello CZone.

È possibile passare da un pannello all'altro del riquadro toccando il lato sinistro o destro del riquadro o selezionando il pannello dal menu.

Modifica di un pannello CZone

È possibile personalizzare un pannello CZone modificando i dati di ciascun indicatore. Le opzioni di modifica disponibili dipendono dal tipo di indicatore e da quali fonti dati sono collegate al sistema.

Per ulteriori informazioni fare a riferimento a *"Strumenti"* a pagina 113.

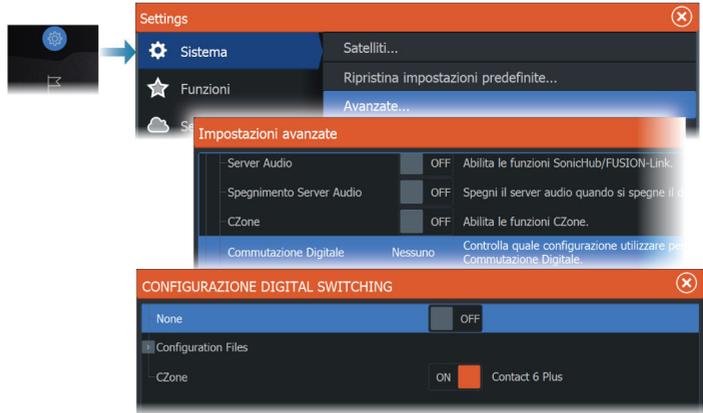
Commutazione digitale CZone

Un dispositivo di commutazione digitale CZone può essere collegato alla rete NMEA 2000 e configurato per il comando dalla barra di controllo dell'MFD.

La barra di commutazione digitale viene visualizzata automaticamente nella barra di controllo quando il dispositivo di commutazione digitale CZone è configurato per essere incluso nella barra di controllo. Per informazioni su come configurare il dispositivo in modo da includerlo nella barra di controllo, fare riferimento alla documentazione relativa al dispositivo di commutazione digitale CZone.

Finestra di dialogo configurazioni commutazione digitale

I dispositivi di commutazione digitale CZone possono essere disattivati dalla finestra di dialogo delle configurazioni di commutazione digitale.



- Deselezionare i dispositivi da rimuovere dalla barra di controllo.
- Selezionare Nessuno per rimuovere tutti i dispositivi CZone dalla barra di controllo.

È possibile collegare alla rete più dispositivi di commutazione. Quando si sceglie di visualizzare più del numero massimo consentito di dispositivi per volta, viene visualizzato un messaggio che informa che è stato raggiunto il numero massimo.



Barra di controllo di commutazione digitale CZone

Se configurato e impostato correttamente, il dispositivo di commutazione digitale CZone può essere utilizzato dalla barra di controllo.

Pulsanti della barra di controllo

Il pulsante indica lo stato dell'interruttore.



Spento (nero)
L'interruttore è spento.



Acceso (blu)
L'interruttore è acceso.



Errore (rosso)
Si è verificato un errore di comunicazione o nell'interruttore.

Errore di comunicazione

Se si verifica un errore di comunicazione tra l'MFD e il dispositivo di commutazione digitale CZone, viene visualizzato un messaggio di errore nella barra di controllo.

27

La barra strumenti

In questo capitolo vengono descritti gli elementi della barra strumenti.

La barra strumenti viene visualizzata nella pagina iniziale. Premere il tasto Pagine/Home per visualizzare la pagina iniziale. È possibile scorrere la barra degli strumenti per visualizzarne le opzioni.



Waypoint

Include finestre di dialogo di waypoint, rotte e percorsi utilizzate per gestire questi elementi definiti dall'utente.

Allarmi

Finestre di dialogo per gli allarmi attivi e per la cronologia allarmi. Includendo la finestra di dialogo Impostazioni allarmi, elenca le opzioni per tutti i sistemi d'allarme disponibili.

Imbarcazioni

L'elenco Stato mostra lo stato e le informazioni disponibili per i seguenti tipi di imbarcazione:

- AIS
- DSC

La scheda Messaggi mostra i messaggi ricevuti da altre imbarcazioni. Selezionare un messaggio nell'elenco per visualizzare i dettagli.

Verdere i dettagli in "AIS" a pagina 162.

Informazioni

Comprende informazioni sulle maree per le stazioni di rilevamento delle maree disponibili, informazioni sul viaggio e sul motore nelle finestre di dialogo relative al viaggio, nonché una finestra di dialogo che fornisce informazioni su sole e luna per una data e una posizione selezionate.

Conservazione

Accedere al sistema di gestione dei file. Utilizzata per visualizzare e gestire il contenuto della memoria interna dell'unità e dei dispositivi di archiviazione collegati all'unità.

Telefono

Utilizzata per connettere un telefono all'MFD. Vedere *"Utilizzare il telefono tramite l'MFD"* a pagina 187.

Store

Permette di collegarsi all'internet store Navico. Nello Store è possibile navigare, acquistare, acquisire le chiavi di sblocco delle funzioni, scaricare mappe/carte nautiche compatibili con il sistema e molto altro.

→ **Nota:** Per poter usufruire di questa funzione, l'unità deve essere collegata a Internet. Fare riferimento a *"Connessione a Internet"* a pagina 180.

28

Impostazione del sistema

Primo avvio

Quando l'unità viene avviata per la prima volta, o dopo un ripristino delle impostazioni predefinite, vengono visualizzate varie finestre di dialogo. Rispondere alle richieste delle finestre di dialogo per effettuare impostazioni fondamentali.

È possibile configurare ulteriormente e modificare successivamente le impostazioni tramite la finestra di dialogo Impostazioni di sistema.

Sequenza di configurazione del sistema

- 1 Impostazioni generali** - Fare riferimento a "*Impostazioni di sistema*" a pagina 213.
 - Configurare le impostazioni generali nel modo desiderato.
- 2 Impostazioni avanzate** - Fare riferimento a "*Avanzate*" a pagina 216.
 - Abilitare o disabilitare le funzioni.
 - Rivedere le opzioni delle impostazioni avanzate e apportare le modifiche desiderate.
- 3 Selezione sorgente** - Fare riferimento a "*impostazioni Rete*" a pagina 239.
 - Accertarsi che siano state selezionate le appropriate sorgenti di dati esterne.
- 4 Configurazione delle funzioni**
 - Configurare le specifiche funzioni come descritto più avanti in questo capitolo.

Impostazioni di sistema

La configurazione del sistema di base viene effettuata dalla finestra di dialogo Impostazioni.

Le opzioni disponibili nella finestra di dialogo sono descritte di seguito. Alcune vengono impostate utilizzando la procedura guidata al primo avvio, mentre altre devono essere impostate

durante la configurazione iniziale in base a dove e come verrà utilizzata principalmente l'imbarcazione. Tutte le impostazioni possono essere modificate in un secondo momento.



Lingua

Controlla la lingua utilizzata su questa unità.

Impostazioni Barca

Utilizzata per specificare gli attributi fisici della barca.

Dimensione caratteri

Consente di impostare le dimensioni del carattere nei menu e nelle finestre di dialogo.

Cicalino Tasti

Controlla il volume del segnale acustico emesso quando si verifica un'interazione fisica con l'unità.

Ora

Configurare le impostazioni di tempo in base alla posizione dell'imbarcazione, insieme ai formati di ora e data.

Pulsanti di accesso rapido

Selezionare un'opzione dall'elenco a discesa per specificare cosa succede quando si preme il tasto. È possibile modificare l'impostazione in un secondo momento in base alle proprie preferenze.

Datum

Questo sistema utilizza il formato datum WGS, il cui utilizzo è standard nella cartografia e nella navigazione satellitare (GPS incluso).

È possibile cambiare il formato datum per abbinarlo ad altri sistemi.

Sistema coordinate

Utilizzato per impostare il sistema di coordinate geografiche usato sul sistema.

Variazione magnetica

Definisce il modo in cui la variazione magnetica viene gestita dal sistema.

- Auto: riceve i dati della variazione da una sorgente di rete
- Manuale: opzione utilizzata per inserire manualmente un valore per la variazione magnetica

Satelliti

L'opzione Satelliti fornisce una vista grafica e i valori numerici per i satelliti disponibili.

→ **Nota:** Il contenuto delle finestre di dialogo Satelliti varia in base all'antenna collegata.



Da questa finestra di dialogo è possibile selezionare e configurare il sensore GPS attivo.

Ripristina impostazioni

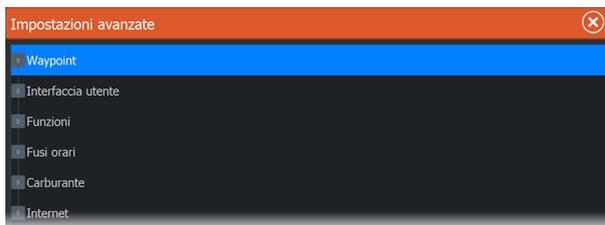
Consente di ripristinare le impostazioni selezionate ai valori predefiniti di fabbrica.

→ **Nota:** Waypoint e rotte o percorsi, se selezionati, verranno definitivamente eliminati.



Avanzate

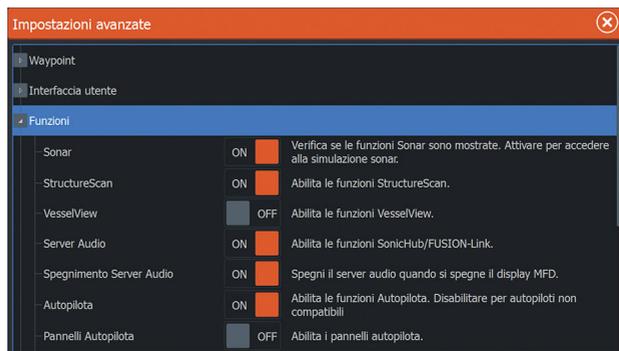
Si tratta di una finestra di dialogo per le impostazioni avanzate, che mostra anche in che modo il sistema visualizza varie informazioni sull'interfaccia utente.



Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

È possibile abilitare o disabilitare le funzioni che non sono attivate o disattivate automaticamente dal sistema utilizzando l'opzione funzioni.

→ **Nota:** Alcune funzioni possono essere attivate/disattivate o sbloccate dall'opzione Funzioni nella finestra di dialogo delle impostazioni. Fare riferimento a "*Opzione Funzioni*" a pagina 217.



Registrazione

Guida l'utente nella registrazione del dispositivo.

Informazioni di sistema

Consente di visualizzare le informazioni sul copyright, la versione del software e le informazioni tecniche dell'unità.

L'opzione Supporto consente di accedere all'assistente ai servizi. Fare riferimento a *"Relazione di servizio"* a pagina 196.

Opzione Funzioni

Utilizzare l'opzione Funzioni nella finestra di dialogo delle impostazioni per attivare/disattivare e sbloccare le funzioni.

Gestire funzioni e applicazioni

È possibile gestire e installare/disinstallare funzioni e app. Quando una funzione/app viene disinstallata, l'icona viene rimossa dalla pagina Home. È possibile reinstallare la funzione/applicazione.

Funzione di Sblocco

Alcune funzioni aggiuntive possono essere vendute separatamente. Queste funzioni possono essere sbloccate inserendo un codice di sblocco.

Selezionare la funzione da sbloccare. Seguire le istruzioni per l'acquisto e inserire il codice di sblocco.

Una volta che il codice di sblocco è stato inserito nell'unità, la funzione è disponibile all'uso.

→ **Nota:** L'opzione Sblocco funzione è disponibile solo se l'unità supporta una funzione bloccata.

Servizi

Utilizzato per accedere a siti Web che forniscono servizi legati alle funzioni.

Allarmi



Impostazioni

Elenco di tutte le opzioni allarmi disponibili nel sistema con le impostazioni attuali.

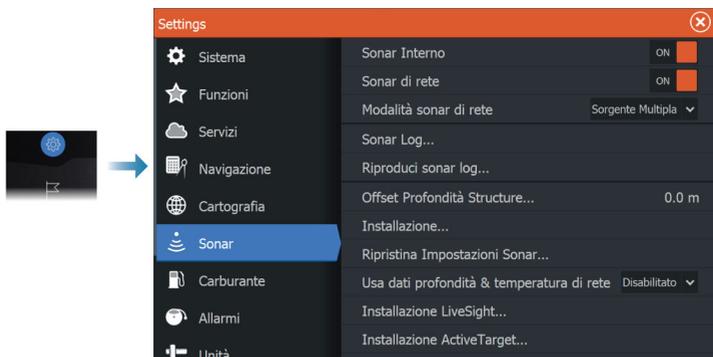
Da questo elenco, è possibile attivare, disattivare e modificare i limiti di allarme.

Sirena abilitata

L'opzione Sirena abilitata deve essere impostata perché l'unità attivi il cicalino nel caso insorga una condizione di allarme.

L'impostazione stabilisce anche il funzionamento dell'uscita dell'allarme esterno.

Impostazioni Sonar



Sonar interno

Utilizzata per rendere il sonar interno selezionabile dal menu Sonar. Quando è disattivato, il sonar interno non comparirà tra le sorgenti sonar per le unità in rete.

Disattivare questa opzione su un'unità che non ha un trasduttore collegato.

Sonar in rete

Selezionare per visualizzare o condividere dati sonar da questa unità con altre unità connesse alla rete Ethernet.

Modalità scandaglio di rete

L'impostazione Modalità scandaglio di rete consente di specificare se è possibile selezionare contemporaneamente una o più origini dello scandaglio.

→ **Nota:** La modifica della modalità richiede che tutte le origini collegate vengano riavviate.

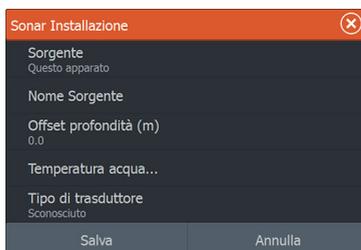
Offset profondità della struttura

Per una spiegazione di questa impostazione, vedere "*Offset profondità*" a pagina 220.

Utilizzo dei dati in rete sulla profondità e la temperatura

Seleziona la sorgente in rete da cui vengono condivisi i dati sulla profondità e sulla temperatura nella rete NMEA 2000.

Installazione



Sorgente

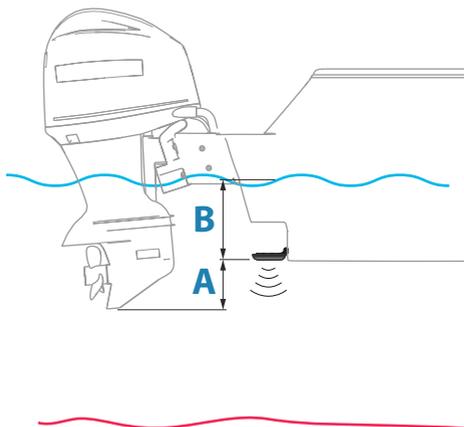
Selezionare questa opzione per visualizzare un elenco di sorgenti disponibili per l'installazione. Le impostazioni effettuate nel resto del dialogo sono relative alla sorgente selezionata.

Nome sorgente

Selezionare questa opzione per impostare un nome descrittivo per il trasduttore selezionato.

Offset profondità

Tutti i trasduttori misurano la profondità dell'acqua a partire dal trasduttore fino al fondo. Ne consegue che le misurazioni della profondità dell'acqua non tengono conto della distanza dal trasduttore alla parte inferiore della barca nell'acqua o dal trasduttore alla superficie dell'acqua.



- Per mostrare la profondità dalla parte inferiore della barca al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la parte inferiore della barca, **A** (valore negativo).
- Per mostrare la profondità dalla superficie dell'acqua al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la superficie dell'acqua, **B** (valore positivo)
- Per profondità sotto trasduttore, impostare l'offset su 0.

Calibrazione temperatura nell'acqua

La calibrazione della temperatura dell'acqua viene utilizzata per regolare il valore della temperatura dal trasduttore del sonar. Può essere richiesta per correggere le influenze contingenti alla temperatura misurata.

Intervallo di calibrazione: tra $-9,9^{\circ}$ e $+9,9^{\circ}$. Il valore predefinito è 0° .

→ **Nota:** La calibrazione della temperatura dell'acqua viene visualizzata solo se il trasduttore è dotato di funzionalità di rilevamento della temperatura.

Selezione trasduttore

→ **Nota:** La selezione del trasduttore è automaticamente impostata per trasduttori che supportano Transducer ID (XID) e non è selezionabile dall'utente.

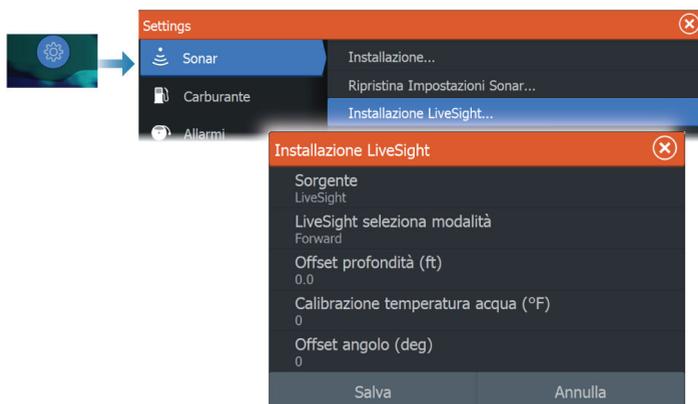
La selezione trasduttore viene utilizzata per selezionare il modello di trasduttore collegato al modulo del sonar. Il trasduttore selezionato determina le frequenze che l'utente può selezionare durante l'utilizzo del sonar. In alcuni trasduttori con sensore della

temperatura incorporato, la lettura della temperatura potrebbe essere imprecisa o non disponibile se si seleziona il trasduttore errato. I sensori della temperatura del trasduttore utilizzano una di due impedenze, 5k o 10k. Nei casi in cui entrambe le opzioni sono disponibili per lo stesso modello di trasduttore, consultare la documentazione fornita con il trasduttore per determinare l'impedenza.

Ripristinare le impostazioni predefinite del sonar

Ripristinare le impostazioni di fabbrica del sonar.

Impostazioni di installazione di LiveSight



Sorgente

Selezionare questa opzione per visualizzare un elenco di sorgenti disponibili per l'installazione. Le impostazioni effettuate nel resto del dialogo sono relative alla sorgente selezionata.

Selezione LiveSight

Viene utilizzata per specificare se il trasduttore LiveSight deve essere utilizzato in modalità con vista in basso o in avanti.

Offset profondità

Per la spiegazione di questa impostazione, vedere "*Offset profondità*" a pagina 220.

Calibrazione temperatura nell'acqua

La calibrazione della temperatura dell'acqua viene utilizzata per regolare il valore della temperatura dal trasduttore del sonar. Può essere richiesta per correggere le influenze contingenti alla temperatura misurata.

Intervallo di calibrazione: tra $-9,9^{\circ}$ e $+9,9^{\circ}$. Il valore predefinito è 0° .

Compensazione angolo (gradi)

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo per la modalità con vista in avanti.

Le staffe consentono di montare il trasduttore solo in corrispondenza di un angolo impostato sul braccio del motore da traina. L'angolo di montaggio migliore per il trasduttore si ottiene quando il braccio del motore da traina è in verticale rispetto alla linea di galleggiamento.

Se il braccio del motore da traina non è in verticale rispetto alla linea di galleggiamento, l'angolo di compensazione viene utilizzato per mettere a punto l'angolo del trasduttore.

Se l'angolo di installazione del trasduttore è disattivato, l'immagine può essere rappresentata in modo errato.

Riavvia la procedura di configurazione guidata

Utilizzare questa opzione per avviare manualmente la procedura di configurazione guidata.

Impostazioni di installazione di ActiveTarget



Sorgente

Selezionare questa opzione per visualizzare un elenco di sorgenti disponibili per l'installazione. Le impostazioni effettuate nel resto del dialogo sono relative alla sorgente selezionata.

→ **Nota:** La piattaforma ActiveTarget consente solo un massimo di due trasduttori ActiveTarget in una stessa rete, in configurazioni diverse. Le configurazioni possibili sono vista dal basso, vista in avanti e vista Esplorazione. Ad esempio, una sorgente può essere impostata sulla vista dal basso e l'altra sulla vista in avanti.

Selezione di ActiveTarget

Utilizzare l'opzione per specificare se il trasduttore ActiveTarget deve essere utilizzato in modalità con vista in basso o in avanti oppure in modalità Esplorazione.

Offset profondità

Per la spiegazione di questa impostazione, vedere "*Offset profondità*" a pagina 220.

Calibrazione temperatura nell'acqua

La calibrazione della temperatura dell'acqua viene utilizzata per regolare il valore della temperatura dal trasduttore del sonar. Può

essere richiesta per correggere le influenze contingenti alla temperatura misurata.

Intervallo di calibrazione: tra $-9,9^\circ$ e $+9,9^\circ$. Il valore predefinito è 0° .

Compensazione angolo (gradi)

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo per la modalità con vista in avanti.

Le staffe consentono di montare il trasduttore solo in corrispondenza di un angolo impostato sul braccio del motore da traina. L'angolo di montaggio migliore per il trasduttore si ottiene quando il braccio del motore da traina è in verticale rispetto alla linea di galleggiamento.

Se il braccio del motore da traina non è in verticale rispetto alla linea di galleggiamento, l'angolo di compensazione viene utilizzato per mettere a punto l'angolo del trasduttore.

Se l'angolo di installazione del trasduttore è disattivato, l'immagine può essere rappresentata in modo errato.

Riavvia la procedura di configurazione guidata

Utilizzare questa opzione per avviare manualmente la procedura di configurazione guidata.

Impostazioni Autopilota

L'autopilota per motori per pesca da traina non richiede alcuna configurazione specifica. Per le impostazioni utente per il motore per pesca da traino e per la configurazione dei pedali del motore elettrico Ghost, fare riferimento a "*Impostazioni Autopilota*" a pagina 134.

Il computer autopilota NAC-1 (autopilota per motori fuoribordo) richiede la configurazione descritta nelle seguenti sezioni.

→ **Nota:** nei menu e nelle finestre di dialogo viene usata a volte la parola timone. In questo contesto, il motore fuoribordo agisce come timone.

Sorgenti dati autopilota

Consente di selezionare automaticamente e manualmente le sorgenti dati per l'autopilota fuoribordo.

Attivazione

Utilizzata per calibrare il timone dell'imbarcazione (cable-steer o timone idraulico) con il NAC-1.

→ **Nota:** l'autopilota deve essere attivato prima del primo utilizzo e dopo ogni ripristino delle impostazioni predefinite dell'autopilota.

Calibrazione del riscontro timone cable-steer

1. Selezionare **Messa in funzione**.
 2. Selezionare **Calibratura riscontro timone**.
 3. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.
- **Nota:** quando si imposta il motore in posizione centrale durante la procedura di calibrazione, eseguire anche un controllo visivo della posizione. La finestra di dialogo Calibratura riscontro timone potrebbe indicare che il motore è centrato (valore 00) anche se effettivamente non lo è. Dopo aver verificato visivamente che il motore è centrato, premere **OK** e l'impostazione di calibrazione del timone avrà come valore 00.
4. Selezionare **Prova timone**.
 5. Se la calibrazione non supera il test del timone:
 - Controllare se il motore è in movimento.
 - Controllare che la lettura del riscontro del timone vari di conseguenza.
 - Controllare il cavo dell'attuatore NAC-1.
 - Controllare che il motore possa essere spostato manualmente in modo uniforme in qualsiasi direzione.
 - Controllare la presenza di altri problemi meccanici.
 - Controllare i collegamenti dei cavi
 - Ripetere la procedura di calibrazione del timone.

Calibrazione del sistema idraulico

La calibratura riscontro timone virtuale (VRF, Virtual rudder feedback) viene utilizzata per le imbarcazioni con timone idraulico.

1. Selezionare **Messa in funzione**.
 2. Selezionare **Calibrazione VRF**.
 3. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.
- **Nota:** quando l'autopilota cerca di virare il motore durante la procedura di calibrazione, assicurarsi che lo spostamento del

motore sia percettibile e che la direzione di virata sia corretta prima di selezionare **Si** nella finestra di dialogo Calibratura riscontro timone virtuale. Se viene selezionato **No** nella finestra di dialogo, il NAC-1 invertirà la direzione e aumenterà la potenza quando tenterà di nuovo di virare il motore durante la procedura di calibrazione.

→ **Nota:** Potrebbe essere necessario selezionare più volte **No** per assicurarsi che la pompa fornisca la potenza sufficiente per virare il motore a velocità di crociera elevate.

Risposta governo

Utilizzata per aumentare o diminuire la sensibilità del sistema di governo. Un livello di risposta basso riduce l'attività del timone e la sensibilità del sistema di governo. Un livello di risposta elevato incrementa l'attività del timone la sensibilità del sistema di governo. Con un valore di risposta troppo elevato, l'imbarcazione avanzerà a serpentina.

Risoluzione dei problemi

Di seguito sono elencati i possibili sintomi o * messaggi visualizzati dal MFD. Se il problema persiste dopo aver provato l'azione consigliata, contattare il supporto.

Nessuna unità di controllo autopilota attiva

Possibile causa: il computer NAC-1 ha perso il contatto con l'unità di controllo attiva.

Azione consigliata: controllare i collegamenti del cavo dal NAC-1 e dal MFD alla rete bus CAN.

Nessun computer autopilota

Possibile causa: il MFD ha perso il contatto con il computer NAC-1.

Azione consigliata:

- Assicurarsi che il computer NAC-1 sia alimentato.
- Controllare i collegamenti dal NAC-1 alla rete bus CAN.

Dati posizione AP mancanti

Possibile causa: dati sulla posizione mancanti o non validi.

Azione consigliata:

- Controllare i collegamenti del cavo GPS alla rete CAN.
- Controllare la posizione dell'antenna GPS.

- Controllare che la sorgente di posizione corretta sia selezionata. (Eseguire di nuovo la scelta delle sorgenti.)

Dati velocità AP mancanti (SOG)*

Possibile causa: dati sulla velocità mancanti o non validi.

Azione consigliata:

- Controllare i collegamenti del cavo GPS alla rete CAN.
- Controllare la posizione dell'antenna GPS.
- Controllare che la sorgente di posizione corretta sia selezionata. (Eseguire di nuovo la scelta delle sorgenti.)

Dati profondità AP mancanti*

Possibile causa: dati sulla profondità mancanti o non validi.

Azione consigliata:

- Controllare il trasduttore di profondità.
- Controllare i collegamenti del cavo del trasduttore al MFD o alla rete CAN.
- Controllare che la fonte prora corretta sia selezionata. (Eseguire di nuovo la scelta delle sorgenti.)

Dati prora AP mancanti*

Possibile causa: dati sulla direzione mancanti o non validi.

Azione consigliata:

- Controllare i collegamenti del cavo della bussola alla rete CAN.
- Controllare che la sorgente di direzione corretta sia selezionata. (Eseguire di nuovo la scelta delle sorgenti.)

Dati navigazione AP mancanti*

Possibile causa: dati navigazione mancanti o non validi.

Azione consigliata:

- Controllare che siano visualizzati dati validi sullo schermo del dispositivo multifunzione.
- Controllare l'impostazione di selezione della fonte.

Dati timone AP mancanti (solo per timoni Helm-1/ cable-steer)*

Possibile causa:

- Segnale di riscontro timone mancante per cavo o collegamento danneggiato.
- Potenzimetro allineato in modo errato nell'Helm-1.

Azione consigliata:

- Controllare il cavo e il connettore.
- Controllare l'allineamento in base alle istruzioni di installazione.

Fuori rotta AP*

Possibile causa:

- La direzione dell'imbarcazione supera il limite di fuori rotta fisso di 20° (ripristino automatico all'interno del limite).
- La velocità dell'imbarcazione è troppo bassa.
- L'impostazione di risposta è troppo bassa.

Azione consigliata:

- Controllare/incrementare l'impostazione di risposta del sistema di governo.
- Aumentare se possibile la velocità dall'imbarcazione o passare al governo manuale.

Sovracc. Friz. AP (solo per timoni Helm-1/ cable steer)*

Possibile causa: la frizione nell'Helm-1 assorbe troppa corrente.

Azione consigliata:

- Scollegare l'Helm-1 e verificare che l'allarme scompaia.
- Controllare che la resistenza della bobina della frizione sia pari a 16 ohm (connettore a 1 e 2 pin).

Nessuna risposta timone (solo per timoni Helm-1/cable-steer)*

Possibile causa: nessuna risposta ai comandi del timone.

Azione consigliata:

- Controllare i collegamenti del cavo tra NAC-1 e Helm-1.
- Controllare il potenziometro di riscontro timone nell'Helm-1.
- Controllare il motore dell'attuatore Helm-1.

Sovraccarico motore timone*

Possibile causa: l'attuatore è stato arrestato per un sovraccarico o un cortocircuito.

Azione consigliata:

- Controllare l'attuatore e l'installazione dell'attuatore.
- Controllare la presenza di ostruzioni meccaniche.
- Controllare il governo manuale.

Alta Temp. pilotaggio*

Possibile causa: il circuito di uscita dell'attuatore NAC-1 si è surriscaldato per sovraccarico.

Azione consigliata:

- Portare il pilota automatico alla modalità Standby.
- Controllare l'attuatore (vedere "Sovraccarico motore timone").

Pilotaggio bloccato*

Possibile causa: c'è un guasto interno al NAC-1 che provoca la chiusura del circuito di uscita dell'attuatore.

Azione consigliata: contattare il supporto.

Bassa tensione CAN bus

Possibile causa: il voltaggio del bus CAN è inferiore a 9V.

Azione consigliata:

- Controllare i cavi.
- Controllare lo stato della batteria.
- Controllare la tensione di ricarica.

Installazione del radar

Il sistema radar richiede impostazioni specifiche del sensore radar per adeguarsi alle variabili corrispondenti a diverse installazioni.

→ **Nota:** Le impostazioni di installazione disponibili dipendono dal tipo e dal modello di radar.



Sorgente Radar

In un sistema con più di un radar, il dispositivo corretto da configurare può essere selezionato da questo menu.

→ **Nota:** I radar che supportano la modalità doppio radar vengono rappresentati due volte nell'elenco delle sorgenti, con suffisso A e B.

Stato del radar

Visualizza le informazioni e le funzionalità dello scanner, utilizzato principalmente per informazioni e per assistere la diagnosi.



Regola altezza antenna...

Impostare l'altezza dello scanner del radar rispetto alla superficie dell'acqua. Il radar utilizza questo valore per calcolare le impostazioni STC corrette.

Selezione della lunghezza dell'antenna

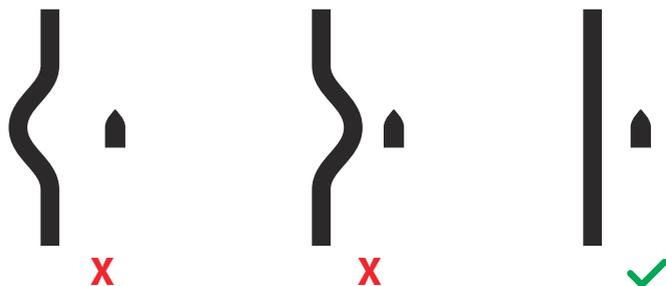
Selezionare la lunghezza dell'antenna adatta.

Regola offset scala

La scansione radar deve iniziare in corrispondenza della propria imbarcazione (distanza radar pari a zero). A tale scopo, potrebbe essere necessario regolare la compensazione del raggio di portata del radar. In caso di impostazione errata, può apparire un grande cerchio scuro al centro della scansione. Oggetti diritti come dighe marittime o moli potrebbero apparire con curve o rientri. Oggetti vicini all'imbarcazione potrebbero apparire attratti o estromessi.

Regolare la scala di compensazione come indicato di seguito quando l'imbarcazione si trova a circa 45 - 90 m dall'eco di un molo diritto sul display.

- 1 Posizionare l'imbarcazione in relazione al molo.
- 2 Regolare l'offset di profondità fino a far apparire l'eco del molo come una linea retta sul display.



Regola allineamento rilevamento

Questa funzione consente di allineare l'indicatore di rotta sullo schermo alla linea centrale dell'imbarcazione. Questa impostazione compensa eventuali disallineamenti dello scanner durante l'installazione.

Un disallineamento non corretto compromette il tracciamento dei target e può provocare un'interpretazione errata di potenziali pericoli di navigazione.

Qualsiasi imprecisione sarà evidente quando si utilizza la sovrapposizione cartografica o MARPA.

- 1** Puntare l'imbarcazione verso un oggetto isolato e stazionario, oppure verso un target AIS a lungo raggio la cui icona corrisponda all'eco radar.
- 2** Regolare la rotta e l'allineamento di fine rilevamento affinché la linea di prua tocchi l'estremità dell'oggetto selezionato o il target radar corrisponda al target AIS.

Soppressione lobo laterale

Occasionalmente possono verificarsi falsi echi di ritorno in prossimità di forti echi di ritorno di target, ad esempio per la presenza di grandi navi o porti con container. Ciò si verifica in quanto l'antenna del radar non riesce a focalizzare tutta la trasmissione di energia del radar su un singolo raggio, poiché una piccola quantità viene trasmessa in altre direzioni. Tale energia viene definita energia del lobo laterale ed è presente in ogni sistema radar. Gli echi di ritorno causati dai lobi laterali tendono ad essere visualizzati come archi.

→ **Nota:** Questo controllo deve essere regolato solo da utenti esperti del radar. Se il controllo non viene regolato correttamente, possono verificarsi perdite di target in prossimità dei porti.

Quando il radar viene montato in prossimità di oggetti metallici, l'energia dei lobi laterali aumenta perché la focalizzazione del raggio diminuisce. È possibile eliminare gli echi di ritorno dei lobi laterali utilizzando il controllo Sidelobe Suppression (Soppressione lobo laterale).

Per impostazione predefinita, questo controllo è impostato su Auto e non dovrebbe essere modificato. Tuttavia, in presenza di significativi echi parassiti dovuti a oggetti metallici attorno al radar, potrebbe essere necessario aumentare la soppressione del lobo laterale.

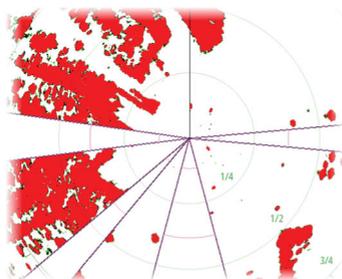
Per regolare il valore di soppressione lobo laterale:

1. Impostare il raggio di portata del radar su un valore compreso tra 1/2 Nm e 1 Nm e il valore di soppressione lobo laterale su Auto
2. Guidare l'imbarcazione verso una posizione in cui è probabile che si visualizzino echi di ritorno causati da lobi laterali. Generalmente il problema si verifica in prossimità di grandi navi, porti con container o ponti di metallo.
3. Attraversare l'area finché non si visualizza l'eco di ritorno più forte generato da lobo laterale.
4. Impostare Soppressione automatica lobo laterale su OFF, quindi regolare il controllo di soppressione del lobo laterale quanto basta per eliminare gli echi di ritorno del lobo laterale. Potrebbe essere necessario eseguire da 5 a 10 scansioni radar per accertarsi che siano stati eliminati.
5. Attraversare di nuovo l'area e, se si continuano a percepire echi di ritorno generati da lobi laterali, eseguire di nuovo le regolazioni.

Oscuramento settore

Se il radar è installato nelle strette vicinanze di un albero o una struttura, nell'immagine potrebbero apparire echi non voluti o interferenze. Usare la funzione di oscuramento del settore per arrestare la trasmissione del radar su un massimo di quattro settori nell'immagine.

- **Nota:** i settori vengono configurati rispetto alla linea di direzione del radar. Il rilevamento del settore viene misurato dalla sua linea centrale.
- **Nota:** l'oscuramento del settore deve essere applicato con molta cautela per evitare di ridurre l'utilità del radar nell'identificazione di target validi e potenzialmente pericolosi.



Radar PPI principale



Sovrapposizione del radar su una carta

Regola angolo di fermo open array

L'angolo di arresto è la posizione finale di riposo dell'antenna rispetto alla linea di direzione del radar quando quest'ultimo è in standby. L'antenna smetterà di ruotare nella posizione desiderata.

Sintonia

La regolazione automatica sarà sufficiente nella maggior parte delle installazioni. La regolazione manuale verrà utilizzata solo se necessaria a modificare i risultati di una regolazione automatica.

Regola reiezione interferenze locali...

Alcune sorgenti a bordo possono interferire con Broadband Radar. Un sintomo di questo problema può essere rappresentato da un grande target sullo schermo che resta nello stesso allineamento relativo anche se l'imbarcazione cambia direzione.

Luce Halo

Controlla i livelli dell'illuminazione di accento a luce blu del radar Halo. La luce di accento può essere regolata solo se il radar è in standby.

→ **Nota:** L'illuminazione di accento sulla base a luce blu potrebbe non essere approvata nella propria località di ormeggio. Consultare le normative locali sulla navigazione prima di accendere le luci di colore blu.

Ripristina il Radar alle impostazioni di fabbrica

Cancella tutte le impostazioni dell'utente e di installazione applicate al radar e ripristina le impostazioni di fabbrica.

→ **Nota:** Utilizzare questa opzione con cautela. Prendere nota delle impostazioni correnti, specialmente di quelle impostate dall'operatore, qualora il radar sia già stato in servizio attivo.

Impostazioni Carburante

L'utilità Carburante monitora il consumo di carburante di un'imbarcazione. Queste informazioni vengono raccolte per indicare l'utilizzo del carburante in base al viaggio e alla stagione; vengono anche usate per calcolare il risparmio di carburante per la visualizzazione nelle pagine strumento e nella barra dati.

Per utilizzare l'utilità, è necessario dotare l'imbarcazione di un sensore del flusso di carburante Navico o di un cavo/gateway adattatore del motore NMEA 2000 con un dispositivo di archiviazione dati del carburante Navico. Il sensore del flusso di carburante non richiede l'utilizzo di un dispositivo di archiviazione dati del carburante separato. Consultare il produttore o il rivenditore del motore per informazioni sulla capacità o meno del motore in uso di fornire un'uscita dati e per conoscere l'adattatore disponibile per il collegamento a NMEA 2000.

Una volta effettuato il collegamento fisico, completare la selezione delle sorgenti. Le installazioni di più motori che utilizzano i sensori di flusso del carburante o i dispositivi di archiviazione dei dati del carburante richiedono la configurazione della posizione dei relativi motori nell'elenco dei dispositivi. Per informazioni generali sulla selezione delle sorgenti, fare riferimento a *"Impostazioni Rete"* a pagina 239.



Impostazione dell'imbarcazione

La finestra di dialogo Impostazione dell'imbarcazione deve essere utilizzata per selezionare il numero di motori, il numero di serbatoi e la capacità di carburante totale dell'imbarcazione in tutti i serbatoi.



Calcolo del carburante rimasto

Il calcolo del carburante rimasto può essere stabilito sul carburante consumato dal o dai motori, o sul livello di carburante misurato dai sensori del serbatoio. Il consumo nominale di carburante è necessario per l'impostazione della scala sull'indicatore del risparmio di carburante. Questo valore deve essere stabilito in base all'esperienza, nel tempo. In alternativa, il costruttore o il progettista della barca possono essere in grado di fornire un valore approssimativo da utilizzare.

- **Nota:** il calcolo del carburante rimanente preso dai sensori di livello con l'imbarcazione in funzione può fornire valori imprecisi, a causa del movimento.
- **Nota:** l'impostazione del consumo nominale del carburante deve essere stabilita tenendo conto dei carichi tipici dell'imbarcazione. Cioè: serbatoi pieni di carburante e di acqua, tender al traino, forniture, ecc.

Configurazione del flusso di carburante

Dopo aver impostato il numero di motori, è necessario impostare il sensore di flusso del carburante collegato al motore. In Elenco dispositivi sulla pagina Network, visualizzare la finestra di dialogo Configurazione del dispositivo per ciascun sensore e impostare la Posizione per allineare il motore al dispositivo a cui è collegato.

Disabilita configurazione - Consente di ripristinare il dispositivo cancellando tutte le impostazioni utente.

Ripristina flusso carburante - Consente di ripristinare solo l'impostazione Valore K Carb. Solo i dispositivi Navico possono essere ripristinati



Calibrazione

È possibile che sia necessaria la calibrazione per allineare in modo preciso il flusso misurato con il flusso di carburante effettivo. La calibrazione è accessibile dalla finestra di dialogo Rifornimento. La calibrazione può essere effettuata solo sul sensore di flusso del carburante Navico.

1. Iniziare con un serbatoio di carburante e avviare il motore normalmente.
 2. Dopo aver utilizzato diversi litri (galloni), rifornire il serbatoio riempiendolo e selezionare l'opzione Imposta a pieno.
 3. Selezionare l'opzione Calibra.
 4. Inserire il valore di Quantità attuale usata ottenuto considerando la quantità di carburante aggiunta al serbatoio.
 5. Selezionare OK per salvare le impostazioni. L'opzione Fuel K-Value (Valore K Carb) visualizza un nuovo valore.
- **Nota:** Per calibrare più motori ripetere i passaggi precedenti, un motore alla volta. In alternativa, utilizzare tutti i motori simultaneamente e dividere il valore Quantità attuale usata per il numero di motori. Ciò suppone un consumo di carburante uniforme su tutti i motori.
- **Nota:** L'opzione Calibra è disponibile solo quando Imposta a pieno è selezionata e un sensore di flusso del carburante è collegato e configurato come sorgente.
- **Nota:** L'uso dei sensori di flusso del carburante supporta fino a 8 motori.

Livello di carburante

Con un dispositivo per il livello di fluido Navico collegato a un sensore del livello serbatoio appropriato, è possibile misurare la quantità di carburante rimanente in qualsiasi serbatoio. Il numero di serbatoi deve essere impostato nella finestra Impostazione Imbarcazione per consentire un'assegnazione dei serbatoi dedicata dei dispositivi di misurazione del livello dei fluidi.

Nella pagina Network, selezionare Elenco Apparati e visualizzare la finestra di dialogo Configurazione del dispositivo per ciascun sensore, quindi impostare la posizione del serbatoio, il tipo di fluido e la capacità del serbatoio.

Per impostare la barra degli strumenti o un indicatore sulla pagina Instrument (Strumento) con i dati di un dispositivo di misurazione del livello di fluidi, fare riferimento al Manuale dell'Utente.

- **Nota:** È supportato un massimo di 5 serbatoi per l'uso dei dispositivi di misurazione del livello dei fluidi.
- **Nota:** Possono essere visualizzati anche i dati relativi al serbatoio provenienti da un gateway del motore compatibile, tuttavia la configurazione dei serbatoi per tale sorgente dati non è possibile tramite questa unità.

Impostazioni wireless

Forniscono opzioni di configurazione e impostazione per la funzionalità wireless.



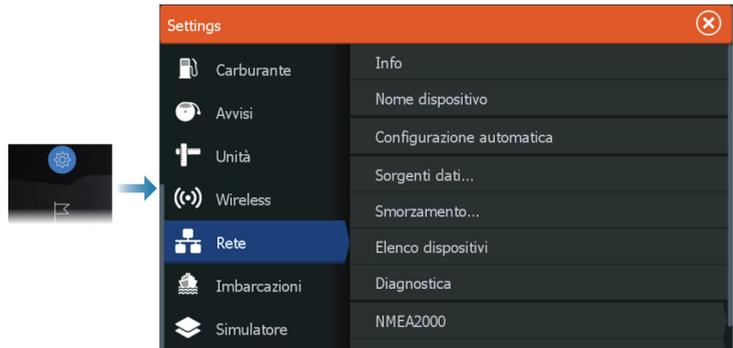
Connettività Wi-Fi

L'unità può fungere allo stesso tempo sia da access point Wi-Fi sia da client Wi-Fi. L'unità può fungere contemporaneamente da un solo access point e da un solo client.

L'unità funge da access point quando viene connesso un telefono o un tablet per il controllo remoto dell'unità.

L'unità funge da client se connessa a una rete WiFi.

Impostazioni Rete



Informazioni di rete

Elenca le principali informazioni di rete.

Nome del dispositivo

L'assegnazione di un nome è utile nei sistemi che utilizzano più di un dispositivo dello stesso tipo e dimensione.

Configurazione automatica

L'opzione configurazione automatica cerca tutte le sorgenti collegate al dispositivo. Se più di una sorgente è disponibile per ciascun tipo di dati, la selezione viene effettuata in base a una lista di priorità interna.

→ **Nota:** Questa opzione fornisce la miglior configurazione delle fonti dati disponibili per la maggior parte delle installazioni.

Fonti dati

Le fonti dati forniscono dati in tempo reale al sistema. Quando un dispositivo è collegato a più di una sorgente che fornisce gli stessi dati, l'utente ha la possibilità di scegliere la sorgente preferita.

Prima di iniziare con la selezione delle sorgenti, accertarsi che tutti i dispositivi esterni e le reti siano collegati e accessi. Generalmente, la selezione manuale è necessaria solo nel caso in cui vi sia più di una sorgente per gli stessi dati e se la sorgente selezionata automaticamente non è quella desiderata.

Smorzamento

Se i dati sembrano inaffidabili o troppo sensibili, è possibile applicare uno smorzamento per consentire alle informazioni di apparire più stabili. Disattivando lo smorzamento, i dati vengono presentati in forma non elaborata senza smorzamento applicato.



Elenco apparati

Selezionando un dispositivo in questo elenco, vengono visualizzati ulteriori dettagli e opzioni disponibili.

Tutti i dispositivi consentono l'assegnazione di un numero di istanza tramite l'opzione Configurare. Impostare numeri di istanza univoci sui dispositivi identici sulla rete per consentire all'unità di distinguerli. L'opzione Dati mostra tutti i dati in uscita dal dispositivo.

➔ **Nota:** Generalmente l'impostazione del numero di istanze su un prodotto di terze parti non è possibile.

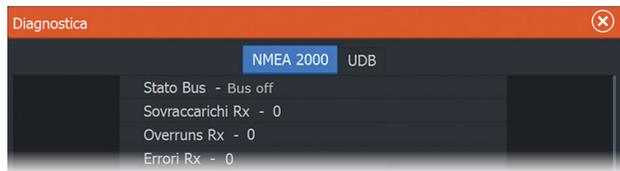
Diagnostica

Fornisce informazioni utili per l'identificazione di un problema di rete.

NMEA 2000

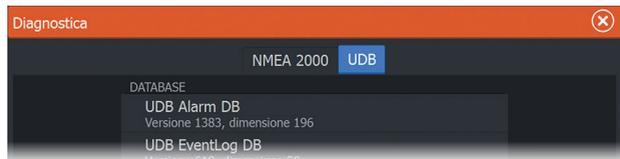
Fornisce informazioni sulle attività del bus NMEA 2000.

→ **Nota:** Le informazioni riportate di seguito non sempre indicano un problema che può essere risolto tramite semplici regolazioni al layout della rete o ai dispositivi collegati e alla relativa attività in rete. Tuttavia, gli errori Rx e Tx la maggior parte delle volte indicano problemi relativi alla rete fisica che possono essere risolti correggendo la terminazione, riducendo la lunghezza della dorsale o dei cavi di derivazione oppure il numero dei nodi (dispositivi) della rete.



UDB

Fornisce informazioni sull'attività Ethernet.



Impostazione di NMEA 2000



Ricevi waypoint

Consente di ricevere waypoint da dispositivi che trasmettono un waypoint tramite NMEA 2000.

Una volta creato il waypoint sull'altro dispositivo, un waypoint viene ricevuto se sono state applicate le seguenti impostazioni:

- Dispositivo di ricezione: l'opzione di ricezione del waypoint deve essere impostata su ON prima che il waypoint venga creato nel dispositivo di invio.
- Dispositivo di invio: l'opzione di invio del waypoint deve essere impostata su ON prima che il waypoint venga creato.

Invia waypoint

Consente a questa unità di inviare un waypoint ad altri dispositivi tramite la rete NMEA 2000.

Una volta creato, il waypoint viene trasmesso se sono state applicate le seguenti impostazioni:

- Dispositivo di invio: l'opzione di invio del waypoint deve essere impostata su ON prima che il waypoint venga creato.
- Dispositivo di ricezione: l'opzione di ricezione del waypoint deve essere impostata su ON prima che il waypoint venga creato nel dispositivo di invio.

→ **Nota:** Il sistema può solo trasmettere o ricevere un waypoint alla volta tramite la rete NMEA 2000. Per l'esportazione o l'importazione in blocco dei waypoint, fare riferimento a "*Copia di backup dei dati del sistema*" a pagina 197. Questa sezione descrive come esportare e importare le impostazioni utente, ad esempio i waypoint.

Sincronizzazione della retroilluminazione

Selezionare questa opzione per consentire la sincronizzazione della luminosità tra gli schermi collegati alla stessa rete.

29

Dati supportati

Elenco PGN conformi a NMEA 2000

PGN NMEA 2000 (ricezione)

59392	Conferma ISO
59904	Richiesta ISO
60160	Protocollo di trasporto ISO, Trasferimento dati
60416	Protocollo di trasporto ISO, Gestione della connessione
60928	Richiesta indirizzo ISO
65240	Indirizzo di comando ISO
126208	NMEA Cmd/Req/Funzione gruppo Ack
126992	Ora di sistema
126996	Informazioni sul prodotto
126998	Informazioni sulla configurazione
127237	Angolo di rotta/Controllo corso
127245	Contro
127250	Prua imbarcazione
127251	Velocità di virata
127257	Assetto
127258	Variazione Magnetica
127488	Parametri motore, aggiornamento rapido
127489	Parametri motore, dinamici
127493	Parametri trasmissione, dinamici
127503	Stato input CA
127505	Livello fluidi
127506	Stato dettagliato CC
127508	Stato batteria
127509	Stato inverter
128259	Velocità (referenziata risp. acqua)
128267	Profondità acqua

- 128275 Log distanza
- 129025 Posizione, aggiornamento rapido
- 129026 COG e SOG, aggiornamento rapido
- 129029 Dati di posizione GNSS
- 129033 Ora & Data
- 129038 Rapporto posizione AIS Classe A
- 129039 Rapporto posizione AIS Classe B
- 129040 Rapporto posizione esteso AIS, Classe B
- 129041 Rapporto supporti alla navigazione AIS
- 129283 Errore di fuori rotta
- 129284 Dati di navigazione
- 129539 DOP GNSS
- 129540 Satelliti GNSS rilevati
- 129545 Uscita RAIM GNSS
- 129794 Dati di viaggio e statici AIS, Classe A
- 129801 Messaggio indirizzato AIS riguardante la sicurezza
- 129802 Messaggio collettivo AIS riguardante la sicurezza
- 129808 Informazioni chiamata DSC
- 129809 Rapporto dati statici AIS Classe B, parte A
- 129810 Rapporto dati statici AIS Classe B, parte B
- 130074 Rotte e servizio WP - Elenco WP - Nome e posizione
- 130306 Dati vento
- 130310 Parametri ambientali
- 130311 Parametri ambientali
- 130312 Temperatura
- 130313 Umidità
- 130314 Pressione effettiva
- 130569 Intrattenimento - File e stato correnti
- 130570 Intrattenimento - File dati libreria
- 130571 Intrattenimento - Gruppo dati libreria
- 130572 Intrattenimento - Ricerca dati libreria
- 130573 Intrattenimento - Dati sorgente supportati

- 130574 Intrattenimento - Dati zona supportati
- 130576 Stato piccole imbarcazioni
- 130577 Dati direzione
- 130580 Intrattenimento - Stato della configurazione del sistema
- 130581 Intrattenimento - Stato della configurazione della zona
- 130582 Intrattenimento - Stato del volume della zona
- 130583 Intrattenimento - Preimpostazioni Audio EQ disponibili
- 130584 Intrattenimento - Dispositivi Bluetooth
- 130585 Intrattenimento - Stato della sorgente del Bluetooth

PGN NMEA 2000 (trasmissione)

- 59392 Conferma ISO
- 59904 Richiesta ISO
- 60160 Protocollo di trasporto ISO, Trasferimento dati
- 60416 Protocollo di trasporto ISO, Gestione della connessione
- 60928 Richiesta indirizzo ISO
- 126208 NMEA Cmd/Req/Funzione gruppo Ack
- 126992 Ora di sistema
- 126996 Informazioni sul prodotto
- 130074 Rotta e servizio WP - Elenco WP - Nome e posizione
- 130306 Dati vento
- 127237 Angolo di rotta / Controllo corso
- 127250 Prua imbarcazione
- 127258 Variazione Magnetica
- 128259 Velocità (Referenziata risp. acqua)
- 128267 Profondità acqua
- 128275 Log distanza
- 129025 Posizione, aggiornamento rapido
- 129026 COG e SOG, aggiornamento rapido
- 129029 Dati di posizione GNSS
- 129283 Errore di fuori rotta

- 129284 Dati di navigazione
- 129285 Navigazione - Informazioni rotta/WP
- 129539 DOP GNSS
- 129540 Satelliti GNSS rilevati
- 130074 Rotte e servizio WP - Elenco WP - Nome e posizione
- 130306 Dati vento
- 130310 Parametri ambientali
- 130311 Parametri ambientali
- 130312 Temperatura
- 130577 Dati direzione

