Zeus²

Brukerhåndbok

NORSK

bandg.com

Innledning

Fraskrivelse

Ettersom Navico jobber kontinuerlig med å forbedre dette produktet, forbeholder vi oss retten til å gjøre endringer i produktet når som helst. Disse endringene er kanskje ikke gjenspeilt i denne versjonen av brukerhåndboken. Kontakt nærmeste leverandør hvis du trenger ytterligere hjelp.

Eieren er ene og alene ansvarlig for å installere og bruke utstyret på en måte som ikke forårsaker ulykker, personskade eller skade på eiendom. Brukeren av dette produktet er ene og alene ansvarlig for å utøve sikker båtskikk.

NAVICO HOLDING AS OG DETS DATTERSELSKAPER, AVDELINGER OG TILKNYTTEDE SELSKAPER FRASKRIVER SEG ALT ANSVAR FOR ALL BRUK AV DETTE PRODUKTET SOM KAN FORÅRSAKE ULYKKER ELLER SKADE ELLER SOM KAN VÆRE LOVSTRIDIG.

Gjeldende språk: Denne erklæringen og alle instruksjoner, brukerveiledninger eller annen informasjon som er tilknyttet produktet (dokumentasjon), kan oversettes til, eller har blitt oversatt fra, et annet språk (oversettelse). Hvis det skulle oppstå uoverensstemmelser mellom en oversettelse av dokumentasjonen, er det den engelske versjonen av dokumentasjonen som er den offisielle versjonen av dokumentasjonen.

Denne brukerhåndboken representerer produktet på tidspunktet for trykking. Navico Holding AS og dets datterselskaper, avdelinger og tilknyttede selskaper forbeholder seg retten til å gjøre endringer i spesifikasjoner uten varsel.

Varemerker

Lowrance® og Navico® er registrerte varemerker for Navico.

Fishing Hot Spots® er et registrert varemerke for Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® er et registrert varemerke for Navionics, Inc.

NMEA 2000® er et registrert varemerke for National Marine Electronics Association.

Begrepene HDMI og HDMI High-Definition Multimedia Interface samt HDMI-logoen er varemerker eller registrerte varemerker for HDMI Licensing LLC i USA og andre land.

Ytterligere kartdata: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 av Richardson's Maptech.

Copyright

Copyright © 2014 Navico Holding AS.

Garanti

Garantikortet leveres som et separat dokument.

Hvis du har noen spørsmål, kan du gå til nettstedet til skjerm- eller systemprodusenten:

bandg.com

Forskriftsmessige erklæringer

Dette utstyret er ment for bruk i internasjonalt farvann samt kystområder som er administrert av land i EU og EØS.

Zeus^2 overholder følgende:

- CE i henhold til R&TTE-direktivet 1999/5/EF
- Kravene for enheter på nivå 2 i Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) Standard 2008

Om denne håndboken

Denne håndboken er en referanseveiledning for betjening av Zeus^2. Det forutsettes at alt utstyr er installert og konfigurert, og at systemet er klart for bruk.

Håndboken forutsetter at brukeren har grunnleggende kunnskap om navigasjon, nautisk terminologi og vanlig praksis.

Viktig tekst som krever spesiell oppmerksomhet fra leseren, er understreket på følgende måte:

→ ***Merk:*** Brukes til å trekke leserens oppmerksomhet mot en kommentar eller viktig informasjon.

> ⚠ Advarsel: Brukes når det er nødvendig å advare mannskapet om at de må være forsiktige for å unngå risiko for skader på utstyr/mannskap.

Vise håndboken på skjermen

Det er mulig å lese håndbøkene og andre PDF-filer på skjermen ved hjelp av PDF-visningsprogrammet som følger med Zeus[2]. Håndbøker kan lastes ned fra bandg.com. Håndbøkene kan leses fra et Mikro-SD-kort som er satt inn, eller kopieres til enhetens internminne.

Bruk menyalternativene eller knappene og knappene på skjermen til å manøvrere i PDF-filen, som beskrevet her:

Søke, gå til side, gå en side opp eller ned	Velg den relevante panelknappen.
Bla på sider	Vri på roteringsknappen.
Panorere på siden	Dra fingeren i hvilken som helst retning på skjermen.
Zoome inn/ut	Knip eller spre med fingrene.
Avslutte PDF-visningsprogrammet	Trykk på **X**-knappen, eller velg **X** øverst til høyre på panelet.

Programvaren

Denne håndboken er skrevet for Zeus^2 programvareversjon 1.5.

Håndboken vil bli kontinuerlig oppdatert for å samsvare med nye programvarelanseringer. Du kan laste ned den nyeste tilgjengelige versjonen av håndboken fra bandg.com.

Innhold

10 Introduksjon
10 Frontpanelet og knapper
11 Hjem-siden
12 Applikasjonssider
13 Integrering av tredjepartsenheter
14 GoFree™ trådløs enhet
14 H5000-integrering
14 Fjernkontroller

15 Grunnleggende betjening
15 Slå systemet på og av
15 Visningsbelysning
15 Låse berøringsskjermen
16 Betjening med berøringsskjerm
17 Bruke menyer og dialogbokser
17 Velge sider og paneler
18 Plassere et Mann over bord-merke
18 Kopi av skjermbilde

19 Tilpasse systemet
19 Tilpasse bakgrunnen på Hjem-siden
19 Justere panelstørrelse
20 Legge til nye favorittsider
20 Redigere favorittsider
20 Angi utseendet på informasjonslinjen

21 Kart
21 Kartpanelet
22 Kartdata
22 Vise doble karttyper
22 Fartøysymbol
22 Kartskalering
22 Panorere kartet
23 Plassere fartøyet på kartpanelet
23 Vise informasjon om kartelementer
24 Bruke markøren på kartpanelet
24 Lagre veipunkt
24 Opprette ruter
25 Måle avstand
25 Søke etter objekter på kartpaneler
25 3D-kart
26 Kartoverlegg
26 Insight-spesifikke kartalternativer
26 Alternativer for Insight-visning
27 Navionics-spesifikke kartalternativer
27 Navionics-kartinnstillinger
28 Visningsalternativer i Navionics
30 Tidevann og strøm fra Jeppesen
31 Kartinnstillinger

33 Veipunkt, ruter og spor
33 Veipunkt
34 Ruter
37 Spor
38 Dialogbokser for veipunkt, ruter og spor

39 Navigere
39 Navigere til markørposisjonen
39 Navigere etter en rute
39 Navigere med autopiloten
40 Navigasjonsinnstillinger

42 SailSteer-panelet
43 Velge datafelt for SailSteer-panelet
43 Seiltidsberegninger

44 Tids- og vindplotter
44 Tidsplott-panelet
44 Vindplott-panel

45 Autopilot
45 Sikker betjening med autopiloten
45 Aktivere autopiloten
45 Bytte fra automatisk modus til manuell styring
45 Autopilotangivelse på sidene
47 Autopilot-panelet
47 Modusoversikt
48 Standby-modus
48 Non-Follow Up (Ikke oppfølging, NFU, servostyring)
48 Oppfølgingsstyring (FU)
48 AUTO-modus (automatisk kompass)
49 Ingen avdrift-modus
49 NAV-modus
50 WIND-modus
51 WIND Nav-modus
51 Styring etter svingmønster
53 Bruke Zeus^2 i et AP24-/AP28-system
54 Bruke autopiloten i et EVC-system
54 Autopilotinnstillinger

56 Radar
56 Radarpanelet
56 Radaroverlegg
57 Radarens driftsmodi
57 Radarens rekkevidde
57 Bruke markøren på et radarpanel
57 Lagre veipunkt
58 Justere radarbildet
59 Avanserte radaralternativer
59 Visningsalternativer for radar
60 EBL-/VRM-markeringer
61 Angi en alarmsone rundt fartøyet
61 MARPA-mål
62 Ta opp radardata
63 Radarinnstillinger

64 Ekkolodd
64 Ekkoloddbildet
65 Zoome i et ekkoloddbilde
65 Bruke markøren på Ekkolodd-panelet
65 Lagre veipunkt
66 Vise ekkoloddhistorikk
66 Konfigurere ekkoloddbildet
67 Avanserte alternativer for ekkolodd

67 Ta opp ekkolodd-data
68 Visningsalternativer for ekkolodd
69 Innstillinger for ekkolodd

70 StructureScan™
70 StructureScan™-bildet
70 Zoome StructureScan-bildet
71 Bruke markøren på StructureScan™-panelet
71 Lagre veipunkt
72 Vise StructureScan™-historikk
72 Konfigurere StructureScan-bildet
73 Avanserte StructureScan-innstillinger

74 StructureMap
74 StructureMap-bildet
74 Aktivere strukturoverlegg
74 StructureMap-kilder
75 StructureMap-tips
75 Ta opp StructureScan-data
76 Bruke StructureMap med kartkort
76 Strukturvalg

77 AIS
77 AIS-målsymboler
78 Vise informasjon om AIS-mål
78 Anrope et AIS-fartøy
78 AIS SART
80 Fartøyalarmer
80 Fartøyinnstillinger

82 Instrumentpaneler
82 Instrumentbord
82 Tilpasse instrumentpanelet

83 Lyd
83 Aktivere lyd
84 Lyd-panelet
85 Konfigurere lydsystemet
85 Bruke lydsystemet
86 Favorittkanaler
86 Bruke Sirius-radio (bare Nord-Amerika)

87 Vær
87 Vindpiler
87 GRIB-vær
89 SiriusXM™-vær

93 Video
93 Videopanelet
93 Konfigurere videopanelet
93 FLIR-kamerastyring

95 Alarmer
95 Alarmsystem
95 Type meldinger
95 Enkeltstående alarmer
95 Flere alarmer
95 Bekrefte en melding

96 Dialogboksen Alarmer

97 Verktøy

97 Veipunkt, ruter og spor
97 Tidevann
97 Alarmer
97 Innstillinger
97 Fartøy
97 Sol/måne
97 Turkalkulator
97 Filer
98 Finn

99 Simulator

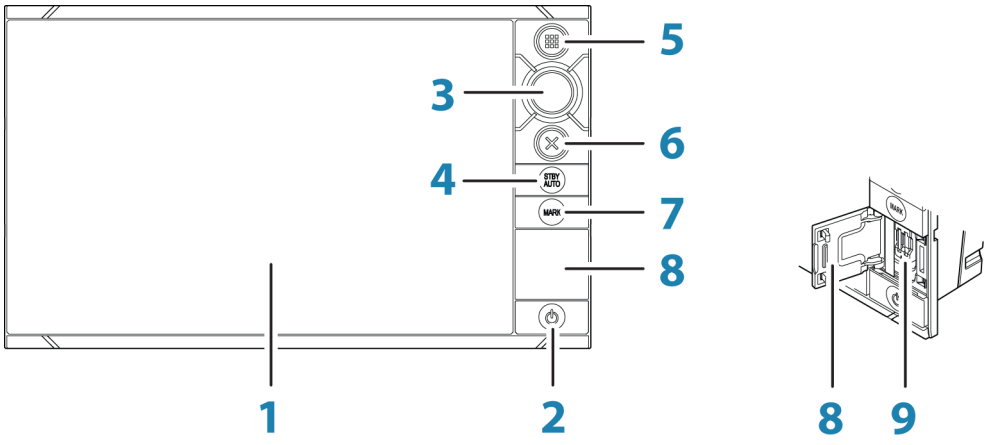
99 Demomodus
99 Kildefiler for simulator
100 Avanserte simulatorinnstillinger

101 Vedlikehold

101 Forebyggende vedlikehold
101 Rengjøre skjermenheten
101 Rengjøre døren til medieporten
101 Kontrollere knappene
101 Kontrollere tilkoblingene
102 NMEA 0183-datalogging
102 Programvareoppgraderinger
102 Ta sikkerhetskopi av systemdata

1 Introduksjon

Frontpanelet og knapper



1	**Berøringsskjerm**
2	**På/av-knapp** Trykk én gang for å vise dialogboksen Systemkontroll. Gjenta korte trykk for å bla gjennom lysstyrkenivåene for bakgrunnslyset. Hold inne for å slå enheten PÅ/AV.
3	**Roteringsknapp** Roter for å bla gjennom menyelementer, og trykk deretter for å bekrefte et valg. Roter for å justere en verdi. Roter for å zoome i et panel som kan zoomes.
4	**STBY / AUTO-knapp** Når autopiloten er i en automatisk modus: Trykk for å sette autopiloten i Standby-modus. Når autopiloten er i Standby-modus: Trykk for å vise popup-menyen for valg av autopilotmodus.
5	**Hjem-knapp** Trykk én gang for å aktivere Hjem-siden. Gjenta korte trykk for å bla gjennom favorittknappene. Hold inne for å vise Favoritter-panelet lagt over den aktive siden. Gjenta korte trykk for å bla gjennom favorittknappene.
6	**X-knapp** Trykk én gang for å lukke en dialogboks, gå tilbake til forrige menynivå og fjerne markøren fra panelet.
7	**MARK-knapp** Når markøren er aktiv på panelet: Trykk for å lagre et veipunkt på markørposisjonen umiddelbart. Når markøren ikke er aktiv: Trykk for å lagre et veipunkt på fartøyposisjonen umiddelbart. Hold inne for å vise Plott-menyen, som brukes til å lagre nye veipunkt, ruter og spor.
8	**Dør til kortleser**
9	**Lesere for Micro SD-kort**

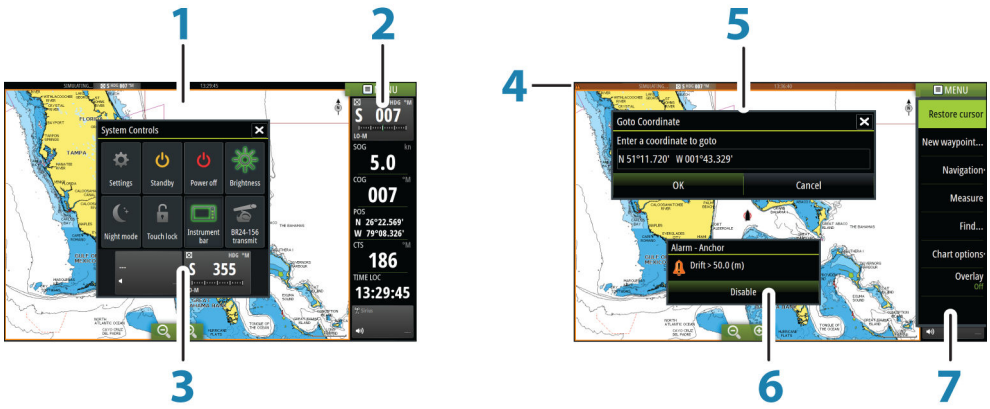
→ ***Merk:*** MARK-knappen er ikke tilgjengelig på 7-tommers enheter.

Hjem-siden

Du kan komme til **Hjem**-siden under hvilken som helst operasjon ved å trykke kort på **Hjem**-knappen.

1	**Applikasjoner** Velg en knapp for å vise applikasjonen som et panel på hele siden. Hold inne en knapp for å vise forhåndskonfigurerte alternativer for delt side for applikasjonen.
2	**Verktøy** Velg en knapp for å åpne dialogbokser som brukes til å utføre en oppgave, eller for å bla gjennom lagret informasjon.
3	**Lukk-knappen** Velg denne for å lukke **Hjem**-siden og gå tilbake til den forrige aktive siden.
4	**Favoritter** Velg en knapp for å vise panelkombinasjonen. Hold inne en favorittknapp for å gå inn i redigeringsmodus for Favoritter-panelet.
5	**Knappen Mann over bord (MOB)** Velg denne for å lagre en markering for Mann over bord (MOB) på fartøyets nåværende posisjon.

Applikasjonssider



Hver applikasjon som er koblet til systemet, vises på paneler. Applikasjonen kan vises som en full side eller i kombinasjon med andre paneler på en side med flere paneler.

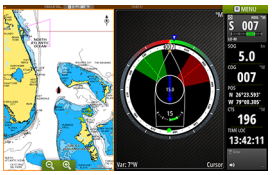
Alle sider åpnes fra Hjem-siden.

Knapp	Beskrivelse
1	**Applikasjonspanel**
2	**Informasjonslinje** Navigasjons- og sensorinformasjon. Linjen kan deaktiveres og konfigureres av brukeren.
3	**Dialogboksen Systemkontroll** Hurtigtilgang til grunnleggende systeminnstillinger. Vis dialogboksen ved å trykke kort på **Av/på**-knappen eller dra ned fra øverst på skjermen.
4	**Statuslinje**
5	**Dialogboks** Informasjon til eller inndata fra brukeren.
6	**Alarmmelding** Vises hvis det oppstår farlige situasjoner eller systemfeil.
7	**Meny** Panelspesifikk meny. Vis menyen ved å velge **MENU**-panelknappen eller ved å trykke på **MENU**-knappen på en ZC1-kontroller.

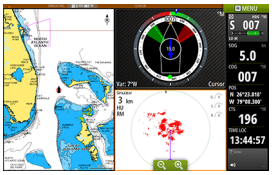
Delte sider

Du kan ha flere paneler på én side, avhengig av skjermstørrelsen:

- 7-tommers enheter: 2 paneler
- 9- og 12-tommers: 4 paneler



Side med to paneler



Side med tre paneler

Side med fire paneler

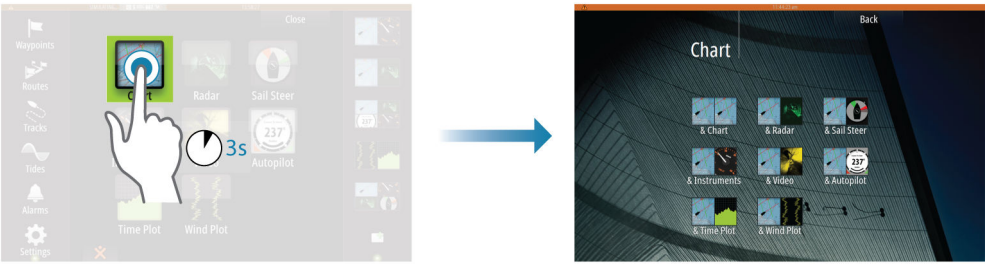
Alle panelstørrelser på en delt side kan justeres.

Forhåndskonfigurerte delte sider

Hver enkelt fullskjermsapplikasjon har flere forhåndskonfigurerte delte sider, som inneholder den valgte applikasjonen i kombinasjon med hvert av de andre panelene.

→ ***Merk:*** Antallet delte sider kan ikke endres, og sidene kan ikke tilpasses eller slettes.

Åpne en delt side ved å holde inne hovedpanelknappen.



Favorittsider

Alle forhåndskonfigurerte sider kan endres og slettes, og du kan opprette dine egne. Du kan totalt ha 12 favorittsider.

Integrering av tredjepartsenheter

En enhet som kobles til NMEA 2000-nettverket, skal automatisk bli identifisert i systemet. Hvis den ikke blir det, aktiverer du funksjonen fra alternativet Avansert i dialogboksen Systeminnstillinger.

Tredjepartsenheten betjenes ved hjelp av menyer og dialogbokser, som på andre paneler.

Denne håndboken inkluderer ikke spesifikke betjeningsinstruksjoner for noen tredjepartsenheter. Hvis du vil ha informasjon om funksjoner, kan du se dokumentasjonen som fulgte med tredjepartsenheten.

Integrering med FUSION-Link

FUSION-Link-enheter som er koblet til NMEA 2000-nettverket, kan styres fra Zeus^2-systemet.

FUSION-Link-enhetene vises som tilleggskilder ved bruk av lydfunksjonen. Ingen tilleggsikoner er tilgjengelige.

Se *"Lyd"* på side 83 hvis du vil ha mer informasjon.

Integrering med FLIR-kamera

Hvis et FLIR-kamera er tilgjengelig i Ethernet-nettverket, kan du vise videoen og styre kameraet fra Zeus^2.

FLIR-kameraet styres fra Video-panelet, og det vises ikke flere ikoner på Hjem-siden.

Se *"Video"* på side 93 hvis du vil ha mer informasjon.

Integrering med BEP CZone

Zeus^2 integreres med BEPs CZone-system, som brukes til å styre og overvåke et strømfordelingssystem på fartøyet.

CZone-ikonet er tilgjengelig på Verktøy-panelet på Hjem-siden når et CZone-system er tilgjengelig i nettverket.

CZone-systemet leveres med en separat håndbok. Se denne dokumentasjonen og installasjonshåndboken for Zeus^2 hvis du vil ha informasjon om hvordan du installerer og konfigurerer CZone-systemet.

CZone-instrumentbord

Når CZone er installert og konfigurert, blir et ekstra CZone-instrumentbord lagt til på instrumentpanelene.

Du bytter mellom instrumentbordene på et panel ved å velge symbolene for pil venstre og høyre eller ved å velge instrumentbordet på menyen.

Redigere et CZone-instrumentbord

Du kan tilpasse et CZone-instrumentbord ved å endre data for hver av målerne. Hvilke redigeringsalternativer som er tilgjengelige, avhenger av målertypen og hvilke datakilder som er koblet til systemet.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se *"Instrumentpaneler"* på side 82.

GoFree™ trådløs enhet

Når en WIFI-1-enhet er koblet til Zeus²-systemet, kan du bruke en trådløs enhet til å fjernstyre systemet. Systemet styres fra den trådløse enheten via apper som er lastet ned fra den relevante applikasjonsbutikken.

→ ***Merk:*** Av sikkerhetshensyn kan ikke funksjonene Autopilot og CZone styres fra en trådløs enhet.

Installasjon og kabling av WIFI-1-enheten er beskrevet i den separate installasjonshåndboken for WIFI-1. Konfigurasjon og oppsett er beskrevet i installasjonshåndboken for Zeus².

Bruke systemet med en trådløs enhet

Når fjernkontroller er godtatt, speiles den aktive siden på den trådløse enheten.

Bildet på den trådløse enheten inkluderer funksjonsknapper som brukes til å betjene Zeus²-systemet.

H5000-integrering

Det er mulig å integrere Zeus² med B&Gs H5000 instrument og Autopilot system.

H5000-ikonet vil være tilgjengelig på **Verktøy**-panelet på **Hjem**-siden når et H5000-system er tilgjengelig i nettverket.

H5000-systemet leveres med en separat håndbok. Se denne dokumentasjonen og installasjons håndboken for Zeus² hvis du vil ha informasjon om hvordan du installerer og konfigurerer H5000-systemet.

Fjernkontroller

Du kan koble en ZC1 til nettverket og fjernstyre Zeus².

Det følger en egen håndbok med fjernkontrollen.

2 Grunnleggende betjening

Slå systemet på og av

Du slår systemet på og av ved å holde inne **Av/på**-knappen. Du kan også slå av enheten fra dialogboksen **Systemkontroll**.

Hvis du slipper **av/på**-knappen før avslutningen er fullført, blir avslutningen avbrutt.

→ ***Merk:*** Hvis enheten er konfigurert som slave, kan du ikke slå av enheten med **av/på**-knappen, og dialogboksen **Systemkontroll** viser ikke alternativet Slå av.

Oppstart første gang

Første gang enheten startes, og etter en hovedtilbakestilling kjører systemet gjennom en automatisk oppstartssekvens som omfatter språkkonfigurasjon og automatisk valg av datakilde.

Du kan velge å avbryte denne sekvensen og konfigurere systemet selv senere.

Standby-modus

I Standby-modus blir bakgrunnslyset for skjermen og knappene slått av for å spare strøm. Systemet kjører fortsatt i bakgrunnen.

Du velger Standby-modus fra dialogboksen **Systemkontroll**.

Bytt fra Standby-modus til vanlig bruk ved å trykke kort på **av/på**-knappen.

Visningsbelysning

Bakgrunnsbelysningen i visningen kan justeres når som helst fra dialogboksen **Systemkontroll**. Du kan også bla gjennom de forhåndsdefinerte nivåene for bakgrunnsbelysning med korte trykk på **Av/på**-knappen.

Hvis en ZM-skjerm kobles til HDMI-utgangsporten på en 9-tommers eller 12-tommers enhet, blir et ekstra ikon lagt til i dialogboksen **Systemkontroll**. Velg dette ikonet for å styre lysstyrken på den eksterne skjermen.

Alternativet Nattmodus optimaliserer fargepaletten for forhold med lite lys.

→ ***Merk:*** Detaljer på kartet er kanskje mindre synlige når Nattmodus er valgt!

Låse berøringsskjermen

Du kan låse en berøringsskjerm midlertidig for å forhindre utilsiktet bruk av systemet. Denne funksjonen er også nyttig når du rengjør skjermen mens enheten er på.

Når berøringslåsen er aktiv, kan du bare betjene enheten fra knappene.

Berøringsskjermen låses fra dialogboksen **Systemkontroll**.

Betjening med berøringsskjerm

Tabellen nedenfor viser grunnleggende betjening med berøringsskjerm på de ulike panelene.

Paneldelen senere i denne håndboken har mer informasjon om panelspesifikk betjening med berøringsskjerm.

Ikon	Beskrivelse
	Trykk for å: • aktivere et panel på en side med flere paneler • plassere markøren på et panel • velge en meny og et dialogbokselement • merke av eller fjerne merket i en avmerkingsboks • vise grunnleggende informasjon for et valgt element
	Hold inne: • på hvilket som helst panel med en markør for å aktivere funksjonen for markørhjelp • på en panelknapp for å se tilgjengelige alternativer for delt skjerm • på en favorittknapp for å gå inn i redigeringsmodus
	Bla gjennom en liste over tilgjengelige alternativer uten å aktivere noe alternativ.
	Flikk for å bla raskt gjennom for eksempel veipunktlisten. Trykk på skjermen for å stoppe blaingen.
	Panorer for å plassere et kart eller ekkobilde på panelet.
	Knip for å zoome ut på kartet eller et bilde.
	Spre for å zoome inn på kartet eller et bilde.

Bruke menyer og dialogbokser

Menyer

Du viser en sidemeny ved å velge **MENU**-knappen øverst til høyre på siden.

- Aktiver et menyelement og aktiver/deaktiver en avmerkingsboks ved å velge den.
- Juster en glidefeltverdi på følgende måte:
  - Dra i glidefeltet.
  - Velg ikonene + eller -.

Du kan også betjene menyene med roteringsknappen:

- Vri på knappen for å bla gjennom menyelementer.
- Trykk på knappen for å velge et uthevet element.
- Vri på knappen for å justere verdien for et valgt element.

Velg menyalternativet **Tilbake** eller **X**-knappen for å gå tilbake til forrige menynivå og deretter avslutte.

Du kan få menyen til å gli bort ved å trykke kort på skjermen utenfor menyområdet, eller ved å trykke på **MENU**-knappen. Når du trykker på **MENU**-knappen på nytt, åpnes menyen med samme status som før den ble lukket.

Statusen for markøren (aktiv eller inaktiv) endrer menyalternativene.

Kart-meny, markør ikke aktiv

Kart-meny, markør aktiv

Dialogbokser

Numeriske og alfanumeriske tastaturer vises automatisk når du blir bedt om å angi brukerinformasjon i dialogbokser. Du bruker tastaturet ved å velge de virtuelle knappene, og du bekrefter angivelsen ved å velge den virtuelle **Enter**-knappen eller trykke på roteringsknappen.

Du lukker en dialogboks ved å lagre eller avbryte angivelsen.

Du kan også lukke en dialogboks ved å klikke på **X** øverst til høyre i dialogboksen eller trykke på **X**-knappen.

Velge sider og paneler

Velge en side

- Velg et fullskjermspanel ved å velge den relevante applikasjonsknappen på Hjem-siden.
- Velg en favorittside ved å velge den relevante favorittknappen.
- Velg et forhåndsdefinert delt panel ved å holde inne det relevante applikasjonsikonet.

Velge aktivt panel

Bare ett panel kan være aktivt om gangen på en side med flere paneler. Det aktive panelet har en kantlinje som uthever det.

Du kan bare åpne sidemenyen for et aktivt panel.

Du aktiverer et panel ved å trykke kort på det.

Plassere et Mann over bord-merke

Hvis det oppstår en nødsituasjon, kan du plassere et Mann over bord-merke på fartøyets gjeldende posisjon ved å velge **MOB**-knappen på **Hjem**-siden.

Når du aktiverer MOB-funksjonen, utføres følgende handlinger automatisk:

- Et MOB-merke plasseres på fartøyets posisjon.
- Visningen bytter til et zoomet kartpanel som er sentrert på fartøyets posisjon.
- Det vises navigasjonsinformasjon tilbake til MOB-merket.
  Du kan plassere flere MOB-merker ved å trykke på **MOB**-knappen flere ganger. Fartøyet fortsetter å vise navigasjonsinformasjon til det opprinnelige MOB-merket. Navigasjon til etterfølgende MOB-merker må utføres manuelt.

Avbryte navigasjon

Det vises fortsatt navigasjonsinformasjon mot MOB-merket til du avbryter navigasjonen fra menyen.

Slette et MOB-merke

1. Velg MOB-merket for å aktivere det.
2. Velg hurtigmenyen for MOB-merket for å vise dialogboksen for MOB-merket.
3. Velg alternativet Slett i dialogboksen.

Et MOB-merke kan også slettes fra menyen når det er aktivert. Se også *"Veipunkt, ruter, spor"* på side 33.

Kopi av skjermbilde

Trykk på **Hjem**-knappen og **Av/på**-knappen samtidig for å ta en kopi av skjermbildet. Kopier av skjermbilder lagres som standard i internminnet.

Se *"Verktøy"* på side 97 hvis du vil ha informasjon om hvordan du viser filer.

3 Tilpasse systemet

Tilpasse bakgrunnen på Hjem-siden

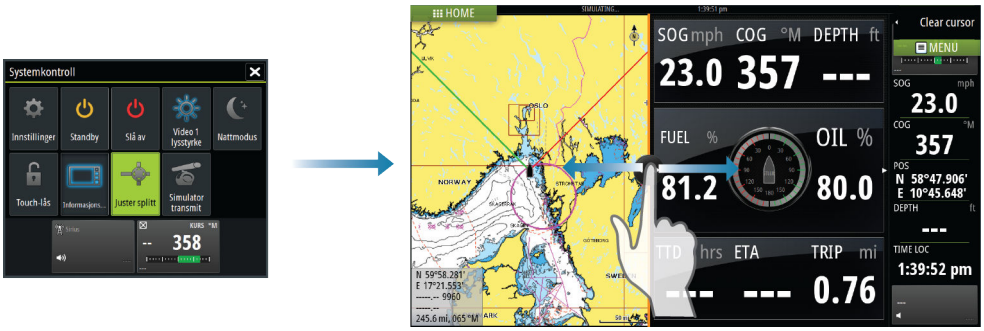
Bakgrunnen på Hjem-siden kan tilpasses. Du kan velge ett av bildene som fulgte med systemet, eller du kan bruke ditt eget bilde i JPG- eller PNG-format.

Bildene kan være tilgjengelige på alle plasseringer som vises i filleseren. Når et bilde blir valgt som bakgrunn, kopieres det automatisk til Bakgrunn-mappen.

Justere panelstørrelse

Du kan endre panelstørrelsen for en aktiv delt side. Panelstørrelsen kan justeres for både favorittsider og for forhåndsdefinerte delte sider.

1. Aktiver dialogboksen **Systemkontroll**
2. Velg alternativet Juster splitt i dialogboksen.
3. Juster panelstørrelsen på følgende måte:
   - Berøringsbetjening: Dra i justeringsikonet.
   - Knappebetjening: Bruk pilknappene til å flytte justeringsikonet.
4. Bekreft endringene ved å trykke kort på et av panelene, trykke på roteringsknappen eller trykke på **Enter**-knappen.



Endringene lagres på den aktive favorittsiden eller delte siden.

Legge til nye favorittsider

1. Velg **Ny**-ikonet på Favoritt-panelet på **Hjem**-siden for å åpne dialogboksen Endre skjermvindu
2. Dra og slipp sideikoner for å definere en ny side.
3. Lagre skjermbildet.

Visningen går tilbake til **Hjem**-siden, og den nye siden blir inkludert i listen over favorittsider.

Redigere favorittsider

1. Velg redigeringsikonet for et favorittikon for å gå inn i redigeringsmodus.
   - Velg avbrytingsikonet for å fjerne en side.
   - Velg verktøyikonet for å vise dialogboksen Endre skjermvindu.
2. Legg til eller fjern paneler i dialogboksen Endre skjermvindu, og lagre deretter endringene.
3. Lagre eller forkast endringene for å gå ut av modusen for favorittredigering.

Angi utseendet på informasjonslinjen

Datakilder som er koblet til systemet, kan vises på informasjonslinjen.

Du kan konfigurere informasjonslinjen til å vise én eller to linjer, eller du kan angi at den skal veksle mellom linjene automatisk.

Du kan deaktivere instrumentlinjen fra dialogboksen **Systemkontroll**.

→ ***Merk:*** Dette deaktiverer bare informasjonslinjen for den gjeldende siden.

Aktivere/deaktivere informasjonslinjen

1. Aktivere dialogboksen **Systemkontroll**
2. Aktiver/deaktiver informasjonslinjeikonet for å aktivere/deaktivere linjen.

Redigere innholdet på informasjonslinjen

1. Aktiver informasjonslinjen ved å trykke kort på den.
2. Velg **MENU**-knappen for å redigere innholdet.
3. Velg innholdet du vil vise.

→ ***Merk:*** Du kan konfigurere Linje 1 for den aktive siden eller for alle sider med unntak av sider som har en lokal konfigurasjon. Linje 2 kan bare konfigureres for den aktive siden.

4. Definer tidsperioden hvis du vil at de to linjene skal bytte automatisk.
5. Velg alternativet Rediger hvis du vil endre noen av informasjonsfeltene, etterfulgt av feltet du vil endre.
6. Lagre endringene ved å velge alternativet Ferdig med redigering på menyen.

4 Kart

Kartfunksjonen viser fartøyets posisjon i forhold til land og andre kartobjekter. På kartpanelet kan du planlegge og navigere ruter, plassere veipunkt og vise AIS-mål. Du kan legge over et radarbilde, et StructureScan-bilde eller værinformasjon.

Kartpanelet

Knapp	Beskrivelse	Kommentar
1	MOB-merke (Mann over bord)	
2	Fartøy med kursforlenger	Kursforlenger er valgfri.
3	Veipunkt med legglinje	*
4	Nordindikering	
5	Rute	*
6	Rutenett	*
7	Spor	*
8	Avstandsringer	*
9	Kartskalering	
10	Intervall for avstandsringer	Vises bare når Avstandsringer er aktivert.

* Valgfrie kartelementer

→ ***Merk:*** Du aktiverer/deaktiverer valgfrie bilder individuelt. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se *"Kartinnstillinger"* på side 31.

Kartdata

Systemet leveres med ulik innebygd kartografi, avhengig av regionen.

Alle enheter støtter Insight-kart fra Navico, inkludert Insight Genesis. Systemet støtter også Navionics Gold, Platinum+ og Navionics+, C-MAP MAX-N/MAX-N+ fra Jeppesen samt innhold opprettet av en rekke tredjepartsleverandører av kart i AT5-formatet. Hvis du vil se en fullstendig oversikt over tilgjengelige kart, kan du gå til insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com eller navionics.com.

Kart deles via nettverket, så det er bare nødvendig med ett kartkort per båt.

→ ***Merk:*** Systemet bytter ikke automatisk til innebygd kartografi hvis SD-kortet fjernes. Et kart med lav oppløsning vises til du setter inn SD-kortet igjen eller bytter manuelt til innebygd kartografi.

Vise doble karttyper

Hvis du har ulike tilgjengelige karttyper, enten innebygd, i kortsporet eller på Ethernet, kan du vise to ulike karttyper samtidig på en side med to kartpaneler.

Du kan velge et dobbelt kartpanel ved å holde inne applikasjonsknappen Kart på **Hjem**-siden eller ved å opprette en favorittside med to kartpaneler.

Velge karttype

Karttype angis individuelt for hvert kartpanel.

Aktiver ett av kartpanelene, og velg deretter en av de tilgjengelige karttypene fra menyen Kartvalg. Gjenta prosessen for det andre kartpanelet, og velg en annen karttype for dette panelet.

→ ***Merk:*** Hvis du vil vise andre kart enn Navionics, må du velge karttypen Insight.

Hvis du har identiske kart tilgjengelig, for eksempel innebygd, i kortsporet eller i Ethernet-nettverket, velger systemet automatisk kartet som har flest kartdetaljer for regionen som vises.

Fartøysymbol

Når en GPS og en egnet kurssensor er koblet til systemet, angir fartøysymbolet fartøyets posisjon og kurs.

Når ingen kurssensor er montert, orienterer fartøyikonet seg ved hjelp av COG (kurs over grunn). Hvis ingen GPS er tilgjengelig, inkluderer fartøysymbolet et spørsmålstegn.

Kartskalering

Du zoomer inn og ut av kartet ved å bruke ikonene på Zoom-panelet, bruke roteringsknappen eller bruke to fingre til å knipe sammen (zoome ut) og spre (zoome inn).

Skaleringen av kartområdet og intervallet mellom avstandsringer (når dette er aktivert) vises nederst til høyre på kartpanelet.

Panorere kartet

Du kan flytte kartet i hvilken som helst retning ved å dra med fingeren på skjermen.

Trykk på **X**-knappen eller velg menyalternativet **Fjern markør** for å fjerne markøren og markørvinduet fra panelet. Dette sentrerer også kartet etter fartøyets posisjon.

Plassere fartøyet på kartpanelet

Kartretning

Det er flere tilgjengelige alternativer for rotering av kartet på panelet. Symbolet for kartretning øverst til høyre på panelet angir retningen nord.

Nord opp *Baug opp* *Kurs opp*

Nord opp

Viser kartet med nord oppover. Tilsvarer den vanlige retningen på nautiske kart.

Baug opp

Viser kartet med fartøyets retning rettet oppover. Retningsinformasjon mottas fra et kompass. Hvis retning ikke er tilgjengelig, brukes COG (kurs over grunn) fra GPS.

Kurs opp

Roterer kartet i retningen for neste veipunkt når du navigerer etter en rute eller navigerer til et veipunkt. Hvis du ikke navigerer, brukes retningen Baug opp til navigering startes.

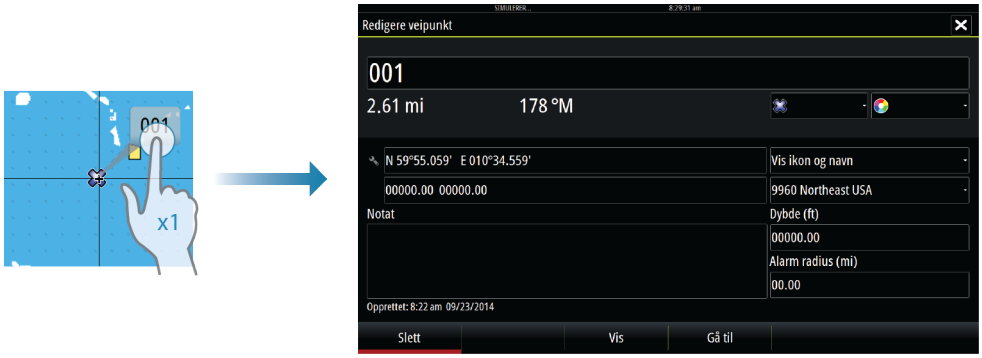
Se fremover

Sentrerer kartet litt foran fartøyet, slik at du får best mulig sikt forover.

Vise informasjon om kartelementer

Når du velger et kartelement, et veipunkt, en rute eller et mål, vises grunnleggende informasjon om det valgte elementet. Velg hurtigmenyen for kartelementet for å vise all tilgjengelig informasjon for elementet. Du kan også aktivere dialogboksen med detaljert informasjon fra menyen.

→ ***Merk:*** Informasjonen på hurtigmenyen må aktiveres i kartinnstillinger for å vise grunnleggende elementinformasjon.



Bruke markøren på kartpanelet

Markøren vises som standard ikke på kartpanelet.

Når du trykker kort på skjermen, blir markøren synlig, og vinduet for markørposisjon aktiveres. Når markøren er aktiv, blir ikke kartet panorert eller rotert for å følge fartøyet.

Trykk på **X**-knappen eller velg menyalternativet **Fjern markør** for å fjerne markøren og markørvinduet fra panelet. Dette sentrerer også kartet etter fartøyets posisjon.

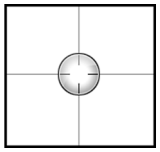
Velg menyalternativet **Gjenopprett markør** for å vise markøren på den forrige plasseringen. **Fjern markør** / **Gjenopprett markør** er nyttige funksjoner for å veksle mellom fartøyets gjeldende plassering og markørposisjonen.

Gå til-markør

Du starter navigasjon til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet for å gå til markør på menyen.

Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av en berøringsskjerm kan du bruke funksjonen for markørassistanse til å finjustere og plassere markøren mer nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.



Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren på panelet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

Hvis enheten har en **MARK**-knapp, kan du trykke på denne knappen for å lagre et veipunkt umiddelbart. Hvis markøren er aktiv, lagres veipunktet på markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, lagres veipunktet på fartøyets posisjon.

Opprette ruter

Du kan opprette ruter på følgende måte på kartpanelet.

1. Plasser markøren på kartpanelet.
2. Velg **Ny** etterfulgt av **Ny rute** på menyen.
3. Trykk kort på kartpanelet for å plassere det første rutepunktet.
4. Fortsett å plassere resten av rutepunktene.
5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.

→ ***Merk:*** Se *"Veipunkt, ruter, spor"* på side 33 hvis du vil ha mer informasjon.

Måle avstand

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom fartøyet og en valgt posisjon, eller mellom to punkter på kartpanelet.

1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra fartøyet fra.
2. Start målefunksjonen fra menyen.
   - Måleikonene vises med en linje tegnet fra fartøyets sentrum til markørposisjonen, og avstanden vises i vinduet med markørinformasjon.
3. Du kan flytte målepunktene ved å dra ikonene mens målefunksjonen er aktiv.

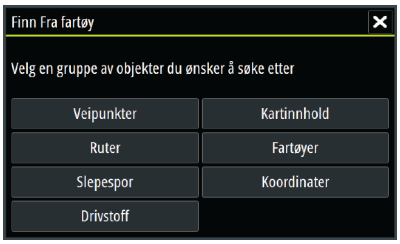
→ ***Merk:*** Peilingen måles alltid fra det grå ikonet til det blå ikonet.

Du kan også starte målefunksjonen uten en aktiv markør. Begge måleikonene vil da i utgangspunktet være plassert på fartøyets posisjon. Det grå ikonet vil følge fartøyet når det beveger seg, mens det blå ikonet vil bli værende på posisjonen som ble angitt da du aktiverte funksjonen.

Du avslutter målefunksjonen ved å velge alternativet **Ferdig med måling** eller ved å trykke på **X**-knappen.

Søke etter objekter på kartpaneler

Du kan søke etter andre fartøy eller ulike kartelementer fra et kartpanel.
Aktiver markøren på panelet for å søke fra markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, søkes det etter elementer fra fartøyets posisjon.



→ ***Merk:*** Du må ha et abonnement på en SIRIUS-datapakke for å kunne søke etter drivstoffstasjoner og en tilkoblet AIS-mottaker for å kunne søke etter fartøy.

3D-kart

3D-alternativet gir en tredimensjonal grafisk visning av land- og havkonturer.

→ ***Merk:*** Alle karttyper fungerer i 3D-modus, men hvis det ikke finnes 3D-kartografi for det aktuelle området, ser kartet flatt ut.

Når alternativet for 3D-kart er valgt, vises ikonene for panorering og rotasjon til høyre på kartpanelet.

Panorere 3D-kartet

Du kan flytte kartet i hvilken som helst retning ved å velge panoreringsikonet og deretter panorere i ønsket retning.

Trykk på **X**-knappen eller velg menyalternativet **Tilbake til fartøy** for å avslutte panoreringen og sentrere kartet etter fartøyets posisjon.

Styre visningsvinkelen

Du kan styre visningsvinkelen ved å velge rotasjonsikonet og deretter panorere kartpanelet.

- Panorer vannrett for å endre retningen du ser i.
- Panorer loddrett for å endre vippevinkelen for visningen.

→ ***Merk:*** Når kartet er sentrert etter fartøyets posisjon, kan du bare justere vippevinkelen. Synsretningen styres av innstillingen for kartretning. Se *"Plassere fartøyet på kartpanelet"* på side 23.

Zoome i et 3D-kart

Du zoomer inn og ut i et 3D-kart ved hjelp av ikonene på zoomepanelet eller roteringsknappen.

Kartoverlegg

Radar-, struktur-, AIS- og værinformasjon kan vises som et overlegg på kartpanelet.

→ ***Merk:*** AIS er som standard aktivert, men kan deaktiveres.

Når et overlegg er valgt, utvides kartmenyen med grunnleggende funksjoner for det valgte overlegget.

Radar-, struktur-, AIS- og værfunksjoner er beskrevet i separate deler av denne håndboken.

Insight-spesifikke kartalternativer

Orientering, **Se fremover**, **3D** og **Skift til Navionics** / **Skift til Insight** (beskrevet tidligere i denne delen) er felles for alle karttyper.

Bildevisningsstil for kart

Kartene kan vises i to bildevisningsstiler, enkel 2D-kartlegging og skyggerelieff med terrengvisning.

2D-kartleggingsstil i Insight

Skyggerelieff i Insight

Alternativer for Insight-visning

Detaljer om Insight-kart

Lav	Grunnleggende informasjonsnivå som ikke kan fjernes, som omfatter informasjon som er nødvendig i alle geografiske områder. Det er ikke ment som tilstrekkelig for trygg navigering.
Middels	Minimumsinformasjon som er tilstrekkelig for navigering.
Full	All tilgjengelig informasjon for kartet som er i bruk.

Insight-kartkategorier

Insight-kart inneholder flere kategorier og underkategorier som du kan aktivere/deaktivere individuelt, avhengig av hvilken informasjon du vil se på skjermen.

Land 3D forsterkning og Vann 3D forsterkning

Grafikkinnstillinger er bare tilgjengelige i 3D-modus. Forsterkning er en multiplikator som brukes på tegnede høyder av åser på land og renner i vann for at de skal se høyere eller dypere ut.

Navionics-spesifikke kartalternativer

Orientering, **Se fremover**, **3D** og **Skift til Navionics** / **Skift til Insight** (beskrevet tidligere i denne delen) er felles for alle karttyper.

Brukergenerert oppdatering

Aktiverer/deaktiverer kartlaget inkludert Navionics-oppdateringer. Dette er brukerinformasjon eller oppdateringer som er lastet opp til Navionics Community av brukere, og som er gjort tilgjengelige på Navionics-kart.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se Navionics-informasjonen som fulgte med kartet, eller gå til nettstedet for Navionics: www.navionics.com.

Navionics-kartinnstillinger

Fargede havbunnområder

Brukes til å vise ulike dybdeområder i ulike blånyanser.

Presentasjonstype

Angir marin kartinformasjon som symboler, farger på navigasjonskartet og vendinger for internasjonale eller amerikanske presentasjonstyper.

Presentasjon

Fastsetter hvilken områdeinformasjon, for eksempel navn på plasseringer og notater for områder, som er tilgjengelig for visning.

Kartdetaljer

Gir deg ulike nivåer med informasjon om geografiske lag.

Sikkerhetsdybde

Navionics-kartene bruker ulike skygger av blått til å skille mellom grunt og dypt vann.

Sikkerhetsdybden, basert på en valgt grense, tegnes uten blå skygge.

→ ***Merk:*** Den innebygde Navionics-databasen inneholder data ned til 20 m, og etter dette er alt hvitt.

Dybdekonturer

Fastsetter hvilke konturer du ser på kartet ned til den valgte sikkerhetsdybdeverdien.

Filtrer dybde på steiner

Skjuler identifikasjon av steiner under en angitt dybde på kartet.

Dette bidrar til å fjerne forstyrrelser på kartet i områder der det finnes mange steiner som ligger så dypt at fartøyets kjøl ikke er i nærheten av dem.

Visningsalternativer i Navionics

Skyggeeffekt på kart

Skyggeeffekt legger til terrenginformasjon på kartet.

Navionics-ikoner for dynamisk tidevann og strøm

Viser tidevann og strøm med en måler og en pil i stedet for rombeikonene som brukes til statisk informasjon om tidevann og strøm.

Data om tidevann og strøm som er tilgjengelige på Navionics-kart, er knyttet til en bestemt dato og et bestemt klokkeslett. Pilene og/eller målerne animeres i systemet for å vise utviklingen for tidevann og strøm over tid.

Dynamisk tidevannsinformasjon *Dynamisk strøminformasjon*

Følgende ikoner og symboler brukes:

Ikoner	Beskrivelse
	Strømhastighet. Pilens lengde avhenger av hastigheten, og symbolet roteres etter strømretningen. Flythastigheten vises inni pilsymbolet. Et rødt symbol brukes når strømhastigheten øker, og et blått symbol brukes når strømhastigheten synker.
	Tidevannshøyde. Måleren har åtte etiketter og angis i henhold til absolutt maksimums-/minimumsverdien for den evaluerte dagen. En rød pil brukes når tidevannet stiger, og en blå pil brukes når tidevannet synker.

→ ***Merk:*** Alle numeriske verdier vises i de relevante systemenhetene (enhet) som er angitt av brukeren.

Easy View (Enkel visning)

Forstørrelsesfunksjon som øker størrelsen på kartelementer og tekst.

→ ***Merk:*** Det er ingen angivelse på kartet som viser at denne funksjonen er aktiv.

Bildeoverlegg

Med bildeoverlegg kan du vise satellittbilder av et område som et overlegg på kartet. Tilgjengeligheten av slike bilder er begrenset til enkelte regioner.

Du kan vise bildeoverlegg i 2D- eller 3D-modus.

Ikke noe bildeoverlegg *Bildeoverlegg, bare land* *Fullstendig bildeoverlegg*

Bildegjennomsiktighet

Bildegjennomsiktighet angir gjennomsiktighetsgraden for bildeoverlegget. Med minimumsinnstillinger for gjennomsiktighet blir kartdetaljene nesten helt skjult av bildet.

Navionics Fish N' Chip

Systemet støtter kartfunksjonen Navionics Fish N' Chip (bare i USA).

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se www.navionics.com.

Uthevet dybdeområde

Velg et dybdeområde som Navionics fyller med en annen farge.

Dette gjør at du kan utheve et spesifikt dybdeområde for fiskeformål. Området er bare så nøyaktig som de underliggende kartdata er, det vil si at hvis kartet bare inneholder intervaller på fem meter for konturlinjer, blir skyggeleggingen rundet av til den nærmeste tilgjengelige konturlinjen.

Ikke noe uthevet dybdeområde *Uthevet dybdeområde: 6–12 m*

Uthevet grunt vann

Uthever områder med grunt vann.

Dette gjør at du kan utheve vannområder på mellom 0 og den valgte dybden (opptil 10 meter).

Grunt vann ikke uthevet

Uthevet grunt vann: 0–3 m

Tidevann og strøm fra Jeppesen

Systemet kan vise tidevann og strøm fra Jeppesen. Med denne informasjonen er det mulig å forutsi tidspunkt, nivå, retning og styrke på strøm og tidevann. Dette er et viktig verktøy for planlegging og navigasjon av en tur.

I store zoomeområder vises tidevann og strøm som et kvadratisk ikon med bokstaven **T** (tidevann) eller **C** (Strøm). Når du velger ett av ikonene, vises tidevanns- eller strøminformasjon for denne plasseringen.

Dynamiske strømdata kan vises ved å zoome innenfor et zoomeområde på 1 nautisk mil. Med denne rekkevidden endres strømikonet til et animert dynamisk ikon som viser hastigheten og retningen på strømmen. Dynamiske ikoner er farget med rødt (6 knop eller mer), gult (2–6 knop) eller grønt (2 knop eller mindre), avhengig av strømmen på denne plasseringen.

Hvis det ikke er noen strøm (0 knop), vises dette som et hvitt, kvadratisk ikon.

Statiske strøm- og tidevannsikoner

Dynamiske strømikoner

Kartinnstillinger

Innstillinger og visningsalternativer som angis på siden med kartinnstillinger, er felles for alle kartpaneler.

3D båtvalg

Fastsetter hvilket ikon som skal brukes på 3D-kart.

Båtinnstillinger

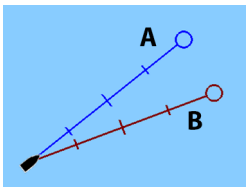
Båtinnstillingene brukes ved beregning av en automatisk rute. Kjøldybden, bredden og høyden på båten må angis for å kunne bruke funksjonene Auto-ruting og Easy-ruting.

Avstandsringer

Avstandsringene kan brukes til å presentere avstanden fra fartøyet til andre kartobjekter.

Avstandsskalaen angis automatisk i systemet slik at den passer til kartskalaen.

Fartøyets kursforlengere

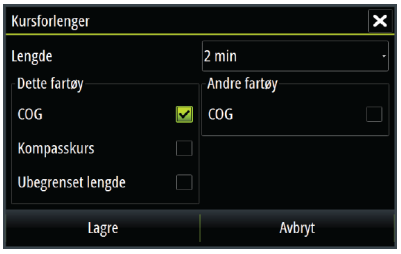


Angir lengden på kursforlengerne for fartøyet og for andre fartøy som vises som AIS-mål.

A: Retning

B: Kurs over grunn (COG)

Lengden på kursforlengerne angis som en fast avstand eller angir avstanden fartøyet beveger seg i den valgte tidsperioden. Hvis ingen alternativer er aktivert for **Dette fartøy**, vises ingen kursforlengere for fartøyet.
Fartøyets kurs er basert på informasjon fra den aktive kurssensoren og COG fra den aktive GPS-sensoren.
For andre fartøy er COG-data inkludert i meldingen som mottas fra AIS-systemet.



Legglinje

Konfigurerer alternativene for legglinje på kartet og på SailSteer-panelene.
Bildet viser legglinje fra merke/veipunkt med grenser.

Følgende innstillinger er tilgjengelige:

Innstilling	Beskrivelse
Båt	Viser legglinje fra båt, som angir målkursen.
Vis alltid båtens legglinje	Viser båtens legglinje.
Merke	Viser legglinje fra merke/veipunkt, som angir målkursen som skal følges for å nå merket/veipunktet.
Tidevannskorreksjon	Beregner tidevannets innvirkning på båten basert på COG, og bruker denne informasjonen på legglinjen.
Overlappet	Forlenger legglinjen utover krysset mellom slag/jibb.
Lengde	Angir lengden på legglinjen.
Ønsket vindvinkel	Definerer målet for TWA (Sann vindvinkel, True Wind Angle). Målet kan leses av fra polartabellen, leses av fra målingene i sanntid eller angis manuelt for seilevinkler for oppvind og medvind.
Grenser	Angir den maksimale slag-/jibbeperioden på begge sider av legglinjen. Når dette alternativet er aktivert, er grensene angitt med en stiplet linje på kartet og på SailSteer-panelet

Synkroniser 2D/3D kart
Kobler posisjonen som vises på det ene kartet, til posisjonen som vises på det andre kartet, når et 2D- og et 3D-kart vises side om side.

"Popup" hjelpetekst
Velger om grunnleggende informasjon for kartelementer skal vises når du velger elementet.

Rutenett
Aktiverer/deaktiverer visning av rutenett med lengde- og breddegrader på kartet.

Retningsmotorvei
Legger til en grafisk fremstilling av grenser for seilingsavvik (XTE) i ruten. Hvis du vil angi XTE-grensen, kan du se *"XTE-grense"* på side 40.

Veipunkt, Ruter, Spor
Aktiverer/deaktiverer visning av disse elementene på kartpaneler.

5 Veipunkt, ruter og spor

Veipunkt

Et veipunkt er et brukergenerert merke som plasseres på et kart, radarbilde eller ekkoloddbilde. Hvert veipunkt har en nøyaktig posisjon med lengde- og breddegradskoordinater. Et veipunkt som er plassert på et ekkoloddbilde, har en dybdeverdi, i tillegg til posisjonsinformasjon.

Et veipunkt brukes til å markere en posisjon du vil returnere til senere. To eller flere veipunkt kan også kombineres for å opprette en rute.

Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren på panelet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

Hvis enheten har en **MARK**-knapp, kan du trykke på denne knappen for å lagre et veipunkt umiddelbart. Hvis markøren er aktiv, lagres veipunktet på markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, lagres veipunktet på fartøyets posisjon.

Flytte et veipunkt

1. Velg veipunktet du vil flytte.
   - Veipunktikonet utvides, noe som viser at det er aktivt.
2. Aktiver menyen, og velg alternativet Flytt.
3. Velg den nye veipunktposisjonen.
4. Trykk på **Enter**-knappen eller roteringsknappen for å bekrefte den nye posisjonen.

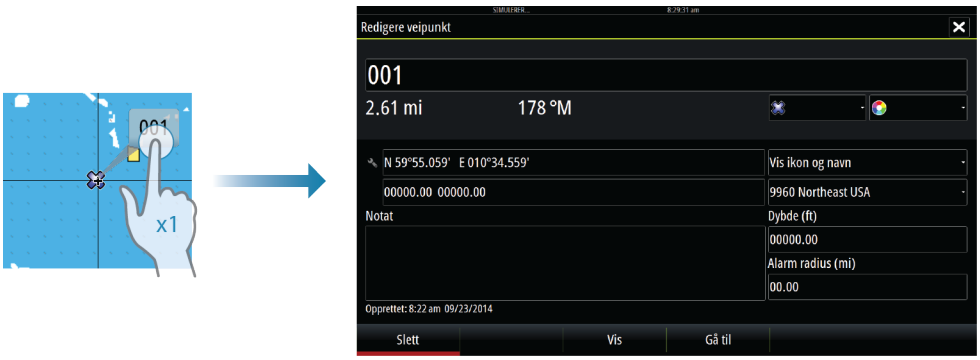
Veipunktet blir nå automatisk lagret på den nye posisjonen.

Redigere et veipunkt

Du kan redigere all informasjon om et veipunkt fra dialogboksen **Redigere veipunkt**.

Denne dialogboksen aktiveres ved å velge hurtigmenyen for veipunktet, ved å trykke på roteringsknappen eller fra menyen når veipunktet er aktivert.

Dialogboksen kan også åpnes fra Veipunkt-verktøyet på **Hjem**-siden.



Alarminnstillinger for veipunkt

Du kan angi en alarmradius for hvert individuelle veipunkt du oppretter. Alarmen angis i dialogboksen **Redigere veipunkt**.

→ ***Merk:*** Radiusalarmen for veipunktet må slås PÅ på alarmpanelet for å aktivere en alarm når fartøyet kommer innenfor den definerte radiusen.

Ruter

En rute består av en rekke rutepunkter som angis i den rekkefølgen du vil navigere til dem.

Når du velger en rute på kartpanelet, blir den grønn, og rutenavnet vises.

Zeus^2 versjon 1.5 inkluderer støtte for Navionics Auto-ruting og Jeppesen Easy-ruting. Denne funksjonen foreslår automatisk rutepunkter mellom det første og siste rutepunktet i en rute, eller mellom valgte rutepunkter i en komplisert rute. Du kan bruke funksjonen når du oppretter en ny rute, eller du kan bruke den til å redigere ruter som allerede er lagret.

Opprette en ny rute på kartpanelet

1. Aktiver markøren på kartpanelet.
2. Velg alternativet Ny rute på menyen.
3. Plasser det første veipunktet på kartpanelet.
4. Fortsett å plassere nye rutepunkter på kartpanelet til ruten er fullført.
5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.

Redigere en rute fra kartpanelet

1. Velg en rute for å aktivere den.
2. Velg alternativet for ruteredigering på menyen.
3. Plasser det nye rutepunktet på kartpanelet.
   - Hvis du angir det nye rutepunktet på en etappe, blir et nytt punkt lagt til mellom eksisterende rutepunkter.
   - Hvis du angir det nye rutepunktet utenfor ruten, blir det nye rutepunktet lagt til etter det siste punktet i ruten.
4. Dra i et rutepunkt for å flytte det til en ny posisjon.
5. Lagre ruten ved å velge alternativet Lagre på menyen.

→ ***Merk:*** Menyen endres avhengig av hvilket redigeringsalternativ du har valgt. Alle redigeringer bekreftes eller avbrytes fra menyen.

Auto-ruting og Easy-ruting

Auto-ruting og Easy-ruting foreslår nye veipunkt basert på informasjon på kartet og båtens størrelse. Båtens kjøldybde, bredde og høyde må angis i systemet før du kan begynne å bruke denne funksjonen. Dialogboksen Båtinnstillinger vises automatisk hvis informasjonen mangler når du starter funksjonen.

→ ***Merk:*** Zeus^2-enheter som er laget for salg i USA, vil ikke ha funksjonene Auto-ruting eller Easy-ruting. Auto-ruting eller Easy-ruting blir deaktivert på alle enheter utenfor USA når de brukes i farvann som tilhører USA.

→ ***Merk:*** Det er ikke mulig å starte Auto-ruting eller Easy-ruting hvis ett av de valgte rutepunktene befinner seg i et utrygt område. Det vises en advarsel, og du må flytte de relevante rutepunktene til et trygt område for å kunne fortsette.

→ ***Merk:*** Hvis det ikke finnes kompatibel kartografi, vil ikke menyalternativene for Auto-ruting eller Easy-ruting være tilgjengelige. Kompatibel kartografi er blant annet Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ og Navionics Platinum. Hvis du vil ha en fullstendig oversikt over tilgjengelige kart, kan du gå til insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com eller navionics.com.

1. Plasser minst to rutepunkter på en ny rute, eller åpne en eksisterende rute for redigering.
2. Velg **Auto-rutevalg**, etterfulgt av:
   - **Hele ruten** hvis du vil at det skal legges til nye rutepunkter mellom det første og siste rutepunktet i den åpne ruten.
   - **Utvalg** hvis du vil velge rutepunktene som definerer grensene for auto-rutingen, manuelt. Velg deretter de relevante rutepunktene. Valgte rutepunkter er røde. Bare to rutepunkter kan velges, og alle rutepunkter mellom valgt start- og sluttpunkt blir forkastet.
3. Velg **Aksepter** for å starte auto-rutingen.

- Når auto-rutingen er fullført, vises ruten i forhåndsvisningsmodus, og etappene er fargekodet med trygge og utrygge områder. Navionics bruker rød (utrygg) og grønn (trygg), mens C-MAP bruker rød (utrygg), gul (farlig) og grønn (trygg).

4. Flytt om nødvendig eventuelle rutepunkter mens ruten er i forhåndsvisningsmodus.
5. Velg **Behold** for å akseptere plasseringen av rutepunktene.
6. Gjenta eventuelt trinn 2 (**Utvalg**) og trinn 3 hvis du vil at rutepunkter for andre deler av ruten skal plasseres automatisk i systemet.
7. Velg **Lagre** for å fullføre auto-rutingen og lagre ruten.

Eksempler på automatisk rutevalg og enkelt rutevalg

- Alternativet **Hele ruten** brukt når første og siste rutepunkt er valgt.

Første og siste rutepunkt *Resultat etter automatisk rutevalg*

- Alternativet **Utvalg** brukt til automatisk rutevalg for en del av en rute.

To rutepunkter valgt *Resultat etter automatisk rutevalg*

Opprette ruter med eksisterende veipunkt

Du kan opprette en ny rute ved å kombinere eksisterende veipunkt fra dialogboksen **Ruter**. Dialogboksen aktiveres ved hjelp av **Ruter**-verktøyet på Hjem-siden.

Konvertere et spor til en rute

Du kan konvertere et spor til en rute fra dialogboksen **Rediger spor**. Dialogboksen aktiveres ved å aktivere sporet og deretter velge hurtigmenyen for sporet, trykke på roteringsknappen eller velge informasjonsalternativene på menyen. Dialogboksen **Rediger spor** kan også åpnes ved hjelp av **Spor**-verktøyet på Hjem-siden.

Dialogboksen Rediger rute

Du kan legge til og fjerne rutepunkter fra dialogboksen **Rediger rute**. Denne dialogboksen aktiveres ved å velge hurtigmenyen for en aktiv rute, trykke på roteringsknappen eller velge den på menyen.

Dialogboksen kan også åpnes ved hjelp av **Ruter**-verktøyet på Hjem-siden.

Spor

Et spor er en grafisk fremstilling av banen fartøyet har lagt bak seg, slik at du kan se hvor du har reist. Et spor kan konverteres til en rute fra dialogboksen **Rediger spor**.

Når systemet kommer fra fabrikken, er det konfigurert for automatisk sporing og tegning av fartøyets bevegelse på kartpanelet. Systemet fortsetter å registrere sporet til sporlengden når det maksimale antallet slepespor, og deretter blir de eldste slepesporene overskrevet automatisk.

Funksjonen for automatisk sporing kan deaktiveres fra dialogboksen **Spor**.

Opprette et nytt spor

Du kan starte et nytt spor fra dialogboksen **Spor**, som aktiveres ved hjelp av **Spor**-verktøyet på **Hjem**-siden.

Sporinnstillinger

Et spor består av en rekke slepespor som er koblet sammen med linjesegmenter, der lengden varierer avhengig av frekvensen på sporregistreringen.

Du kan velge å plassere slepespor basert på tidsinnstillinger, avstand eller automatisk plassering av et veipunkt når en kursendring registreres.

→ ***Merk:*** Alternativet Spor må også være aktivert i kartinnstillingene for å vises.

Dialogbokser for veipunkt, ruter og spor

Dialogboksene for veipunkt, ruter og spor gir tilgang til avanserte redigeringsfunksjoner og innstillinger for disse elementene.

Dialogboksene åpnes fra **Verktøy-panelet** på **Hjem**-siden.

6 Navigere

Du kan bruke navigasjonsfunksjonen i systemet til å navigere mot markørposisjonen, mot et veipunkt eller langs en forhåndsdefinert rute.

Hvis det finnes autopilotfunksjonalitet i systemet, kan autopiloten settes til automatisk navigasjon av fartøyet.

Hvis du vil ha informasjon om hvordan du plasserer veipunkt og oppretter ruter, kan du se *"Veipunkt, ruter, spor"* på side 33.

Navigere til markørposisjonen

Du kan starte navigasjon mot markørposisjonen på hvilket som helst kart-, radar- eller ekkoloddpanel.

Plasser markøren på valgt mål på panelet, og velg deretter alternativet Gå til på menyen.

Navigere etter en rute

Du kan begynne å navigere etter en rute fra kartpanelet eller fra dialogboksen **Rute**.

Når rutenavigasjonen er startet, utvides menyen med alternativer for å avbryte navigasjonen, hoppe over et veipunkt og starte ruten på nytt fra fartøyets gjeldende posisjon.

Starte en rute fra kartpanelet
Aktiver en rute på panelet, og velg deretter alternativet for rutenavigasjon på menyen.

Du kan velge et rutepunkt for å starte navigasjonen fra en valgt posisjon.

Starte navigasjon langs en rute fra dialogboksen Rute
Du kan starte navigasjon fra dialogboksen **Rute**, som du aktiverer på følgende måte:

- Velg **Rute**-verktøyet på **Hjem**-siden.
- Velg rutedetaljene på menyen.

Avbryte navigasjon
Når du navigerer etter en rute, inkluderer menyen et alternativ for å avbryte ruten.

Navigere med autopiloten

Når du starter navigasjon i et system med autopilotfunksjonalitet, blir du bedt om å sette autopiloten i navigasjonsmodus.

Hvis du velger å la være å aktivere autopiloten, kan den settes til navigasjonsmodus fra pilotmenyen senere.

Hvis du vil ha mer informasjon om autopilotfunksjoner, kan du se *"Autopilot"* på side 45.

Navigasjonsinnstillinger

Navigasjonsmetode

Ulike metoder er tilgjengelige for beregning av avstanden og peilingen mellom to punkter på et kart.

Storsirkel-ruten er den korteste banen mellom to punkter. Hvis du skal ferdes på en slik rute, vil det imidlertid være vanskelig å styre manuelt fordi kursen vil endres konstant (med unntak av tilfeller med rett nord, sør eller langs ekvator).

Loksodromer er spor med konstant peiling. Det er mulig å ferdes mellom to plasseringer med Loksodrom-beregning, men avstanden vil vanligvis være større enn ved bruk av Storsirkel.

Phantom Loran

Gjør det mulig å bruke posisjoneringssystemet Phantom Loran.

Loran-innstillinger

Definerer Loran-kjeder (GRI) og foretrukket stasjon for registrering av veipunkt, markørposisjon og posisjonspanel.

Det grafiske eksemplet viser et vindu for markørposisjon med informasjon om Loran-posisjon.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se dokumentasjonen for Loran-systemet.

Ankomstradius

Angir en usynlig sirkel rundt målveipunktet.

Fartøyet regnes som ankommet til et veipunkt når det er innenfor denne radiusen.

XTE-grense

Denne parameteren definerer fartøyets godkjente forskyvningsavstand fra etappen. Hvis fartøyet beveger seg utenfor denne grensen, aktiveres en alarm.

Ankomstalarm

Når ankomstalarmen er aktivert, avgis det en alarm når fartøyet når veipunktet, eller når det er innenfor den angitte ankomstradiusen.

Magnetisk variasjon

Magnetisk variasjon er forskjellen mellom sanne peilinger og magnetiske peilinger, som skyldes ulike plasseringer for de geografiske og magnetiske nordpolene. Alle lokale uregelmessigheter, for eksempel jerndepoter, kan også påvirke de magnetiske peilingene.

Når variasjonen er satt til Auto, konverteres automatisk magnetisk nord til sann nord. Velg manuell modus hvis du må angi egen lokal magnetisk variasjon.

Datum

De fleste papirkart lages i WGS84-format, som også brukes i Zeus^2.

Hvis papirkartene er i et annet format, kan du endre datuminnstillingene slik at de samsvarer med papirkartene.

Koordinatsystem

Flere koordinatsystemer kan brukes til å styre formatet for lengde-/breddegradskoordinater som vises på kartpanelet.

7 SailSteer-panelet

SailSteer-panelet gir en oversikt over viktige seiledata. Alle data vises i forhold til yachtens baug, noe som gir et tydelig og lettforståelig bilde av viktige seiledata.

SailSteer-panelet kan vises som et fullskjermspanel eller på en side med flere paneler.

Antallet datafelt som er inkludert på panelet, er avhengig av den tilgjengelige panelstørrelsen.

Knapp	Beskrivelse	Kommentar
1	Datafelt som kan konfigureres av brukeren	
2	Peiling til gjeldende veipunkt	
3	Fartøyets kurs	
4	TWA (Sann vindvinkel, True Wind Angle)	Grønn hvis på TWA oppvind eller medvind. Blå hvis ute av kurs med 10º eller mer, eller på en fri etappe. Indikatoren vil gå gradvis over fra blå til grønn jo nærmere du kommer den nøyaktige vinkelen.
5	Magnetisk eller sann referanse	
6	COG (Kurs over grunn, Course Over Ground)	
7	Tidevannshastighet og relativ retning	
8	Legglinjer for babord og styrbord	Se *"Kartinnstillinger"* på side 31
9	Magnetisk variasjon	
10	Rorvinkel	
11	ID for gjeldende veipunkt	

Velge datafelt for SailSteer-panelet

Datakilder som er koblet til systemet, kan vises på SailSteer-panelet.

1. Trykk kort på SailSteer-panelet for å aktivere det
2. Trykk kort på **MENY**-knappen, og velg redigeringsalternativet
   - Redigeringsmodus vil være angitt øverst i panelet
3. Trykk kort på instrumentfeltet du vil endre
   - Det valgte feltet vil ha en uthevet ramme
4. Trykk kort på **MENY**-knappen på nytt for å velge informasjon
5. Gjenta trinnene for å endre andre instrumentfelt
6. Lagre innstillingene ved å velge lagringsalternativet på menyen

Seiltidsberegninger

Zeus^2 beregner tiden og distansen til et veipunkt og tar i betraktning at fartøyet seiler via en legglinjekurs til veipunktet. Data som viser tidsberegninger, vil være angitt med tillegget -S:

DTW-S	Seildistanse til veipunkt
TTW-S	Seiletid til veipunkt
ETA-S	Estimert seiletid til ankomst

8 Tids- og vindplotter

Datahistorikk kan presenteres i ulike plotter i systemet. Plottene kan vises på hele siden eller i kombinasjon med andre paneler.

Tidsplott-panelet

Tidsplott-panelet består av to forhåndsdefinerte layouter. Du bytter mellom layoutene ved å velge pil venstre og høyre på panelet. Du kan også velge layouten fra menyen.

Du kan velge hvilke data som skal presenteres på et tidsplottpanel, og du kan definere tidsperioden for hver plott.

Layout 1 *Layout 2*

Manglende data

Hvis data er utilgjengelige, endres den relevante plotten til en stiplet linje og flater ut på punktet der data forsvant. Når data blir tilgjengelige igjen, kobler en stiplet linje sammen de to punktene og viser en gjennomsnittlig trendlinje som dekker de manglende data.

Velge data

Hvert datafelt kan endres slik at det viser foretrukket datatype og tidsperiode.

1. Velg alternativet Rediger på menyen.
2. Aktiver feltet du vil redigere.
3. Endre informasjonstypen og deretter perioden.
4. Lagre endringene.

Data som er tilgjengelige for tidsplottene, er som standard kildene som brukes i systemet. Hvis flere datakilder er tilgjengelige for en datatype, kan du velge å vise en alternativ datakilde i tidsplotten. Du endrer datatype ved å bruke alternativet Datakilder på menyen.

Vindplott-panel

En vindplott er en spesiell type tidsplott som er utformet spesifikt for å hjelpe deg med å forstå nylige endringer i vindstyrke og -retning. Vindplott-panelet inkluderer vindretning og vindstyrke. Grafikken er konfigurert loddrett, og de nyeste data vises øverst på skjermen.

9 Autopilot

Hvis en autopilotdatamaskin av typen AC12N, AC42N eller SG05 er koblet til systemet, er autopilotfunksjoner tilgjengelige i systemet.

En autopilot er utformet for å opprettholde nøyaktig kurs under ulike sjøforhold, med minimale bevegelser på styreposisjonen.

Sikker betjening med autopiloten

⚠ Advarsel: En autopilot er et nyttig hjelpemiddel for navigasjon, men kan ALDRI erstatte en menneskelig navigatør.

Aktivere autopiloten

Du aktiverer autopiloten fra hvilket som helst panel ved å trykke på **STBY/AUTO**-knappen, og deretter velger du ønsket modus på hurtigmenyen for autopilot.

Bytte fra automatisk modus til manuell styring

Du setter autopiloten i STBY-modus fra hvilken som helst automatisk betjeningsmodus ved å trykke kort på **STBY/AUTO**-knappen.

→ ***Merk:*** Hvis Zeus^2 er koblet til et EVC-system via SG05, kan du ta manuell kontroll over styringen uavhengig av autopilotmodusen. Se *"Bruke autopiloten i et EVC-system"* på side 54.

Autopilotangivelse på sidene

1	Autopilotangivelse på statuslinje
2	Hurtigmeny for autopilot
3	Autopilotvindu på informasjonslinjen

Angivelse av autopilotmodus på statuslinjen

Statuslinjen viser autopilotinformasjon så sant en autopilotdatamaskin er koblet til nettverket.

Ikoner er inkludert hvis autopiloten er passiv eller låst av en annen kontrollenhet for autopilot.

Hurtigmeny for autopilot

Du styrer autopiloten fra hurtigmenyen for autopilot.

Hurtigmenyen har en fast plass på siden, og den er tilgjengelig for alle sider med unntak av når det finnes et aktivt autopilotpanel.

Når hurtigmenyen for autopilot er aktiv, kan du ikke betjene bakgrunnspanelet eller menyen på panelet.

Du fjerner hurtigmenyen fra en side ved å velge **X** øverst til høyre eller ved å trykke på **X**-knappen. Du aktiverer den igjen ved å holde inne **STBY-/AUTO**-knappen eller ved å velge autopilotvinduet på informasjonslinjen.

Følgende hurtigmenyer er tilgjengelige:

Autopilotkontroller, som viser aktiv modus, kurs, ror og diverse styringsinformasjon, avhengig av hvilken autopilotmodus som er aktiv.
Manuelle justeringer av valgt kurs kan bare foretas når pilindikatorene for babord og styrbord lyser rødt og grønt.

Modusvalg, inkludert tilgang til valg av svingmønster.

Valgt svingmønster.

Autopilot-vinduet på informasjonslinjen

Du kan velge å vise Autopilot-vinduet på informasjonslinjen.

Hvis hurtigmenyen for autopilot er deaktivert, kan du aktivere den ved å velge vinduet på informasjonslinjen.

Autopilot-panelet

Autopilot-panelet brukes til å vise navigasjonsdata. Det kan vises som et fullskjermspanel eller på en side med flere paneler.

Antallet datafelt som er inkludert på Autopilot-panelet, er avhengig av den tilgjengelige panelstørrelsen.

Datafelt

Følgende forkortelser brukes på Autopilot-panelet:

CTS	Kurs å styre
DTD	Distanse til ankomstpunkt
VPT DIST	Distanse til neste veipunkt
SOG	Fart over grunn
COG	Kurs over grunn
XTE	Seilingsavvik (L: venstre eller R: høyre)

Modusoversikt

Autopiloten har flere styremodi. Antallet modi og funksjoner i hver enkelt modus avhenger av båttypen og tilgjengelige inndata, som vist i tabellen.

Modus	Funksjon	Beskrivelse
Standby		Standby-modus brukes ved manuell styring i styreposisjon. Kompass- og rorvinkel vises på skjermen.
NFU		Styring uten oppfølging der rorbevegelsen styres med Babord- og Styrbord-knappene på hurtigmenyen for piloten, eller av en annen NFU-enhet.
FU		Styring med oppfølging der rorvinkelen angis med roteringsknappen eller av en annen FU-enhet
AUTO		Automatisk styring der den angitte kursen opprettholdes.
	Registrere retning	Avbryter svingen og bruker den umiddelbare kompassavlesningen som angitt kurs.
	Svingmønstre	Flytter fartøyet automatisk i forhåndsdefinerte styremønstre for sving.
	Slag	Bare tilgjengelig hvis båttypen er satt til Seil. Slag med en fast vinkel.
Ingen avdrift		Autostyring som holder fartøyet på en rett peilelinje ved å kompensere for drift.
	Unnamanøver	Går tilbake til Ingen avdrift-modus etter en kursendring.
NAV		Navigasjonsstyring. Styrer fartøyet til et bestemt veipunkt eller gjennom en rute.

Modus	Funksjon	Beskrivelse
WIND		Bare tilgjengelig hvis båttypen er satt til Seil. Automatisk styring der fartøyets kurs endres for å opprettholde en angitt vindvinkel.
	Slag/jibbing	Bare tilgjengelig hvis båttypen er satt til Seil. Slag/jibbing med relativ eller sann vindvinkel som referanse.
WIND Nav		Automatisk styring som bruker både vind- og GPS-data til å styre fartøyet til et bestemt veipunkt eller gjennom en rute.

Standby-modus

Standby-modus (STBY) brukes når du styrer båten fra dashbordet.

- Sett autopiloten i STBY-modus fra hvilken som helst operasjon ved å trykke kort på **STBY/AUTO**-knappen.

Non-Follow Up (Ikke oppfølging, NFU, servostyring)

I NFU-modus bruker du pilknappene for babord og styrbord på hurtigmenyen for autopilot til å styre roret. Roret beveger seg så lenge knappen holdes inne.

- Aktiver NFU-modus ved å velge pilknappen for babord eller styrbord på hurtigmenyen mens autopiloten er i STBY- eller FU-modus.
  Du går tilbake til STBY-modus ved å trykke kort på **STBY-/AUTO**-knappen.

Oppfølgingsstyring (FU)

I FU-modus bruker du roteringsknappen til å styre rorvinkelen. Trykk på roteringsknappen, og vri deretter på knappen for å angi rorvinkelen. Roret flyttes til angitt vinkel og stopper deretter.

- Du velger FU-modus fra hurtigmenyen for autopilot.

→ ***Merk:*** Hvis hurtigmenyen for autopilot er lukket, eller hvis en dialogboks for alarmer er aktivert på enheten som styrer autopiloten i FU-modus, endres autopiloten automatisk til STBY-modus.

> ⚠ Advarsel: Når du er i FU-modus, kan du ikke ta manuell kontroll over rattet.

AUTO-modus (automatisk kompass)

I AUTO-modus utsteder autopiloten rorkommandoer som kreves for å styre fartøyet automatisk i en valgt kurs.

- Du velger AUTO-modus fra hurtigmenyen for autopilot. Når modusen er aktivert, velger autopiloten den gjeldende kursen som valgt kurs.

Endre valgt kurs i AUTO-modus

Du justerer valgt kurs ved hjelp av roteringsknappen eller pilknappene for babord/styrbord på hurtigmenyen for autopilot, eller du kan velge Kompasskurs-vinduet på hurtigmenyen for autopilot og deretter angi ønsket verdi for kursen.

Det foretas umiddelbart en kursendring. Den nye kursen holdes til en ny kurs blir valgt.

Registrere retning

Når fartøyet svinger i AUTO-modus, vil en umiddelbar tilbakestilling av modusen aktivere funksjonen for registrering av retning. Dette avbryter automatisk svingen, og fartøyet fortsetter i retningen som ble avlest fra kompasset i det øyeblikket du aktiverte modusen på nytt.

Slag i AUTO-modus

→ ***Merk:*** Slagfunksjonen er bare tilgjengelig når systemet er konfigurert for båttypen SEIL.

Slag må bare utføres mot vinden og må testes i rolige sjøforhold med lett vind for å finne ut hvordan det fungerer på båten din. Ettersom det finnes svært mange båtegenskaper (fra saktegående båter til racerbåter), kan slagfunksjonen variere i ytelse fra båt til båt.

Slag i AUTO-modus er forskjellig fra slag i WIND-modus. I AUTO-modus er slagvinkelen fast og som definert av brukeren. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se *"Slag – WIND-modus"* på side 50.

Du starter slagfunksjonen fra AUTO-modus.

Når slagretningen er valgt, endrer autopiloten den gjeldende angitte kursen i henhold til den angitte faste slagvinkelen.

Du kan avbryte slagoperasjonen så lenge dialogboksen Slå er åpen, ved å velge motsatt slagretning. Når operasjonen blir avbrutt, returnerer båten til den forrige angitte retningen.

Ingen avdrift-modus

Ingen avdrift-modus kombinerer autopiloten og posisjoneringsinformasjonen fra GPS.

I Ingen avdrift-modus styres fartøyet langs en beregnet sporlinje i en retning brukeren har angitt. Hvis fartøyets kurs driver bort fra den opprinnelige kursen på grunn av strøm og/eller vind, følger fartøyet linjen med en driftvinkel.

1. Snu fartøyet i ønsket kurs
2. Aktiver Ingen avdrift-modusen. Autopiloten tegner en usynlig peilelinje basert på gjeldende kurs fra båtens posisjon.

I motsetning til i AUTO-modus (kompassmodus) bruker autopiloten nå posisjonsinformasjonen til å beregne seilingsavviket, og den holder sporet rett automatisk.

Du bruker pilpanelknappene for babord/styrbord på hurtigmenyen for autopilot eller roteringsknappen til å tilbakestille peilelinjen når du er i Ingen avdrift-modus.

Unnamanøver

Hvis du må styre unna en hindring mens du er i Ingen avdrift-modus, kan du sette autopiloten i STBY og styre manuelt eller bruke styreposisjonen til hindringen er passert.

Hvis du går tilbake til Ingen avdrift-modus i løpet av 60 sekunder, kan du velge å fortsette på den tidligere angitte peilelinjen.

Hvis du ikke svarer, forsvinner dialogboksen og autopiloten går tilbake til Ingen avdrift-modus med gjeldende kurs angitt som peilelinje.

NAV-modus

⚠Advarsel: **NAV**-modus må bare brukes i åpent farvann.

Du kan bruke autopiloten til å styre båten automatisk til et spesifikt veipunkt, eller langs en forhåndsdefinert rute. Posisjonsinformasjonen fra GPS brukes til å endre kursen som skal styres, slik at båten holdes på sporlinjen og føres til veipunktet som er målet.

→ ***Merk:*** Gyldig posisjon må være registrert på Zeus^2 for å oppnå tilfredsstillende navigeringsstyring. Autostyring må testes og vurderes som tilfredsstillende før du går inn i NAV-modus.

Starte automatisk navigering

Når du starter navigering langs en rute eller til et veipunkt fra kartpanelet, blir du bedt om å sette autopiloten i NAV-modus. Hvis du avviser denne forespørselen, kan du starte NAV-modus fra menyen for autopilotmodus.

Når NAV-modus er startet, holder autopiloten automatisk fartøyet på etappen.

Når fartøyet kommer til ankomstsirkelen for et rutepunkt, høres et lydsignal fra autopiloten, og det vises en dialogboks med den nye kursinformasjonen. Hvis den nødvendige kursendringen til neste veipunkt er under grensen for kursendring, endrer autopiloten automatisk kursen. Hvis den nødvendige kursendringen til neste veipunkt i en rute er over den angitte grensen, blir du bedt om å bekrefte at den kommende kursendringen er godkjent.

→ ***Merk:*** Hvis du vil ha informasjon om navigeringsinnstillinger, kan du se *"Navigeringsinnstillinger"* på side 40.

Ankomstsirkel for veipunkt

Ankomstradiusen definerer punktet der en sving startes når du navigerer etter en rute.

Ankomstsirkelen bør justeres etter båtens hastighet. Jo høyere hastigheten er, jo bredere bør sirkelen være. Intensjonen er at autopiloten skal starte kursendringen i tide til å oppnå en jevn overgang til neste etappe.

Figuren nedenfor kan brukes til å velge den passende veipunktssirkelen når du oppretter en rute.

Eksempel: Med en hastighet på 20 knop bør du bruke en veipunktssirkel med radiusen 0,09 nm.

→ ***Merk:*** Avstanden mellom veipunkt i en rute må ikke være mindre enn radiusen for ankomstsirkelen for veipunktet ved bruk av automatisk endring i veipunkt.

WIND-modus

→ ***Merk:*** WIND-modus er bare tilgjengelig hvis systemet er konfigurert for seilbåt på Installasjon-menyen i autopilot.

Du må kontrollere at gyldige inndata er tilgjengelige fra vindsignalomformeren, før WIND-modus startes.

Start vindstyring på følgende måte:

1. Sett autopiloten i AUTO-modus.
2. Juster båtkursen til vindvinkelen er den vinkelen du vil opprettholde.
3. Velg modusangivelsen i autopilotkontrolleren for å aktivere autopilotmenyen, og velg deretter WIND-modus.

Satt styrekurs (CTS) og satt vindvinkel angis fra kompasskursen og vindsignalomformeren i det øyeblikket WIND-modusen velges. Fra da av endrer autopiloten kurs for å opprettholde vindvinkelen etter hvert som vindretningen endrer seg.

Slag i WIND-modus

→ ***Merk:*** Slagfunksjonen er bare tilgjengelig når systemet er konfigurert for båttypen SEIL.

Slag må bare utføres mot vinden og må testes i rolige sjøforhold med lett vind for å finne ut hvordan det fungerer på båten din. Ettersom det finnes svært mange båtegenskaper (fra saktegående båter til racerbåter), kan slagfunksjonen variere i ytelse fra båt til båt.

Slag i WIND-modus sammenlignet med AUTO-modus utføres ved seiling med relativ eller sann vind som referanse. Sann vindvinkel må være under 90 grader.

Svinghastigheten under slaget vil bli angitt av slagtiden som er definert i oppsettet for seileparametre. Slagtiden styres også av båtens hastighet for å forhindre tap av hastighet under slag.

Du kan starte slagfunksjonen fra WIND-modus.

Når du starter slaget, speiler autopiloten umiddelbart den angitte vindvinkelen til motsatt side av baugen.

Du kan avbryte slagoperasjonen så lenge dialogboksen Slå er åpen, ved å velge motsatt slagretning. Når operasjonen blir avbrutt, returnerer båten til den forrige angitte retningen.

Jibbing

Jibbing er mulig når sann vindvinkel er over 120°.

Jibbetiden fastsettes av båtens hastighet for å gjøre det så raskt som mulig med kontroll.

Forhindre slag/jibb

Du bør være forsiktig med å bruke autopiloten under skarp seiling og kjøring.

Hvis seilene ikke er i balanse under skarp seiling, kan roterende krefter fra seilene føre båten inn i vinden. Hvis båten drives lenger enn den angitte minimumsvindvinkelen, forsvinner thrusten fra seilene plutselig, og båtens hastighet reduseres. Det blir vanskeligere å styre båten fordi roret blir mindre effektivt.

Funksjonen for å forhindre slag i WIND-modus er implementert for å unngå slike situasjoner. Den reagerer umiddelbart når den relative vindvinkelen blir 5° mindre enn den angitte minimumsvindvinkelen, og mer rorbruk blir iverksatt.

Under kjøring kan det være vanskelig å styre båten når bølger kommer fra siden eller bakfra. Bølgene kan rotere båten inn i en uønsket jibbing. Dette kan være farlig for både mannskapet og masten.

Funksjonen for å forhindre jibbing aktiveres når den faktiske relative vindvinkelen blir større enn 175° eller blir motsatt av den angitte vindvinkelen. Mer bruk av roret blir iverksatt for å forhindre en uønsket jibbing.

Funksjonene for å forhindre slag og jibbing er ikke en garanti mot å havne i farlige situasjoner. Hvis effekten av roret og/eller drivenheten ikke er tilstrekkelig, kan det oppstå en farlig situasjon. Vær spesielt oppmerksom i slike situasjoner.

WIND Nav-modus

I WIND Nav-modus styrer autopiloten båten i forhold til både vind- og posisjonsdata.

I denne modusen beregner autopiloten den første kursendringen som er nødvendig for å navigere mot det aktive veipunktet, men piloten tar også hensyn til gjeldende vindretning i beregningen.

Styring etter svingmønster

Autopiloten har en rekke funksjoner for automatisk svingstyring for motoriserte båter når piloten er i AUTO-modus.

→ ***Merk:*** Alternativet for svingstyring er ikke tilgjengelig hvis båttypen er satt til SEIL. Funksjonen for å slå/jibbe er da implementert i stedet.

Starte en sving

Du starter svingen ved å velge det relevante svingikonet. Deretter velger du alternativene for babord eller styrbord i dialogboksen Sving for å velge svingretningen.

Stoppe svingen

Du kan stoppe svingen fra dialogboksen Sving.

Du kan også trykke på **STBY/AUTO**-knappen når som helst under en sving for å gå tilbake til STBY-modus og manuell styring.

Svingvariabler
Alle alternativer for svingstyring, med unntak av C-sving, har innstillinger du kan justere før du starter en sving, og når som helst mens båten er i en sving.

U-sving

U-sving endrer den gjeldende angitte retningen 180° i motsatt retning.

Svinghastigheten er identisk med innstillingene for Svinghastighet. Denne kan ikke endres i løpet av svingen.

→ ***Merk:*** Se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2 hvis du vil ha informasjon om innstillinger for Svinghastighet.

C-sving

C-sving gjør at båten svinger i en sirkel.

Du kan justere Svinghastighet i dialogboksen Sving før svingen startes, og under svingen. Hvis du øker svinghastigheten, svinger båten i en mindre sirkel.

Spiralsving

I en spiralsving beveger båten seg i en spiral med minkende eller økende radius. Denne funksjonen kan brukes til å sirkle rundt fisk eller når man leter etter et objekt.

Du angir utgangsradiusen før svingen startes, og du angir endringen per sving i løpet av svingen. Hvis endringen per sving settes til null, svinger båten i en sirkel. Negative verdier angir en minkende radius, mens positive verdier angir en økende radius.

Sikksakksvinger

Hvis du vil navigere i et sikksakkmønster, angir du den første kursendringen før svingen startes.

I løpet av svingen kan du endre hovedkursen, kursendringen og etappeavstanden.

Firkantet sving

I en firkantet sving vender båten automatisk 90° etter å ha tilbakelagt en definert etappeavstand.

Du kan når som helst i løpet av svingen endre hovedkursen og avstanden for etappen til båten foretar en ny sving på 90°.

Saktegående S-sving

I en saktegående S-sving roterer båten rundt hovedkursen.

Du angir endringen av valgt kurs før svingen startes.

I løpet av svingen kan du endre hovedkursen, kursendringen og svingradiusen fra dialogboksen Sving.

Dybdekontursporing, DCT™

Hvis systemet har inndata fra et ekkolodd, kan autopiloten konfigureres til å følge en dybdekontur.

> ⚠ Advarsel: Ikke bruk denne funksjonen hvis ikke havbunnen er egnet for det. Ikke bruk den i steinete farvann der dybden varierer kraftig på små områder.

Bruk følgende prosess til å starte DCT-styring:

1. Kontroller at du har dybdeavlesning på panelet eller på et separat dybdeinstrument.
2. Styr båten til dybden du vil spore, og i dybdekonturens retning.
3. Aktiver **AUTO**-modus, velg dybdekonturstyring, og overvåk dybdeavlesningen.
4. Velg alternativet Babord eller Styrbord i dialogboksen Sving for å starte dybdekonturstyringen og følge bunnhellingen mot styrbord eller babord.

Følgende parametre er tilgjengelige for dybdekontursporing:

Dybdeforsterkning

Denne parameteren fastsetter forholdet mellom angitt ror og avviket fra den valgte dybdekonturen. Jo høyere verdien for dybdeforsterkning er, jo mer ror brukes.

Hvis verdien er for lav, tar det lang tid å kompensere for avdrift fra den angitte dybdekonturen, og autopiloten klarer ikke å holde båten på den valgte dybden.

Hvis verdien er for høy, øker overstyringen, og styringen blir ustabil.

Konturkryssvinkel (CCA)

CCA er en vinkel som legges til eller trekkes fra angitt kurs.

Med denne parameteren kan du få båten til å rotere rundt referansedybden med saktegående s-bevegelser.

Jo større verdien for CCA er, jo større rotasjon tillates. Hvis du setter CCA til null, blir det ingen s-bevegelser.

Bruke Zeus^2 i et AP24-/AP28-system

Kommandooverføring

Hvis Zeus^2 er koblet til et autopilotsystem som omfatter en AP24- eller AP28-kontrollenhet, kan bare én kontrollenhet aktiveres om gangen. En inaktiv kontrollenhet er angitt med en firkant og et korssymbol på hurtigmenyen for autopilotkontrolleren.

Du overtar kommandoen fra en inaktiv kontrollenhet ved å trykke på **STBY-/AUTO**-knappen for å åpne menyen for modusvalg og deretter bekrefte aktiv modus.

Låse eksterne stasjoner

AP24/AP28 inkluderer en funksjon for ekstern låsing som deaktiverer autopilotkontroll fra andre enheter. En låst kontrollenhet er angitt med et nøkkelsymbol på hurtigmenyen for autopilotkontrolleren.

Når funksjonen for ekstern lås er aktivert på en AP24-/AP28-kontrollenhet, beholder bare den aktive kontrollenheten kommandoen. Det er ikke mulig å overføre kommandoen til Zeus^2 eller andre kontrollenheter for autopilot i systemet.

Du kan bare låse opp de eksterne stasjonene fra AP24-/AP28-enheten som har kommandoen.

Bruke autopiloten i et EVC-system

Når Zeus^2 er koblet til et EVC-system via SG05, kan du ta manuell kontroll over styringen uavhengig av autopilotmodusen.

Modusindikatoren på hurtigmenyen for piloten erstattes med en strek for å angi EVC-overstyring.

Systemet går tilbake til Zeus^2-kontroll i Standby-modus hvis ingen rorkommando blir gitt fra EVC-systemet innen en forhåndsdefinert periode.

Autopilotinnstillinger

Kartkompass

Du kan velge å vise et kompassymbol rundt båten på kartpanelet. Kompassymbolet er deaktivert når markøren er aktiv på panelet.

Låse bruk av autopiloten fra en enhet

Du kan låse en Zeus^2-enhet for å forhindre uautorisert bruk av autopiloten. Når enheten er låst, er dette angitt med et låsesymbol og med tekst på hurtigmenyen. Ingen automatiske modi kan velges fra en låst enhet.

→ ***Merk:*** Låsefunksjonen er ikke tilgjengelig på en enhet som har autopilotkontroll!

Hvis Zeus^2 er en del av et AP24-/AP28-system, kan alle andre enheter for autopilotstyring låses for autopilotstyring fra AP24-/AP28-kontrollenheten.

Sjøfilter

Sjøfilteret brukes til å redusere følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær.

AV	Sjøfilteret er deaktivert. Dette er standardinnstillingen.
AUTO	Reduserer følsomheten for roraktivitet og autopilot i dårlig vær gjennom en tilpasningsprosess. AUTO-innstillingen anbefales hvis du vil bruke sjøfilteret.
MANUELL	Koblet til styringsinnstillingene for styringsrespons som er beskrevet tidligere. Kan brukes til å finne den optimale kombinasjonen av kursholding og lav roraktivitet manuelt i tøffe, men stødige sjøforhold.

Seileparametre

→ ***Merk:*** Innstillinger for seileparametre er bare tilgjengelige hvis båttypen er satt til Seil.

Tid til å slå

Når du utfører et slag i WIND-modus, kan du justere hastigheten på svingen (slagtiden). Dette gjør seilere som er alene på sjøen, muligheten til å håndtere båten og seilene under et slag.

En sving som utføres uten å bytte vindside, foretas også med en kontrollert svinghastighet.

Slagvinkel

Denne verdien brukes til å forhåndsdefinere kursendringen som brukes ved slag i AUTO-modus. Når du trykker på indikatorene for babord og styrbord på hurtigmenyen for autopilot, endres kursen like mye som denne verdien.

Vindfunksjon

Når Vindfunksjon er satt til AUTO, velger autopiloten automatisk mellom relativ og sann vindstyring. AUTO er standard og anbefales for normal fart.

Når båten kjører, surfer den også på bølgene. Dette kan føre til betydelige endringer i båtens hastighet og dermed også endringer i relativ vindvinkel. Sann vindstyring brukes derfor under kjøring, mens styring etter relativ vind brukes under skarp seiling.

Relativ vindstyring foretrekkes når du vil oppnå maksimal båthastighet. Autopiloten prøver å opprettholde en konstant relativ vindvinkel for å få maksimal thrust fra en gitt trim av seilene.

Når du seiler i lukket farvann, kan den relative vindvinkelen bli midlertidig endret på grunn av vindkast. Det kan da være å foretrekke å seile etter sann vind.

VMG-optimalisering

Du kan optimalisere VMG etter vind. Når denne funksjonen er valgt, er den aktiv i 5–10 minutter etter at en ny vindvinkel er angitt, og bare under skarp seiling.

Legglinjestyring

Legglinjestyring er nyttig under navigering. Seilingsavvik (XTE) fra navigatoren holder båten på sporlinjen. Hvis XTE fra navigatoren overskrider 0,15 NM, beregner autopiloten legglinjen og sporet mot veipunktet.

Respons

Systemet bytter som standard mellom parametersettet HI/LO basert på hastighet (motorbåter) eller hastighet og vind (seilbåter). Du kan imidlertid velge manuelt hvilket parametersett som skal brukes.

HI eller LO må velges hvis ingen hastighetsinndata er tilgjengelige.

Du kan finjustere hvert av de to parametersettene (HI/LO) manuelt. Nivå 4 er standardinnstillingen med parameterverdiene som angitt av funksjonen for automatisk justering. Hvis ingen automatisk justering foretas (anbefales ikke), er verdiene for nivå 4 fabrikkstandardene.

Et lavt responsnivå reduserer roraktiviteten og angir en "løsere" styring.

Et høyt responsnivå øker roraktiviteten og gir en "fastere" styring. Hvis responsnivået er for høyt, begynner båten å bevege seg i S-form.

Automatisk styring

Dette alternativet viser en oversikt over alle parametre for styring med autopilot, og du kan justere parametrene hvis det er behov for det.

Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

Installasjon

Brukes til installasjon og klargjøring av autopilot. Se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

10 Radar

Radar-panelet kan konfigureres som en fullskjermvisning eller kombineres med andre paneler.

Radarbildet kan også vises som et overlegg på eksisterende 2D- og 3D-kartvisninger. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se *"Kartoverlegg"* på side 26.

→ ***Merk:*** Radardoverlegg krever data fra kurssensoren.

Radarpanelet

Knapp	Beskrivelse	Kommentar
1	Område	
2	Orientering	
3	Bevegelse	
4	Kompass	*
5	Kurslinje	*
6	Rotasjonskontroller	
7	Avstandsringer	*
8	Avstandsmerker	*
9	Informasjonssøyle	

* Valgfri grafisk info på radar.

Grafisk info på radar kan aktiveres/deaktiveres samlet fra Radar-menyen eller individuelt, som beskrevet i *"Radarinnstillinger-panelet"* på side 63.

Radaroverlegg

Du kan legge radarbildet over kartet. Dette kan bidra til enklere tolkning av radarbildet ved at du kan sammenligne radarmålene med kartobjekter.

Når radaroverlegget er valgt, finner du grunnleggende funksjoner for radarbetjening på menyen på kartpanelet.

Radarens driftsmodi

Radarens driftsmodi styres fra Zeus^2-enheten. Følgende modi er tilgjengelige:

Av
Strømmen til radarskanneren blir slått av

Standby
Strømmen til radarskanneren er på, men radaren overfører ikke.

Sende
Skanneren er på og overfører. Mål som blir funnet, blir tegnet på radarens PPI (planposisjonsindikator).

Radarens rekkevidde

Du justerer radarens rekkevidde ved å vri på roteringsknappen eller velge zoomeikonene på radarpanelet.

Bruke markøren på et radarpanel

Markøren vises som standard ikke på et radarpanel.

Når du plasserer markøren på radarpanelet, aktiveres markørvinduet.

Markøren kan brukes til å måle en avstand til et mål, og til å velge mål, som beskrevet senere i denne delen.

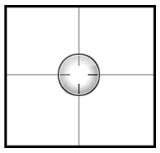
Hvis du vil fjerne markøren og markørelementene fra panelet, velger du **Fjern markør** eller trykker på **X**-knappen.

Gå til-markør

Du starter navigasjon til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet for å gå til markør på menyen.

Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av en berøringsskjerm kan du bruke funksjonen for markørassistanse til å finjustere og plassere markøren mer nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.



Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren på panelet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

Hvis enheten har en **MARK**-knapp, kan du trykke på denne knappen for å lagre et veipunkt umiddelbart. Hvis markøren er aktiv, lagres veipunktet på markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, lagres veipunktet på fartøyets posisjon.

Justere radarbildet

Du kan kanskje forbedre radarbildet ved å justere radarens følsomhet og ved å filtrere vekk tilfeldige ekkoer fra hav- og værforhold.

Du kan også justere bildeinnstillingene fra radarmenyen.

Styrke

Styrken styrer følsomheten til radarmottakeren.

Hvis styrkeverdien er høy, er radaren mer følsom for radarreturer, slik at den kan vise svakere mål. Hvis styrkeverdien er for høy, kan bildet bli rotete med mye bakgrunnsstøy.

Styrke har en manuell og en automatisk modus. Du veksler mellom automatisk og manuell modus i glidefeltet eller ved å holde inne roteringsknappen.

Sjødemping

Sjødemping brukes til å filtrere effekten av tilfeldige ekkoreturer fra bølger eller urolig sjø i nærheten av fartøyet.

Når du øker sjødempingen, reduseres filtreringen av urolighetene på skjermen som skyldes bølgeekkoene.

Systemet inkluderer forhåndsdefinerte innstillinger for sjødemping for forholdene i havn og ute på havet, i tillegg til manuell modus, der du kan justere innstillingene. Du velger sjødempingsmodi fra menyen eller ved å trykke lenge på roteringsknappen. Du kan bare justere verdien for Sjødemping i manuell modus.

Regndemping

Regndemping brukes til å redusere innvirkningen av regn, snø eller andre værforhold på radarbildet.

Verdien bør ikke økes for mye, ettersom dette kan filtrere bort reelle mål.

Dempe radarstøy

Støy kan skyldes at radarsignaler fra andre radarenheter bruker samme frekvensbånd.

En høy innstilling reduserer støyen fra andre radar.

Støydempingen bør settes lavt når det ikke finnes støy, slik at du ikke går glipp av svake mål.

Alternativet Støydemping for radaren er tilgjengelig på menyen.

Avanserte radaralternativer

Radarterskel

Terskelen angir den nødvendige signalstyrken for de svakeste radarsignalene. Radarreturer under denne grensen filtreres bort og vises ikke.

Standardverdi: 30 %.

Målutvidelse

Alternativet Målutvidelse brukes til å øke størrelsen på radarmål.

Målforstørrelse

Målforstørrelse overstyrer og øker standard radarpulslengde, noe som gir større målreturer.

Hurtigskanning

(Bare Broadband Radar™).

Øker hastigheten på radarskanneren når rekkevidden er satt til 2 nm eller mindre. Dette alternativet gir raskere oppdateringer for målbevegelser innenfor denne rekkevidden.

STC-kurve

(Bare Broadband Radar™).

STC (følsomhetstidsstyring, Sensitivity Time Control) styrer følsomheten til radarsignalet nært fartøyet. Dette kompenserer for avstand til radarobjektet, slik at returer fra objekter med samme størrelse vises med samme størrelse på radarbildet.

Visningsalternativer for radar

Grafisk info på radar

Grafisk info på radar, som defineres på Radarinnstillinger-panelet, kan aktiveres/deaktiveres samlet. Se illustrasjonen av radarpanelet, som viser valgfrie radarelementer.

Målspor

Du kan angi hvor lenge sporene som genereres fra hvert mål på radarpanelet, skal bli værende. Du kan også deaktivere målspor.

→ ***Merk:*** Sann bevegelse anbefales ved bruk av målspor.

Fjerne målspor fra panelet

Når målspor vises på panelet, utvides radarmenyen med et alternativ der du kan fjerne målspor midlertidig fra radarpanelet. Målsporene vises på nytt hvis du ikke deaktiverer dem som beskrevet ovenfor.

Radarpaletten

Ulike farger (paletter) kan brukes til å representere detaljer på radarpanelet.

Radarretning

Radarretning er angitt øverst til venstre på radarpanelet som HU (Baug opp), NU (Nord opp) eller CU (Kurs opp).

Baug opp

Roterer radarbildet slik at det viser gjeldende retning rettet oppover på radarbildet.

Nord opp

Roterer radarbildet med retningen nord oppover.

Kurs opp
Roterer radarbildet slik at det viser gjeldende navigeringskurs rettet oppover.

Dette alternativet fungerer bare når systemet navigerer en aktiv rute. Hvis du ikke navigerer en aktiv rute, brukes retningen for Baug opp til navigeringsfunksjonen startes.

Plassere radarsentrum

Du kan flytte PPI (planposisjonsindikator) for radarsentrum til ulike posisjoner på radarpanelet, og du kan velge hvordan fartøysymbolet beveger seg på radarbildet.

Radarbevegelse er angitt øverst til venstre på radarpanelet som TM (Sann bevegelse) eller RM (Relativ bevegelse).

Radarposisjonen kan bare endres mens radaren overfører.

Senter *Se fremover* *Egendefinert forskyvning*

Senter
Standardinnstilling. PPI for radarsentrum sentreres på radarpanelet.

Se fremover
Flytter PPI for radarsentrum til bunnen av panelet for å få best mulig sikt forover.

Forskyvning
Gjør at du kan flytte PPI-senteret til hvilken som helst plassering på radarpanelet.

1. Velg alternativet Forskyvning på menyen.
2. Flytt markøren dit du vil plassere radarsenteret.
3. Bekreft innstillingen ved å velge alternativet Lagre på menyen.

Sann bevegelse

I Sann bevegelse vil fartøyet og bevegelige mål flytte seg over radarskjermen mens du kjører. Alle stasjonære objekter blir værende i en fast posisjon. Når fartøysymbolet når kanten av skjermen, tegnes radarbildet på nytt med fartøysymbolet midt på skjermen.

Når Sann bevegelse er valgt, utvides menyen med alternativet Tilbakestill sann bevegelse. Dette gjør det mulig å tilbakestille radarbildet manuelt og tilbakeføre fartøysymbolet til midten av skjermen.

EBL-/VRM-markeringer

Den elektroniske peilelinjen (EBL) og variable områdemarkeringen (VRM) gjør det mulig med raske målinger av område og peiling til fartøy og landmasser innenfor radarens rekkevidde. To ulike EBL-/VRM-markeringer kan plasseres på radarbildet.

EBL/VRM blir som standard plassert fra midten på fartøyet. Det er imidlertid mulig å forskyve referansepunktet til hvilken som helst valgt posisjon på radarbildet.

Når EBL/VRM er plassert, kan du aktivere/deaktivere dem ved å velge de relevante markeringene på informasjonssøylen eller ved å fjerne merket for markeringen på menyen.

Definere en EBL-/VRM-markering

1. Kontroller at markøren ikke er aktiv.
2. Aktiver menyen, velg **EBL/VRM**, og velg deretter **EBL/VRM 1** eller **EBL/VRM 2**.
   - EBL/VRM er nå plassert på radarbildet.
3. Velg justeringsalternativet på menyen hvis du må flytte markeringen, og juster den deretter ved å dra den på plass på radarbildet.
4. Velg lagringsalternativet på menyen for å lagre innstillingene.

Plassere EBL-/VRM-markeringer ved hjelp av markøren

1. Plasser markøren på radarbildet.
2. Aktiver menyen.
3. Velg én av EBL-/VRM-markeringene.
   - EBL-linjen og VRM-sirkelen plasseres i henhold til markørposisjonen.

Forskyve en EBL-/VRM-markering

1. Kontroller at markøren ikke er aktiv.
2. Aktiver menyen, velg **EBL/VRM**, og velg deretter markeringen du vil forskyve.
3. Trykk på alternativet Velg forskyvning.
4. Plasser markøren på radarpanelet for å angi forskyvningsposisjonen.
5. Velg lagringsalternativet på menyen for å lagre innstillingene.

Du kan tilbakestille EBL-/VRM-sentrum til fartøyets posisjon fra menyen.

Angi en alarmsone rundt fartøyet

En alarmsone er et område (sirkelformet eller en sektor) du kan definere på radarbildet. Når sonen er aktivert, blir du varslet med en alarm når et radarmål kommer inn i eller går ut av sonen.

Definere en alarmsone

1. Kontroller at markøren ikke er aktiv.
2. Aktiver menyen, velg **Alarmsoner**, og velg deretter én av alarmsonene.
3. Velg utforming for sonen.
4. Velg **Juster** for å angi rekkevidde og dybde for alarmsonen. Verdiene kan angis fra menyen eller ved å dra på radarpanelet.
5. Velg lagringsalternativet på menyen for å lagre innstillingene.

Når alarmsonene er plassert, kan du aktivere/deaktivere dem ved å velge den relevante delen på informasjonssøylen.

Alarminnstillinger

En alarm aktiveres når et radarmål bryter grensene for alarmsonen. Du kan velge om alarmen skal aktiveres når målet kommer inn i eller går ut av sonen.

Følsomhet

Følsomheten for alarmsonen kan justeres for å eliminere alarmer for små mål.

MARPA-mål

Hvis systemet inkluderer en kurssensor, kan du bruke MARPA-funksjonen (Mini Automatic Radar Plotting Aid) til å spore opptil ti radarmål.

Du kan angi alarmer som varsler deg hvis et mål kommer for nært. Se *"Radarinnstillinger"* på side 63.

MARPA-sporing er et viktig verktøy for å unngå kollisjoner.

→ ***Merk:*** MARPA krever kursdata for både radaren og Zeus^2.

MARPA-målsymboler

Systemet bruker målsymbolene som vises nedenfor.

Symbol	Beskrivelse
	Henter MARPA-mål. Dette tar vanligvis opptil ti fullstendige rotasjoner av skanneren.
	Sporer MARPA-mål, ikke i bevegelse eller ved anker.

Symbol	Beskrivelse
	Sporer trygt MARPA-mål med kursforlengere.
	Farlig MARPA-mål. Et mål defineres som farlig når det går inn i alarmsonen som er definert på radarpanelet.
	Når ingen signaler er mottatt innen en gitt tidsgrense, blir et mål definert som tapt. Målsymbolet representerer den siste gyldige posisjonen målet hadde før datamottaket gikk tapt.
	Valgt MARPA-mål, aktivert ved å plassere markøren på målikonet. Målet returnerer til standard målsymbol når markøren fjernes.

Spore MARPA-mål

1. Plasser markøren på målet på radarbildet.
2. Trykk på **Velg mål** på menyen.
3. Gjenta prosessen hvis du vil spore flere mål.

Når målene er identifisert, kan det ta opptil ti radarsveiper før målet er valgt og sporet.

Avbryte MARPA-målsporing

Når mål spores, utvides radarmenyen med alternativer for å avbryte individuelle mål eller stoppe sporingsfunksjonen.

Avbryt sporing av individuelle mål ved å velge målikonet før du aktiverer menyen.

Vise MARPA-målinformasjon

Hvis hurtigmenyen er aktivert, kan du velge et MARPA-mål for å vise grunnleggende målinformasjon. Informasjon for de tre MARPA-målene som er nærmest fartøyet, vises også på informasjonssøylen.

Når et mål er valgt, kan detaljert informasjon for målet vises fra menyen.

Du kan vise informasjon om alle MARPA-mål ved hjelp av alternativet **Fartøy** på Hjem-siden.

MARPA-alarminnstillinger

Du kan definere følgende MARPA-alarmer.

Alarm-ID	Beskrivelse
MARPA-mål tapt	Styrer om en alarm skal aktiveres når et MARPA-mål går tapt.
MARPA utilgjengelig	Styrer om en alarm skal aktiveres hvis du ikke har inndata som kreves for at MARPA skal fungere (gyldig GPS-posisjon og kurssensor koblet til radarserveren).

Ta opp radardata

Du kan ta opp radardata og lagre filen internt på Zeus^2-enheten, eller du kan lagre den på et SD-kort som settes inn i kortleseren på enheten.

En radaropptaksfil kan brukes til å dokumentere en hendelse eller en driftsfeil. En logget radarfil kan også brukes i simulatoren.

Hvis flere radar er tilgjengelige, kan du velge hvilken kilde du vil ta opp.

Radarinnstillinger

Grafisk info på radar
Du kan velge hvilke valgfrie radarelementer som skal aktiveres/deaktiveres samlet, på menyen. Se illustrasjonen av radarpanelet.

Peilinger
Brukes til å velge om radarpeilingen skal måles i forhold til sann/magnetisk nord (°T/°M) eller i forhold til relativ kurs (°R).

Informasjonssøyle
Aktiverer/deaktiverer informasjonssøylen for radaren. Se illustrasjonen av radarpanelet.

Informasjonssøylen kan vise opptil tre mål, som er ordnet med de farligste målene øverst. Du kan velge å vise MARPA-mål øverst og før eventuelle AIS-mål, selv om AIS-målene er nærmere fartøyet.

MARPA-innstillinger
Du kan definere lengden på MARPA-sporet, slik at det blir enklere å følge målbevegelser.

Det kan legges til en sirkel rundt fartøyet som presenterer faresonen. Radiusen på ringen er den samme som det nærmeste ankomstpunktet som er angitt i dialogboksen Farlige fartøy. Se *"Definere farlige fartøy"* på side 81. Det utløses en alarm hvis et fartøy kommer inn i sikkerhetssonen din.

Installasjon
Alternativet Installasjon brukes til radarinstallasjon, som er beskrevet i den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

11 Ekkolodd

Ekkoloddfunksjonen viser vannet og havbunnen under fartøyet, slik at du kan oppdage fisk og undersøke strukturen på havbunnen.

Zeus^2-enhetene inkluderer ikke innebygd ekkolodd eller StructureScan. En ekstern modul som SonarHub, BSM-3 eller andre kompatible moduler må være tilgjengelig i nettverket for at du skal kunne bruke ekkoloddfunksjonen i systemet.

Ekkoloddbildet

Knapp	Beskrivelse	Kommentar
1	Dybde	
2	Temperatur	
3	Frekvens/zoom	
4	Justeringsikoner for styrke og farge	
5	Fiskebuer	
6	Øvre og nedre område	
7	A-skop	*
8	Temperaturgraf	*
9	Zoomsøyler	*
10	Områdeskala	
11	Dybdelinje	*
12	Bunn	

* Valgfrie elementer i ekkoloddbildet.

→ ***Merk:*** Du aktiverer/deaktiverer de valgfrie ekkoloddbildene individuelt. Se *"Innstillinger for ekkolodd"* på side 69.

Zoome i et ekkoloddbilde

Du kan zoome i et ekkoloddbilde ved å gjøre følgende:

- vri på roteringsknappen
- bruke zoomeikonene på panelet
- knipe eller spre med fingrene på skjermen

Zoomenivået vises øverst til venstre på panelet.

Når du zoomer inn, holdes havbunnen nær bunnen av skjermen, uansett om du er i automatisk avstand eller manuell avstand.

Hvis avstanden er satt betydelig lavere enn den faktiske dybden, vil ikke enheten finne bunnen ved zooming.

Hvis markøren er aktiv, zoomer enheten inn dit markøren peker.

Zoomsøyle

Zoomsøylen vises når du zoomer i ekkoloddbildet.

Dra zoomsøylen loddrett for å vise ulike deler av vannsøylen.

Bruke markøren på Ekkolodd-panelet

Markøren kan brukes til å måle en avstand til et mål, merke en posisjon og velge mål.

Markøren vises som standard ikke på ekkoloddbildet.

Når du trykker kort på skjermen, vises dybden på markørposisjonen, mens informasjonsvinduet og historikklinjen aktiveres.

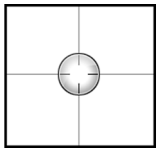
Hvis du vil fjerne markøren og markørelementene fra panelet, velger du **Fjern markør** eller trykker på **X**-knappen.

Gå til-markør

Du starter navigasjon til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet for å gå til markør på menyen.

Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av en berøringsskjerm kan du bruke funksjonen for markørassistanse til å finjustere og plassere markøren mer nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.



Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

Måle avstand

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom posisjonen til to observasjoner på bildet.

Det er enklere å bruke målefunksjonen når bildet står på pause.

1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra.
2. Start målefunksjonen fra menyen.
3. Plasser markøren på det andre målepunktet.
   - Det tegnes en linje mellom målepunktene, og avstanden vises i informasjonsvinduet.
4. Fortsett å velge nye målepunkter hvis du ønsker det.

Du kan bruke menyen til å flytte startpunktet og sluttpunktet så lenge målefunksjonen er aktiv.

Når du velger **Ferdig med måling** eller trykker på **X**-knappen, gjenopptas vanlig blaing i bildet.

Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren på panelet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

Hvis enheten har en **MARK**-knapp, kan du trykke på denne knappen for å lagre et veipunkt umiddelbart. Hvis markøren er aktiv, lagres veipunktet på markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, lagres veipunktet på fartøyets posisjon.

Vise ekkoloddhistorikk

Når markøren vises på et ekkoloddpanel, vises blafeltet nederst på panelet. Blafeltet viser bildet du har åpent for øyeblikket, i forhold til den samlede historikken for lagrede ekkoloddbilder.

Hvis blafeltet er plassert helt til høyre, angir det at du viser de siste loddskuddene. Hvis du plasserer markøren til venstre på skjermen, begynner historikklinjen å bla mot venstre, og den automatiske blaingen ved mottak av nye loddskudd blir deaktivert.

Du kan vise ekkoloddhistorikken ved å panorere bildet.

Du gjenopptar vanlig blaing ved å velge **Fjern markør** eller trykke på **X**-knappen.

Konfigurere ekkoloddbildet

Området

Områdeinnstillingen bestemmer sjødybden som er synlig på skjermen.

Auto område

Hvis du velger Auto, viser systemet automatisk hele området, fra vannoverflaten til bunnen.

Forhåndsdefinerte områdenivåer

Du kan velge mellom flere forhåndsdefinerte områdenivåer.

Kunde Område

Med dette alternativet kan du angi øvre og nedre områdegrenser manuelt.

Ekkolodd-panelet kan konfigureres som en enkeltvisning eller som en delt visning der venstre og høyre side presenterer ulike bilder.

Ekkofrekvens

Zeus^2-enheten støtter flere signalomformerfrekvenser. Hvilke frekvenser som er tilgjengelige, avhenger av ekkoloddmodulen og hvilken signalomformermodell som er koblet til.

Du kan vise to frekvenser samtidig ved å konfigurere et dobbelt ekkolodd.

Farge- og styrkeinnstillinger

Du kan også justere bildeinnstillingene fra ekkoloddmenyen.

Styrke

Styrken styrer følsomheten i ekkoloddet.

Jo mer du øker styrken, jo flere detaljer vises på bildet. En høy styrkeinnstilling kan imidlertid innføre flere bakgrunnsforstyrrelser på bildet. Hvis styrken er satt for lavt, kan det hende at svake ekkoloddbilder ikke vises.

Auto styrke

Alternativet Auto styrke holder følsomheten på et nivå som fungerer bra under de fleste forhold.

Når styrken er i automatisk modus, kan du angi en positiv eller negativ forskyvning som brukes på den automatiske styrken. Dette angis med A-40 – A40.

Farge

Sterke og svake ekkosignaler har ulike farger som angir ulike signalstyrker. Hvilke farger som brukes, avhenger av hvilken palett du velger.

Jo mer du øker fargeinnstillingen, jo flere ekkoloddbilder vises med farge på den sterke returenden av skalaen.

Sette ekkoloddet på pause

Du kan sette ekkoloddet på pause, slik at du kan undersøke ekkoene.

Denne funksjonen er nyttig når du må plassere et veipunkt nøyaktig på ekkoloddpanelet, og hvis du bruker markøren til å måle en avstand mellom to elementer i bildet.

Avanserte alternativer for ekkolodd

Støydemping

Signalstøy fra lensepumper, motorvibrasjon og luftbobler kan forstyrre bildet.

Alternativet Støydemping filtrerer signalstøyen og reduserer forstyrrelsene på skjermen.

TVG

Alternativet TVG (tidsvariabelstyrke) kompenserer for avstand til objektet, slik at ekkoer fra objekter med samme størrelse vises med samme størrelse på ekkoloddbildet.

Blahastighet

Du kan velge blahastigheten for ekkoloddbildet på skjermen. Høy blahastighet oppdaterer bildet raskere, mens lav blahastighet presenterer en mer langvarig historikk.

Pinghastigheten

Pinghastigheten styrer hastigheten på overføringen fra signalomformeren til vannet. Høy pinghastighet gjør at bildet beveger seg raskt på skjermen, mens lav pinghastighet viser en lengre historikk på skjermen. Gjenklangen som potensielt forårsakes av for høy pinghastighet, kan føre til støy på skjermen.

Ta opp ekkolodd-data

Du kan ta opp ekkolodd- og StructureScan-data og lagre filen internt på Zeus^2-enheten, eller du kan lagre den på et SD-kort som settes inn i kortleseren på enheten.

Funksjonen aktiveres fra menyalternativet **Avansert**.

Følgende alternativer er tilgjengelige:

Bytes pr loddskudd

Velg hvor mange byte per sekund som skal brukes ved lagring av loggfilen. Flere byte gir bedre oppløsning, men fører til at filen blir større enn ved bruk av innstillinger med færre byte.

Logg alle kanaler

Logger alle tilgjengelige ekkodata samtidig.

Når alle kanaler logges, lagres loggene i SL2-format i stedet for SLG-format.

Opptak i XTF-format

Valgfritt loggeformat for sideskanningsdata. Dette vises bare når StructureScan-data er tilgjengelige.

Dette formatet logger ikke alle kanaler i én fil. Formatet brukes som støtte for tredjepartsapplikasjoner på en PC (for eksempel SonarWiz) som trenger tilgang til StructureScan-data.

Lage StructureMap-kart når ferdig

Hvis StructureScan er tilgjengelig i nettverket, kan du konvertere loggingene til StructureMap-format (SMF) etter opptak. Filen kan også konverteres til StructureMap-format fra alternativet Filer.

Vise opptaksdata for ekkolodd

Både internt og eksternt lagrede ekkoloddopptak kan vurderes når de er valgt.

Loggfilen vises som et bilde på pause, og du styrer blaingen og visningen fra avspillingsmenyen.

Du kan bruke markøren på avspillingsbildet og panorere bildet som på et vanlig ekkoloddbilde.

Hvis flere kanaler ble tatt opp i den valgte ekkoloddfilen, kan du velge hvilken kanal du vil vise.

Du avslutter avspillingsmodusen ved å trykke på **X**-knappen eller velge **X**-symbolet øverst til høyre på avspillingsbildet.

Visningsalternativer for ekkolodd

Alternativer for delt skjerm

Zoomer
Zoom-modusen presenterer en forstørret visning av ekkoloddbildet på venstre side av panelet.

Zoomenivået er som standard satt til 2x. Du kan velge opptil 8x zoom fra rullegardinmenyen.

Søylene for områdezooming til høyre på skjermen viser området som forstørres. Hvis du øker zoomefaktoren, reduseres området. Du ser dette som redusert avstand mellom zoomsøylene.

Bunnlås
Modusen for bunnlås er nyttig når du vil vise ekkoer nær bunnen.

I denne modusen viser venstre side av panelet et bilde der bunnen er flat. Rekkeviddeskalaen endres til å måle fra havbunnen (0) og oppover. Bunnen og nullinjen vises alltid på bildet til venstre, uavhengig av rekkeviddeskalaen.

Skaleringsfaktoren for bildet til venstre på panelet justeres som beskrevet for alternativet Zoom.

Paletter
Du kan velge mellom flere visningspaletter som er optimalisert for ulike fiskeforhold.

Temperaturgraf
Temperaturgrafen brukes til å illustrere endringer i vanntemperaturen.

Når den er aktivert, vises det en farget linje og temperaturtall på Ekkolodd-panelet.

Dybdelinje
En dybdelinje kan legges til på bunnoverflaten for å gjøre det enklere å skille bunnen fra fisk og strukturer.

A-skop
A-skop er en visning av sanntidsekkoer etter hvert som de vises på panelet. Styrken på det faktiske ekkoet angis med både bredde- og fargeintensitet.

Zoomsøyler
Zoomsøylene viser rekkevidden som er forstørret på et delt panel med zoomevisning.

Fiske-ID
Du kan velge hvordan du vil at ekkoene skal vises på skjermen. Du kan også velge om du vil bli varslet med en pipelyd når en fiske-ID vises på panelet

Tradisjonelle fiskeekko *Fiskesymboler* *Fiskesymboler og dybdeangivelse*

→ ***Merk:*** Ikke alle fiskesymboler er faktisk fisk.

Innstillinger for ekkolodd

Kilde for ekkolodd
Hvis du har flere ekkolodd i nettverket, kan du velge hvilket ekkolodd som skal være foretrukket kilde på denne Zeus^2-enheten.

Nettverksekkolodd
Du kan dele ekkoloddet som er koblet til denne Zeus^2-enheten, i nettverket.

Hvis du vil ha mer informasjon om hvordan du konfigurerer ekkolodd, kan du se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

Nedskanningsoverlegg
Når en StructureScan-enhet er koblet til systemet, kan du legge nedskanningsbilder over det vanlige ekkobildet.

Når dette alternativet er aktivert, utvides Ekkolodd-menyen med grunnleggende alternativer for StructureScan.

Vise ekkoloddopptak
Brukes til å vise ekkoloddopptak som er lagret internt.

Loggfilen vises som et bilde på pause, og du styrer blaingen og visningen fra menyen.

Du kan bruke markøren på bildet, måle avstand og angi visningsalternativer som på et ekkoloddbilde i sanntid. Hvis flere kanaler ble tatt opp i den valgte ekkoloddfilen, kan du velge hvilken kanal du vil vise.

Du avslutter visningsfunksjonen ved å velge **X** øverst til høyre.

Søkedybde
Støy kan føre til at ekkoloddet søker etter urealistiske dybder.

Hvis du angir søkedybden manuelt, vises ekko som mottas fra objekter innenfor den angitte dybden.

Installasjon
Brukes til installasjon og konfigurasjon av ekkolodd. Se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

12 StructureScan™

StructureScan HD™ bruker høyfrekvenser til å tilby et fotolignende bilde av havbunnen med høy oppløsning.

StructureScan™ gir en dekning på 150 m med mange detaljer ved hjelp av sideskanning, mens nedskanning (DownScan™) gir perfekte bilder av struktur og fisk direkte under båten, ned til 90 m.

StructureScan™ er ikke integrert i Zeus^2. Du må ha en kompatibel ekstern StructureScan-modul tilgjengelig i nettverket for å kunne bruke StructureScan-funksjonene.

StructureScan™-bildet

Visningen

StructureScan-panelet kan konfigureres som et DownScan-bilde eller vise sideskanning til venstre/høyre.

DownScan-bildet kan også legges til som et overlegg på det tradisjonelle Echosounder-bildet.

1 Dybde
2 Temperatur
3 Frekvens
4 Bunn
5 Ikoner for zoom (nedskanning) / område (sideskanning)
6 Områdeskala

Zoome StructureScan-bildet

Du kan zoome i et StructureScan-bilde ved å gjøre følgende:

- Vri på roteringsknappen når markøren ikke er aktiv.
- bruke zoomeikonene på panelet
- knipe eller spre med fingrene på skjermen

Zoomenivået vises øverst til venstre på panelet.

Bruke markøren på StructureScan™-panelet

Markøren vises som standard ikke på StructureScan-bildet.

Når du plasserer markøren, aktiveres vinduet med markørinformasjon og historikklinjen. På et sideskanningsbilde vises avstanden venstre/høyre fra fartøyet til markøren på markørposisjonen. På et nedskanningsbilde vises dybden på markørposisjonen.

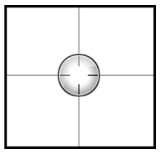
Hvis du vil fjerne markøren og markørelementene fra panelet, trykker du på **X**-knappen eller velger alternativet **Fjern markør**.

Gå til-markør

Du starter navigasjon til en valgt posisjon på bildet ved å plassere markøren på panelet og deretter bruke alternativet for å gå til markør på menyen.

Funksjonen for markørassistanse

Ved hjelp av en berøringsskjerm kan du bruke funksjonen for markørassistanse til å finjustere og plassere markøren mer nøyaktig uten å dekke detaljer med fingeren.



Hold fingeren på skjermen for å endre markørsymbolet til en valgsirkel, som vises over fingeren din.

Vis elementinformasjon ved å dra valgsirkelen over det ønskede elementet uten å fjerne fingeren fra skjermen.

Når du fjerner fingeren fra skjermen, tilbakestilles markøren til vanlig markørbetjening.

Måle avstand

Markøren kan brukes til å måle avstanden mellom posisjonen til to observasjoner på bildet.

Det er enklere å bruke målefunksjonen når bildet står på pause.

1. Plasser markøren på punktet du vil måle avstanden fra.
2. Start målefunksjonen fra menyen.
3. Plasser markøren på det andre målepunktet.
   - Det tegnes en linje mellom målepunktene, og avstanden vises i informasjonsvinduet.
4. Fortsett å velge nye målepunkter hvis du ønsker det.

Du kan bruke menyen til å flytte startpunktet og sluttpunktet så lenge målefunksjonen er aktiv.

Når du velger **Ferdig med måling** eller trykker på **X**-knappen, gjenopptas vanlig blaing i bildet.

Lagre veipunkt

Du kan lagre et veipunkt på en valgt plassering ved å plassere markøren på panelet og deretter velge alternativet Nytt veipunkt på menyen.

Hvis enheten har en **MARK**-knapp, kan du trykke på denne knappen for å lagre et veipunkt umiddelbart. Hvis markøren er aktiv, lagres veipunktet på markørposisjonen. Hvis markøren ikke er aktiv, lagres veipunktet på fartøyets posisjon.

Vise StructureScan™-historikk

Når markøren er aktiv på et StructureScan-panel, vises blafeltet nederst på panelet. Blafeltet viser bildet du for øyeblikket har åpent, i forhold til den samlede historikken for lagrede StructureScan-bilder.

Avhengig av hvilken visning som er valgt, ligger blafeltet helt til høyre (nedskanning) eller nederst på skjermen (sideskanning).

Du kan panorere bildehistorikken ved å dra opp/ned (sideskanning) eller mot venstre/høyre (nedskanning).

Du gjenopptar vanlig StructureScan-blaing ved å trykke på **Fjern markør**.

Konfigurere StructureScan-bildet

Område

Områdeinnstillingen bestemmer sjødybden som er synlig på skjermen.

Autoområde

Når området er satt til Auto, angis området automatisk avhengig av vanndybden.

Forhåndsdefinerte områdenivåer

Du kan velge mellom flere forhåndsdefinerte områdenivåer.

Egendefinert område

Med dette alternativet kan du angi øvre og nedre områdegrenser manuelt.

StructureScan-panelet kan konfigureres som en enkeltvisning eller som en delt visning der venstre og høyre side presenterer ulike bilder.

StructureScan-frekvenser

StructureScan støtter to frekvenser. 455 kHz passer utmerket for å komme helt ned på store dybder, mens 800 kHz gir bedre definisjon spesielt på grunnere dybder.

Kontrast

Kontrasten fastsetter lysstyrkeforholdet mellom lyse og mørke områder på skjermen. Dette gjør det enklere å skille objektet fra bakgrunnen.

Slik justerer du kontrastinnstillingen:

1. Velg kontrastikonet, eller aktiver alternativet Kontrast på menyen.
   - Fargejusteringslinjen vises.
2. Dra på linjen eller bruk roteringsknappen til å angi verdien.

Paletter

Du kan velge mellom flere visningspaletter som er optimalisert for ulike fiskeforhold.

Sette StructureScan-bildet på pause

Du kan sette StructureScan-bildet på pause, slik at du kan undersøke strukturene og andre bilder grundigere og mer detaljert.

Denne funksjonen er nyttig når du må plassere et veipunkt nøyaktig på StructureScan-bildet, og hvis du bruker markøren til å måle en avstand mellom to elementer i bildet.

Avanserte StructureScan-innstillinger

TVG

Alternativet TVG (tidsvariabelstyrke) kompenserer for avstand til objektet, slik at ekkoer fra objekter med samme størrelse vises med samme størrelse på ekkoloddbildet.

Bytte om venstre/høyre i strukturbildet

Du kan om nødvendig bytte om på venstre/høyre i sideskanningsbilder slik at det samsvarer med fartøyets sider.

Avstandslinjer

Du kan legge til avstandslinjer i bildet for å gjøre det enklere å beregne dybde (nedskanning) og avstand (sideskanning)

Ta opp StructureScan-data

Du kan ta opp StructureScan-data og lagre filen internt på Zeus^2-enheten, eller du kan lagre den på et SD-kort, som beskrevet under *"Ta opp ekkolodd-data"* på side 67.

13 StructureMap

StructureMap™-funksjonen legger sideskanningsbilder fra en StructureScan-kilde over kartet. Dette gjør det enklere å visualisere undervannsmiljøet i forhold til posisjonen, og det hjelper med tolking av sideskanningsbilder.

StructureMap-bildet

Eksemplet nedenfor viser et kartpanel med et strukturoverlegg, kombinert med et tradisjonelt sideskanningspanel.

Du flytter rundt i kartet på vanlig måte når du bruker et strukturoverlegg:

- Zoom i kartet og det skannede bildet ved å vri på roteringsknappen, med zoomeikonene eller ved å knipe eller spre med fingrene på skjermen.
- Flytt kartet for å vise det skannede bildet ved å dra i den valgte retningen.
  Hvis du trykker på **X**-knappen eller velger alternativet **Fjern markør**, fjernes markøren fra panelet, og kartsentrumet plasseres på fartøyet.

Aktivere strukturoverlegg

1. Aktiver strukturoverlegget fra Kart-menyen.
   - Kart-menyen utvides med strukturalternativer.
   - Strukturdata vises på kartskjermen så snart strukturoverlegget er aktivert.
2. Velg strukturkilde.
   - Data i sanntid er standarden.

→ ***Merk:*** Strukturoverlegg kan også aktiveres ved å velge en lagret StructureMap-fil i filleseren.

StructureMap-kilder

To kilder kan brukes til å legge strukturlogger over kartene:

- Data i sanntid, som brukes når StructureScan-data er tilgjengelige i systemet
- Lagrede filer. Dette er StructureScan-data (SL2) som er tatt opp, konvertert til StructureMap-format (SMF). Lagrede SMF-filer kan brukes selv om ingen StructureScan-enheter er koblet til.

Kilde i sanntid

Når data i sanntid velges, vises bildehistorikken for sideskanning som et spor som starter bak fartøyikonet. Lengden på dette sporet varierer avhengig av tilgjengelig minne i enheten og områdeinnstillinger. Etter hvert som minnet fylles opp, slettes de eldste data automatisk når nye data legges til. Når søkeområdet utvides, reduseres pinghastigheten på StructureScan-signalomformeren, men bredden og lengden i bildehistorikken økes.

→ ***Merk:*** I sanntidsmodus lagres ingen data. Hvis enheten blir slått av, går alle nylige data tapt.

Lagrede filer

Når Lagrede filer velges, legges StructureMap-filen over kartet basert på posisjonsinformasjon i filen.

Hvis kartskaleringen er stor, angis StructureMap-området med en grenseboks til skaleringen er stor nok til å vise strukturdetaljer.

Lagret modus brukes til å vurdere og undersøke StructureMap-filer, og til å plassere fartøyet på bestemte interessante punkter i et tidligere skannet område.

→ ***Merk:*** Når lagrede filer brukes som kilde, vises alle StructureMap-filer på SD-kortet og i systemets internminne. Hvis det finnes flere StructureMap-kart av samme område, overlapper bildene og skaper rot på kartet. Hvis du trenger flere logger av det samme området, bør kartene plasseres på separate SD-kort.

StructureMap-tips

- Hvis du vil ha et bilde av en høy struktur (et skipsvrak osv.), må du ikke kjøre over det. Styr båten slik at strukturen er til venstre eller høyre for båten.
- Ikke bruk automatisk avstand når du bruker sideskanning. Sett strukturavstanden til et betydelig høyere nivå (to til tre ganger) enn sjødybden for å sikre at du får en fullstendig skanning og får best mulig konverteringsnøyaktighet.
- Ikke overlapp historikkspor når du utfører en side om side-skanning av et område.

Ta opp StructureScan-data

StructureScan-data kan tas opp fra et kartpanel der et strukturoverlegg er aktivert.

StructureScan-opptak kan også startes fra et StructureScan-panel.

Når StructureScan-data tas opp, ser du et blinkende rødt symbol, og det vises jevnlig en melding nederst på skjermen.

→ ***Merk:*** Meldingen inkluderer informasjon om filstørrelse. Begrens størrelsen på loggene på til 100 MB eller mindre hvis du ønsker raskere filkonvertering.

Opptaket stoppes ved å velge opptaksfunksjonen på nytt.

Konvertere StructureScan-data til StructureMap-format

En StructureScan-loggfil (SL2) konverteres til StructureMap-format (SMF) etter opptak fra dialogboksen for opptak eller fra filleseren.

Du kan opprette filer med standard eller høy oppløsning. SMF-filer med høy oppløsning fanger opp flere detaljer, men det tar lengre tid å konvertere dem, og de er større enn filer med standard oppløsning.

Hvis du vil spare diskplass, anbefales det at du fjerner StructureScan-filene (SL2) etter konvertering.

Bruke StructureMap med kartkort

Med StructureMap kan du opprettholde fullstendige kartfunksjoner. Det kan brukes med innebygd kartografi samt Navionics, Insight og andre tredjeparts kartkort som er kompatible med systemet.

Når du bruker StructureMap med kartkort, kopierer du StructureMap-filene (SMF) til internminnet på enheten. Vi anbefaler at du oppbevarer kopier av StructureMap-filer på eksterne SD-kort.

Strukturvalg

Du justerer StructureMap-innstillingene fra Strukturvalg-menyen. Menyen er tilgjengelig når strukturoverlegg er aktivert.

Ikke alle alternativer er tilgjengelige når lagrede StructureMap-filer brukes som kilde. Utilgjengelige alternativer er nedtonet.

Område	Angir søkeområdet.
Gjennomsiktighet	Angir gjennomsiktigheten for strukturoverlegget. Med minimumsinnstillinger for gjennomsiktighet blir kartdetaljene nesten helt skjult av StructureMap-overlegget.
Palett	Velger strukturpalett.
Kontrast	Fastsetter lysstyrkeforholdet mellom lyse og mørke områder på skjermen.
Vannsøyle	Viser/skjuler vannsøylen i sanntidsmodus. Hvis den er deaktivert, kan det hende at stimer med småfisk ikke vises på sideskanningsbildet. Hvis den er aktivert, kan nøyaktigheten av sideskanningsbildet på kartet bli påvirket av vanndybden.
Frekvens	Angir signalomformerfrekvensen som brukes på enheten. 800 kHz gir best oppløsning, mens 455 kHz har større dekning av dybde og område.
Støydemping	Filtrerer signalstøyen og reduserer forstyrrelsene på skjermen.
Slett historie	Fjerner eksisterende historikkspor i sanntidsmodus fra skjermen og begynner å vise bare de nyeste data.
Opptak data	Tar opp StructureScan-data.
Kilde	Velger StructureMap-kilde.

14 AIS

Hvis en VHF-enhet av typen NAIS400, AI50 eller NMEA 2000 med AIS (automatisk identifikasjonssystem) er koblet til Zeus^2, kan alle mål som oppdages av disse enhetene, vises og spores. Du kan også vise meldinger og posisjon for DSC-overføringsenheter innenfor rekkevidde.

AIS-mål kan vises som overlegg på radar- og kartbilder, og denne funksjonen er derfor et viktig verktøy for en trygg ferd og for å unngå kollisjoner.

Du kan angi alarmer som varsler deg hvis et AIS-mål kommer for nært, eller hvis målet har forsvunnet.

AIS-fartøy på et kartpanel

AIS-fartøy på et radarpanel

AIS-målsymboler

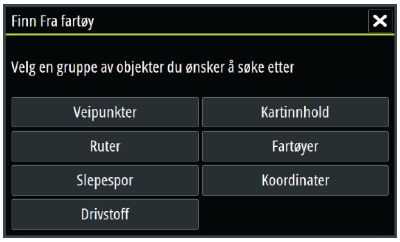
Systemet bruker disse AIS-målsymbolene:

Symbol	Beskrivelse	
	Sovende AIS-mål (ikke i bevegelse eller ankret).	
	Bevegelig og trygt AIS-mål med kursforlenger.	
	Farlig AIS-mål, illustrert med uthevet linje.	Et mål defineres som farlig basert på CPA- og TCPA-innstillingene. Se *"Definere farlige fartøy"* på side 81.
	Tapt AIS-mål.	Når ingen signaler er mottatt innen en gitt tidsgrense, blir et mål definert som tapt. Målsymbolet representerer den siste gyldige posisjonen målet hadde før datamottaket gikk tapt.
	Valgt AIS-mål, aktivert ved å velge et målsymbol.	Målet returnerer til standard målsymbol når markøren fjernes fra symbolet.

Vise informasjon om AIS-mål

Søke etter AIS-elementer

Du kan søke etter AIS-mål fra hvilket som helst panel ved hjelp av alternativet **Finn** på Verktøy-panelet.
Fra et kartpanel kan du søke etter AIS-mål ved hjelp av alternativet **Finn** på menyen. Hvis markøren er aktiv, søkes det etter fartøy rundt markørposisjonen. Hvis det ikke finnes noen aktiv markør, søkes det etter fartøy rundt fartøyets posisjon.



Vise informasjon om enkeltstående AIS-mål

Når du velger et AIS-ikon på kart- eller radarpanelet, endres symbolet til symbolet for valgt mål, og fartøyets navn vises.

Du kan vise detaljert informasjon om et mål ved å velge hurtigmenyen for AIS eller fra menyen når målet er valgt.

AIS-informasjon på radarpaneler

Radarinformasjonssøylen inneholder informasjon om opptil tre AIS-mål.

Målene er oppført med det nærmeste målet øverst, og de er fargekodet for å angi målstatus.

Anrope et AIS-fartøy

Hvis systemet inkluderer en VHF-radio som støtter DSC-anrop (Digital Select Calling) via NMEA 2000, kan du starte et DSC-anrop til andre fartøy fra Zeus^2.

Alternativet Anrop er tilgjengelig i dialogboksen **AIS-fartøydetaljer** og i dialogboksen **Fartøystatus**, som aktiveres fra **Verktøy**-panelet.

Fra dialogboksen **Anrop** kan du bytte kanal eller avbryte anropet. Dialogboksen **Anrop** lukkes når tilkoblingen opprettes.

AIS SART

Når AIS SART (Søk og redning-sjømerke) er aktivert, overfører funksjonen sin posisjon og identifikasjonsdata. Disse data mottas av AIS-enheten.

Hvis AIS-mottakeren ikke er i samsvar med AIS SART, tolkes de mottatte AIS SART-data som et signal fra en standard AIS-sender. Et ikon plasseres på kartet, men dette ikonet er et AIS-fartøyikon.

Hvis AIS-mottakeren er i samsvar med AIS SART, skjer følgende når AIS SART-data mottas:

- Et AIS SART-ikon plasseres på kartet på posisjonen som mottas fra AIS SART.
- En alarmmelding vises.
  Hvis du har aktivert sirenen, følges alarmmeldingen av et lydsignal.

→ ***Merk:*** Ikonet er grønt hvis de mottatte AIS SART-data er en test og ikke en aktiv melding.

AIS SART-alarmmelding

Når data mottas fra AIS SART, vises det en alarmmelding. Denne meldingen inkluderer AIS SARTs unike MMSI-nummer, tilhørende posisjon samt avstanden og peilingen fra fartøyet.
Du har tre muligheter:

1. Ignorer alarmen.
   - Alarmen stilnes, og meldingen lukkes. Alarmen vises ikke flere ganger.
2. Lagre veipunktet.
   - Veipunktet lagres i veipunktlisten. Dette veipunktnavnet får prefikset MOB AIS SART, etterfulgt av det unike MMSI-nummeret for SART. Eksempel: MOB AIS SART - 12345678.
3. Aktiver MOB-funksjonen.
   - Visningen bytter til et zoomet kartpanel som er sentrert på AIS SART-posisjonen.
   - Det opprettes en aktiv rute til AIS SART-posisjonen i systemet.

Hvis du velger AIS SART-ikonet på kartpanelet, kan du se AIS MOB-detaljene.

→ ***Merk:*** Hvis MOB-funksjonen allerede er aktiv, blir den avsluttet og erstattet av den nye ruten mot AIS SART-posisjonen!

→ ***Merk:*** Hvis du ignorerer alarmen, forblir AIS SART-ikonet synlig på kartet, og AIS SART blir værende i Fartøy-listen.

→ ***Merk:*** Hvis AIS slutter å motta AIS SART-meldingen, blir AIS SART værende i Fartøy-listen i ti minutter etter mottak av det siste signalet.

Fartøyalarmer

Du kan definere flere alarmer som skal varsle deg hvis det dukker opp et mål innenfor forhåndsdefinerte områdegrenser, eller hvis et tidligere identifisert mål har forsvunnet.

Alarm-ID	Beskrivelse
Farlige fartøy	Styrer om en alarm vil bli aktivert når et fartøy kommer innenfor forhåndsdefinert CPA eller TCPA. Se *"Definere farlige fartøy"* på side 81.
AIS-fartøy tapt	Angir området for tapte fartøy. Hvis et fartøy har forsvunnet fra det angitte området, oppstår det en alarm. → ***Merk:*** Avmerkingsboksen styrer om hurtigvinduet for alarm vises, og om lydalarmen aktiveres. CPA og TCPA definerer når et fartøy er farlig, uavhengig av aktiveringsstatusen.
Fartøymelding	Styrer om en alarm vil bli aktivert når en melding blir mottatt fra et AIS-mål.

Fartøyinnstillinger

Fartøyets MMSI-nummer

Du må ha ditt eget MMSI-nummer (Maritime Mobile Service Identity) angitt i systemet for å kunne motta adresserte meldinger fra AIS- og DSC-fartøy.

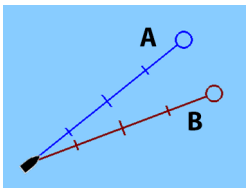
Det er også viktig at MMSI-nummeret er angitt, for å unngå at du ser ditt eget fartøy som et AIS-mål på kartet.

→ ***Merk:*** Alternativet Fartøymelding i alarminnstillingene må aktiveres for at MMSI-meldinger skal vises.

Målfiltrering

Alle mål vises som standard på panelet hvis en AIS-enhet er koblet til systemet.
Du kan velge ikke å vise noen mål, eller du kan filtrere målene basert på sikkerhetsinnstillinger, avstand og fartøyets hastighet.

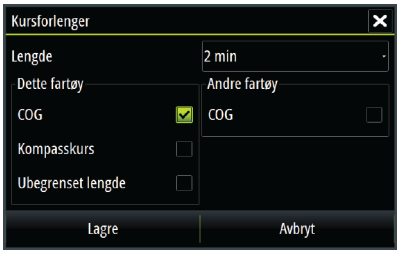
Kursforlengere



Lengden på kursforlengerne for fartøyet og andre fartøy kan angis av brukeren.

- **A**: Retning
- **B**: Kurs over grunn (COG)

Lengden på kursforlengerne angis som en fast avstand eller angir avstanden fartøyet vil bevege seg i den valgte tidsperioden. Hvis ingen alternativer er aktivert for **Dette fartøy**, vises ingen kursforlengere for fartøyet.



Retningsinformasjon for ditt eget fartøy leses fra den aktive retningssensoren, og COG-informasjon mottas fra den aktive GPS-en.

For andre fartøy er COG-data inkludert i meldingen som mottas fra AIS-systemet.

Definere farlige fartøy

Du kan definere en usynlig alarmsone rundt fartøyet. Når et mål kommer innenfor denne avstanden, endres symbolet til symbolet for "farlig" mål. Det utløses en alarm hvis dette er aktivert på Alarminnstillinger-panelet.

Angivelse av hastighet og kurs

Kursforlengeren kan brukes til å angi hastighet og kurs for mål, enten som absolutt (sann) bevegelse på kartet eller relativt til fartøyet.

En annen linjestil brukes til å angi bevegelse på kursforlengerne, som vist nedenfor.

AIS-fartøy vist med absolutt bevegelse

AIS-fartøy vist med relativ bevegelse

Orientering AIS-mål

Angir retningen på AIS-ikonet, basert på enten kurs eller COG-informasjon.

15 Instrumentpaneler

Instrumentpanelene består av flere målere – analoge, digitale og søyler – som kan tilpasses slik at de viser valgte data. Instrumentpanelet viser data på instrumentbord, og du kan definere opptil ti instrumentbord på instrumentpanelet.

→ ***Merk:*** Hvis du vil ta med informasjon om drivstoff/motor, må motor- og tankinformasjon konfigureres fra Innstillinger-panelet.

Instrumentbord

Et sett med instrumentbordstiler er forhåndsdefinert for å vise fartøy-, navigasjons- og sportsfiskerinformasjon.

Du bytter mellom panelets instrumentbord ved å velge pil venstre og høyre på panelet. Du kan også velge instrumentbordet på menyen.

→ ***Merk:*** Andre instrumentbord kan aktiveres fra menyen hvis andre systemer (for eksempel CZone) finnes i nettverket.

Tilpasse instrumentpanelet

Du kan tilpasse instrumentpanelet ved å endre data for hver av målerne på instrumentbordet, endre layouten for instrumentbordet eller legge til nye instrumentbord. Du kan også angi grenser for analoge målinger.

Alle redigeringsalternativer er tilgjengelige fra menyen på instrumentpanelet.

Hvilke redigeringsalternativer som er tilgjengelige, avhenger av hvilke datakilder som er koblet til systemet.

Redigere et instrumentbord

Aktiver instrumentbordet du vil redigere, og gjør følgende:

1. Aktiver menyen.
2. Velg alternativet Rediger.
3. Velg måleren du vil endre. Valgt måler er angitt med blå bakgrunn.
4. Velg grenser og informasjon som skal vises, og bytt eventuelt kilde for informasjonen.
5. Lagre endringene ved å velge alternativet Lagre på menyen.

16 Lyd

Hvis en SonicHub-server eller et marinunderholdningssystem av typen FUSION er koblet til NMEA 2000-nettverket, kan du bruke Zeus^2 til å styre og tilpasse lydsystemet på fartøyet.

Når du har koblet til en WM-2- eller WM-3-satellittmodul, kan du abonnere på og inkludere Sirius™-lyd i systemet. Du kan også koble til en Sirius-radio via et FUSION-system. Sirius™-lyd og -værmeldinger dekker vann i innlandet i USA og kystområder mot Atlanterhavet og Stillehavet, Mexicogolfen og Det karibiske hav. Hvilke Sirius™-lydprodukter du mottar, varierer avhengig av hvilken abonnementspakke du har valgt. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se www.sirius.com.

Før du kan begynne å bruke lydutstyret, må det installeres i henhold til installasjonshåndboken for Zeus^2 og dokumentasjonen som følger med lydenheten.

Aktivere lyd

En kompatibel lydenhet som kobles til NMEA 2000-nettverket, skal automatisk bli identifisert i systemet. Hvis den ikke blir det, aktiverer du funksjonen fra dialogboksen **Avanserte innstillinger**.

Lyd-panelet

Du aktiverer lydpanelet ved å aktivere lydvinduet på informasjonslinjen.

Kontrollknappene, verktøyene og alternativene varierer mellom de ulike lydkildene, som beskrevet senere i dette kapitlet.

1	Lydkilde
2	Kontrollknapper for lyd
3	Lydvindu
4	Lydverktøy

Kontrollknapper for lyd

Ikon	Radio	VHF	DVD	Avspilling
	Velg for å vise listen over tilgjengelige kilder			
	Velg for å velge forrige/neste frekvens Hold inne for å finne en kanal		Velg for å spole tilbake/frem	Velg for å velge forrige/neste spor
	Velg for å velge neste/forrige favorittkanal		I/T	I/T
	I/T	I/T	Velg for å starte	
	I/T	I/T	Velge for å sette avspilling på pause	
	Velg for å vise volumglidebryteren			

Lydverktøy

Ikon	Radio	VHF	Avspilling
	Signalstyrke	I/T	I/T

Ikon	Radio	VHF	Avspilling
	I/T	I/T	Velg for å aktivere/deaktivere gjentakelsesfunksjonen. Ikonet er farget når funksjonen er aktiv.
	I/T	I/T	Velg for å aktivere/deaktivere miksemodus. Ikonet er farget når funksjonen er aktiv.
	Velg for å vise menyer som brukes til å konfigurere soner og hovedkontroll.		
	Velg for å vise favorittstasjonene for radioen.	Velg for å vise favorittkanalene for VHF.	Velg for å vise den innebygde menyen for aktiv kilde.
	Velg for å vise valgfrie innstillinger for aktiv kilde.		

Konfigurere lydsystemet

Høyttalerne

Høyttalersoner

Du kan konfigurere Zeus^2 slik at den styrer ulike lydsoner. Antallet soner avhenger av hvilken lydserver som er koblet til systemet.

Du kan justere innstillinger for balanse, volum og volumgrense individuelt for hver sone. Justeringer av innstillinger for bass og vibrering vil endre alle sonene.

Hovedvolumkontroll

Volumet for alle høyttalersoner justeres som standard når du justerer volumet. Du kan definere hvilke soner som skal endres når du hever/senker volumet.

Velge tunerregion

Du må velge den relevante regionen for oppholdsstedet ditt før du spiller av FM- eller AM-radio, og før du bruker en VHF-radio.

Koble Sirius fra AUX-kilden

Hvis en Sirius-radio er koblet til FUSION-radioen/-serveren, blir AUX-kilden automatisk koblet til Sirius-feeden. **Sirius** vises deretter i kildelisten når FUSION-serveren er aktiv.

Hvis du vil bruke AUX-kilden til en annen enhet, må Sirius-enheten kobles fra AUX-kilden.

→ ***Merk:*** Hvis du vil bruke SiriusXM, må en SiriusXM-tuner (ekstrautstyr) kobles til FUSION-serveren.

Bruke lydsystemet

1. Velg Lydkontroll-vinduet på informasjonslinjen for å aktivere lydoverlegget.
2. Velg Tillegg-ikonet, og velg deretter lydserveren.
3. Velg Kilde-ikonet, og velg deretter lydkilden.
   - Antallet kilder avhenger av hvilken lydserver som er aktiv.
4. Bruk panelknappene til å styre lydsystemet.

Hvis du vil ha en oversikt over knapper og verktøy for lydstyring, kan du se *"Knapper for lydstyring"* på side 84 og *"Lydverktøy"* på side 84.

Du finner tilgjengelige alternativer i dokumentasjonen som følger med lydutstyret.

Favorittkanaler

Når en radio- eller VHF-kanal er stilt inn, kan du legge den til i favorittlisten. Favorittkanalene kan vises, velges og slettes fra favorittlisten.

Du blar gjennom favorittkanalene ved hjelp av panelknappene for lyd opp/ned.

Bruke Sirius-radio (bare Nord-Amerika)

Kanalliste
Kanallisten viser alle tilgjengelige Sirius-kanaler, uansett om du abonnerer på kanalen eller ei.

Favorittliste
Du kan opprette en liste over Sirius-favorittkanalene dine fra kanallisten. Du kan ikke legge til kanaler du ikke abonnerer på.

Låse kanaler
Du kan låse valgte Sirius-kanaler fra kringkasting ved å angi en opplåsingskode som må brukes til å låse dem opp igjen.

Når låsefunksjonen er aktivert, må du angi en firesifret kode før en kanal kan låses.

Den samme koden må angis før en låst kanal kan bli låst opp.

17 Vær

Zeus[2] inkluderer værfunksjoner som gjør at brukeren kan vise værmeldingsdata lagt over kartet. Dette bidrar til god informasjon om værforholdene som sannsynligvis vil dukke opp.

Systemet støtter værdata i GRIB-format, som er tilgjengelige for nedlasting fra ulike meteorologiske tjenester. Systemet støtter også værdata fra SIRIUS Marine Weather Service. Denne tjenesten er bare tilgjengelig i Nord-Amerika.

Vindpiler

Rotasjonen av vindpilene angir den relative vindretningen, der halen viser retningen som vinden kommer fra. I grafikken nedenfor kommer vinden fra nordvest.

Vindhastigheten er angitt med en kombinasjon av små og store piler på enden av vindhalen.

	Null knop / ubestemt vindretning
	Liten pil = 5 knop
	Stor pil = 10 knop
	Trekantpil = 50 knop

Hvis en kombinasjon av piler for 5 og 10 knop vises på en hale, kan du legge dem sammen for å få den totale vindhastigheten. Eksemplet nedenfor viser 3 x stor pil + 1 x liten pil = 35 knop, og 60 knop er angitt med 1 x trekantpil + 1 x stor pil.

Vindhastighet: 35 knop

Vindhastighet: 60 knop

GRIB-vær

En GRIB-fil inneholder værvarsler for et gitt antall dager. Det er mulig å animere værdata og vise hvordan værsystemene utvikler seg.

Importere GRIB-data

GRIB-data som er lastet ned, må importeres til minnet før de kan brukes. Filen kan importeres fra hvilken som helst plassering som vises i filutforskeren.

→ ***Merk:*** GRIB-data som importeres fra et SD-kort, lagres ikke i Zeus[2]. Data går tapt når nye GRIB-data importeres.

Velg GRIB-filen for å importere data.

Visning av GRIB-vær

Importerte GRIB-værdata kan vises som et overlegg på kartpanelet.

Når GRIB-væroverlegget er valgt, utvides kartmenyen med alternativet for GRIB-vær. Fra denne menyen kan du velge hvilke værsymboler du vil vise, angi avstanden mellom pilene og justere gjennomsiktigheten på værsymbolene.

Du kan også animere værmeldingen fra denne menyen, som beskrevet senere i dette kapitlet.

1	Vindpiler
2	Trykkonturer
3	GRIB-informasjonsvindu

GRIB-informasjonsvindu

GRIB-informasjonsvinduet viser datoen og tidspunktet for GRIB-værmeldingen, med det valgte værmeldingstidspunktet i hakeparentes. En negativ verdi i hakeparentesen betyr at det er snakk om historiske værdata.

Hvis du velger en posisjon på kartet, utvides informasjonsvinduet med værdetaljer for den valgte posisjonen.

Animere GRIB-værmelding

GRIB-data inneholder værmeldinger for et gitt antall dager. Det er mulig å animere værdata og vise det varslede været for et bestemt tidspunkt og en bestemt dato. Tidsskalaen varierer avhengig av hvilken fil du bruker.

Tidsforskyvningen vises i hakeparenteser i GRIB-informasjonsvinduet. Tiden er relativ til gjeldende tidspunkt, angitt av en GPS-enhet som er koblet til systemet.

Velg tid og animasjonshastighet på menyen.

SiriusXM™-vær

Når du er koblet til en Navico-værmodul, kan du abonnere og inkludere Sirius™-lyd og Sirius™-værmelding for marine soner i systemet (bare Nord-Amerika).

Sirius™-lyd og -værmelding dekker vann i innlandet i USA og kystområder mot Atlanterhavet og Stillehavet, Mexicogolfen og Det karibiske hav.

Lyd- og værproduktene som mottas, varierer i henhold til valgt abonnementspakke. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se www.siriusxm.com/marineweather

Sirius-statuspanel

Når værmodulen er koblet til systemet, får du tilgang til Sirius™-statuspanelet.

Statuspanelet viser signalstyrke angitt som 1/3 (svak), 2/3 (bra) eller 3/3 (foretrukket). Det omfatter også antennestatus, servicenivå og det elektroniske serienummeret for værmodulen.

Visning av Sirius-vær

Sirius-vær kan vises som et overlegg på kartpanelet.

Når væroverlegget er valgt, utvides kartmenyen med tilgjengelige væralternativer.

1 Farget skyggelegging for nedbør

2 Ikon for byvarsel

3 Vindpil

4 Stormikon

5 Farget søyle for SST

6 Farget skyggelegging for SST

Bruk menyen Sirius-værvalg til å velge hvilken grafisk info for vær som skal vises, og hvordan den skal vises på kartpanelet.

Nedbør

Fargeskygger brukes til å vise nedbørstypen og -intensiteten. Den mørkeste fargen angir høyest intensitet.

Nedbørstype	Fargekode
Regn	Fra lysegrønn (lett regn) – gul – oransje – til mørkerød (kraftig regn)
Snø	Blå
Blandet	Rosa

Temperatur i havoverflaten (SST)

Du kan vise temperaturen i havoverflaten som farget skyggelegging eller tekst.

Når fargekoding er valgt, vises SST-fargesøylen til venstre på skjermen.

Du definerer hvordan fargekodene brukes til å identifisere temperaturen i havoverflaten. Se *"Sirius-vær – farget skyggelegging"* på side 91.

Bølgeangivelse

Det brukes farger til å angi prognoser for bølgehøyde. De høyeste bølgene er mørkerøde, mens de laveste er blå.

Du kan definere hvordan fargekoder brukes til å identifisere bølgehøyden. Se *"Sirius-vær – farget skyggelegging"* på side 91.

Værikoner

Det finnes flere tilgjengelige værikoner som viser gjeldende eller meldte værforhold. Du kan velge et ikon for å vise detaljert værinformasjon.

Ikon	Beskrivelse
	Varsel for byer
	Overflateobservasjoner
	Sporing av tropiske stormer: tidligere (grå) – nåværende (rød) – fremtidige (gul)
	Sporing av orkaner (kategori 1–5): tidligere (grå) – nåværende (rød) – fremtidige (gul)
	Sporing av tropiske forstyrrelser/trykkfall: tidligere (grå) – nåværende (rød) – fremtidige (gul)
	Stormegenskaper
	Lyn
	Plassering av overvåkingsboks og advarsel
	Plassering av marin sone

Justere fargekoder

Du kan definere området for temperatur i havoverflaten og fargekodene for bølgehøyde.

Temperaturen over den varmeste verdien og under den kaldeste verdien vises med gradvis mørkere rød- og blåfarge.

Bølger som er større enn maksimumsverdien, vises med gradvis mørkere rødfarge. Bølger som er lavere enn minimumsverdien, blir ikke fargekodet.

Marine soner

Sirius™-tjenesten inkluderer tilgang til værmeldinger for alle marine soner i USA, med unntak av soner på verdenshavene.

Du kan konfigurere systemet slik at du kan lese værmeldingen for et valgt område.

Merk den valgte sonen, og bruk menyen til å bekrefte valget.

Tropisk melding

Du kan lese tropiske meldinger, inkludert informasjon om tropiske værforhold. Disse meldingene er tilgjengelige for hele Atlanterhavet og det østre Stillehavet.

Vise værdetaljer

Hvis hurtigmenyen er aktivert, kan du velge et værikon for å vise identiteten til observasjonen. Hvis du velger hurtigmenyen, vises det detaljert informasjon om observasjonen. Du kan også vise den detaljerte informasjonen fra menyen når værikonet er valgt.

Animere Sirius™-værgrafikk

Værinformasjonen du har aktivert, registreres i Zeus^2, og denne informasjonen kan brukes til å animere tidligere eller fremtidige værforhold. Mengden informasjon som er tilgjengelig i

systemet, avhenger av mengden væraktivitet. Jo mer kompleks aktiviteten er, jo mindre tid er tilgjengelig for animasjon.

Du kan animere fortiden eller fremtiden, avhengig av hvilken værvisning du har aktivert:

- Med nedbørsoverlegg kan du animere fortiden og bare anta værforhold i nær fremtid.
- Med overlegg av farget bølgehøyde kan du animere fremtiden (prognosene).
  Når dette er aktivert, vises tidspunktet for den gjeldende grafikkanimasjonen nederst til venstre på kartpanelet.

Væralarmer

Du kan konfigurere lyn- eller stormalarmer som skal avgis når forholdene er innenfor et bestemt område i forhold til fartøyet.

Du kan også konfigurere en alarm som en værmelding om kraftig uvær som er utstedt for havsonen du velger.

En vakthytte er definert av den nasjonale værtjenesten. Når alarmen for vakthytte er aktivert, avgis det en alarm når fartøyet kommer inn i eller befinner seg i en vakthytte.

18 Video

Med videofunksjonen kan du vise videoer eller kamerakilder i systemet.

→ ***Merk:*** Videobildene deles ikke fra Ethernet-nettverket. Du kan bare vise videoen på enheten koblet til videokilden.

Hvis et FLIR-kamera er tilgjengelig i Ethernet-nettverket, kan du vise videoen og styre kameraet fra systemet.

Hvis du vil ha informasjon om hvordan du kobler til kameraet, kan du se den separate installasjonshåndboken for Zeus^2.

Videopanelet

Et videopanel kan konfigureres som et enkeltpanel eller som ett av panelene på en side med flere paneler.

Videobildet skaleres proporsjonalt slik at det passer på videopanelet. Områder som ikke dekkes av bildet, farges svarte.

Konfigurere videopanelet

Videokilde

Zeus^2 støtter to kanaler for videoinngang. Du kan velge å vise bare én kanal eller du kan bla gjennom bildene på de tilgjengelige videokameraene.

Perioden for å bla gjennom bildene kan settes fra 5 til 120 sekunder.

Videostandard

Zeus^2 støtter NTSC- og PAL-video. De to kanalene konfigureres individuelt. Kontroller den lokale videostandarden eller standarden på kameraene dine.

Justere videobildet

Du kan optimalisere videovisningen ved å justere innstillingene for videobildet. Innstillingene justeres individuelt for hver videokilde. Standard for alle innstillinger: 50 %.

FLIR-kamerastyring

Når tilkoblingen til et FLIR-kamera er opprettet, endres menyen og inkluderer tilgang til FLIR-kamerastyring.

→ ***Merk:*** Du kan overta kamerastyringen fra hvilken som helst Zeus^2 som er koblet til Ethernet-nettverket.

Opprette tilkobling til FLIR-videokameraet

Når et videopanel er aktivt, gjenkjennes et FLIR-kamera automatisk i Zeus^2 hvis det er tilgjengelig i nettverket.

→ ***Merk:*** Når det finnes en DHCP-server i Ethernet-nettverket, må FLIR-kameraet konfigureres og få en statisk IP-adresse før tilkoblingen kan opprettes. Hvis du vil ha instruksjoner om hvordan du konfigurerer en spesifikk FLIR-kameramodell, kan du se i FLIR-dokumentasjonen.

→ ***Merk:*** Bare ett FLIR-kamera kan kobles til Ethernet-nettverket.

Når du aktiverer et videopanel, startes det et søk etter et FLIR-kamera i nettverket.

Tapte tilkoblinger er angitt med en panelknapp. Velg denne knappen for å opprette tilkoblingen på nytt.

Når tilkoblingen er opprettet, endres menyen til å inkludere tilgang til FLIR-kamerastyring.

→ ***Merk:*** Du kan overta kamerastyringen fra hvilken som helst Zeus^2-enhet som er koblet til Ethernet-nettverket.

Panorere og vippe FLIR-kameraet

Når tilkoblingen til FLIR-kameraet er opprettet, vises knappene for panorering og vipping på videopanelet. Pil venstre og høyre styrer panoreringen på kameraet. Pil opp og ned vipper kameraet.

Velg en av pilknappene på panelet for å styre kameraet. Kameraet beveger seg så lenge du trykker på knappen.

Zoome i FLIR-videobildet

Du bruker knappene på zoomepanelet til å zoome i videobildet.

Det er to tilgjengelige zoomealternativer, avhengig av det valgte alternativet for FLIR-kamerakilde:

Digital zoom	Bare tilgjengelig når kameraet er i Infrarød-modus. I denne modusen er zoomen representert i nivåer (0, 2 og 4 ganger zoom). Ved hvert trykk på en zoomeknapp går zoomenivået opp eller ned ett nivå.
Optisk zoom	Tilgjengelig i Dagslys-modus. I denne modusen fortsetter kameraet å zoome så lenge du holder inne en knapp på zoomepanelet.

Kildealternativer for FLIR-kameraet

FLIR-kameraet inkluderer både videokilder for dagslys og infrarøde videokilder.

Når den infrarøde kilden er valgt, er følgende alternativer tilgjengelige:

Veksle i fargeskjema	Blar gjennom fargeskjemaene i FLIR-videoutgangen. Hvert av disse skjemaene knytter en ulike farger til ulike temperaturer.
Veksle polaritet	Inverterer fargeskjemaet. Eksempel: I stedet for hvit = varmt og svart = kaldt blir det svart = varmt og hvit = kaldt.

Hjemposisjonen på FLIR-kameraet

Du kan angi at kameraets hjemposisjon skal være gjeldende panorerings- og vippeposisjon.

Senere kan du raskt returnere til denne kameraposisjonen.

19 Alarmer

Alarmsystem

Systemet ser kontinuerlig etter farlige situasjoner og systemfeil når systemet er i gang. Når det oppstår en alarmsituasjon, vises det en alarmmelding på skjermen. Det vises et alarmikon på statuslinjen, og statuslinjen blinker i alarmens farge.

Hvis du har aktivert sirenen, følges alarmmeldingen av et lydsignal, og bryteren for ekstern alarm aktiveres.

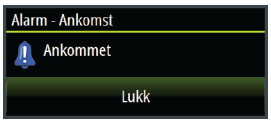
Alarmen registreres i alarmoversikten, slik at du kan se detaljene og iverksette passende korrigerende tiltak.

Type meldinger

Meldingene klassifiseres i henhold til hvordan den rapporterte situasjonen påvirker fartøyet. Følgende fargekoder brukes:

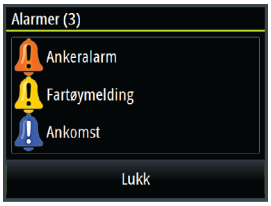
Farge	Viktighet
Rød	Kritisk
Oransje	Viktig
Gul	Standard
Blå	Advarsel
Grønn	Lett advarsel

Enkeltstående alarmer



En enkeltstående alarm vises med navnet på alarmen som tittel, og med detaljer for alarmen.

Flere alarmer



Hvis flere alarmer aktiveres samtidig, viser alarmmeldingen en liste med opptil tre alarmer. Alarmene er oppført i rekkefølgen de oppstod i, og den øverste er alarmen som først ble aktivert. De resterende alarmene er tilgjengelige i dialogboksen Alarmer.

Bekrefte en melding

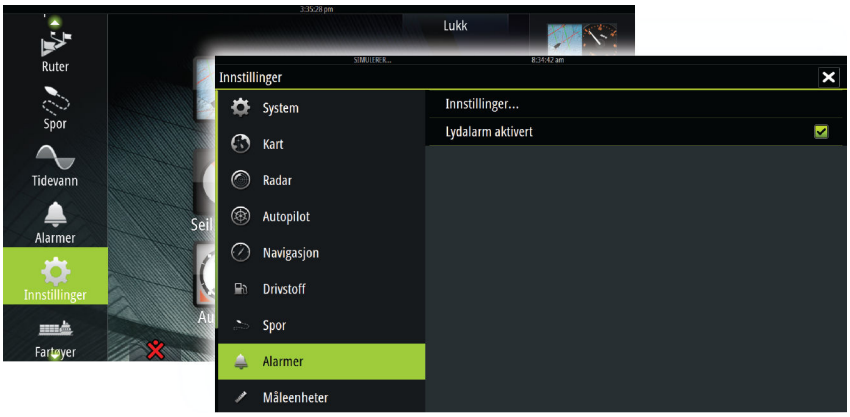
Følgende alternativer er tilgjengelige i dialogboksen Alarm for å bekrefte en melding:

Alternativ	Resultat
Lukk	Setter alarmstatusen til Bekreftet, noe som betyr at du er klar over alarmforholdet. Lydalarmen/summeren stopper, og dialogboksen Alarm lukkes. Alarmen forblir imidlertid aktiv i alarmoversikten til alarmårsaken er fjernet.
Deaktivere	Deaktiverer den gjeldende alarminnstillingen. Alarmen vises ikke på nytt med mindre du aktiverer den på nytt i dialogboksen Alarmer.

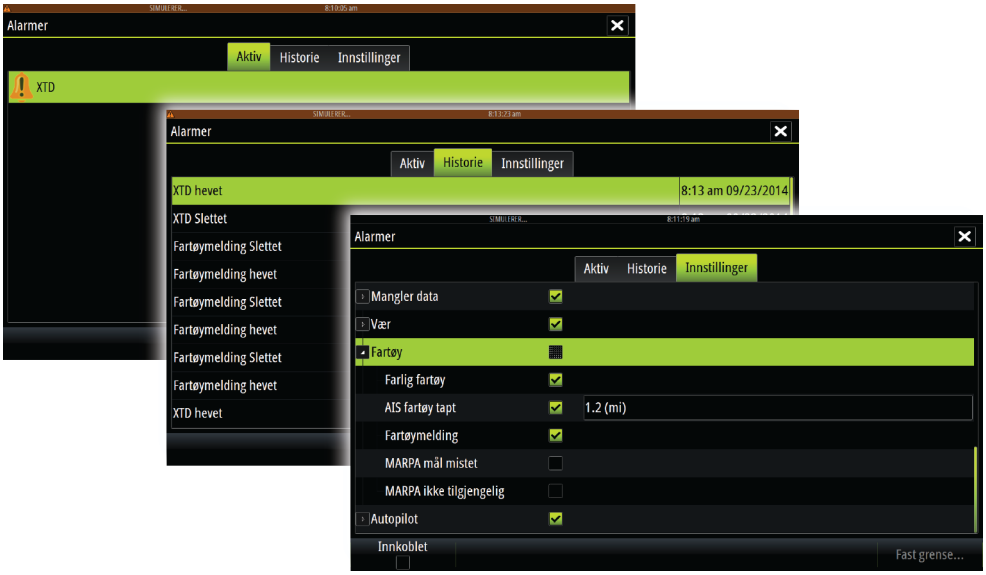
Det er ikke noe tidsavbrudd for alarmmeldingen eller lydalarmen. De blir værende til du bekrefter alarmen, eller til alarmårsaken er fjernet.

Dialogboksen Alarmer

Alle alarmer konfigureres i dialogboksen Alarminnstillinger.



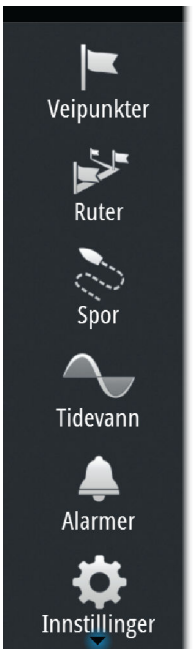
Dialogboksene for alarmer kan også aktiveres fra Verktøy-panelet. Dialogboksene for alarmer inneholder informasjon om aktive alarmer og alarmhistorikk.



20 Verktøy

Verktøypanelet inneholder som standard ikoner som brukes for tilgang til alternativer og verktøyer som ikke er spesifikke for noe panel.

Når eksternt utstyr integreres med Zeus[2], kan det hende at nye ikoner dukker opp på Verktøy-panelet. Disse ikonene brukes til å få tilgang til funksjoner i det eksterne utstyret.



Veipunkt, ruter og spor

Liste over veipunkt, ruter og spor med detaljer.

Velg veipunktet, ruten eller sporet du vil redigere eller slette.

Tidevann

Viser tidevannsinformasjon for tidevannsstasjonen som er nærmest fartøyet.

Velg pilknappene på panelet for å endre datoen, eller velg datofeltet for å åpne kalenderfunksjonen.

Tilgjengelige tidevannsstasjoner kan velges fra menyen.

Alarmer

Aktive alarmer
Liste over aktive alarmer.

Alarmhistorikk
Liste over alle alarmer med tidsstempel.

Alarminnstillinger
Liste over alle tilgjengelige alarmalternativer i systemet, med gjeldende innstillinger.

Innstillinger

Gir tilgang til applikasjons- og systeminnstillinger.

Fartøy

Statusoppføring
Viser alle AIS-, MARPA- og DSC-fartøy med tilgjengelig informasjon.

Meldingsoppføring
Viser alle meldinger som er mottatt fra andre AIS-fartøy, med tidsangivelse.

Sol/måne

Viser soloppgang, solnedgang, måneoppgang og månenedgang for en posisjon basert på angitt dato og posisjonens lengde-/breddegrad.

Turkalkulator

Tur 1 / Tur 2
Viser ferds- og motorinformasjon, med tilbakestillingsmulighet for alle datafelt.

I dag
Viser ferds- og motorinformasjon for inneværende dato. Alle datafelt tilbakestilles automatisk når datoen endres.

Filer

Filhåndteringssystem for filer, veipunkt, ruter, spor og innstillinger.

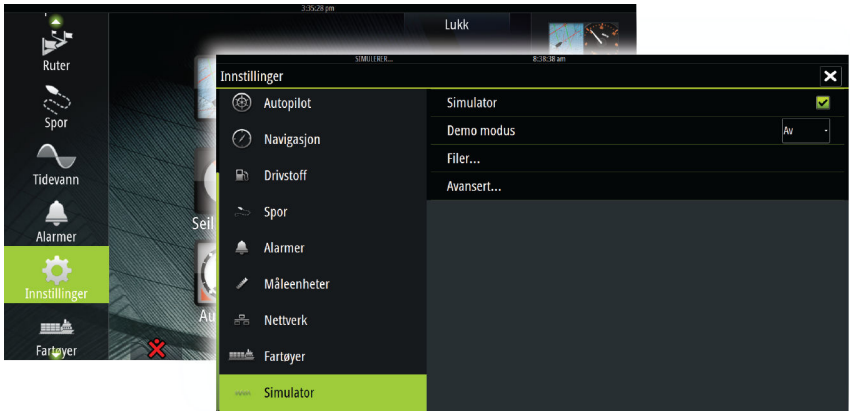
Finn

Funksjon for å søke etter kartelementer (veipunkt, ruter, spor og så videre).

21 Simulator

Du kan bruke simulatorfunksjonen til å se hvordan enheten fungerer i en stasjonær posisjon, uten at du er koblet til ekkolodd, radar, GPS og så videre.

Bruk simulatoren til å gjøre deg kjent med enheten før du bruker den på vannet.



Statuslinjen viser om simulatoren er aktivert.

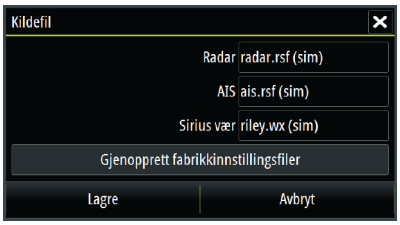
Demomodus

I denne modusen går enheten automatisk gjennom hovedfunksjonene i produktet ved å bytte sider automatisk, justere innstillinger, åpne menyer og så videre.

Hvis du trykker kort på en berøringsskjerm eller trykker på en knapp mens demomodus kjører, settes demonstrasjonen på pause. Etter en periode med tidsavbrudd gjenopptas demomodus.

Kildefiler for simulator

Du kan velge hvilke datafiler som skal brukes i simulatoren.
Et sett med kildefiler er inkludert i systemet, og du kan importere filer ved å sette inn et SD-kort i kortleseren på enheten.
Du kan også bruke egne opptaksfiler i simulatoren.



Avanserte simulatorinnstillinger

Du kan bruke Avanserte simulatorinnstillinger til å styre simulatoren manuelt.

GPS-kilde
Velger hvor GPS-data genereres fra.

Hastighet, Kurs og Rute
Brukes til å angi verdier manuelt når GPS-kilde er satt til Simulert kurs eller Simulert rute. GPS-data, inkludert hastighet og kurs, kommer ellers fra den valgte kildefilen.

Velg startpunkt
Flytter fartøyet til den gjeldende markørposisjonen.

→ ***Merk:*** Dette alternativet er bare tilgjengelig når GPS-kilde er satt til Simulert kurs.

Seiler
Åpner en dialogboks der du kan velge simulatordata som er spesifikke for seiling.

22 Vedlikehold

Forebyggende vedlikehold

Zeus[2] inneholder ingen komponenter som kan vedlikeholdes i felten, og operatøren må derfor utføre bare en svært begrenset mengde forebyggende vedlikehold.

Når enheten ikke er i bruk, anbefales det at du alltid tar på det beskyttende soldekselet som følger med.

Rengjøre skjermenheten

Rengjøringskluten som følger med, bør brukes til å rengjøre skjermen når det er mulig. Bruk rikelig med vann for å løse opp og fjerne saltrester. Krystallisert salt kan skrape opp belegget hvis du bruker en fuktig klut. Bruk så lite trykk på skjermen som mulig.

Når merker på skjermen ikke kan fjernes med kluten alene, bruker du en 50/50-blanding av varmt vann og isopropylalkohol til å rengjøre skjermen. Unngå kontakt med løsemidler (aceton, mineralterpentin og så videre) eller ammoniakkbaserte rengjøringsprodukter, ettersom disse kan skade antireflekslaget eller pyntedekselet i plast.

Det anbefales at soldekselet monteres når enheten ikke er i bruk i en lang periode, for å hindre UV-skade på pyntedekselet i plast.

Rengjøre døren til medieporten

Rengjør døren til medieporten jevnlig for å unngå krystallisert salt på overflaten, noe som kan medføre at vann lekker inn i kortsporet.

Kontrollere knappene

Kontroller at ingen knapper står fast i nedtrykket posisjon. Hvis en knapp står fast, lirker du på den for å få den tilbake til normalen.

Kontrollere tilkoblingene

Tilkoblingene bør bare undersøkes visuelt.

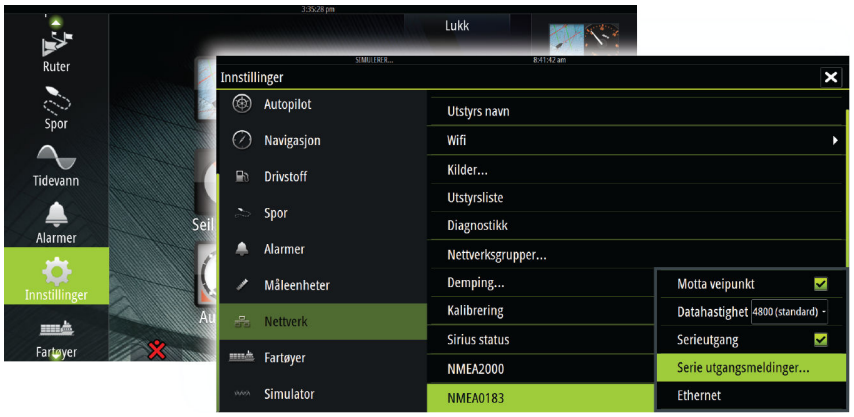
Dytt tilkoblingspluggene inn i kontakten. Hvis tilkoblingspluggene er utstyrt med en lås, kontrollerer du at den er i riktig posisjon.

NMEA 0183-datalogging

Alle serieutgangsmeldinger som sendes via NMEA 0183 TCP-tilkoblingen, logges i en intern fil. Du kan eksportere og se gjennom denne filen ved vedlikehold og feilsøking.

Den maksimale filstørrelsen er forhåndsdefinert. Hvis du har lagt til flere andre filer i systemet (filopptak, musikk, bilder, PDF-filer), kan dette redusere den tillatte filstørrelsen for loggfilen.

Systemet logger så mye data som mulig innenfor begrensningen på filstørrelsen og begynner deretter å overskrive de eldste data.



Eksportere loggfilen

Loggfilen kan eksporteres fra filleseren.

Når du velger loggdatabasen, blir du bedt om å velge en målmappe og et filnavn. Når dette er godtatt, skrives loggfilen til den valgte plasseringen.

Programvareoppgraderinger

Den nyeste programvaren for Zeus^2 er tilgjengelig for nedlasting fra nettstedet vårt, bandg.com.

Detaljerte instruksjoner for installasjon av programvaren følger med oppgraderingsfilene.

Ta sikkerhetskopi av systemdata

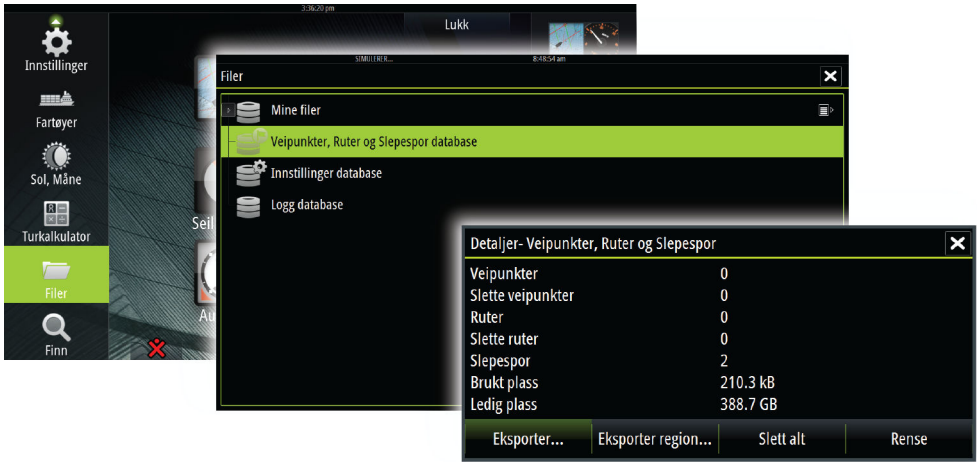
Ulike utdataformater er tilgjengelige for eksport.

Brukerdatafil versjon 5	Dette formatet brukes til å importere og eksportere veipunkt og ruter med en standardisert UUID (universell unik identifikator), som er svært pålitelig og enkel å bruke. Data omfatter informasjon som klokkeslettet og datoen en rute ble opprettet, og så videre.
Brukerdatafil versjon 4	Dette formatet er best å bruke ved overføring av data fra ett system til et annet, ettersom det inneholder alle ekstrabitene med informasjon som disse systemene lagrer om elementer.
Brukerdatafil versjon 3 (med dybde)	Bør brukes ved overføring av brukerdata fra et system til et eldre produkt (Lowrance LMS, LCX og så videre).
Brukerdatafil versjon 2 (uten dybde)	
GPX (GPS-utveksling)	Dette formatet brukes oftest på nettet som deles av de fleste GPS-systemer i verden. Bruk dette formatet hvis du fører data til en konkurrents enhet.

Northstar.dat (ingen spor)	Brukes til å overføre data til en eldre Northstar-enhet.

Eksportere alle veipunkt, ruter og spor

Bruk eksportalternativet hvis du vil ta sikkerhetskopi av alle veipunkt, ruter og spor i systemet.



Eksporter region

Du kan bruke alternativet Eksporter region til å velge området du vil eksportere data fra.

1. Dra i grenseboksen for å definere den ønskede regionen.
2. Velg eksportalternativet på menyen.
3. Velg egnet filformat.
4. Velg Serieport-feltet for å starte eksporten.

Rense veipunkt, ruter og spor

Slettede veipunkt, ruter og spor lagres i minnet på Zeus^2 til data blir renset. Dette er nødvendig for at brukerdata skal kunne synkroniseres på tvers av flere enheter i et Ethernet-nettverk. Hvis du har flere slettede, urensede veipunkt, kan rensing forbedre ytelsen i systemet.

→ ***Merk:*** Når brukerdata er renset fra minnet, kan de ikke gjenopprettes.

Index

A

AIS 77
  Anrope et fartøy 78
  DSC 78
  Ikonretning 81
  Informasjon på radarpaneler 78
  Målfiltrering 81
  Målsymboler 77
  Søke etter AIS-elementer 78
  Vise informasjon om mål 78
AIS SART 78
  Alarmmelding 79
Aktivt panel 17
Alarmer
  Bekrefte 95
  Dialogboksen Alarminnstillinger 96
  Enkeltstående alarm 95
  Flere alarmer 95
  Type meldinger 95
Alarmsystem 95
Angivelse av hastighet og kurs 81
Ankomstalarm 40
Ankomstradius 40
Applikasjonssider 12
Auto-rutevalg
  Hele ruten 34
  Utvalg 34
Auto-ruting 34
Automatisk rutevalg
  Eksempel 35
  Hele ruten 35
  Utvalg 35
Autopilot 45
  Aktivere 45
  Angivelse på sider 45
  Angivelse på statuslinjen 45
  Ankomstsirkel for veipunkt 50
  AP24-/28-systemer 53
  AUTO-modus 48
  Autopilot-panel 47
  Autopilot-vinduet på informasjonslinjen 46
  Bytte til manuell styring 45
  C-sving 52
  Dybdekontursporing 52
  EVC-system 54
  Firkantet sving 52
  HI-/LO-parametre 55
  Hurtigmeny for autopilot 46
  Innstillinger 54
  Jibbing 51
  Kartkompass 54
  Låse eksterne stasjoner 53
  Modus uten oppfølging 48
  Modusoversikt 47
  Oppfølgingsstyring 48
  Respons 55
  Seileparametre 54
  Sikksakksvinger 52
  Sjøfilter 54
  Slag i AUTO-modus 48
  Slag i WIND-modus 50
  Spiralsving 52
  Standby-modus (STBY) 48
  Styring etter svingmønster 51
  U-sving 52
  Unnamanøver 49
  WIND Nav-modus 51
  WIND-modus 50

B

Bakgrunn 19
Bakgrunn på Hjem-siden 19
Belysning 15
Berøringsskjerm
  Låse 15
Betjening med berøringsskjerm 16
Betjening
  Berøringsskjerm 16

C

CZone 13
CZone-instrumentbord 14
  Redigere 14

D

DCT 52
Delte sider 12
  Forhåndskonfigurerte 13
Demomodus 99
Dialogboksen Ruter 38
Dialogboksen Spor 38
Dialogboksen Veipunkt 38
Dialogbokser 17

E

Easy-ruting 34
EBL-/VRM-markeringer 60
Ekkolodd 64
  A-skop 68
  Blahastighet 67
  Bruke markøren 65
  Bunnlås 68
  Delt skjerm 68
  Dybdelinje 68
  Fiske-ID 68
  Frekvens 66
  Område 66
  Pause 66
  Pinghastighet 67
  Temperaturgraf 68
  Vise historikk 66
  Vise opptaksdata 67
  Visningsalternativer 68
  Zoome 65
  Zoomsøyle 65

Zoomsøyler 68
Ekkoloddbilde 64
Ekkoloddopptak 69
Eksporter region 103
Enkelt rutevalg
Eksempel 35

F

Farlige fartøy 81
Fartøyalarmer 80
Fartøyinnstillinger 80
Favorittsider 13
Legge til nye 20
Redigere 20
FLIR-kamera
Digital zoom 94
Hjemposisjon 94
Integrering 13
Kildealternativer 94
Opprette tilkobling 93
Optisk zoom 94
Panorere og vippe 94
Styre 93
Zoome 94
Forbedre systemytelsen 103
Forebyggende vedlikehold 101
Frontpanel 10
Knapper 10
FUSION-Link 13, 83

G

Garanti 3
GoFree trådløs enhet 14
GRIB-vær 87
Animert værmelding 89
Importere data 88
Informasjonsvindu 88
Overlegg på kartpanel 88
Gå til markør 24, 57, 65, 71

H

H5000 14
Hjem-side 11
Høyttalere 85
Høyttalersoner 85

I

Informasjonslinje 20
Aktivere/deaktivere 20
Angi utseendet 20
Redigere innholdet 20
Innstillinger for ekkolodd 69
Instrumentbord 82
Instrumentpaneler 82
Instrumentbord 82
Redigere instrumentbordet 82
Tilpasse 82

J

Justere panelstørrelse 19

K

Kart 21
3D-kart 25
Bruke markøren 24
Doble kart 22
Fartøysymbol 22
Innebygd kartografi 22
Innstillinger 31
Insight 26
Bildevisningsstil 26
Forsterkning 26
Kartdetaljer 26, 27
Kartkategorier 26
Jeppesen
Tidevann og strøm 30
Kartdata 22
Kartpanel 21
Kartskalering 22
Lagre veipunkt 24, 33, 57, 65, 71
Måle avstand 25
Navionics 27, 28
Bildegjennomsiktighet 29
Bildeoverlegg 29
Brukergenerert oppdatering 27
Dybdekonturer 27
Dynamisk tidevann og strøm 28
Easy View (Enkel visning) 28
Fargede havbunnområder 27
Filtrer stein 27
Fish N' Chip 29
Presentasjon 27
Presentasjonstype 27
Sikkerhetsdybde 27
Skyggeeffekt på kart 28
Uthevet dybdeområde 29
Uthevet grunt vann 30
Opprette ruter 24
Overlegg 26
Panorere 22
Plassere fartøyet på kartpanelet 23
Retning 23
Se fremover 23
Søke etter kartobjekter 25
Velge karttype 22
Kartretning
Baug opp 23
Kurs opp 23
Nord opp 23
Kilde for ekkolodd 69
Koordinatsystem 41
Kopi av skjermbilde 18
Kursforlengere 81

L

Loksodromer 40

Lyd 83
Aktivere 83
Bruke 85
Favorittkanaler 86
Hovedvolumkontroll 85
Høyttalere 85
Høyttalersoner 85
Koble fra Sirius 85
Konfigurere systemet 85
Kontrollknapper 84
Sirius-radio 86
Velge tunerregion 85
Lyd-panel 84
Lydverktøy 84
Låse berøringsskjermen 15

M

Magnetisk variasjon 41
Mann over bord (MOB)
Avbryte navigasjon til MOB 18
Plassere et MOB-merke 18
Slette et MOB-merke 18
Markørassistanse 24, 57, 65, 71
Menyer 17
MMSI-nummer 80
Måle avstand 65, 71

N

Navigasjonsinnstillinger 40
Navigere 39
Ankomstalarm 40
Ankomstradius 40
Datum 41
Med autopilot 39
Metoder 40
Loksodromer 40
Storsirkel 40
Navigere etter en rute 39
Til markørposisjon 39
Navigere etter en rute
Avbryte navigasjon 39
Nedskanningsoverlegg 69
Nettverksekkolodd 69
NMEA 0183-datalogging 102
NMEA 0183
Eksportere loggfil 102

O

Oppstart første gang 15

P

Paletter 68, 72
Paneler
Justere panelstørrelse 19
PDF
vise filer 4
Phantom Loran 40
Innstillinger 40
PPI 60
Programvareoppgradering 102
programvareversjon 5

R

Radar 56
Alarminnstillinger 61, 62
Alarmsone 61
Baug opp 59
Driftsmodi 57
EBL-/VRM-markeringer 60
EBL/VRM
Plassere 61
EBL/VRM
Forskyvning 60, 61
Følsomhet 61
Hurtigskanning 59
Innstillinger 63
Kurs opp 60
MARPA
Mål 61
Målsymboler 61
Spore mål 62
Vise målinformasjon 62
Målforstørrelse 59
Målspor 59
Målutvidelse 59
Nord opp 59
Overlegg 56
Palett 59
Plassere radarsentrum 60
PPI 60
Radarpanel 56
Regndemping 58
Rekkevidde 57
Retning 59
Sann bevegelse 60
Sjødemping 58
STC-kurve 59
Styrke 58
Støy 58
Ta opp data 62
Terskel 59
Rensing 103
Ruter 34
Auto-ruting 34
Dialogboksen Rediger rute 36
Konvertere et spor til en rute 36
Opprette en rute fra eksisterende veipunkt 36
Opprette nye ruter på kartpanelet 34

S

SailSteer-panel 42, 43
Datafelt 43
Seiltidsberegninger 43
Sider
Velge aktivt panel 17
Velge en side 17

Simulator 99
Demomodus 99
Kildefiler 99
Sirius-radio 86
Favorittliste 86
Kanalliste 86
Låse kanaler 86
Sirius-vær 89
Animert værgrafikk 91
Bølgeangivelse 91
Fargekoder 91
Marine soner 91
Nedbør 90
Overlegg på kartpanel 90
Statuspanel 89
Temperatur i havoverflaten (SST) 90
Tropisk melding 91
Værikoner 91
Slå systemet på og av 15
SonicHub 83
Spor 37
Opprette nye 37
Sporinnstillinger 37
Standby-modus 15
STC-kurve 59
Storsirkel 40
StructureMap 67, 74
Aktivere 74
Alternativer 76
Bilde 74
Kartkort 76
Kilde i sanntid 74
Kilder 74
Lagrede filer 74
Tips 75
StructureScan 70
Autoområde 72
Avanserte innstillinger 73
Avstandslinjer 73
Bilde 70
Bruke markøren 71
Bytte om i bildet 73
Egendefinert område 72
Forhåndsdefinerte områdenivåer 72
Frekvenser 72
Kontrast 72
Konvertere data til StructureMap-format 75
Område 72
Sette bildet på pause 72
Ta opp data 75
Vise historikk 72
Visningsalternativer 70
Zoome 70
Støydemping 67
Symbol for kartretning 23
Søkedybde 69

T

Ta opp ekkolodd-data 67
Tidsplott-panel 44
Tidsplotter 44
Velge data 44
Tidsplottpanel
Manglende data 44
Tilpasse systemet 19
TVG 67, 73

V

Veipunkt 33
Alarminnstillinger 33
Flytte 33
Redigere 33
Veipunkt, ruter og spor
Eksporter region 103
Eksportere 103
Rensing 103
Verktøyer 97
Video 93
Justere bildet 93
Kilde 93
Konfigurere panelet 93
Standard 93
Video
Videopanel 93
Vindpiler 87
Vindplott-panel 44
Vindplotter 44
Visningsbelysning 15
Vær 87
Alarmer 92
Vise værdetaljer 91

W

WIFI-1 14

X

XTE-grense 40
XTF-format 67

Z

ZC1 14

988-10833-001

B&G

CE0980