

## **ADENDA versão de software 20.0 do:**

- **HDS Live**
- **HDS Carbon**
- **ELITE Ti<sup>2</sup>**

Esta adenda apresenta novas funcionalidades que estão incluídas nesta versão do software.

Funcionalidade	Página
Suporte trolling do motor Ghost	3
Suporte LiveSight <sup>1 + 2</sup>	11
Registo do dispositivo	11
Aplicação móvel Lowrance disponível	11
A funcionalidade de sincronização	12

<sup>1</sup> Esta funcionalidade não está disponível no ELITE Ti<sup>2</sup>.

<sup>2</sup> Esta funcionalidade está incluída no software HDS Carbon, versão 20.0. Foi adicionada ao HDS Live na versão de software 19.1 e também está incluída na versão de software 20.0.



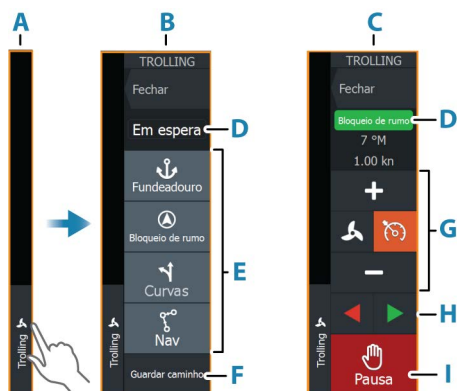
## Suporte trolling do motor Ghost

O motor de manobras Ghost é suportado.

Os controlos do motor de manobras são descritos abaixo.

Para configurar as teclas do pedal Ghost, consulte *"Configurar as teclas do pedal do motor de pesca Ghost"* na página 10.

### O controlador de piloto automático para o motor de pesca



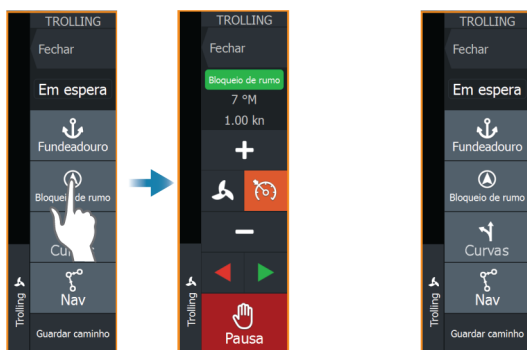
- A** Barra de controle
- B** Controlador de piloto automático, desativado
- C** Controlador de piloto automático, ativado
- D** Indicação do modo
- E** Lista de modos disponíveis
- F** Botão Gravar/Guardar
- G** Informações dependentes do modo
- H** Botões dependentes do modo
- I** Botão de ativação/do modo de espera

Quando o controlador de piloto automático é o painel ativo, este é realçado com um contorno.

#### **Ativar e desativar o piloto automático**

Para ativar o piloto automático:

- Selecione o botão de modo preferencial

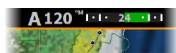


O piloto automático é ativado no modo selecionado e o controlador de piloto automático muda para mostrar as opções de modo ativas.

Para desativar o piloto automático:

- Selecione o botão do modo de espera

Quando o piloto automático está em modo de espera, a embarcação tem de ser controlada manualmente.



### **Indicador de piloto automático**

A barra de informações do piloto automático mostra as informações do piloto automático. A barra está presente em todas as páginas se o piloto automático estiver num modo ativo. Na caixa de diálogo Definições do piloto automático, pode selecionar que a barra seja desativada quando o piloto automático estiver em modo de espera.

### **Modos de âncora**

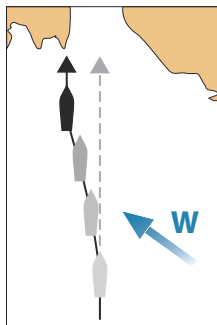
Nestes modos, o motor de pesca mantém a posição da embarcação num determinado local.

→ **Nota:** Quando estiver no modo de âncora, a orientação da embarcação pode ser afetada pelo vento ou pela corrente.

Estão disponíveis as seguintes opções de âncora:

#### **Alterar a posição no modo de âncora**

Utilize os botões de seta para mudar a posição da embarcação no modo de âncora. A posição da âncora é movida 1,5 m (5 pés) na direção selecionada de cada vez que um botão é premido.



### **Modo de bloqueio de direção**

Neste modo, o piloto automático dirige a embarcação no rumo definido.

Quando o modo está ativado, o piloto automático seleciona o rumo atual da bússola como o rumo definido.

→ **Nota:** Neste modo, o piloto automático não compensa qualquer desvio provocado pela corrente e/ou pelo vento (**W**).

#### **Para mudar o rumo definido**

Ocorre imediatamente a alteração de rumo. O rumo é mantido até ser definido um novo rumo.

### **Modo NAV**

**⚠ Atenção:** o modo NAV apenas deve ser utilizado em águas abertas.

Antes de entrar no modo NAV, é necessário estar a navegar numa rota ou em direção a um waypoint.

No modo NAV, o piloto automático dirige a embarcação para uma localização de um waypoint específico ou ao longo de uma rota predefinida. A informação da posição é utilizada para alterar o rumo de manobra, para manter a embarcação na linha do trajeto e para o waypoint de destino.

Ao chegar ao destino, o piloto automático muda para o modo de chegada selecionado. É importante selecionar um modo de chegada adequado às suas necessidades de navegação antes de ativar o modo NAV. Consulte "*Modo de chegada*" na página 9.

#### **Opções do modo NAV**

No modo NAV, os seguintes botões estão disponíveis no controlador de piloto automático:



##### **Reiniciar**

Reinicia a navegação a partir da posição atual da embarcação.

## Ignorar

Ignora o waypoint ativo e segue em direção ao próximo waypoint. Esta opção só está disponível nas rotas com mais do que um waypoint entre a posição da embarcação e o fim da rota.

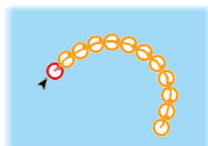
## Direção do padrão de mudança de direção

O sistema inclui várias funcionalidades de mudança de direção automática.

Quando um padrão de mudança de direção é ativado, o sistema cria waypoints temporários na mudança de direção.

O último waypoint na mudança de direção é o waypoint final.

Quando a embarcação atingir o waypoint final, a embarcação entra em modo de chegada. Consulte "*Modo de chegada*" na página 9.



## Iniciar uma mudança de direção

- Selecione o botão de bombordo ou de estibordo



## Variáveis de mudanças de direção

Todos os padrões de mudança de direção têm definições que pode ajustar antes de iniciar uma mudança de direção ou em qualquer

momento em que a embarcação esteja a efetuar uma mudança de direção.

#### **Mudança de direção em U**

Altera o rumo atual definido em  $180^\circ$ .

Variável de mudança de direção:

- Raio de viragem

#### **Mudança de direção em C**

Conduz a embarcação em círculo.

Variável de mudança de direção:

- Raio de viragem
- Graus de mudança de direção

#### **Espiral**

Faz com que a embarcação mude de direção em espiral com um raio decrescente ou crescente.

Variáveis de mudança de direção:

- Raio inicial
- Mudança de raio por volta
- Número de voltas

#### **Mudança de direção em ziguezague**

Dirige a embarcação num padrão de zigzag.

Variáveis de mudança de direção:

- Alteração da rota por etapa
- Distância de pernada
- Número de etapas

#### **Quadrado**

Dirige a embarcação num padrão quadrado, efetuando mudanças de rumo de  $90^\circ$ .

Variável de mudança de direção:

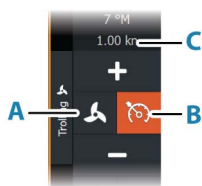
- Distância de pernada
- Número de etapas

## Mudança de direção em S

Faz a embarcação percorrer um percurso sinuoso ao longo do rumo.

Variáveis de mudança de direção:

- Raio de viragem
- Alteração de rumo
- Número de etapas



## Controlo da velocidade do motor de pesca

No Modo de bloqueio da direção, no Modo NAV e na Pilotagem com padrão de mudança de direção, o sistema de piloto automático consegue controlar a velocidade do motor de pesca.

A velocidade alvo definida é apresentada no controlador de piloto automático.

Existem duas formas de controlar a velocidade alvo do motor de pesca:

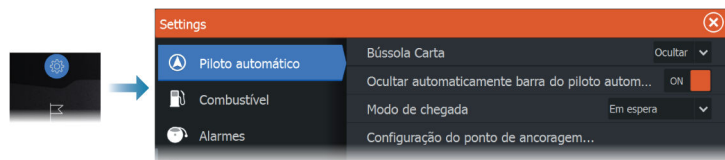
- Taxa de hélice, definida como uma percentagem da potência (A)
- Velocidade de cruzeiro (B)

Selecione o ícone de velocidade para alternar entre as opções de velocidade.

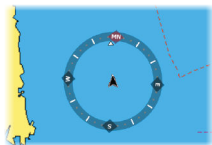
Selecione os botões de mais e menos para aumentar/diminuir a velocidade em incrementos predefinidos. A velocidade também pode ser definida manualmente ao selecionar o campo de velocidade (C).

## Definições de piloto automático

As opções na caixa de diálogo de definições do piloto automático podem variar.







### **Bússola da carta**

Selecione esta opção para apresentar um símbolo de bússola em torno da sua embarcação no painel da carta. O símbolo de bússola é desligado quando o cursor está ativo no painel.

### **Modo de chegada**

O piloto automático muda do modo de navegação para o modo de chegada selecionado quando a embarcação chega ao ponto de destino.

### **Em espera**

Desativa o piloto automático. O motor de pesca é controlado pelo telecomando ou pelo pedal.

### **Bloqueio da direção**

Bloqueia e mantém a última direção da embarcação.

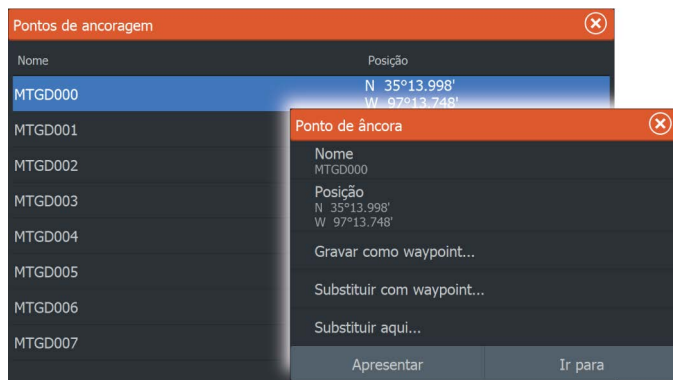
### **Ancorar**

Ancora a embarcação no ponto de destino.

### **Configuração do ponto de ancoragem**

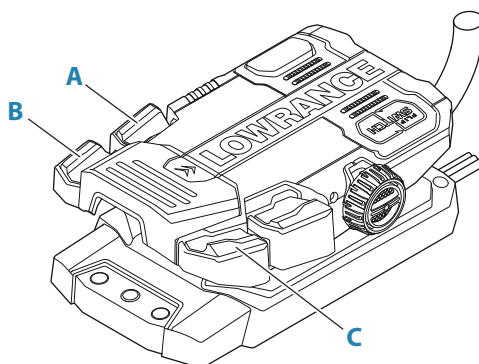
O motor de pesca pode armazenar vários pontos de ancoragem, identificados com o prefixo MTG. Os pontos de ancoragem do motor de pesca são apresentados na caixa de diálogo Ponto de ancoragem.

Estes pontos de ancoragem MTG podem ser guardados como um waypoint no sistema MFD. É possível redefinir a posição de um ponto de ancoragem MTG para ser idêntica à de um waypoint existente ou à posição atual da embarcação.

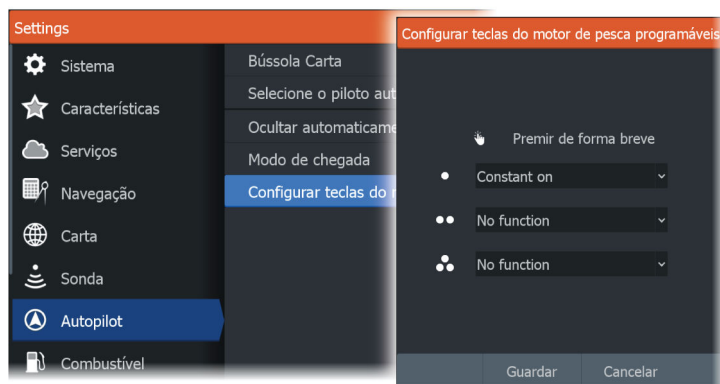


### Configurar as teclas do pedal do motor de pesca Ghost

Pode configurar três das teclas de ação (**A**, **B** e **C**) no pedal do motor de pesca da série Ghost.



Selecione uma ação a partir da lista pendente para cada uma das teclas que pretende configurar.



## Suporte LiveSight

As vistas LiveSight Forward e LiveSight Down são suportadas. Quando liga um transdutor LiveSight ao seu sistema e define a configuração do transdutor, o botão da aplicação LiveSight correspondente é apresentado na página inicial.

→ **Nota:** O HDS Carbon requer um módulo PSI-1 e um transdutor LiveSight para ativar o suporte LiveSight. O HDS Live apenas requer um transdutor LiveSight.

## Registo do dispositivo

É solicitado ao utilizador que registe o dispositivo durante o arranque. Também o pode registar seguindo as instruções ao seleccionar a opção de registo na caixa de diálogo de definições do sistema ou na caixa de diálogo de controlos do sistema.

## Aplicação móvel Lowrance disponível

A aplicação móvel Lowrance está agora disponível para transferência a partir de Apple Store e Play Store.

Verifique a aplicação na loja de aplicações para ver quais as versões do sistema operativo são suportadas.

Utilize a aplicação móvel Lowrance para:

- Registar o seu dispositivo
- Obter serviço de apoio a clientes para o seu dispositivo
- Obter cartas e mapas offline atualizados

- Aceder a manuais, guias e muito mais
- Transferir atualizações de software
- Sincronizar waypoints, rotas e trilhos na nuvem

## A funcionalidade de sincronização

O botão C-MAP Embark na caixa de diálogo de controlos do sistema é substituído pelo botão Sincronizar os meus dados. A opção C-MAP Embark na caixa de diálogo de definições de serviços é substituído pela opção Sincronizar os meus dados.

Exemplo do botão Sincronizar os meus dados na caixa de diálogo de controlos do sistema:



## Utilizar a funcionalidade de sincronização

Pode utilizar um navegador para iniciar sessão em [www.letsembark.io](http://www.letsembark.io) ou pode iniciar sessão na conta da aplicação Lowrance no seu dispositivo móvel ou tablet para gerir (criar novo, alterar, mover e eliminar):

- Waypoints
- Rotas
- Trajetos

Utilize a opção "Sincronizar os meus dados" do MFD para sincronizar entre o MFD e a conta da aplicação Lowrance.

## Requisitos

- Uma conta com a aplicação móvel Lowrance

→ **Nota:** É possível utilizar as suas credenciais da conta da aplicação C-MAP Embark ou C-MAP para iniciar sessão na

aplicação móvel. Não é necessário criar uma conta da aplicação móvel separada.

- Para sincronizar, é necessário ligar a unidade à Internet. Para ligar a unidade à Internet, consulte o manual do operador.

### **Sincronizar**

Para sincronizar os dados do MFD e os dados da conta da aplicação Lowrance (incluindo os seus dados em [www.letsembark.io](http://www.letsembark.io)), abra a funcionalidade Sincronizar os meus dados a partir da caixa de diálogo de controlos do sistema ou definições de serviços.

Depois de iniciar sessão, o sistema informa a última vez em que ocorreu a sincronização e são apresentadas as seguintes opções:

- Editar – utilize esta opção para alterar as credenciais de início de sessão
- Sincronização automática: a sincronização ocorre periodicamente, em segundo plano, sempre que estiver ligado à Internet
- Sincronizar agora: a sincronização ocorre imediatamente

