

ADDENDUM softwareversie 20.0 voor:

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

Dit addendum beschrijft nieuwe functies die zijn opgenomen in deze softwareversie.

Functie	Pagina
Ondersteuning van Ghost trollingmotor	3
LiveSight ondersteuning ¹⁺²	11
Apparaat registreren	11
Lowrance mobiele app beschikbaar	11
De synchronisatiefunctie	12

¹ Deze functie is niet beschikbaar voor ELITE Ti².

² Deze functie is opgenomen in HDS Carbon softwareversie 20.0. De functie is toegevoegd aan HDS Live in softwareversie 19.1 en is ook opgenomen in softwareversie 20.0.

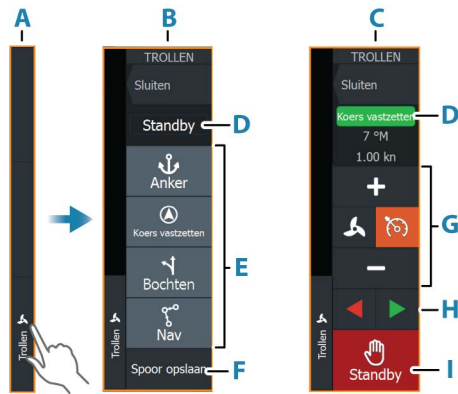
Ondersteuning van Ghost trollingmotor

De Ghost trollingmotor wordt ondersteund.

De bedieningselementen van de trollingmotor worden hieronder beschreven.

Zie "*De knoppen van het voetpedaal van de Ghost trollingmotor configureren*" op pagina 10 voor het configureren van de Ghost voetpedaalknoppen.

De stuurautomaatcontroller voor de trollingmotor



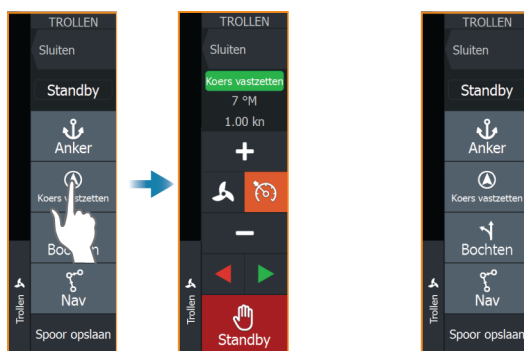
- A** Bedieningsbalk
- B** Stuurautomaatcontroller, uitgeschakeld
- C** Stuurautomaatcontroller, ingeschakeld
- D** Modusindicatie
- E** Lijst met beschikbare modi
- F** Knop Opnemen/opslaan
- G** Modusafhankelijke informatie
- H** Modusafhankelijke knoppen
- I** Knop Inschakelen/Standby

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

Inschakelen en uitschakelen van de stuurautomaat

De stuurautomaat inschakelen

- Selecteer de gewenste modus met de knop

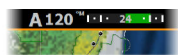


De stuurautomaat wordt ingeschakeld in de geselecteerde modus en de stuurautomaatcontroller geeft de opties voor de actieve modus weer.

De stuurautomaat uitschakelen.

- Selecteer de knop Standby

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



Indicatie stuurautomaat

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

Ankermodi

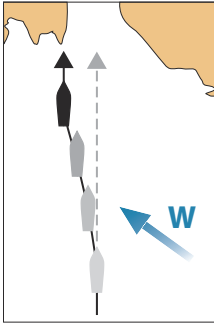
In deze modi houdt de trollingmotor het vaartuig op de geselecteerde locatie.

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

De volgende ankeropties zijn beschikbaar:

Positie wijzigen in ankermodus

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



Koers vastzetten-modus

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

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

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

De ingestelde koers wijzigen

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

De modus NAV

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

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

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

Bij aankomst op de bestemming schakelt de stuurautomaat over naar de geselecteerde aankomstmodus. Het is belangrijk om een aankomstmodus te kiezen die past bij uw navigatiebehoeften voordat NAV-modus wordt geactiveerd. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 9.



Opties NAV-modus

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

Opnieuw starten

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

Overslaan

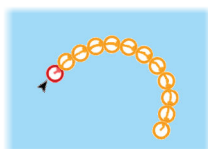
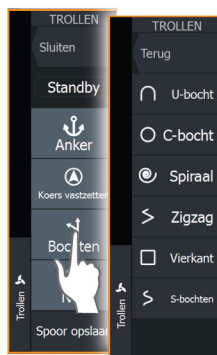
Het actieve waypoint wordt overgeslagen en er wordt koers gezet naar het volgende waypoint. Deze optie is alleen beschikbaar tijdens het navigeren van een route met meer dan één waypoint tussen de positie van het vaartuig en het einde van de route.

Sturen met wendpatroon

Het systeem bevat een aantal automatische wendpatronen.

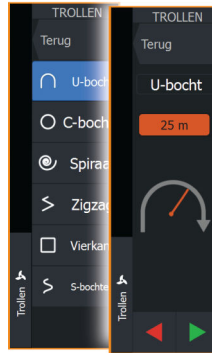
Als u een wendpatroon activeert, maakt het systeem tijdelijke waypoints voor de wending.

Het laatste waypoint van de wending is het eindwaypoint. Als het vaartuig het eindwaypoint heeft bereikt, wordt het in aankomstmodus geschakeld. Zie "*Aankomstmodus*" op pagina 9.



Een wending starten

- Selecteer de bakboord- of stuurboordknop



Wendvariabelen

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

U-bocht

Wijzigt de huidige ingestelde koers met 180°.

Wendvariabele:

- Wendradius

C-bocht

Met deze optie gaat de boot in een cirkel varen.

Wendvariabele:

- Wendradius
- Aantal graden om te draaien

Spiraal

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

Wendvariabelen:

- Initiële radius
- Radiusverandering per lus
- Aantal lussen

Zigzag

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

Wendvariabelen:

- Koersverandering per etappe
- Etappeafstand
- Aantal etappes

Vierkant

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

Wendvariabele:

- Etappeafstand
- Aantal etappes

S-bocht

Met deze optie giert het vaartuig langs de hoofdkoers.

Wendvariabelen:

- Wendoradius
- Koerswijziging
- Aantal etappes

Snelheidsregeling trollingmotor

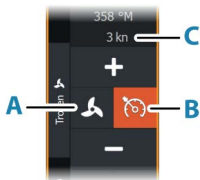
De stuurautomaat kan in de Koers vastzetten-modus, in de NAV-modus en tijdens het sturen in wendpatronen de snelheid van de trollingmotor regelen.

De ingestelde doelsnelheid wordt weergegeven in de stuurautomaatcontroller.

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

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

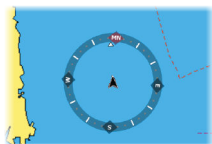
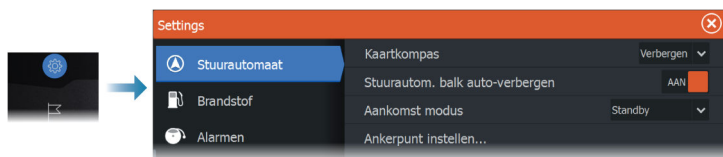
U kunt wisselen tussen de opties door het snelheidspictogram te selecteren.



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

Stuurautomaat instellingen

De beschikbare opties in het dialoogvenster met instellingen voor de stuurautomaat kunnen variëren.



Kaartkompas

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

Aankomstmodus

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

Standby

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

Koers vastzetten

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

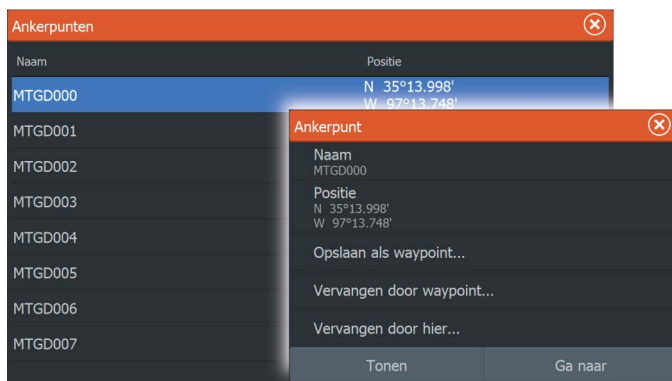
Anker

Ankert het vaartuig op de plaats van bestemming.

Ankerpunten instellen

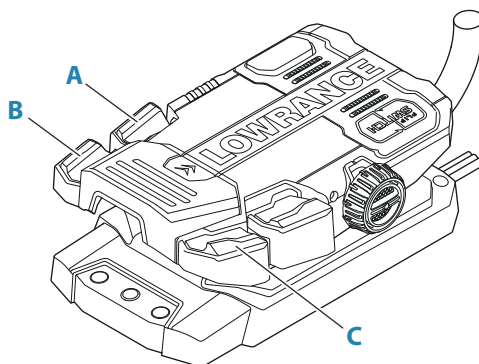
De trollingmotor kan een aantal ankerpunten opslaan, gemarkeerd met het voorvoegsel MTG. Ankerpunten in de trollingmotor worden weergegeven in het dialoogvenster Ankerpunt.

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

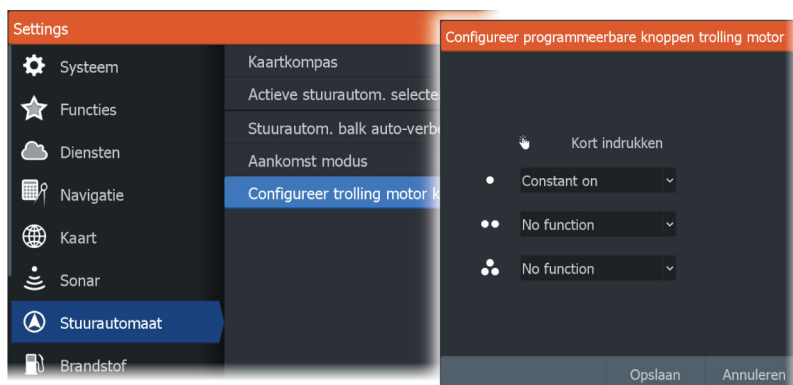


De knoppen van het voetpedaal van de Ghost trollingmotor configureren

U kunt drie van de actieknoppen (**A**, **B** en **C**) op het voetpedaal van de Ghost trollingmotor configureren.



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



LiveSight ondersteuning

LiveSight Forward en LiveSight Down weergaven worden ondersteund. Wanneer u een LiveSight transducer aansluit op uw systeem en de configuratie van de transducer configureert, wordt de bijbehorende knop van de LiveSight app weergegeven op de homepage.

→ **Notitie:** Voor HDS Carbon zijn een PSI-1 module en een LiveSight transducer vereist voor LiveSight ondersteuning. Voor HDS Live is alleen een LiveSight transducer vereist.

Apparaat registreren

U wordt tijdens het opstarten gevraagd om uw apparaat te registreren. U kunt het apparaat ook registreren door de instructies te volgen bij het selecteren van de registratieoptie in het dialoogvenster met systeeminstellingen of het dialoogvenster met systeembesturingselementen.

Lowrance mobiele app beschikbaar

De Lowrance mobiele app kan nu worden gedownload in de Apple Store en de Play Store.

Raadpleeg de app in de app store om te zien welke versies van het besturingssysteem worden ondersteund.

Gebruik de Lowrance mobiele app voor:

- Uw apparaat registreren
- Klantenondersteuning voor uw apparaat verkrijgen
- Actuele kaarten en offline kaarten verkrijgen
- Handleidingen, gidsen en meer raadplegen
- Software-updates downloaden
- Waypoints, routes en tracks naar de cloud synchroniseren

De synchronisatiefunctie

De knop C-MAP Embark in het dialoogvenster Systeem regelingen is vervangen door de knop Mijn gegevens synchroniseren. De optie C-MAP Embark in het dialoogvenster Services-instellingen is ook vervangen door de optie Mijn gegevens synchroniseren.

Voorbeeld van de knop Mijn gegevens synchroniseren in het dialoogvenster Systeem regelingen:



De synchronisatiefunctie gebruiken

U kunt een browser gebruiken om u aan te melden op www.letsembark.io of u kunt zich aanmelden bij uw Lowrance app-account vanaf uw mobiele apparaat of tablet om informatie te beheren (maken, wijzigen, verplaatsen en verwijderen):

- Waypoints
- Routes
- Trails

Gebruik de optie Mijn gegevens synchroniseren van uw MFD om te synchroniseren tussen uw MFD en uw Lowrance app-account.

Vereisten

- Een account voor de Lowrance mobiele app

- **Notitie:** U kunt uw accountgegevens voor C-MAP Embark of de C-MAP app gebruiken om u aan te melden bij de mobiele app. U hoeft geen apart account voor de mobiele app te maken.
- Als u wilt synchroniseren, moet de unit zijn verbonden met internet. Raadpleeg de gebruikershandleiding om de unit met internet te verbinden.

Synchroniseren

Als u de MFD-gegevens en de accountgegevens van uw Lowrance app wilt synchroniseren (inclusief uw gegevens op www.letsembark.io), opent u de functie Mijn gegevens synchroniseren vanuit het dialoogvenster Systeem regelingen of het dialoogvenster Services-instellingen.

Nadat u zich hebt aangemeld, toont het systeem wanneer de laatste synchronisatie heeft plaatsgevonden en zijn de volgende opties beschikbaar:

- Wijzigen - gebruik deze optie om aanmeldingsgegevens te wijzigen
- Automatisch synchroniseren: synchronisatie vindt periodiek plaats op de achtergrond wanneer u verbinding hebt met internet
- Nu synchroniseren - synchronisatie gebeurt onmiddellijk

