

BILAGA programvaruversion 20.0 för:

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

I den här bilagan visas nya funktioner som ingår i programvaruversionen.

Funktion	Sida
Stöd för Ghost-trollingmotor	3
Stöd för LiveSight ^{1 + 2}	10
Enhetsregistrering	10
Lowrance-mobilapp tillgänglig	10
Synkroniseringsfunktionen	11

¹ Den här funktionen är inte tillgänglig för ELITE Ti².

² Den här funktionen ingår i HDS Carbon programvaruversion 20.0. Den lades till i HDS Live programvaruversion 19.1 och ingår även i programvaruversion 20.0.

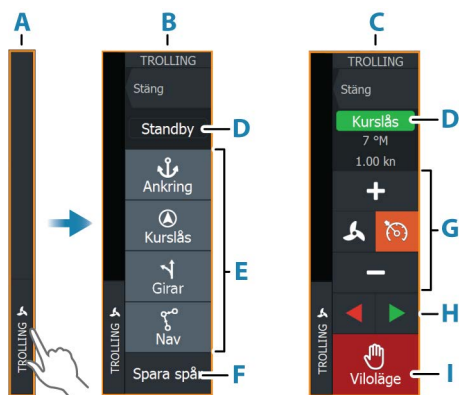
Stöd för Ghost-trollingmotor

Det finns stöd för Ghost-trollingmotor.

Trollingmotorernas reglage beskrivs nedan.

Information om hur du konfigurerar Ghost-fotpedalknapparna finns i *"Konfigurerar fotpedalsknapparna för Ghost-trollingmotorn"* på sida 9.

Autopilotens styrenhet för trollingmotor



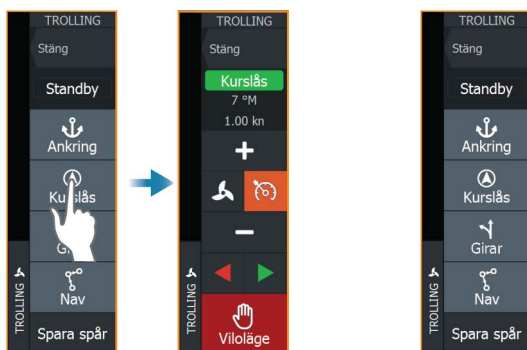
- A** Kontrollpanel
- B** Autopilotens styrenhet, inaktiverad
- C** Autopilotens styrenhet, aktiverad
- D** Lägesindikering
- E** Lista över tillgängliga lägen
- F** Knappen Registrera/spara
- G** Lägesberoende information
- H** Lägesberoende knappar
- I** Knappen Aktivering/standby

När autopilotens styrenhet är den aktiva panelen markeras den med en ram.

Aktivera och inaktivera autopiloten

Aktivera autopiloten:

- Välj önskad lägesknapp

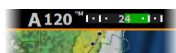


Autopiloten aktiveras i det valda läget och autopilotens styrenhet ändras till att visa alternativen för aktivt läge.

Inaktivera autopiloten:

- Välj standbyknappen

När autopiloten är i standbyläge måste båten styras manuellt.



Autopilotindikering

I autopilotens informationsfält visas information om autopiloten. Fältet visas på alla sidor om autopiloten är försatt i ett aktivt läge. I dialogrutan Autopilotinställningar kan du välja att inaktivera fältet när autopiloten är i standbyläge.

Ankarlägen

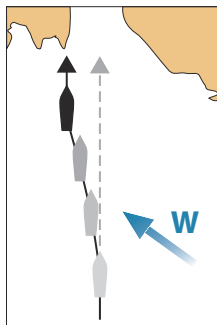
I de här lägena bibehåller trolldingmotorn fartygets position vid en vald plats.

→ **Notera:** När fartyget är i ankarläge kan kursen påverkas av vindar och strömmar.

Följande ankingsalternativ är tillgängliga:

Ändra positionen i ankarläget

Använd pilknapparna för att placera om fartyget i ankarläget. Varje gång du trycker på en knapp flyttas ankarpositionen 1,5 m (5 fot) i vald riktning.



Kursläsningsläge

I det här läget styr autopiloten fartyget automatiskt längs den inställda kursen.

När läget är aktiverat väljer autopiloten den nuvarande kompassriktningen som inställd kurs.

→ **Notera:** I det här läget kompenserar inte autopiloten för eventuell avdrift som orsakas av ström och/eller vind (**W**).

Ändra den inställda kursen

En omedelbar kursändring sker. Kursen bibehålls tills en ny kurs ställs in.

NAV-läget

⚠ Varning: Du bör bara använda NAV-läget på öppet vatten.

Innan du går till NAV-läget måste du navigera längs en rutt eller mot en waypoint.

I NAV-läget styr autopiloten automatiskt fartyget till en specifik waypoint eller längs en fördefinierad rutt. Positionsinformation används för att ändra kursen och styra för att hålla fartyget på spårlinjen mot waypointmålet.

Vid ankomst till målet växlar autopiloten till det valda ankomstläget. Det är viktigt att välja ett ankomstläge som passar dina navigeringsbehov innan NAV-läget aktiveras. Läs mer i "*Ankomstläge*" på sida 8.

Alternativ för NAV-läge

I NAV-läget är följande knappar tillgängliga i autopilotens styrenhet:



Starta om

Startar om navigeringen från fartygets aktuella position.

Hoppa över

Hoppar över den aktiva waypointen och styr mot nästa waypoint. Det här alternativet är endast tillgängligt när du navigerar längs en

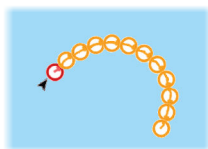
rutt med fler än en waypoint mellan fartygets position och slutet av ruten.

Styrning med girmönster

Systemet omfattar ett antal automatiska funktioner för girmönster.

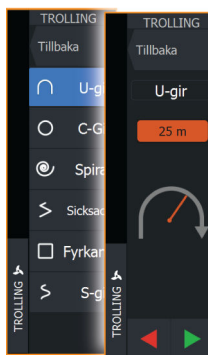
När du aktiverar ett girmönster skapar systemet tillfälliga waypoints på girningen.

Den sista waypointen på girningen är den sista waypointen. När fartyget når den sista waypointen försätts det i ankomstläge. Läs mer i "*Ankomstläge*" på sida 8.



Starta en gir

- Välj babords- eller styrbordsknappen



Girvariabler

Alla girmönster har inställningar som du kan justera innan du startar en gir, eller när som helst medan båten girar.

U-gir

Ändrar den aktuella inställda kursen 180°.

Girvariabler:

- Girningsradie

C-gir

Styr fartyget runt i en cirkel.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Grader för gir

Spiral

Styr fartyget i en spiral med minskande eller ökande radie.

Girvariabler:

- Inledande radie
- Radieändring per avslutat varv
- Antal varv

Sicksackgir

Styr fartyget i ett sicksackmönster.

Girvariabler:

- Kursändring per etapp
- Delsträcka
- Antal etapper

Fyrkant

Styr fartyget i ett vinkelrätt mönster, gör 90° kursändringar.

Girvariabler:

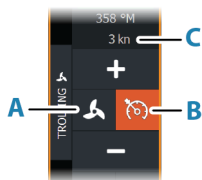
- Delsträcka
- Antal etapper

S-gir

Gör så att fartyget girar kring kursriktningen.

Girvariabler:

- Girningsradie
- Kursändring
- Antal etapper



Hastighetsreglage för trolldingmotor

I läget Kurslås och Nav. samt vid girmönsterstyrning kan autopilotssystemet styra trolldingmotorns varvtal.

Den inställda målhastigheten visas i autopilotens styrenhet.

Det finns två sätt att styra trolldingmotorns målhastighet:

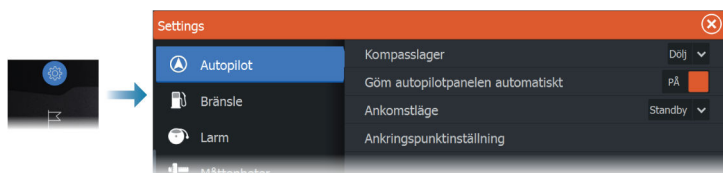
- Propellerfrekvens, inställd som en procentandel av effekt (A)
- Farthållarhastighet (B)

Växla mellan alternativen genom att klicka på hastighetsikonen.

Hastigheten minskas/ökas i förinställda steg genom att välja plus- och minusknapparna. Hastigheten kan även ställas in manuellt genom att välja hastighetsfältet (C).

Autopilotinställningar

Alternativen i dialogrutan Autopilotinställningar kan variera.



Kompasslager

Välj att visa en kompassymbol runt båten på plotterpanelen.

Kompassen visas inte när en markör är aktiv på panelen.

Ankomstläge

Autopiloten växlar från navigeringsläge till det valda ankomstläget när fartyget når sin destinationspunkt.

Standby

Stänger av autopiloten. Trolldingmotorn styrs av den handhållna fjärrkontrollen eller fotpedalen.

Kurslås

Låser och bibehåller fartygets senaste kurs.

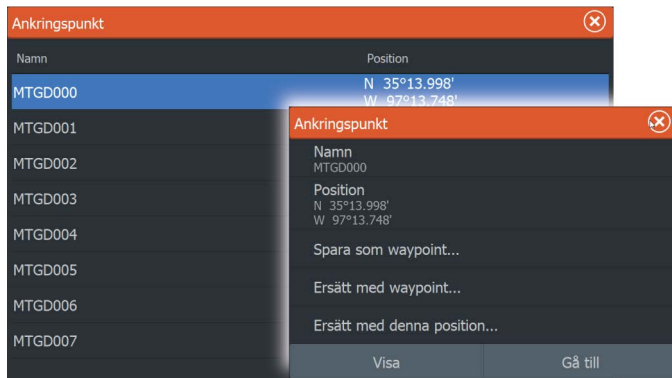
Ankare

Ankrar fartyget vid målpunkten.

Konfiguration av ankringspunkt

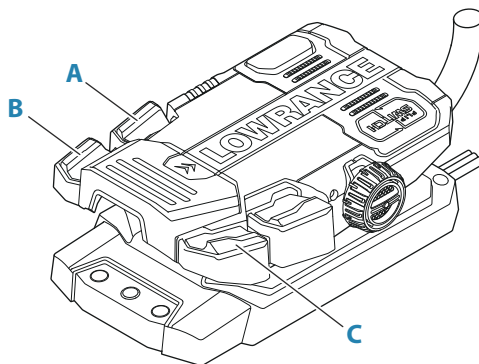
Trollingmotorn kan lagra antalet ankringspunkter, märkta med MTG-prefix. Ankringspunkter i trollingmotorn visas i dialogrutan Ankringspunkt.

De här MTG-ankringspunkterna kan sparas som en waypoint i MFD-systemet. MTG-ankringspunktens position kan omdefinieras så att den är identisk med en befintlig waypoint eller med fartygets aktuella position.

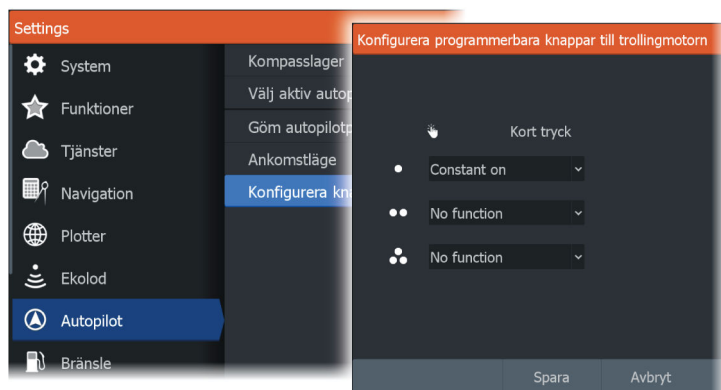


Konfigurera fotpedalsknapparna för Ghost-trollingmotorn

Du kan konfigurera tre av åtgärdsknapparna (**A**, **B** och **C**) på fotpedalen för Ghost-seriens trollingmotor.



Välj en åtgärd från rullgardinsmenyn för var och en av de knappar du vill konfigurera.



Stöd för LiveSight

Det finns stöd för LiveSight Forward och LiveSight Down. När du ansluter en LiveSight-givare till systemet och konfigurerar givarens inställning visas motsvarande knapp för LiveSight-appen på startsidan.

→ **Notera:** HDS Carbon kräver en PSI-1-modul och en LiveSight-givare för att LiveSight ska kunna användas. HDS Live kräver endast en LiveSight-givare.

Enhetsregistrering

Du uppmanas att registrera enheten vid start. Du kan också registrera den genom att följa instruktionerna när du väljer registreringsalternativet i dialogrutan Systeminställningar eller dialogrutan Systemkontroller.

Lowrance-mobilapp tillgänglig

Lowrance-mobilappen finns nu att ladda ner från Apple- och Play-appbutikerna.

Kolla appen i appbutiken för att se vilka versioner av operativsystemet som stöds.

Använd Lowrance-mobilappen för att:

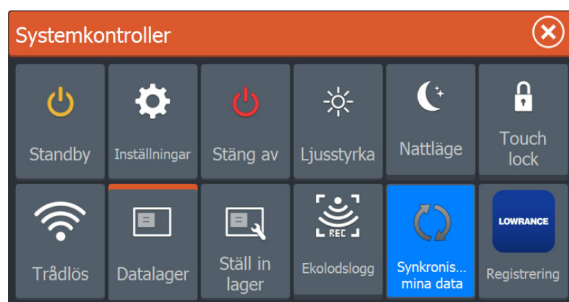
- Registrera din enhet
- Få kundsupport för din enhet

- Få uppdaterade sjökort och offlinekartor
- Få tillgång till handböcker, guider och annat
- ladda ned programvaruuppdateringar
- Synkronisera waypoints, rutter och spår i molnet

Synkroniseringsfunktionen

C-MAP Embark-knappen i dialogrutan för systemkontroller har ersatts av knappen Synkronisera mina data. Alternativet C-MAP Embark i dialogrutan Tjänstinställningar har också ersatts av alternativet Synkronisera mina data.

Exempel på knappen Synkronisera mina data i dialogrutan Systemkontroller:



Använda synkroniseringsfunktionen

Du kan använda en webbläsare för att logga in på www.letsembark.io eller så kan du logga in på ditt Lowrance-appkonto från din mobila enhet eller surfplatta för att hantera (skapa ny, ändra, flytta och ta bort):

- Waypoints
- Rutter
- Spår

Använd alternativet Synkronisera mina data i MFD för att synkronisera mellan MFD och ditt Lowrance-appkonto.

Krav

- Ett konto i Lowrance-mobilappen

- **Notera:** Dina kontouppgifter för C-MAP Embark eller C-MAP-appen kan användas för att logga in på mobilappen. Du behöver inte skapa ett separat konto för mobilappen.
- När du ska synkronisera måste enheten vara ansluten till internet. Information om hur du ansluter enheten till internet finns i användarhandboken.

Synkronisering

Om du vill synkronisera MFD-data och kontodata för Lowrance-appen (inklusive data på www.letsembark.io) öppnar du funktionen Synkronisera mina data i dialogrutan Systemkontroller eller dialogrutan Tjänstinställningar.

Efter inloggning i systemet informerar systemet om när den senaste synkroniseringen inträffade och följande alternativ är tillgängliga:

- Redigera – använd för att ändra inloggningsuppgifter
- Auto Synkronisera – synkronisering sker regelbundet i bakgrunden när du är ansluten till internet
- Synkronisera nu – synkronisering utförs omedelbart

