

LIITE ohjelmistoversioon 20.0 varten:

- **HDS Live**
- **HDS Carbon**
- **ELITE Ti²**

Tässä liitteessä on esitelty uudet ominaisuudet, jotka ovat käytettävissä tässä ohjelmistoversiossa.

Ominaisuus	Sivu
Ghost-keulamoottorin tuki	3
LiveSight-tuki ^{1 + 2}	10
Laitteen rekisteröinti	10
Lowrance-mobiilisovellus saatavilla	10
Synkronointitoiminto	11

¹ Tämä toiminto ei ole käytettävissä ELITE Ti² :ssa.

² Tämä ominaisuus sisältyy HDS Carbon -ohjelmistoversioon 20.0. Se lisättiin HDS Liveen ohjelmistoversiossa 19.1 ja lisäksi se sisältyy ohjelmistoversioon 20.0.

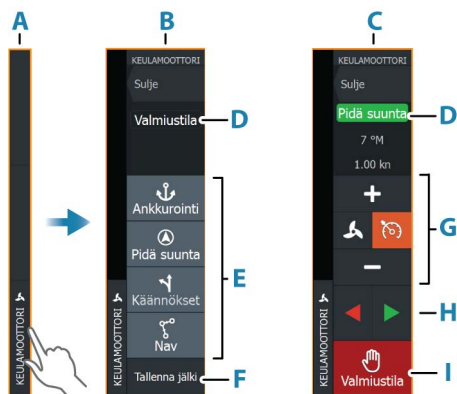
Ghost-keulamoottorin tuki

Ghost-keulamoottoria tuetaan.

Keulamoottorin ohjaustoiminnot on kuvattu alla.

Katso ohjeet Ghost-jalkapedaalin painikkeiden määrittämiseen kohdasta *"Ghost-keulamoottorin polkimen painikkeiden määrittäminen"* sivulla 9.

Keulamoottorin autopilotin ohjaustaulu



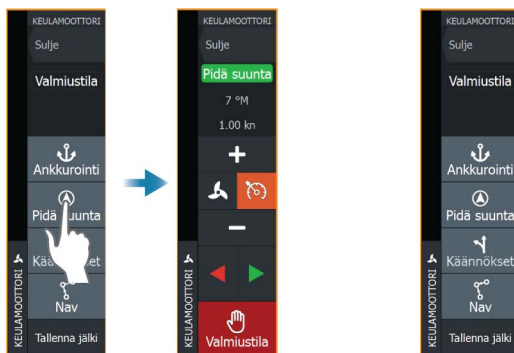
- A** Hallintapalkki
- B** Autopilotin ohjaintaulu, poiskytketty
- C** Autopilotin ohjaintaulu, kytketty
- D** Tilan osoitin
- E** Käytettävissä olevien tilojen luettelo
- F** Tallennuspainike
- G** Tilasta riippuvat tiedot
- H** Tilasta riippuvat painikkeet
- I** KytKentä-/Valmiustila-painike

Kun autopilotin ohjaintaulu on aktiivinen paneeli, sitä ympäröi reunaviiva.

Autopilotin kytkeminen käyttöön ja pois käytöstä

Autopilotin kytKentä:

- Valitse haluamasi tilan painike.

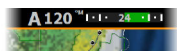


Autopilotti kytkeytyy valittuun tilaan, ja autopilotin ohjaintaulu näyttää aktiivisen tilan vaihtoehtoja.

Autopilotin poiskytkentä:

- Paina Valmiustila-painiketta.

Kun autopilotti on valmiustilassa, alusta on ohjattava manuaalisesti.



Autopilotin ilmoitus

Autopilotin tietopalkki näyttää autopilotitiedot. Jos autopilotti on aktiivisena, palkki näkyy kaikilla sivuilla. Autopilotin asetusikkunassa voidaan valita, että palkki on poissa käytöstä, kun autopilotti on valmiustilassa.

Ankkuritilat

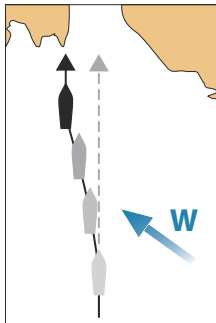
Näissä tiloissa keulamoottori pitää aluksen valitussa sijainnissa.

→ **Huomautus:** Tuulet ja virtaukset saattavat vaikuttaa aluksen kulkusuuntaan ankkuritilassa.

Käytettävissä ovat seuraavat ankkurivalinnat:

Sijainnin muuttaminen ankkuritilassa

Aseta alus uuteen sijaintiin käyttämällä nuolipainikkeita ankkuritilassa. Jokainen painikkeen painallus siirtää ankkurin sijaintia 1,5 m (5 ft) valittuun suuntaan.



Pidä suunta -tila

Tässä tilassa autopilotti ohjaa venettä asetettuun suuntaan.

Kun tila on aktivoitu, autopilotti valitsee kompassin nykyisen suunnan asetetuksi suunnaksi.

→ **Huomautus:** Tässä tilassa autopilotti ei kompensoi virtauksen ja/tai tuulen (**W**) aiheuttamaa ajelehtimista.

Asetetun ohjaussuunnan muuttaminen

Ohjaussuunta muuttuu välittömästi. Ohjaussuunta pidetään kunnes seuraava ohjaussuunnan muutos tehdään.

NAV-tila

⚠ Varoitus: NAV-tilaa tulee käyttää vain avovesillä.

Ennen NAV-tilaan siirtymistä navigaattorin on navigoitava reittiä tai kohti reittipistettä.

NAV-tilassa autopilotti ohjaa alusta automaattisesti tiettyyn reittipisteeseen tai etukäteen määritettyä reittiä pitkin.

Sijaintitietojen avulla voidaan muuttaa kurssia, jolloin alus pysyy reittiiviivalla ja kohteeseen kulkevalla reitillä.

Kun alus saapuu määränpäähän, autopilotti siirtyy valittuun saapumistilaan. On tärkeää valita navigointitarpeisiin soveltuva saapumistila, ennen kuin NAV-tila aktivoidaan. Katso "*Saapumistila*" sivulla 8.



NAV-tilavaihtoehdot

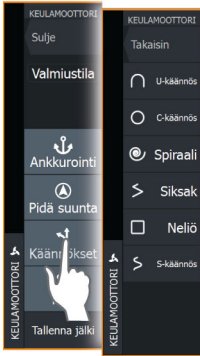
Seuraavat painikkeet ovat käytettävissä autopilotin ohjaintaulussa, kun NAV-tila on valittuna:

Käynnistä uudelleen

Käynnistä navigointi uudelleen aluksen nykyisestä sijainnista.

Ohita

Ohittaa aktiivisen reittipisteen ja ohjaa alusta kohti seuraavaa reittipistettä. Tämä toiminto on käytettävissä vain silloin, kun reitillä on useampi kuin yksi reittipiste aluksen sijainnin ja reitin päätepisteen välillä.

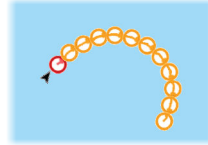


Käännöskuvio-ohjaus

Järjestelmä sisältää useita automaattisia käännösohjaustoimintoja.

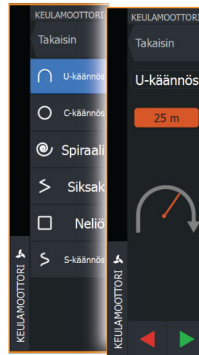
Kun valitset käännöskuvion, järjestelmä luo väliaikaiset reittipisteet valitulle käännökselle.

Käännöksen viimeinen reittipiste on reitin loppupiste. Kun alus saavuttaa reitin loppupisteen, se siirtyy saapumistilaan. Katso *"Saapumistila"* sivulla 8.



Käännöksen aloittaminen

- Paina paapuurin tai styyrpuurin painiketta.



Käännöksen muuttajat

Kaikilla käännöskuvioilla on asetukset, joita voit muokata juuri ennen kuin aloitat käännöksen sekä milloin tahansa veneen kääntyessä.

U-käännös

Muuttaa nykyistä ohjaussuuntaa 180 astetta.

Käännöksen muuttuja:

- Käännöksen säde

C-turn (C-käännös)

Ohjaa alusta ympyrällä.

Käännöksen muuttuja:

- Käännöksen säde
- Asteet käännökseen

Spiraali

Kääntää alusta spiraalin muodossa niin, että ohjauksuvion säde pienenee tai suurenee.

Käännöksen muuttujat:

- Aloitus säde
- Säteen muutos silmukkaa kohden
- Silmukkojen lukumäärä

Siksak-käännökset

Ohjaa alusta siksak-muotoisen käännöskuvion mukaan.

Käännöksen muuttujat:

- Kurssimuutos etappia kohden
- Etapin pituus
- Etappien lukumäärä

Neliö

Ohjaa alusta neliönmuotoisen käännöskuvion mukaan tehden 90 asteen kurssimuutoksia.

Käännöksen muuttuja:

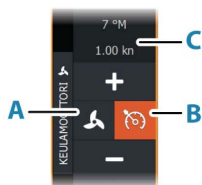
- Etapin pituus
- Etappien lukumäärä

S-käännös

Saa aluksen mutkittelemaan pääohjaussuunnan ympärillä.

Käännöksen muuttujat:

- Käännöksen säde
- Kurssinmuutos
- Etappien lukumäärä



Keulamoottorin nopeuden säätäminen

Pidä suunta -tilassa, NAV- tilassa ja käännöskuvio-ohjauksessa autopilottijärjestelmä voi hallita keulamoottorin nopeutta.

Asetettu tavoitenopeus näkyy autopilotin ohjaintaulussa.

Keulamoottorin tavoitenopeutta voi hallita kahdella tavalla:

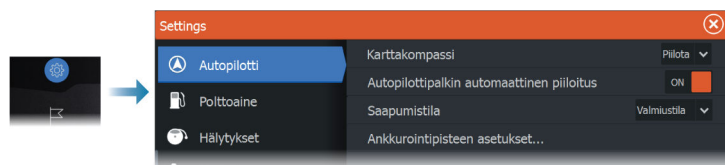
- Potkurin nopeus, määritettynä tehon prosenttiosuutena (**A**)
- Vakionopeus (**B**)

Voit vaihtaa näiden nopeusvalintojen välillä valitsemalla nopeuskuvakkeen.

Nopeutta voi lisätä/vähentää esimääritetyin askelin plus- ja miinuspainikkeilla. Nopeus voidaan määrittää myös manuaalisesti valitsemalla nopeuskenttä (**C**).

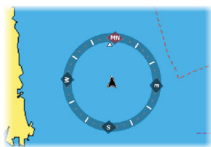
Autopilotin asetukset

Autopilotin asetukset -valintaikkunan asetukset voivat vaihdella.



Karttakompassi

Voit lisätä karttaruudussa näkyvän veneesi ympärille kompassisymbolin. Kompassisymboli on poissa käytöstä, kun kohdistin on aktivoituna ruudussa.



Saapumistila

Autopiloti vaihtaa navigointitilasta valittuun saapumistilaan, kun alus saapuu perille kohteeseensa.

Valmiustila

Kytkee autopilotin pois käytöstä. Keulamoottoria hallitaan kädessä pidettävällä kaukosäätimellä tai jalkapolkimella.

Pidä suunta

Tässä tilassa aluksen suunta lukitaan ja pidetään samana.

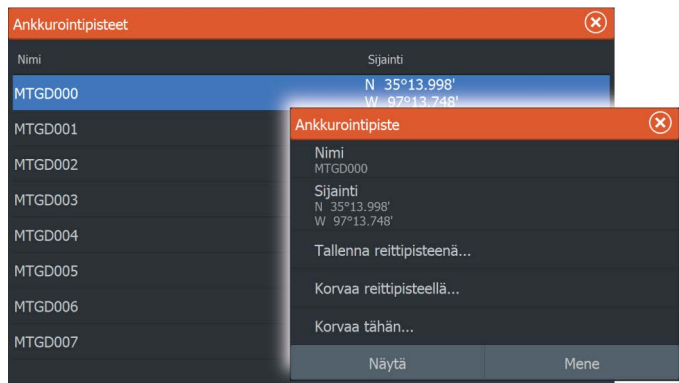
Ankkuri

Ankkuroi aluksen määränpään.

Ankkurointipisteen määrittys

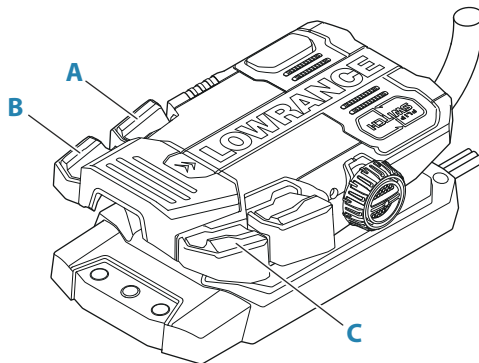
Keulamoottori voi tallentaa useita ankkurointipisteitä, joiden etuliite on MTG. Keulamoottorin ankkurointipisteet näkyvät Ankkurointipiste-valintaikkunassa.

Nämä MTG-ankkurointipisteet voidaan tallentaa reittipisteinä MFD-järjestelmään. MTG-ankkurointipisteen sijaintia voidaan tarkentaa, jotta se vastaa tarkasti olemassa olevaa reittipistettä tai aluksen nykyistä sijaintia.

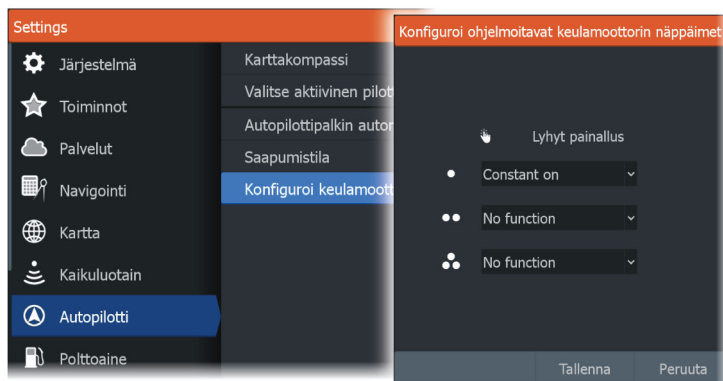


Ghost-keulamoottorin polkimen painikkeiden määrittäminen

Voit määrittää Ghost-sarjan keulamoottorin polkimen kolme toimintopainiketta (**A**, **B** ja **C**).



Valitse avattavasta luettelosta toiminto niille painikkeille, jotka haluat määrittää.



LiveSight-tuki

LiveSight Forward- ja LiveSight Down -näkymiä tuetaan. Kun liität järjestelmään LiveSight-kaikuanturin ja määrität anturin asetukset, LiveSight-sovelluksen vastaava painike näkyy aloitussivulla.

→ **Huomautus:** LiveSight-tuen käyttöön tarvitaan HDS Carboniin liitetty PSI-1-moduuli ja LiveSight-kaikuanturi. HDS Live edellyttää vain LiveSight-kaikuanturia.

Laitteen rekisteröinti

Saat rekisteröintikehotteen, kun käynnistät laitteen. Laitteen voi rekisteröidä myös noudattamalla ohjeita, jotka tulevat näkyviin, kun rekisteröintivaihtoehto valitaan järjestelmäasetusten tai järjestelmänhallinnan valintaikkunassa.

Lowrance-mobiilisovellus saatavilla

Lowrance-mobiilisovellus on nyt ladattavissa Apple Storesta ja Play Kaupasta.

Tarkista sovelluskaupasta, mitä käyttöjärjestelmäversioita tuetaan.

Käytä Lowrance-mobiilisovellusta seuraaviin toimintoihin:

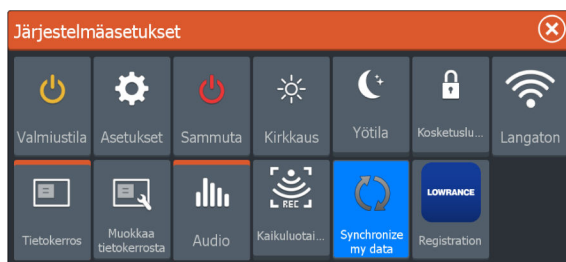
- Rekisteröi laite
- Saa tukea laitteellesi

- Hanki ajantasaiset kartat ja offline-kartat
- Käytä käyttöoppaita, oppaita ja muita resursseja
- Lataa ohjelmistopäivityksiä
- Synkronoi reittipisteet, reitit ja jäljet pilveen

Synkronointitoiminto

C-MAP Embark -painike korvataan Järjestelmäasetukset-valintaikkunassa Synkronoi tiedot -painikkeella. Myös C-MAP Embark -vaihtoehto Palveluasetukset-valintaikkunassa korvataan Synkronoi tiedot -vaihtoehdolla.

Esimerkki Järjestelmäasetukset-valintaikkunan Synkronoi tiedot -painikkeesta:



Synkronointitoiminnon käyttäminen

Voit kirjautua sisään selaimella osoitteessa www.letsembark.io tai voit kirjautua Lowrance-sovellustilille mobiililaitteella tai tabletilla seuraavien kohteiden hallintaa varten (voit luoda uusia kohteita sekä muuttaa, siirtää ja poistaa niitä):

- Reittipisteet
- Reitit
- Jäljet

Monitoiminäytön Synkronoi omat tiedot -toiminnolla voi synkronoida monitoiminäytön ja Lowrance-sovellustilin.

Vaatimukset

- Tili Lowrance-mobiilisovelluksessa

→ **Huomautus:** Voit kirjautua mobiilisovellukseen C-MAP Embark- tai C-MAP-sovelluksen käyttäjätunnuksilla. Sinun ei tarvitse luoda erillistä mobiilisovellustiliä.

- Synkronointia varten yksikön on oltava yhteydessä Internetiin.
Lisätietoja laitteen yhdistämisestä Internetiin on käyttöoppaassa.

Synkronointi

Voit synkronoida monitoiminäytön tiedot ja Lowrance sovelluksen tilittiedot (sisältää tietosi osoitteessa www.letsembark.io) avaamalla Synkronoi tiedot -toiminnon Järjestelmäasetukset-valintaikkunasta tai Palveluasetukset-valintaikkunasta.

Kirjautumisen jälkeen järjestelmä ilmoittaa viimeisimmän synkronoinnin ajankohdan ja näyttää seuraavat vaihtoehdot:

- Muokkaa – voit muuttaa kirjautumistunnukset
- Auto synkronointi – synkronointi tapahtuu määräajoin taustalla, kun järjestelmä on yhdistetty internetiin
- Synkronoi nyt – synkronoi järjestelmän välittömästi

