

SIMRAD

NSS evo3 Serisi Kullanım Kitapçığı

TURKCE



www.PROMAR.com.tr

İçerikler

10 Giriş

- 10 Ön Kontroller
- 11 Ana Sayfa
- 11 Uygulama Sayfaları

14 Temel İşlemler

- 15 Sistem Kontrol Penceresi
- 15 Sistemin Açılıp/Kapatılması
- 15 Ekran Aydınlatması
- 16 Wireless(Kablosuz Bağlantı)
- 16 Dokunmatik Ekranı Kilitlemek
- 16 Gösterge Barı
- 16 Dokunmatik Ekran İşlemleri
- 17 Menülerin ve Pencerelemlerin Kullanımı
- 17 Sayfaların ve Panellerin Seçilmesi
- 17 Favoriler Panelini Bir Sayfada Açılan Menü Olarak Görüntüleme
- 18 Denize Adam Düştü (MOB) Waypoint'i Oluşturma
- 18 Ekran Görüntüsü Yakalama

19 Sisteminizin Özelleştirilmesi

- 19 AnaSayfa Duvar Kağıdının Özelleştirilmesi
- 19 "WheelKey" Yapılandırılması
- 19 Uzun Basma Özelliğini Yapılandırma
- 19 Panel Boyutunun Ayarlanması
- 20 Parola Koruması
- 20 Yeni Favori Sayfaların Eklenmesi
- 21 Favori Sayfaların Düzenlenmesi
- 21 Gösterge Barının Görünümünü Ayarlama
- 22 KöprüÜstü Kontrol

25 Haritalar

- 25 Harita Paneli
- 25 Harita Verileri
- 25 Çift Harita Türünün Görüntülenmesi
- 26 Haritayı Kaydırma
- 26 Harita Ölçeği
- 26 Tekne Sembolü
- 26 Teknenin Harita Panelinde Konumlandırılması
- 27 Harita Öğeleri Hakkında Görüntüleme Bilgileri
- 27 Harita Panelinde İmlecin Kullanılması
- 28 Waypointleri kaydetme
- 28 Rota Oluşturma
- 28 Harita Panelinde Nesnelerin Bulunması
- 28 3D Haritalar
- 29 Harita Bindirme
- 29 Insight ve C-MAP haritaları
- 32 Navionics haritalar
- 35 Harita Ayarları

37 Waypointler, Rotalar ve İzler

- 37 Waypointler
- 38 Rotalar
- 40 İzler
- 41 Waypointler, Rotalar ve İzler diyalogu

42 Seyir

- 42 Navigasyon Panelleri
- 43 İmleç pozisyonuna seyir
- 43 Rota Seyri
- 44 Otopilot ile Seyir
- 44 Seyir Ayarları

46 TripIntel

- 46 Anlık Gezi İstatistikleri
- 46 Otomatik Gezi Kaydı
- 47 Gezi Kayıtlarını Başlatma/Durdurma
- 47 Uzun Vadeli İstatistikler
- 47 Tahmini Yakıt Aralığı Halkası
- 47 Yakıt Göstergesi
- 48 Gelgit Göstergesi
- 48 Gezi Kayıtlarını Görüntüleme

50 Otopilot

- 50 Otopilot ile güvenli kullanım
- 50 Otopilotu Etkinleştirme
- 50 Otomatik moddan manual kullanıma geçiş
- 50 Sayfalardaki Otopilot Göstergeleri
- 51 Otopilot Paneli
- 52 Otopilot Modları
- 52 Bekleme Modu
- 52 Non-Follow Up (NFU)
- 52 Follow-up (FU)
- 52 AUTO mod (otomatik pusula)
- 53 Sürüklenme yok (NoDrift) modu
- 53 NAV modu
- 54 Rüzgar (WIND) modu
- 55 Dönüş Şablonlarıyla Seyir
- 57 NSS evo3'ün bir AP24/AP28 sisteminde kullanılması
- 57 Otomatik pilotun EVC sisteminde kullanılması
- 57 NSS evo3'ün bir AP70/AP80 sisteminde kullanılması
- 60 Otopilot Ayarları

63 Radar

- 63 Radar paneli
- 63 Çift Radar
- 64 Radar Bindirme
- 64 Radar çalışma modları
- 64 Radar Menzili
- 65 Radar panelinde imlecin kullanımı
- 65 Waypointleri kaydetme
- 66 Radar sektör boşluğu
- 66 Radar görüntüsünü ayarlama
- 68 Gelişmiş radar seçenekleri
- 69 Radar görüntü seçenekleri
- 70 EBL/VRM işareti
- 71 Teknenizin etrafında güvenli bölge ayarlanması
- 71 MARPA Hedefleri
- 72 Radar verilerinin kaydedilmesi
- 73 Radar ayarları

74 Sonar

- 74 Sonar görüntüsü
- 74 Çoklu Sonar

- 74 Bir sonar görüntüsünün büyütülüp/küçültülmesi
- 75 Sonar ekranında imlecin kullanılması
- 76 Waypointlerin kaydedilmesi
- 76 Sonar geçmişinin görüntülenmesi
- 76 Sonar görüntü ayarları
- 77 Gelişmiş Seçenekler
- 78 Sonar Verilerinin Kaydedilmesi
- 79 Sonar Veri Kaydının Durdurulması
- 79 Kayıtlı Sonar görüntüsünü İzleme
- 79 Sonar Görünüm Seçenekleri
- 81 Sonar Ayarları

83 StructureScan

- 83 StructureScan görüntüsü
- 83 StructureScan görüntüsüne yakınlaşım/uzaklaşım
- 84 StructureScan™ panelinde imlecin kullanılması
- 84 Waypointlerin kaydedilmesi
- 85 StructureScan geçmişinin görüntülenmesi
- 85 StructureScan görüntüsünün ayarlanması
- 86 Gelişmiş StructureScan Ayarları

87 StructureMap

- 87 StructureMap görüntüsü
- 87 Structure bindirmesini aktifleştirme
- 87 StructureMap kaynakları
- 88 StructureMap ipuçları
- 88 StructureScan verilerinin kaydedilmesi
- 88 StructureMap'in Haritalandırma kartlarıyla kullanılması
- 88 Structure seçenekleri

90 ForwardScan

- 90 ForwardScan görüntüsü
- 91 ForwardScan görüntü ayarları
- 91 ForwardScan Görünüm seçenekleri
- 91 Pruva uzatma
- 92 ForwardScan kurulumu

95 Kablosuz Bağlantı

- 95 Kablosuz Ağ Bağlanmak / Bağlantıyı Kesmek
- 95 GoFree Mağaza
- 95 GoFree Link
- 96 Insight Genesis'e verilerin aktarılması
- 97 Kablosuz Bağlantı Ayarları

98 AIS

- 98 AIS hedef sembolleri
- 98 AIS hedefleri hakkında görüntüleme bilgileri
- 99 AIS teknelerinin çağırılması
- 99 AIS SART
- 100 Tekne alarmları
- 101 Tekne ayarları

103 Konsol Panelleri

- 103 Gösterge Panelleri
- 103 Konsol panellerinin özelleştirilmesi

104 Ses

- 104 Ses Sunucusunu devreye alma

- 104 SonicHub 2
- 106 Ses Paneli
- 107 Ses sisteminin kurulması
- 107 Ses sisteminin çalıştırılması
- 108 Favori Kanallar
- 108 Sirius radyosu (Sadece Kuzey Amerika)

109 Hava

- 109 Rüzgar Çengelleri
- 109 Hava detaylarının gösterilmesi
- 109 GRIB Hava
- 111 SiriusXM Hava Durumu
- 114 Hava Alarmları

115 Video

- 115 Video paneli
- 115 Video panelinin ayarlanması
- 115 FLIR Kamera Kontrolü

117 Zaman Grafikleri

- 117 Zaman Grafik Paneli
- 117 Veri Seçme

118 Alarmlar

- 118 Alarm sistemi
- 118 Mesaj Türleri
- 118 Tek alarmlar
- 118 Çoklu Alarmlar
- 118 Bir Mesajı Onaylama
- 118 Alarmlar diyalogu

120 Araçlar

- 120 Waypointler
- 120 Gelgitler
- 120 Alarmlar
- 120 Tekneler
- 120 TripIntel
- 120 Güneş, Ay
- 120 Dosyalar
- 121 Bul
- 121 GoFree Shop

122 Simülasyon

- 122 Demo modu
- 122 Simulator kaynak dosyaları
- 122 Gelişmiş simulator ayarları

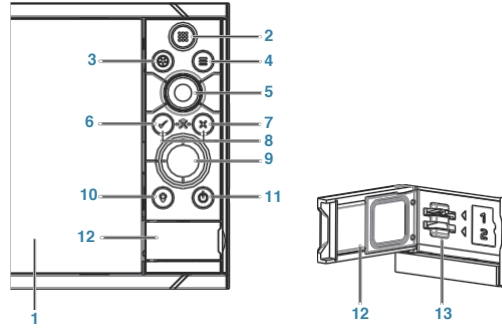
124 Bakım

- 124 Önleyici Bakım
- 124 Ekran ünitesinin temizlenmesi
- 124 Medya bağlantı girişinin temizlenmesi
- 124 Tuşların kontrol edilmesi
- 124 Konnektörlerin kontrol edilmesi
- 124 NMEA Veri Kaydetme
- 125 Yazılım güncellemeleri
- 126 Sistem verilerinizin yedeklenmesi

1

Giriş

Ön Kontroller



1 Dokunmatik Ekran

2 Sayfalar/Ana Sayfa - Genel ayarları yapmak veya sayfa seçimi yapmak için ana sayfayı açar.

3 Dümen Tuşu – Kullanıcı ayarlı tuş:

Sisteme otopilot bağlı değilse,

- Kısa Basma: Çoklu ekranda pencereler arası geçiş yapar
- Uzun Basma: Çoklu ekranda etkin pencereyi büyültür

Sisteme otopilot bağlıysa:

- Kısa Basma: Otopilot kontrolörünü açar ve otopilotu bekleme moduna alır.
- Uzun Basma: Çoklu ekranda pencereler arası geçiş yapar.

4 Menü Tuşu – Etkin panelin menüsünü açmak için kullanılır.

5 Döner Tuş – Çevirmeyeyle menüler arası geçiş yapar, basma ile seçim yapar.

6 Giriş Tuşu - ayarları kaydeder veya seçim yapar

7 Çıkış Tuşu - Sayfalardan çıkmaya, bir önceki menüye dönmeye ve imleci ekrandan temizlemeye yarar.

8 MOB – Giriş ve Çıkış tuşlarına aynı anda basıldığında tekne konumuna **MOB** işaretçisini koyar.

9 Ok Tuşları - İmleci aktif etmek veya imleci sürüklemek için kullanılır. Menü çalışması: Menü içerisinde yer alan değerleri değiştirir

10 Markalama Tuşu - Tekne konumuna waypoint atamak için veya imleç aktifken imleç konumuna işaret koymak için kullanılır.

11 Güç Tuşu - Sistem kontrol penceresini görüntülemek için bir kere basın. Arka ışık parlaklığını ayarlamak için kısa basışları tekrarlayın. Cihazı açıp kapatmak için basın ve tutun.

12 Kart okuyucu kapağı

13 Çift kart okuyucu girişi

Ana Sayfa



1 Uygulamalar

Uygulamayı tam sayfa olarak görüntülemek için bir ikon seçin. Uygulama için önceden yapılandırılmış bölünmüş sayfa seçeneklerini görüntülemek için bir düğmeye basın veya basılı tutun.

2 Ayarlar düğmesi

Ayarlar penceresine erişmek için basınız.

3 Araçlar

Bir görevi yürütmek için kullanılan iletişim kutularına veya kayıtlı bilgilere göz atmak için bir düğme seçin.

4 Favoriler

Panel kombinasyonunu görüntülemek için bir düğme seçin. Sık Kullanılanlar paneli, düzenleme moduna girmek için sık kullanılan bir düğmeye basılı tutun.

5 Kapatma düğmesi

Ana sayfadan çıkmak ve önceki etkin sayfaya dönmek için seçin.

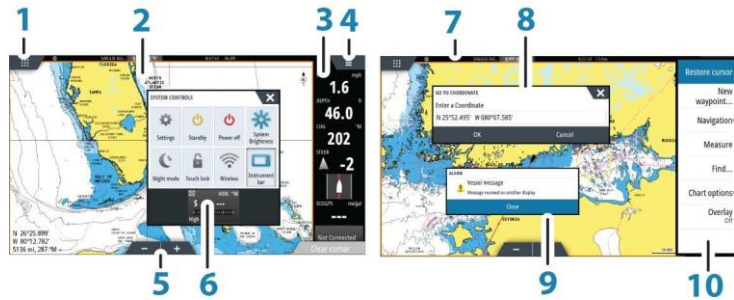
6 Güç düğmesi

Üniteyi kapatmak için seçin.

7 Denize Adam Düştü (MOB) düğmesi

Mevcut tekne pozisyonuna Denize Adam Düştü (MOB) waypointi kaydetmek için seçin.

Uygulama Sayfaları



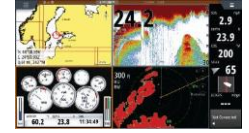
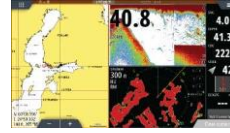
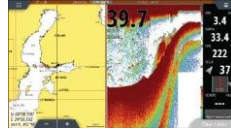
Sisteme bağlı her bir uygulama panellerde sunulmaktadır. Uygulama tam sayfa olarak veya bir çoklu panel sayfasındaki diğer panellerle birlikte sunulabilir.

Tüm uygulama sayfalarına **Ana sayfa**'dan erişilir.

- 1 **Ana Sayfa düğmesi**
- 2 **Uygulama paneli**
- 3 **Gösterge barı**
Seyir ve sensör bilgisi. Çubuk kapatılabilir veya kullanıcı tarafından yapılandırılabilir.
- 4 **Menü düğmesi**
- 5 **Yakınlaş/Uzaklaş düğmeleri**
- 6 **Sistem control penceresi**
Temel sistem ayarlarına hızlı erişim.
İletişim kutusunu **Güç** tuşuna kısa bir basısla veya ekranın üstünden aşağı doğru hızlıca kaydırarak görüntüleyin.
- 7 **Durum barı**
- 8 **Pencere**
Kullanıcı tarafından girilen bilgi veya ileti.
- 9 **Alarm mesajı**
Tehlikeli durumlar veya sistem hataları meydana gelirse görüntülenir.
- 10 **Menü**
Özel pane menüsü.

Çoklu Sayfalar

Her sayfada en fazla 4 panel olabilir.



Bölünmüş bir sayfadaki panel boyutları Sistem Denetimleri iletişim penceresinden ayarlanabilir.

Önceden yapılandırılmış bölünmüş sayfalar

Her bir tam ekran uygulamasında, diğer panellerin her biri ile birlikte seçilen uygulamayı içeren önceden yapılandırılmış birkaç bölünmüş sayfa vardır.

Not: Önceden yapılandırılmış bölünmüş sayfaların sayısı değiştirilemez, sayfalar özelleştirilemez veya silinemez.

Ana panel düğmesine basıp basılı tutarak önceden yapılandırılmış bölünmüş bir sayfaya erişin.



Favori sayfalar

Tüm önceden yapılandırılmış favori sayfalar değiştirilebilir, silinebilir ve kendinizinkini oluşturabilirsiniz. Toplam 12 favori sayfaya sahip olabilirsiniz.

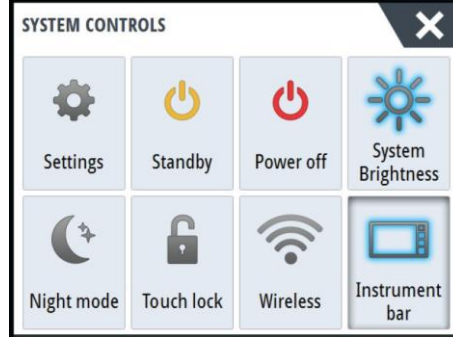
Daha fazla bilgi için, bkz. "Yeni favori sayfaları ekleme", sayfa 20.

2

Temel İşlemler

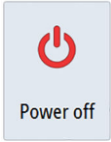
Sistem Kontrol Penceresi

Sistem kontrolleri diyalogu temel sistem ayarlarına hızlı erişim sağlar. Power (güç) tuşuna kısa bir basışla diyalogu görüntüleyebilirsiniz. Diyalogda görüntülenen ikonlar değişim gösterebilir. Örneğin, bölünmüşleri ayarlama seçeneği sadece Sistem Kontrol diyalogunu açtığınızda bölünmüş bir sayfayı görüntülüyorsanız kullanılabilir.



Özelliklerin Aktifleştirilmesi

Ayarlamak veya açıp kapatmak istediğiniz fonksiyonun ikonunu seçiniz. Açılıp kapatılacak bu fonksiyonlar için, yukarıda "Instrument Bar"(Gösterge Barı) ikonunda gösterildiği gibi, ikonun üzerinde fonksiyonun etkinleştirildiğini gösteren mavi bir renk bulunmaktadır.



Sistemin Açılıp/Kapılması

Güç tuşuna basarak, Ana sayfadaki veya Sistem Denetimleri iletişim penceresindeki Güç seçeneğini belirleyerek sistemi kapatırsınız.

Kapatma tamamlanmadan önce Güç tuşu bırakılırsa, kapatma işlemi iptal edilir.

Not: Ünite güç kontrollü olarak yapılandırılmışsa, üniteyi kapatamazsınız.

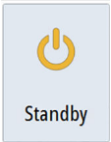
İlk Çalıştırma

Ünite ilk kez çalıştırıldığında veya fabrika varsayılanından sonra ünite kurulum sihirbazı görüntüler. Kurulum sihirbazına yanıt vermek, bazı temel kurulum seçeneklerini seçmeyi ister.

Sistem ayarları seçeneğini kullanarak daha fazla kurulum yapabilir ve daha sonra kurulum sihirbazı ile yapılan ayarları değiştirebilirsiniz.

Bekleme modu

Bekleme modunda, ekran ve tuşlar için aydınlatma güç tasarrufu amacıyla kapanır. Sistem arka planda çalışmaya devam eder. Standby modunu Sistem kontrolleri penceresinden seçebilirsiniz. Standby modundan normal çalışmaya geçmek için Power tuşuna kısaca basınız.



Ekran Aydınlatması

Parlaklık

Ekran arka aydınlatması, Sistem Denetimleri iletişim penceresinden herhangi bir zamanda ayarlanabilir. Önceden ayarlanmış arka aydınlatma düzeylerini, Güç tuşundaki kısa basışlarla da değiştirebilirsiniz.



Gece modu

Gece modu seçeneği, düşük ışık koşulları için renk paletini ve arka ışığı optimize eder.

Not: Gece modu seçildiğinde grafikteki detaylar daha az görülebilir!



Wireless



Touch lock



Instrument
bar

Wireless (Kablosuz Bağlantı)

Kablosuzun durumuna bağlı olarak kablosuz bağlantı seçenekleri sunar. Örneğin, bir ortak noktaya bağlanın veya erişim noktasına geçin. Seçenek açıklamaları için bkz. "Kablosuz bağlantı", sayfa 95.

Dokunmatik Ekranı kilitlemek

Sistemin yanlışlıkla çalışmasını önlemek için bir dokunmatik ekranı geçici olarak kilitleyebilirsiniz. Ekranda büyük miktarlarda su olduğunda, örneğin ağır denizlerde ve havalarda dokunmatik ekranı kilitleyin. Bu özellik, ünite açıkken ekranı temizlerken de kullanışlıdır.

Dokunma kilidi aktif olduğunda, üniteyi sadece tuşlardan kullanabilirsiniz. Dokunmatik ekranı Sistem Denetimleri iletişim penceresinden kilitlebilirsiniz.

Güç fonksiyonuna kısa bir basışıla kilit işlevini kaldırabilirsiniz.

Gösterge Barı



Sadece geçerli sayfa için Gösterge barı açar / kapatır.

Dokunmatik Ekran İşlemleri

Farklı panellerdeki temel dokunmatik ekran aşağıdaki tabloda gösterilmektedir.

Bu kılavuzdaki panel bölümleri, panele özgü dokunmatik ekran işlemi hakkında daha fazla bilgiye sahiptir.

İkon	Açıklama
	<p>Hafifçe dokunun:</p> <ul style="list-style-type: none">Çoklu panelli ekranda, bir paneli etkinleştirmek içinİmleci panelde yerleştirmek içinMenü ve pencere öğesi seçmek içinİşaret kutucuğu seçeneğini açık/kapalı yapmak içinSeçilen bir öğenin temel bilgileri göstermek için
	<p>Basın ve tutun:</p> <ul style="list-style-type: none">İmleçli herhangi bir panelde imleç yardım özelliğini etkinleştirmek için, "Uzun basma özelliğini özelleştirme" konusuna bakın, sayfa 19Gösterge panelinde veri seçimi penceresini açmak içinPanel düğmesinde, mevcut bölünmüş ekran seçeneklerini görmek içinFavori düğme düzenlemesine girmek için
	<p>Hiçbir seçeneği etkinleştirmeden mevcut seçeneklerin listesi boyunca kaydırın.</p>
	<p>Örneğin waypoint listesi boyunca hızlıca kaydırmak için hafifçe dokunun. Kaydırmayı durdurmak için ekrana hafifçe vurmanız gerekir.</p>
	<p>Panele bir haritayı veya eko görüntüsünü yerleştirmek için çevirin.</p>

İkon	Açıklama
	Bir harita veya görüntüyü küçültmek için sıkıştırma hareketi yapın.
	Bir harita veya görüntüyü küçültmek için yayma hareketi yapın.

Menülerin ve Pencerelelerin Kullanımı

Menüler

Sayfanın sağ üst köşesindeki **MENÜ** düğmesine hafifçe dokunarak bir sayfa menüsünü görüntülenir.

- Bir menü öğesi seçin ve hafifçe dokunarak işaret kutucuğunu açık kapalı olarak değiştirin.
- Kaydırma çubuğu değerini;
 - Kaydırma çubuğunu sürükleyerek
 - Veya + veya – ikonlarına hafifçe dokunarak ayarlayın.

Menüleri döner düğmeyi kullanarak da çalıştırabilirsiniz.

- Menü öğeleri boyunca kaydırmak için düğmeyi döndürün
- Vurgulanan bir öğeyi seçmek için düğmeye basın
- Seçilen öğenin değerini ayarlamak için düğmeyi döndürün

Önceki menüye dönmek ve sonra çıkmak için **Back** (Geri) menü seçeneğine veya X tuşuna hafifçe dokununuz. Menüde kaydırmayı ekrana menü alanının dışına hafifçe dokunarak da yapabilirsiniz. **MENÜ** düğmesine tekrar bastığınızda, kapandığı zamankiyle aynı durumda açılır. İmlecin etkin olup olmamasına bağlı olarak farklı menü seçenekleri vardır.

Pencere kutuları

Ekrana hafifçe dokunarak veya döner düğmeyi kullanarak pencere kutusunda giriş alanları seçilir. Diyaloglarda kullanıcı bilgileri girmek gerektiği zaman nümerik ve alfa nümerik tuş takımı takımları otomatik olarak görüntülenir. Tuş takımı sanal tuşlara basarak çalıştırılır ve giriş **Enter** tuş takımı tuşuna basılarak teyit edilir. Bir diyalog giriş kaydedilerek veya iptal edilerek kapatılır. Bir diyalog diyalogun sağ üst köşesindeki **X**'e hafifçe dokunarak veya **X** tuşuna basarak da kapatılır.

Sayfaların ve Panellerin Seçilmesi

Sayfaların seçimi

- Ana sayfadaki ilgili uygulama düğmesini tıklayarak tam sayfa paneli seçin
- İlgili favori düğmesine tıklayarak favori bir sayfa seçin
- İlgili uygulama simgesini basılı tutarak önceden tanımlanmış bir bölünmüş panel

Aktif panel seçimi

Birden çok panel sayfasında, bir seferde yalnızca bir panel aktif olabilir. Aktif panel bir sınır ile çizilmiştir.

Sadece aktif panelin sayfa menüsüne erişebilirsiniz. Bir paneli tıklatarak etkinleştirin.

Favoriler panelini bir sayfada açılan menü olarak görüntüleme

Sık kullanılan panelini Ana Sayfa tuşunu basılı tutarak herhangi bir sayfada bir açılır pencere olarak görüntüleyebilirsiniz. Görüntülemek için açılır pencerede bir sık kullanılan sayfa seçin. Panel 3 saniyeden sonra seçilen favoriye geçer

Denize Adam Düştü(MOB) Waypointi oluşturma

Acil bir durum olduğunda , Giriş sayfasında MOB (denize adam düştü) düğmesini takip eden Home (giriş) tuşuna basarak veya Enter (Giriş) ve Exit(Çıkış) tuşlarına aynı anda basarak teknenin mevcut konumunda bir Denize Adam Düştü işareti konumlandırabilirsiniz.

MOB fonksiyonunu etkinleştirdiğinizde aşağıdaki eylemler otomatik olarak gerçekleşir:

- Teknenin bulunduğu yerde bir MOB işareti konumlanır
- Görünüm tekne konumunda ortalanın büyütölmüş bir harita paneline değiştirilir.
- Sistem navigasyon bilgisini MOB işaretine gidecek şekilde görüntüler.

MOB düğmesine artarda basarak birden fazla MOB işareti konumlandırılabilir. Tekne navigasyon bilgisini ilk MOB işareti için göstermeye devam edecektir. Ardışık MOB işaretlerine navigasyon manuel yapılmalıdır.

MOB'a Seyiri İptal Etme

Sistem navigasyonu menüden iptal edene kadar navigasyon bilgilerinin MOB yol noktasına doğru göstermeye devam eder.

MOB waypoint'ini Silme

1. Etkinleştirmek için MOB waypoint'ini seçin
2. MOB waypoint açılır penceresine dokunun veya MOB waypoint iletişim kutusunu görüntölemek için Enter tuşuna veya döner düğmeye basın.
3. İletişim kutusundaki silme seçeneğini seçin.

Bir MOB yol noktası, etkinleştirildiğinde menüden de silinebilir.

Ekran Görüntüsü Yakalama

Ekran görüntüsü yakalama için aynı anda AnaSayfa ve Güç tuşlarına aynı anda basın. Ekran görüntüleri dahili belleğe kaydedilir.

Dokunmatik ekranda, ekran görüntüsü alabilmek için Sistem Ayarları iletişim kutusunda Ekran görüntüsü yakalama seçeneğini açmanız gerekir. İşlev etkinleştirildiğinde, açık pencerenin başlık çubuğunu çift tıklatarak veya iletişim kutusu açık değilse durum çubuğunu çift tıklayarak bir ekran görüntüsünü alabilirsiniz.

Dosyaları görüntölemek için, bkz. "Dosyalar", sayfa 120.



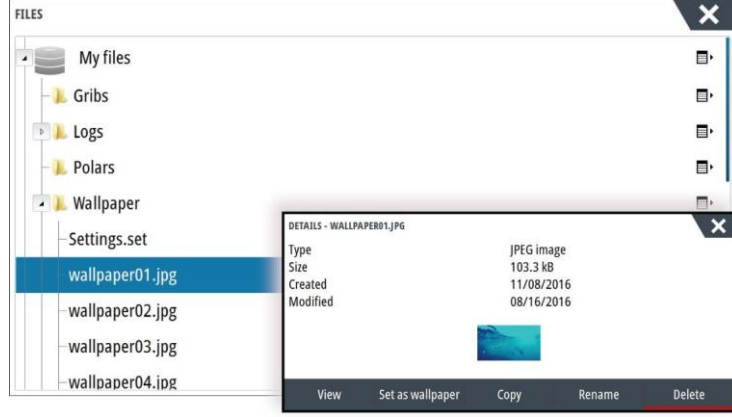
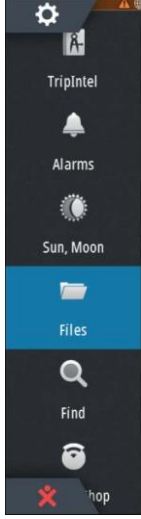
3

Sisteminizin Özelleştirilmesi

Ana Sayfa duvar kağıdının özelleştirilmesi

Ana sayfanın duvar kağıdı özelleştirilebilir. Sistemle birlikte gelen resimlerden birini seçebilir veya kendi resminizi .jpg veya .png formatında kullanabilirsiniz.

Görüntüler, dosya tarayıcısında görülebilecek herhangi bir konumda kullanılabilir. Bir resim duvar kağıdı olarak seçildiğinde, otomatik olarak Duvar Kağıdı klasörüne kopyalanır.

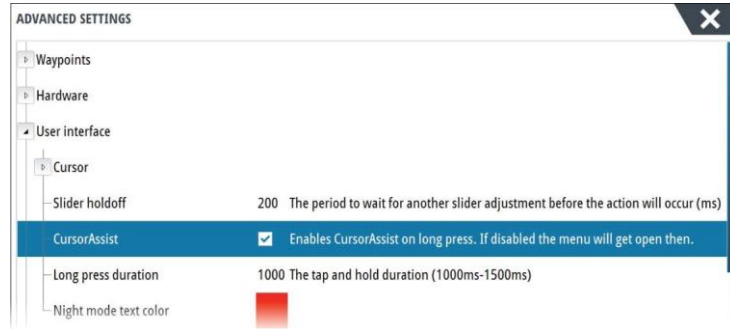


'WheelKey' Yapılandırması

Ön panelde yer alan WheelKey'e kısa veya uzun bir basışla ne olacağını tanımlayabilirsiniz. WheelKey tuşunu yapılandırmak için Sistem Ayarı iletişim penceresindeki WheelKey'i Yapılandır'ı seçin. WHEELKEY Yapılandırması iletişim penceresinde kısa basma veya Uzun basma seçeneğini seçip , ardından hangi işlemi yapması için listeden bir seçenek seçin.

Uzun Basma Özelliğini Yapılandırma

Paneldeki uzun basmanın menüyü açıp açmadığını veya panelde imleç destek özelliğini görüntüleyip görüntülemediğini belirtmek için Gelişmiş ayarlar iletişim penceresini kullanın.



Panel Boyutunun Ayarlanması

Etkin bölünmüş sayfa için panel boyutunu değiştirebilirsiniz. Panel boyutu hem favori sayfalar hem de önceden tanımlanmış bölünmüş sayfalar için ayarlanabilir.

1. Sistem Kontrol penceresini etkinleştirin
2. İletişim kutusundaki bölmeleri ayarlama seçeneğini seçin.
3. Ayarlama simgesini sürükleyerek panel boyutunu ayarlayın.
4. Panellerden birine dokunarak, döner düğmeyi veya **Enter** tuşuna basarak değişikliklerinizi onaylayın.



Değişiklikler aktif favori veya bölünmüş sayfaya kaydedilir.

Parola Koruması

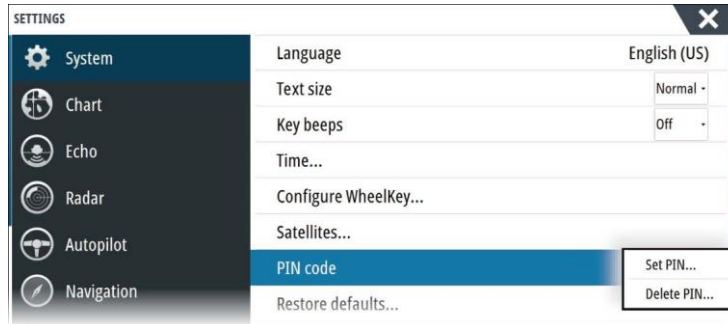
Sistem ayarlarınıza yetkisiz erişimi önlemek için bir PIN kodu belirleyebilirsiniz.

Not:Bu özelliği kullanırsanız PIN kodunu (şifre) kaydetmenizi ve güvenli bir yerde saklamanızı tavsiye ederiz.

Şifre koruması oluşturduğunuzda, aşağıdakilerden herhangi biri seçildiğinde PIN kodu girilmelidir. Doğru PIN kodu girildikten sonra, hepsine PIN kodunu tekrar girmeden erişilebilir.

- Araçlar panelinden veya Sistem Denetimleri iletişim penceresinden etkinleştirilen ayarlar.
- Araçlar panelinden etkinleştirilen alarmlar
- Araçlar panelinden etkinleştirilen dosyalar
- Araçlar panelinden etkinleştirilen GoFree Mağazası
- Harita Seçenekleri altındaki Harita menüsünden etkinleştirilen ayarlar

Parola korumasını sistem Ayarları iletişim kutusundan ayarlar ve kaldırabilirsiniz.



Yeni Favori Sayfaların Eklenmesi

1. Sayfa düzenleyici iletişim kutusunu açmak için Giriş sayfasındaki favori panelindeki Yeni simgesini seçin.
2. Yeni bir sayfa oluşturmak için sayfa simgelerini sürükleyip bırakın
3. Gerekirse, panel düzenini değiştirin (yalnızca 2 veya 3 panel için)
4. Sayfa taslağını kaydedin.



Sistem yeni favori sayfayı görüntüler ve yeni sayfa Ana sayfadaki favori sayfalar listesine eklenir.



Favori Sayfaların Düzenlenmesi



1. Favori panelinde düzenle simgesini seçin :
 - Sayfayı kaldırmak için favori simgede X simgesini seçin.
 - Sayfa düzenleyici iletişimini görüntülemek için favori simgede araç simgesini seçin.
2. Sayfa düzenleyici iletişim kutusundaki panelleri ekle veya kaldır
3. Favori düzenleme modundan çıkmadan önce değişikliklerinizi kaydedin veya iptal edin.

Gösterge Barının Görünümünü Ayarlama

Sisteme bağlı veri kaynakları Gösterge barındada görülebilir.

Gösterge barını bir veya iki çubukta gösterecek şekilde yapılandırabilirsiniz. İki çubuk görüntülemeyi belirlerseniz, çubukları otomatik olarak değiştirmek için ayarlayabilirsiniz. Gösterge barında görüntülenmesini istediğiniz verileri ayarlayabilirsiniz.

Çubuklardan biri veya her ikisi için önceden tanımlanmış bir etkinlik seçmek için menüyü kullanın. Bir aktivite çubuğu seçildiğinde, önceden tanımlanmış veriler gösterge çubuğunda görüntülenir.

Gösterge barını sistem kontrolleri penceresinden kapatabilirsiniz.

Not: Bu sadece geçerli sayfa için Gösterge barını kapatır.

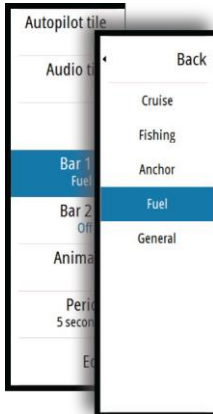
Gösterge Barını Açmak/Kapatmak

1. Sistem Kontrol penceresini aktifleştir
2. Çubuğu açmak ve kapatmak için gösterge barı simgesini devre dışı bırakın / etkinleştirin.

Önceden tanımlanmış bir eylem çubuğu seçin

1. Gösterge barını seçerek etkinleştirin
2. Menüü açmak için **MENU** tuşunu seçiniz.
3. Bar 1 veya Bar 2'yi ve ardından önceden tanımlanmış bir eylem çubuğunu seçin.

Önceden belirlenmiş gösterge seçenekleri gösterge barında görüntülenir. Eylem çubuğundaki bir göstergeyi değiştirebilirsiniz, bkz. Aşağıdaki Gösterge barı içeriğini düzenleme.

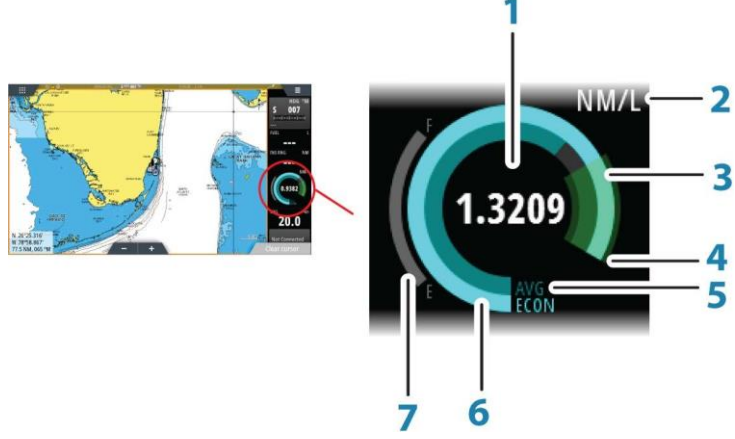


Gösterge barı içeriğini düzenleme

1. Gösterge barını seçerek etkin
2. Menüü açmak için **MENU** tuşunu seçiniz
3. İlk olarak değiştirilmesini istediğiniz gösterge panelini ardından ise hangi göstergenin görüntüleneceğini seçiniz. Bu işlemler için **Edit** (Düzenleme) seçeneğini kullanınız.
4. Veri Seçimi penceresinden görüntülemek istediğiniz içeriği seçin.
5. Değişikliklerinizi kaydetmek için Menü'yü ve ardından Düzenlemeyi bitir'i seçin.

Yakıt Tasarrufu Göstergesi

Gösterge barındaki yakıt tasarrufu göstergesini uygulama sayfalarında görüntüleyebilirsiniz (Harita, Radar, Echo, Nav, vb.). Önceden belirlenmiş Yakıt eylem çubuğunu seçin veya bir gösterge kaynağını Yakıt Tasarrufu olarak değiştirin. Gösterge kaynağını değiştirmek için, bkz. "Gösterge çubuğunun görünümünü ayarlama", sayfa 21.



- 1 Mevcut tasarrufun dijital görünümü
- 2 Yakıt tasarrufu ölçü birimleri
- 3 % 100 verimlilik, bu 'nominal tüketim' anlamına gelir
- 4 % 120 verimlilik
- 5 Ortalama yakıt tasarrufu
- 6 Anlık tasarruf
- 7 Yakıt seviyesi

Yakıt tasarrufu göstergesi anlık ve ortalama yakıt tasarrufunu gösterir. Yeşil alanın başlangıcı "Nominal Yakıt Tasarrufu" nu temsil eder ve yakıt tasarrufunuzun nominal yakıt tasarrufunun üzerinde gösterilmesini sağlamak için ilave% 20 alan gösterir.

Yakıtı ne kadar verimli tüketirseniz, dış mavi kadrana daha çok ölçeğin yeşil kısmına doğru ilerler. Teknenizin nominal tasarrufunu elde ederseniz, yeşil bölgede olursunuz. Nominal tasarrufunuzdan daha iyi bir tasarruf elde etmeyi başarılırsanız, üst yeşil bölgede bir yerlerde olursunuz.

Nominal yakıt tasarrufu, Yakıt ayarları diyalog penceresinde görüntülenen Tekne Kurulumu bölümüne girilebilir.

Ortalama yakıt tasarrufunuzu Yakıt ayarları penceresinde bulunan Yakıt Tasarrufunu sıfırla bölümünden sıfırlayabilirsiniz. Sıfırladığınızda, sistem yeni ortalamayı hesaplamaya başlar

Birim ayarları bölümündeki Tasarruf alanında yakıt tasarrufu göstergesi için ölçüm birimlerini ayarlayın.

KöprüÜstü Kontrol

KöprüÜstü Kontrol özelliği, aynı anda birkaç ekran üzerinde hangi sayfaların gösterildiğini kontrol etmenizi sağlar. Özellik, hangi bilgilerin görüntülendiğini hızlıca yapılandırmak için aynı yere monte edilmiş çoklu ekranlı gemilerde kullanılır.

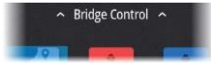
Sisteminizde maksimum dört farklı konsol olabilir ve bir konsola gruplandırılmış en fazla dört ekranınız olabilir. Her ekran sadece bir konsol için yapılandırılabilir.

Ekranlar bir konsola dahil edildiğinde, her ekran için on iki sayfa yapılandırması (ön ayar) yapabilirsiniz.

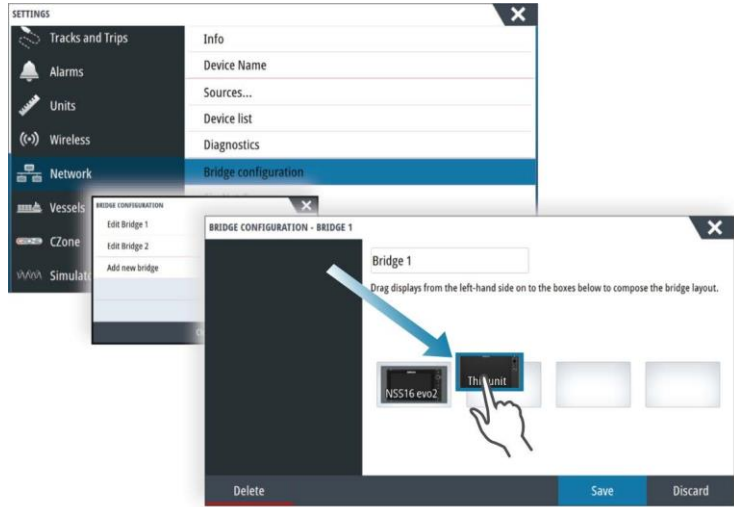
Konsola Ekran Ekleme

Not: Konsol yapılandırması için tüm ekranların açık olması gerekir.

1. **KöprüÜstü yapılandırma** sayfasını açın
2. Yeni bir konsol yapılandırmak veya mevcut var olanı düzenlemek için seçin.
 - Seçilen konsol için **KöprüÜstü Yapılandırması** gösterilecek ve bir köprüye atanmamış olan tüm görüntüler listelenecektir.
3. Konsola eklemek istediğiniz ekranı seçiniz.
 - Mevcut köprüüstünüzde / gösterge panosunda / dümeninizdeki ekranlarla aynı fiziksel düzende soldan sağa ekranları düzenleyin.
4. İsterseniz konsol ismini yeniden adlandırın.
5. Ayarları kaydedin.



KöprüÜstü Kontrol, köprü için yapılandırılmış tüm birimlerin Ana sayfasında görüntülenecektir.



KöprüÜstündeki ekranlar için önceden ayarlanmış sayfaları yapılandırma

1. Ana sayfadaki KöprüÜstü Kontrolünü aşağı doğru kaydırarak KöprüÜstü Kontrol panelini etkinleştirin.
2. Düzenleme simgesini seçerek düzenleme moduna girin.
3. Ön ayar sayfasını tanımlamak istediğiniz ekranı seçin.
 - Seçilen ekran için sayfa düzeni seçeneği, ana özellikleri ve yapılandırılmış favori sayfaları gösteren ağıdan okunacaktır.
4. Tercih edilen sayfayı seçin.
 - Bu ekranın seçilen KöprüÜstü önayarında yer almasını istemiyorsanız boş sayfayı seçin.
5. Tüm Köprüüstü ön ayarlarındaki tüm ekranlar için bir sayfa yapılandırılıncaya kadar 3. ve 4. adımı tekrarlayın.
6. Düzenleme modundan çıkmak ve yapılandırmanızı kaydetmek için yeniden düzenleme simgesini seçin.



KöprüÜstü ön ayarlarını seçme

Ana sayfadaki KöprüÜstü Kontrolü üzerinde aşağı doğru kaydırarak mevcut hazır ayarlara genel bakış görüntüleyin.

Önceden ayarlanmış yapılandırmalardan birini seçtiğinizde, o konsola dahil olan tüm cihazlar önceden yapılandırılmış sayfalara geçer.

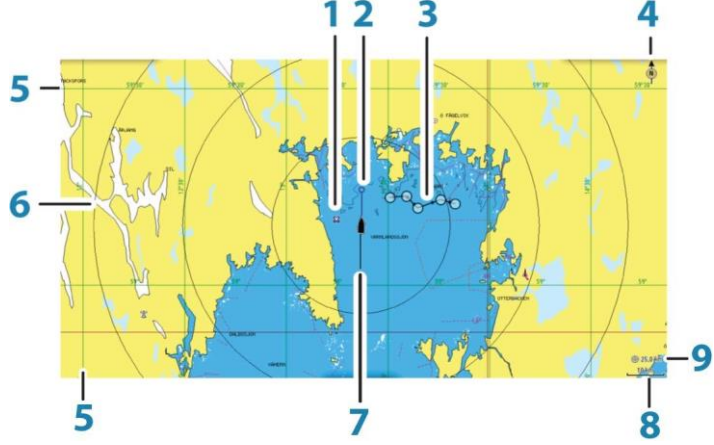


4

Haritalar

Harita Özelliği, geminizin konumunu arazi ve diğer harita nesnelere göre gösterir. Harita panelinde rotaları planlayabilir - yönlendirebilir, waypointleri belirleyebilir ve AIS hedeflerini görüntüleyebilirsiniz.

Harita Paneli



- 1 Waypoint*
- 2 Uzatma Çizgili Tekne (Uzatma çizgisi opsiyoneldir)
- 3 Rota*
- 4 Kuzey Göstergesi
- 5 Kılavuz Çizgileri*
- 6 Mesafe Halkaları*
- 7 İz*
- 8 Harita Menzil Skalası
- 9 Mesafe Halkası Aralığı(Sadece mesafe halkaları aktifken görüntülenir)

* İsteğe bağlı harita öğeleri. İsteğe bağlı harita öğelerini, Harita ayarları iletişim kutusundan ayrı ayrı açar / kapatırsınız.

Harita Verileri

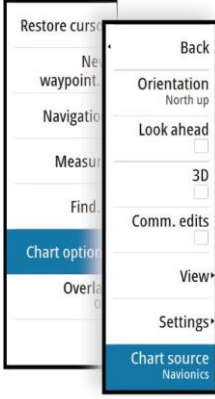
Sistemler satış yapılan bölgeye bağlı olarak farklı dahili harita ile teslim edilir. Bütün cihazlar Insight Genesis dahil olmak üzere tüm Insight haritalarını destekler. Aynı zamanda Navionics ve C-MAP yanı sıra AT5 formatında içerik sunan çeşitli üçüncü tarafların haritalarını destekler. Mevcut haritaların tam seçimi için lütfen www.gofreeshop.com, www.c-map.com veya www.navionics.com adreslerini ziyaret ediniz.

Not:Bu kılavuzda tüm olası harita menü seçenekleri açıklanmıştır. Bu seçenekler kullandığınız haritaya göre değişir. Haritalar iletişim ağı üzerinden paylaşıldığından, tek tekne için sadece bir harita yeterli olacaktır.

Not:Harita kartı çıkarılmışsa, Sistem otomatik olarak gömülü haritaya geçmez. Kartı tekrar takmadan ya da gömülü haritaya geri dönene kadar düşük çözünürlüklü bir harita görüntülenir.

Çift Harita Türünün Görüntülemesi

Eğer mevcut farklı türden haritalarınız varsa – kart yuvasında yerleşik veya Ethernet üstünde - iki harita paneli olan bir sayfada aynı anda iki farklı harita türü Gösterebilirsiniz. **(Home) Giriş** sayfasında Harita uygulama düğmesine basılı tutarak veya iki harita paneli ile Favori sayfası oluşturularak ikili harita paneli seçebilirsiniz.



Harita Türünün Seçilmesi

Harita türü her harita paneli için ayrı ayrı seçilir. Harita panellerinden birine hafifçe dokununuz ve harita seçenekleri menüsünden mevcut harita türlerinden birini seçin. İşlemi ikinci harita paneli türü için tekrarlayın ve bu panel için alternatif bir harita türü seçin. Eğer mevcut haritalarınız aynıysa – dahili, kart yuvasında veya Ethernet iletişim ağında – sistem otomatik olarak görüntülenen bölgeniz için en çok harita detayı olan haritayı seçecektir.

Haritayı kaydırma

Parmağınızı ekrana sürükleyerek haritayı herhangi bir yönde hareket ettirebilirsiniz. İmleci sil menü seçeneğini seçin veya imleci ve imleç penceresini panelden kaldırmak için X tuşuna basın. Bu aynı zamanda haritayı gemi konumuna getirir.

Harita Ölçeği

Haritayı zoom panel ikonlarını, döner düğmeyi kullanarak veya 2 parmağınızla çimdikleme hareketi (küçültme) veya yayma hareketi yaparak (büyütme) büyütüp küçültebilirsiniz.

Harita mesafe ölçeği ve mesafe halkaları aralığı (açıkken) harita panelinin sağ alt köşesinde gösterilir.

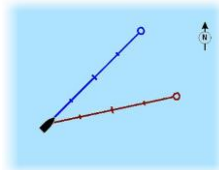
Tekne Sembolü

Sisteme bir GPS ve uygun bir pruva sensörü bağlı olduğu zaman, tekne sembolü tekne konumunu ve pruvayı işaret eder. Pruva sensörü takılı olmadan, tekne sembolü COG (yere göre rota) kullanarak kendini yönlendirir. GPS mevcut değilse tekne sembolü soru işareti içerir.

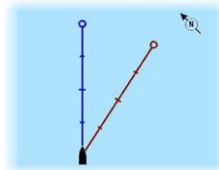
Teknenin Harita Panelinde Konumlandırılması

Harita Yönü

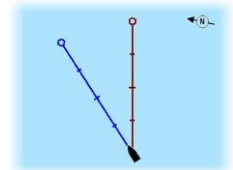
Ekranda harita oryantasyonu için birkaç seçenek bulunmaktadır. Panelin sağ üst köşesindeki harita yönlendirme sembolü kuzey yönünü işaret eder.



Kuzey Yukarı



Pruva Yukarı



Rota Yukarı

Kuzey Yukarı

Haritayı kuzey yönü yukarıya doğru görüntüler..

Pruva Yukarı

Haritayı tekne pruvasına göre yukarıya doğru görüntüler.Pruva bilgisi pusuladan alınır. Pruva mevcut değilse GPS' den gelen COG (yere göre rota) kullanılır.

Rota Yukarı

Bir rotada veya bir waypoint'e seyir yapılırken, haritayı bir sonraki waypoint'in yönüne döndürür. Eğer seyir yapılmıyorsa,seyir başlayana kadar pruva yukarı yönlendirmesi kullanılır.

İleriye Bak

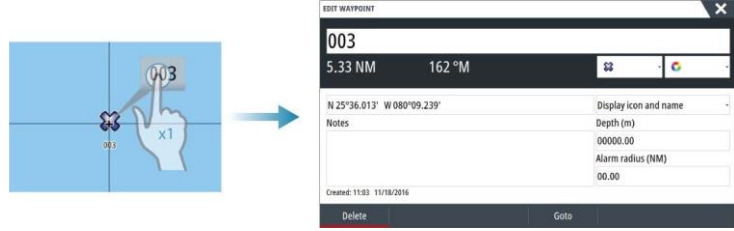
Haritayı teknenin biraz önüne ortalar böylece ileriye görüşünüz artar.

Harita Öğeleri Hakkında Görüntüleme Bilgileri

Bir harita öğesi, bir waypoint, rota veya hedef üstüne hafifçe dokunduğunuz zaman, seçilen öğe hakkında temel bilgiler görüntülenir. Harita öğesinin açılışına hafifçe dokunmakla o öğe için tüm bilgiler gösterilir. Seçilen harita için mevcut bilgiler menüyü kullanarak da görüntülenebilir. Seçilen harita için mevcut bilgiler menüyü kullanarak da görüntülenebilir.

Not: Sisteminizde geçerli C-MAP haritalarını görüntülüyorsanız, servisler, konum veya nesne ile ilişkili mevcut multimedya (fotoğraflar) hakkındaki bilgileri görüntülemek için deniz nesnelarını seçebilirsiniz.

Not: Temel öğe bilgilerini görmek için açılış bilgileri harita ayarlarında devreye sokulmalıdır.



Harita Panelinde İmlecin Kullanılması

İmleç varsayılan olarak deniz haritasında gösterilmez.

Ekrana hafifçe dokunduğunuzda, imleç görünür hale gelir ve imleç konumu penceresi etkinleşir. İmleç etkinleştiği zaman, deniz haritası tekneyi takip etmek için çevrilmez veya dönmaz.

İmleci ve imleç penceresini panelden çıkarmak için, **X** tuşuna basıp basılı tutun veya **Clear cursor (imleci temizle)** panel düğmesine hafifçe dokununuz. Bu aynı zamanda haritayı tekne konumuna ortalayacaktır.

İmleci bir önceki konumunda görüntülemek için **Restore cursor (imleci geri yükle)** menu seçeneğine hafifçe dokununuz. **Clear cursor/Restore cursor (İmleci temizle/İmleci geri yükle)** teknenin mevcut konumu ve imleç pozisyonu arasında değiştirme yapmak için faydalı özelliklerdir.

N 59°01.280'
E 13°37.148'
110.5 mi, 104 °M

İmlece Git

Ekrana hafifçe dokunarak sonra menüde İmlece git seçeneğini kullanarak ekranda seçilen bir konuma seyir başlatabilirsiniz.

İmleç yardımcı fonksiyonu

Not: Özellik etkinse imleç destek fonksiyonu kullanılabilir. Sayfa 19'daki "Uzun basma özelliğini özelleştirme" konusuna bakınız.

İmleç yardım fonksiyonu parmağınızla detayları kapsamadan imlecin ince ayarını ve hassas yerleşimini sağlar.

İmleç sembolünü parmağınızın üstünde görünen seçim çemberine aktarmak için parmağınızla ekrana basıp basılı tutunuz.

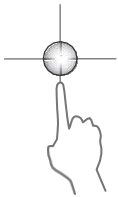
Öge bilgilerini görüntülemek için, parmağınızı ekrandan çekmeden seçim çemberini istenen öğenin üstüne sürükleyiniz.

Parmağınızı ekrandan kaldırdığınız zaman, imleç normal imleç çalışmasına geri döner.

Mesafenin Ölçülmesi

İmleç teknenizle seçilen bir konum arasındaki veya harita panelindeki 2 nokta arasındaki mesafenin ölçülmesi için kullanılabilir.

1. Ekranda teknenizle arasındaki mesafeyi ölçmek istediğiniz yere hafifçe dokununuz.
 - Ölçüm ikonları teknenin merkezinden imleç konumuna çizilen bir çizgiyle görünür ve mesafe İmleç Bilgileri penceresinde listelenir.



- Ölçüm fonksiyonunun aktif olduğu sürece ikonu sürükleyerek ölçüm noktalarını yeniden konumlandırabilirsiniz.

Not: Kerteriz daima gri ikondan mavi ikona ölçülür.

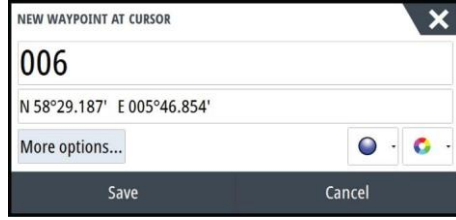
Ölçüm faktörü etkin imleç olmadan ölçülebilir. Her iki ölçüm ikonu önce tekne konumunda yerleşecektir. Gri ikon tekne hareket ettikçe tekneyi izlerken, mavi ikon fonksiyonu etkinleştirdiğiniz zamanki konumunda kalacaktır.

Ölçüm fonksiyonu **Finish measuring'e (ölçümü bitir)** hafifçe dokunarak veya **X** tuşuna basarak sonlandırılır.

Waypointleri kaydetme

Bir waypoint seçilen konumda panele hafifçe dokunarak ve sonra menüde yeni waypoint seçeneğini seçerek kaydedilir.

- Düner tuşa basınız
- Mark tuşuna basınız
- Menü içerisinden yeni waypoint seçeneğini seçin



Rota Oluşturma

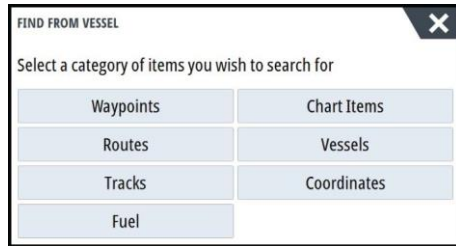
Harita panelinde aşağıdaki yolları izleyerek rota oluşturabilirsiniz.

- İmleci harita paneline yerleştirin
- Menüde yeni rota seçeneğini kullanın
- İlk rota noktası için haritada bir noktaya dokunun
- Diğer rota noktaları için nokta oluşturmaya devam edin
- Menü içerisinden rota kaydetmeyi kullanın

Not: Daha fazla bilgi için, bkz. "Waypointler, Rotalar ve İzler" sayfa 37.

Harita Panelinde Nesnelerin Bulunması

Harita panelinden diğer tekneleri veya muhtelif harita öğelerini arayabilirsiniz. İmleç konumundan aramak için panel üstünde istenen konuma hafifçe dokunun. İmleç etkin değilse sistem öğeleri tekne konumundan arayacaktır.



Not: Akaryakıt istasyonlarını aramak için SIRIUS veri paketi aboneliğiniz ve tekneleri aramak için bağlı bir AIS alıcınız olmalıdır.

3D Haritalar

3D seçeneği kara ve deniz konturlarının üç boyutlu grafik görüntüsünü sağlar.

Not:Bütün harita türleri 3D modunda çalışır, fakat uygun alan için 3D kartografisi olmadan harita düz görünür.

3D Harita seçildiğinde jar,ta menüsünde döndürme ve kaydırma seçenekleri görünür.



3D Haritanın Kaydırılması

Haritayı Pan (çevir) ikonuna hafifçe dokunup sonra parmağınızla istenen yöne sürükleyerek herhangi bir yöne çevirebilirsiniz.

Çevirmeyi durdurmak ve haritayı tekne konumuna ortalamak için X tuşuna basın veya Return to vessel (tekneye dön) menü seçeneğine hafifçe dokununuz.

Görüntüleme açısının kontrol edilmesi

Görüntüleme açısı döndürme ikonuna hafifçe dokunup sonra ekranda sürükleyerek kontrol edilebilir.

- Görüntülediğiniz yönü değiştirmek için yatay olarak sürükleyin
- Görüntünün eğim açısını değiştirmek için dikey olarak sürükleyin

Not: Tekne konumuna ortalandığı zaman, sadece eğim açısı ayarlanabilir.

Görüntüleme yönü harita yönlendirme ayarı tarafından kontrol edilir. Sayfa 26'da

“Teknenin harita panelinde konumlandırılmasına” bakın.

3D Haritanın Büyütülüp-Küçültülmesi

Bir 3D haritayı zum paneli ikonlarını veya döner düğmeyi kullanarak büyütüp küçültebilirsiniz..

Harita Bindirme

Radar, Structure, AIS, SonarChart Live (sadece Navionics haritalar) ve hava durumu bilgileri bindirilmiş olarak harita panelinde görüntülenebilir.

Bir bindirme seçildiğinde, harita menüsü seçilen bindirme için temel fonksiyonu kapsayacak şekilde genişler.

Radar, Structure, AIS ve hava durumu bilgileri bu kılavuzda ayrı bölümlerde anlatılmıştır. Radar, structure and weather functions are described in separate sections in this manual. SonarChart Live için sayfa 32'de detayları bulabilirsiniz.

Insight ve C-MAP haritaları

Insight ve C-MAP haritaları için olası tüm menü seçenekleri aşağıda açıklanmıştır. Kullanabileceğiniz özellikler ve menü seçenekleri, kullandığınız haritalara bağlı olarak farklılık gösterebilir. Bu bölüm bir Insight haritasından menüler göstermektedir.

Not: Gösterilen haritada mevcut değilse bir menü seçeneği gridir. Örneğin, Raster haritaları Insight ile mevcut değildir, böylece Raster haritaları menü seçeneği, Analiz haritaları görüntülediğinde grileşir.

Insight ve C-MAP gelgit ve akıntılar

Sistem Insight ve C-MAP gelgitlerini ve akıntılarını görüntüleyebilir. Bu bilgi ile akıntıların ve gelgitlerin zamanını, seviyesini, yönünü ve gücünü tahmin etmek mümkündür. Bu, bir seyahatin planlanması ve navigasyonunu düşünürken önemli bir araçtır.

Geniş yaklaşım aralıklarında gelgitler ve akıntılar **T (Tides)** veya **C (Current)** harflerini içeren kare bir simge olarak görüntülenir. Simgelerden birini seçtiğinizde, o konum için gelgit veya güncel bilgiler görüntülenir.

Dinamik akıntı verileri 1-deniz mili yaklaşım mesafesinin içinde yaklaşılarak görüntülenebilir. Bu aralıkta, Geçerli simgesi, akımın hızını ve yönünü gösteren hareketli bir dinamik simgeye dönüşür. Dinamik simgeler siyah renkte (6 düğümden daha büyük), kırmızı (2 düğümden büyük ve 6 knot'a eşit veya daha küçük), sarı (1 düğümden büyük ve 2 düğümden küçük veya eşit) veya yeşil (veya o lokasyondaki akıma bağlı olarak, 1'den az düğüm). Akım yoksa (0 knot) bu, beyaz kare simgesi olarak gösterilecektir.



Statik Akıntı ve Gelgit İkonları



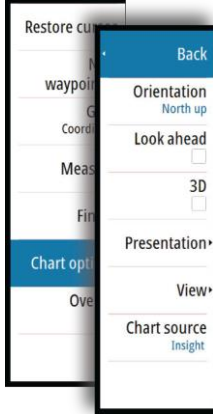
Dinamik Akıntı İkonları

Insight ve C-MAP özel harita seçenekleri

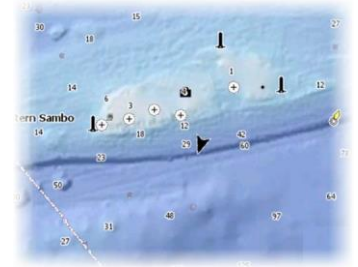
Oryantasyon, İleriye bak, 3D ve harita kaynağı (önceden bu bölümde tarif edilmiştir) tüm harita türleri için yaygındır..

Sunum

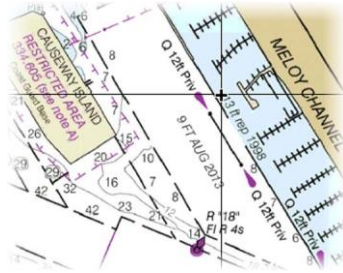
Haritalar farklı görüntü stillerinde görüntülenebilir.



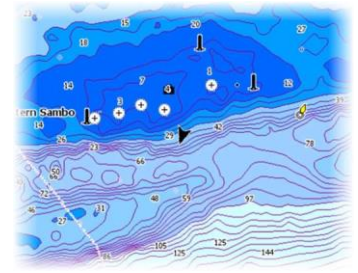
Gölgeli Kabartma



Kontour Yok



Raster görüntü



Yüksek Çözünürlüklü Batimetri

Gölgeli Kabartma
Deniz dibi gölgeli

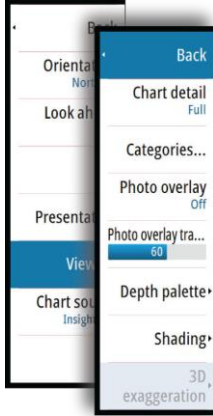
Kontour Yok
Haritadan contour hattını siler

Raster Haritalar
Görünümü geleneksel kağıt harita şekline dönüştürür

Raster saydamlığı
Raster görüntü saydamlığını kontrol eder.

Yüksek çözünürlüklü batimetri
Yüksek kontur hatlarının yoğunlaşmasını etkinleştirir veya devre dışı bırakır.

Insight ve C-MAP görünüm seçenekleri



Harita Detayları

- **Tam**
Kullanımdaki harita için tüm mevcut bilgiler.
- **Orta**
Navigasyon için yeterli minimum bilgi.
- **Az**
Kaldırılmayan temel bilgi düzeyi ve tüm coğrafi alanlarda gerekli olan bilgileri içerir. Güvenli navigasyon için yeterli değildir.

Insight ve C-MAP harita kategorileri

Insight ve C-MAP grafikleri, görmek istediğiniz bilgiye göre ayrı ayrı açık kapatabileceğiniz birkaç kategori ve alt kategori içerir.

Fotoğraf bindirme

Fotoğraf bindirme, bir alanın uydu fotoğraf görüntülerini haritaya bindirilmiş olarak görüntülenmesini sağlar. Bu tür fotoğrafların kullanılabilirliği belirli bölgelerle ve haritacılık sürümleriyle sınırlıdır.

Fotoğraf bindirmelerini 2B veya 3B modlarda görüntüleyebilirsiniz.



Fotoğraf Bindirme Yok



Fotoğraf Bindirme, Sadece Kara



Tam Fotoğraf Bindirme

Fotoğraf Saydamlığı

Fotoğraf saydamlığı, fotoğraf bindirmesinin opaklığını ayarlar. Minimum saydamlık ayarlarıyla, harita ayrıntıları fotoğraf tarafından neredeyse gizlenir..



Minimum saydamlık



Saydamlık Seviyesi %80

Derinlik Paleti

Haritada kullanılan Derinlik paletini kontrol eder.

Kağıt Harita

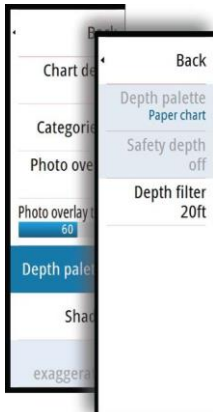
Haritanın görünümünü kağıt harita stiline değiştirir.

Güvenli Derinlik

Insight ve C-MAP haritaları, sığ (daha açık tonlar) ve derin (koyu gölgeler) suları ayırt etmek için farklı mavi tonları kullanır. Güvenlik derinliği, mavi gölgeleme olmadan derinliklerin çizileceği limiti belirler.

Derinlik Filtresi

Derinlik değerleri filtre seçilen derinlik filtre sınırından daha sığdır.



Gölgeler

Seçilen gölgeleme kategorisine bağlı olarak, deniz yatağının farklı alanlarını gölgeler.

Not: Kompozisyon ve Bitki örtüsünün gölgelendirilmesi C-MAP çizelgeleri için geçerli değildir.

Derinlik 1 ve Derinlik 2

Farklı renklerde farklı derinlikleri gölgelendiren derinlik ön ayarları.

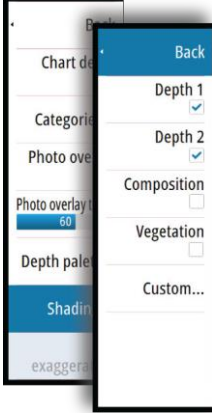
Özel

Derinlik 1 ve Derinlik 2 için renk gölgelemesinin derinlik eşiklerini, rengini ve opasitesini (saydamlık) ayarlayabilirsiniz.

3D büyütme

Sadece 3D modunda kullanılabilen grafik ayarları. Abartı, karadaki tepelerin çizilen yüksekliğine uygulanan bir çoğaltıcıdır ve suda daha uzun ya da daha derin görünmesini sağlamak için suda çukurlar oluşturur.

Not: Eklenen harita kartında veri yoksa bu seçenek grileşir.



Navionics haritalar

Bazı Navionics özellikleri Navionics'ten en güncel verileri gerektirir. Bu özellikler için, uygun Navionics haritalarına veya harita kartına sahip değilseniz, özelliklerin kullanılamayacağını belirten bir mesaj görüntülenir. Bu özellikler için gerekenler hakkında daha fazla bilgi için, www.navionics.com adresine bakın.

Navionics özel harita seçenekleri

Oryantasyon, İleriye bak, 3D ve Grafik kaynağı (önceden bu bölümde tarif edilmiştir) tüm grafik türleri için yaygındır.

Topluluk Düzenlemeleri

Navionics düzenlemeleri dahil olmak üzere harita katmanındaki değişiklikler. Bunlar Navionics topluluğuna yüklenen ve Navionics haritalarında mevcut kılınan kullanıcı bilgileri ve düzenlemeleridir. Daha fazla bilgi için haritanızı içeren Navionics bilgilerine veya Navionics web sitesine bakın: www.navionics.com

SonarChart Live

SonarChart Live, cihazın kendi canlı sonar transdüserine dayanan derinlikli konturlar oluşturduğu gerçek zamanlı bir özelliktir. Navionics harita menüsünde, Overlay'i ve ardından SonarChart Live'ı seçerek haritaya bindirme olarak görüntüleyin.

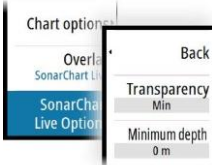
SonarChart Live bindirme öğesini seçtiğinizde, menü SonarChart Live seçeneklerini görüntülemek için genişler. Şeffaflık ve minimum derinliği ayarlamak için seçenekleri kullanın.

Saydamlık

SonarChart Live bindirme, diğer harita verilerinin üzerine çizilir. Harita verileri tamamen asgari şeffaflıkta kaplıdır. Harita ayrıntılarının görülmesini sağlamak için saydamlığı ayarlayın.

Minimum derinlik

SonarChart Live görüntülemesinin güvenlik derinliği olarak gördüğü şeyi ayarlar. Bu, SonarChart Live alanının renklendirilmesini etkiler. Gemi güvenlik derinliğine yaklaştıkça, SonarChart Live alanı kademeli olarak basit bir gri / beyazdan kırmızıya dönüşecektir.



Navionics görünüm seçenekleri



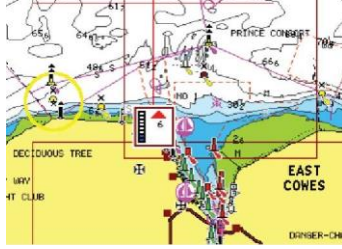
Harita Gölgeleme

Gölgeleme, arazi bilgilerini tabloya ekler.

Navionics dinamik gelgit ve akıntı ikonları

Med cezir ve akıntı bilgilerini elmas ikonu yerine bir göstergeler ve okla gösterir.

Navionics haritalarında mevcut med cezir ve akıntı verileri belirli bir zaman ve tarih ile ilgilidir. NSS evo3 okları ve/veya göstergeleri med cezir ve akıntılarının zaman içindeki gelişmelerini göstermek için canlandırır.



Dinamik Gelgit Bilgisi



Dinamik akıntı bilgisi

Aşağıda belirtilen ikonlar ve semboller kullanılmaktadır:



Akıntı Hızı

Ok uzunluğu hıza bağlıdır ve sembol akışın yönüne göre döndürülür. Akış hızı ok sembolünün içinde gösterilir. Kırmızı sembol akıntı hızı artarken, mavi sembol akıntı azalırken kullanılır.



Gelgit Yüksekliği

Görüntünün 8 etiketi vardır ve değerlendirme gününün mutlak maksimum/minimum değerine göre ayarlanır.

Kırmızı ok med cezir yükselirken, mavi sembol med cezir alçalırken kullanılır.

Not: Tüm nümerik değerler kullanıcı tarafından ayarlanan ilgili sistem birimlerinde gösterilir (ölçüm birimi).

Kolay Görünüm

Büyüteç özelliği harita öğelerinin ve metni büyütür.

Not: Haritada Bu özelliğin etkin olduğunu gösteren bir belirteç yoktur.

Fotoğraf Bindirme

Fotoğraf bindirme bir bölgenin uydu fotoğraf görüntülerini harita üzerine bindirilmiş olarak görüntülenmesini sağlar. Bu fotoğrafların ulaşılabilirliği belirli bölgelerle sınırlıdır.

Fotoğraf bindirmelerini hem 2D hem de 3D modlarında görüntüleyebilirsiniz.



Fotoğraf Bindirme Yok



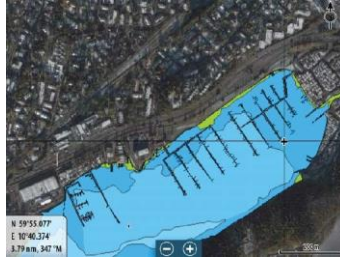
Fotoğraf Bindirme, Sadece Kara



Tam Fotoğraf Bindirme

Fotoğraf Saydamlığı

Fotoğraf şeffaflığı fotoğraf bindirmenin matlığını ayarlar. Minimum şeffaflık ayarlarıyla harita detayları fotoğraf tarafından hemen hemen saklanır.



Minimum Saydamlık



Maksimum Saydamlık

SonarChart

Sistem Navionics SonarChart özelliğini desteklemektedir.

SonarChart, yüksek çözünürlüklü kontur detayını ve standart navigasyon verilerini gösteren bir batimetri haritası görüntüler. Daha fazla bilgi için www.navionics.com adresine bakın.

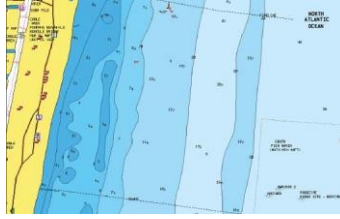
Sonar Chart Yoğunluğu

SonarChart ve SonarChart Live konturlarının yoğunluğunu kontrol eder.

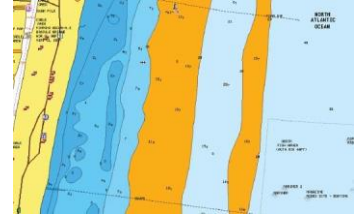
Balıkçılık Aralığı

Navionics'in farklı bir renkle doldurduğu bir dizi derinlik seçin.

Bu, balıkçılık amaçlı belirli bir derinlik aralığını vurgulamanıza olanak tanır. Aralık, sadece alttaki harita verileri kadar doğrudur, yani eğer harita sadece kontur hatları için 5 metrelik aralıklar içeriyorsa, gölgeleme en yakın mevcut kontur hattına yuvarlanır.



Derinlik Vurgulama Aralığı Yok

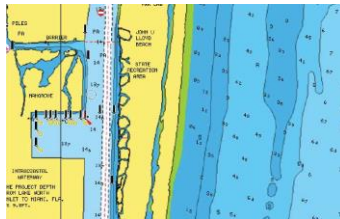


Derinlik Vurgulama Aralığı: 6 m - 12 m

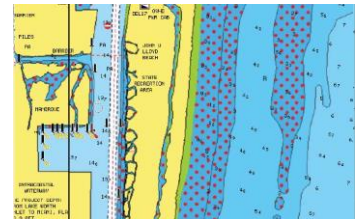
Siğ Su Vurgulama

Siğ suyun vurgulanmış alanları.

Bu size suyun 0 ile seçilen derinlik (10 metreye/30 feet kadar) arasındaki alanların vurgulamanızı sağlar.



Siğ Su Vurgulanmamış



Vurgulanmış Siğ Su : 0 m - 3 m

Navionics Harita Ayarları

Renkli deniz tabanı alanları

Farklı mavi tonlarında farklı derinlik alanları görüntülemek için kullanılır.



Sunum Türü

Semboller, navigasyon haritasının renkleri ve Uluslararası veya ABD sunum türleri için metinler gibi denizcilik bilgileri sağlar.

Dipnot

Görüntülenecek yerler ve alan adları gibi alan bilgilerinin hangileri olduğunu belirler.

Harita Detayları

Farklı coğrafi katman bilgisi seviyeleri sağlar.

Güvenli Derinlik

Navionics çizelgeleri, sığ ve derin suları ayırt etmek için farklı mavi tonları kullanır. Seçilen derinliğe göre güvenlik derinliği, mavi gölgeleme olmadan çizilir.

Not:Yerleşik Navionics veritabanında 20 metreye kadar veri bulunuyor, bundan sonra hepsi beyaz.

Kontour Derinliği

Haritada gördüğünüz hangi konturun seçilen güvenli derinlik değerine kadar olduğunu belirler.

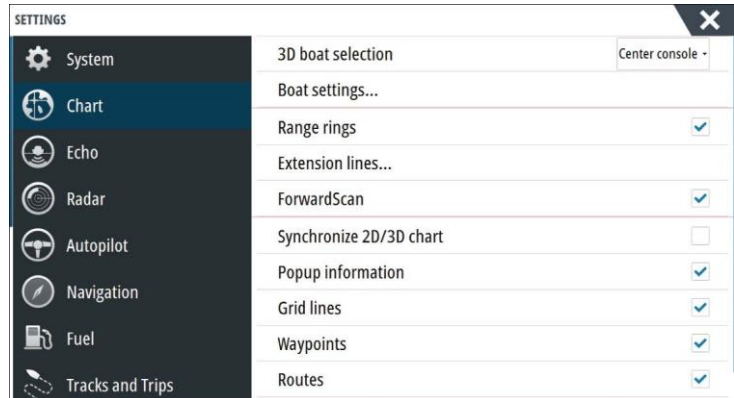
Kaya Filtre Seviyesi

Haritada verilen bir derinlik altında kaya tanımlamasını saklar.

Bu da size teknenizin su alma derinliğinin oldukça altında konumlanmış pek çok kayanın olduğu alanlardaki haritaları düzenlemenizde yardımcı olur.

Harita Ayarları

Harita ayarları sayfasında yapılan ayarlar ve görüntü seçenekleri bütün harita panelleri için ortaktır.



3D Tekne Seçimi

3D haritalarda hangi ikonun kullanılacağını belirler.

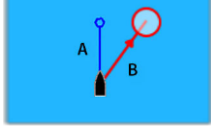
Tekne Ayarları

Otomatik rota hesaplanırken tekne ayarları kullanılır. Navionics Dock-to-dock otomasyonunu ve kolay yönlendirme özelliklerini kullanmak için teknenin taslağı, genişliği ve yüksekliği girilmelidir.

Not: Dock-to-Dock Autorouting ABD karasularında kullanılan birimlerde mevcut değildir.

Mesafe Halkaları

Mesafe halkaları teknenizden diğer harita nesnelere olan mesafeyi vermek için kullanılır. Mesafe skalası harita skalasına uyması için sistem tarafından otomatik olarak ayarlanır.



Uzatma Hatları

Tekneniz ve diğer AIS hedefleri olarak gösterilen diğer tekneler için ölçü çizgilerinin uzunluğunu ayarlar.

A: Pruva

B: Yere Göre Rota (COG)

Ölçü çizgilerinin uzunluğu ya sabit bir mesafe olarak ayarlanır veya teknenin seçilen zaman periyodunda ilerleyeceği mesafeyi belirtir. Eğer hiçbir seçenek Bu tekne için işaretlenmezse tekneniz için ölçü çizgisi gösterilmez.

Kişisel tekne pruvası etkin pruva sensorundan gelen bilgiye ve etkin GPS sensorundan gelen COG (Course Over Ground) yere göre rotaya bağlıdır.

Diğer tekneler için COG verileri AIS sisteminden alınan mesajda içerilmektedir.

EXTENSION LINES	
THIS VESSEL	
Course Over Ground	<input type="checkbox"/>
Heading	<input type="checkbox"/>
Length	1 nm
OTHER VESSELS	
Course Over Ground	<input type="checkbox"/>
Length	2 min
Save	Cancel

ForwardScan

ForwardScan'ınız varsa ve bu seçenek aktifse, ForwardScan pruva uzantısı grafikte gösterilir. Bkz. "Pruva uzantısı", sayfa 91.

SonarChart Live Gelgit Düzeltmesi

Seçildiğinde, sonar kaydedildiğinde SonarChart Live tarafından kullanılan derinlik değerlerini ayarlamak için gelgit düzeltme özelliği yakındaki gelgit istasyonlarından (varsa) bilgi kullanır.

2D/3Dharitaları senkronize etmek

Bir 2D ve bir 3D haritası yan yana gösterilirken bir haritada gösterilen bir konumla diğer bir haritada gösterilen bir konumu birbirine bağlar.

Pop-up bilgilendirme

Öğeye hafifçe vurduğunuzda harita öğeleri için temel bilgilerin görüntülenip görüntülenmeyeceğini seçer.

Kılavuz Çizgileri

Haritada enlem ve boylam çizgilerinin görüntülenmesini açar ve kapatır.

Waypointler, Rotalar, İzler

Harita panelinde bu öğelerin görüntülenmesini açar ve kapatır. Ayrıca, bunları yönetmek için kullanabileceğiniz Waypointler, Rotalar ve İzler diyalog pencerelerini de açar.

5

Waypointler, Rotalar ve İzler

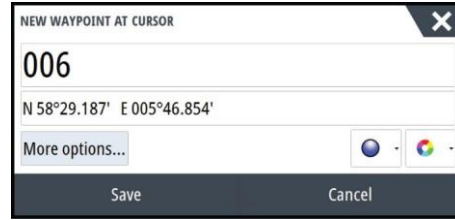
Waypointler

Bir waypoint bir haritada, bir radar görüntüsünde veya bir sonar görüntüsünde konumlanan kullanıcı katkılı bir işarettir. Her waypoint'ın enlem ve boylam koordinatlı kesin bir konumu vardır. Bir waypoint bir sonar ekranında konumlanabilir, konumlandırma bilgisine ek olarak bir de derinlik değeri olacaktır. Bir waypoint sonradan dönmek isteyebileceğiniz bir konumu işaretleme için kullanılır. Bir rota oluşturmak için iki veya daha fazla waypoint birleştirilebilir.

Waypointleri Kaydetme

İmleç etkinse veya değilse gemi pozisyonunda imleç konumunda bir yol noktası, aşağıdakileri yaparak kaydedilir:

- Döner tuşa basınız
- **Mark** Tuşuna basınız
- Menü içerisinden yeni waypoint seçeneğini kullanınız

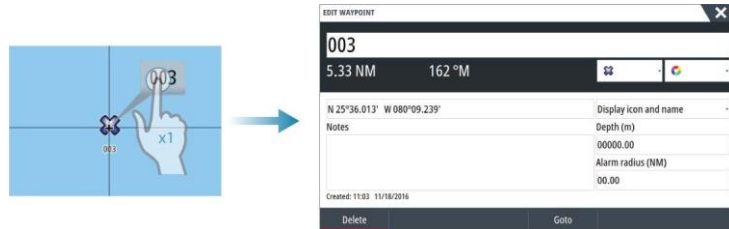


Waypointin Taşınması

1. Taşımak istediğiniz waypointi hafifçe dokunarak seçin. Waypoint ikonu taşıma modunu belirtmek için değişecektir.
2. Menüyü etkinleştirin ve menu içerisinden waypointi seçin.
3. Taşıma seçeneğine basın
4. Waypoint konumunu seçin
5. **Enter** otuşuna veya döner düğmeye basarak yeni pozisyonu teyit edin. Waypoint otomatik olarak yeni konumua kaydedilmiştir.

Waypointin düzenlenmesi

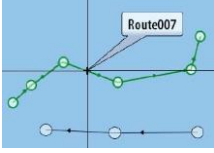
Bir waypoint hakkında tüm bilgileri Edit waypoint diyalogdan düzenleyebilirsiniz. Bu diyalog waypoint etkinleştirildiği zaman waypointin açılan penceresine hafifçe dokunup, döner düğmeye basıp veya menüden etkinleştirilir. Bu diyaloga Giriş sayfasında Waypointlerden de erişilebilir.



Waypoint alarm ayarları

Oluşturduğunuz ayrı her waypoint için bir alarm yarıçapı ayarlayabilirsiniz. Alarm waypoint düzenleme diyalogunun içerisinde ayarlanır.

Not: Tekneniz tanımlanmış yarıçapın içine geldiğinde bir alarmı etkinleştirmek için waypoint yarıçap alarmı, alarm panelinde ON konumuna ayarlanmalıdır. Detaylı bilgi için 18.sayfadaki "Alarmlar penceresi" bölümüne bakınız.



Rotalar

Bir rota, gezinmek istediğiniz sıraya göre girilen bir dizi waypoint ögesinden oluşur.

Harita panelinde bir rota seçtiğinizde yeşile döner ve rota adı görüntülenir. Sistem, Navionics Autorouting ve C-MAP Easy Routing için destek içerir. Bu özellik otomatik olarak, bir rotanın ilk ve son waypointi arasında veya karmaşık bir rotada seçilen waypointler arasında farklı waypoint önerir. Yeni bir rota oluştururken veya önceden kaydedilmiş rotaları düzenlemek için özelliği kullanabilirsiniz.

Harita Paneli üzerinde yeni rota oluşturma

1. Harita panelinde imleci aktif edin.
2. Menüden yeni rota bölümünü seçin
3. Harita paneli üzerine ilk waypointi konumlandırın.
4. Rota tamamlanana kadar harita paneli üzerinden waypoint eklemeye devam edin.
5. Menüdeki kaydetme seçeneğini seçerek rotayı kaydedin.

Harita Panelinden rotayı düzenleyin

1. Etkin hale getirmek için rotayı seçin
2. Menüde rota düzenleme seçeneğini seçin
3. Yeni waypointi'i harita paneline yerleştirin:
 - Yeni waypointi'i bir bacağın üzerine ayarlarsanız, mevcut waypointler arasında yeni bir nokta eklenir.
 - Yeni waypointi rotanın dışında ayarlarsanız, rotadaki son noktadan sonra yeni waypoint eklenir.
4. Bir waypoint'i yeni bir konuma taşımak için sürükleyin
5. Menüde kaydetme seçeneğini seçerek rotayı kaydedin.

Not: Menü seçilen düzenleme seçeneğine bağlı olarak değişir. Tüm düzenlemeler menüden onaylanır veya iptal edilir.

Dock-to-dock Oto-Yönlendirme ve Kolay Yönlendirme

Dock-to-Dock Oto-Yönlendirme ve Kolay Yönlendirme, haritadaki ve teknenizin boyutundaki bilgilere dayanarak yeni rota konumları önerir. Bu özelliği kullanmaya başlamadan önce tekne taslak, genişlik ve yükseklik sisteme girilmelidir. Özelliği başlattığınızda bilgiler eksikse, tekne ayarları iletişim kutusu otomatik olarak görüntülenir.

Not : ABD bölgesinde satış için tasarlanmış birimler, Otomatik Yönlendirme yeteneklerine sahip değildir.

ABD karasularında kullanıldığında, otomasyona alma özellikleri ABD dışındaki tüm birimlerde devre dışı bırakılır.

Not: Seçili rutin noktalardan biri güvensiz bir alanda bulunuyorsa, rıhtımdan kenara Otorouting veya Kolay Yönlendirmeyi başlatmak mümkün değildir. Bir uyarı iletişim kutusu görüntülenir ve devam etmek için ilgili waypoint(ler) i güvenli bir alana taşımalısınız.

Not: Uyumlu bir harita mevcut değilse, Dock-to-Dock Autorouting ya da Easy Routing menü seçeneği mevcut değildir. Uyumlu kartografi C-MAP MAX-N +, Navionics + ve Navionics Platinum içerir. Mevcut grafiklerin tam bir seçim için, www.gofreemarine.com, www.c-map.com veya www.navionics.com adresini ziyaret edin.

1. Yeni bir rotada en az iki adet waypoint yerleştirin veya düzenlemek için mevcut bir rotayı açın.
2. **Dock-to-dock Oto-Yönlendirmeyi** seçin ve aşağıdaki adımları takip edin:
 - **Tüm Rota** - sistemin açık rotanın ilk ve son waypointi arasında yeni waypoint eklemesini istiyorsanız,
 - **Seçilen** -Otomatik yönlendirme için sınırları tanımlayan yönlendirmeleri manuel olarak seçmek isterseniz, ilgili waypoint'i seçin. Seçilen waypointler kırmızı renktedir. Sadece iki adet waypoint seçilebilir ve

sistem seçtiğiniz başlangıç ve bitiş noktaları arasındaki tüm waypoint'leri atar.

- Otomatik yönlendirmeyi başlatmak için Kabul et seçeneğini belirleyin.

Otomatik yönlendirme tamamlandığında rota önizleme modunda görünür ve bacaklar güvenli veya güvenli olmayan alanları göstermek için renk kodludur. Navionics kırmızı (güvenli olmayan) ve yeşil (güvenli) kullanır, C-MAP kırmızı (güvenli olmayan), sarı (tehlikeli) ve yeşil (güvenli) kullanır.

3. Rota önizleme modundayken gerekli olduğunda, herhangi bir waypointi taşıyın.
4. Waypointlerin pozisyonlarını kabul etmek için ayarları tut'u seçin.
5. Sistemin waypoint'i rotanın diğer bölümleri için otomatik olarak konumlandırmasını istiyorsanız, en sonunda 2. adımı (Seçim) ve 3. adımı tekrarlayın.
6. Otomatik yönlendirmeyi tamamlamak ve rotayı kaydetmek için Kaydet seçeneğini seçin.

Dock-to-dock Oto-Yönlendirme ve Kolay Yönelendirme Örnekleri

- İlk ve son güzergah noktaları seçildiğinde kullanılan tüm rota seçeneği.



İlk ve Son Waypoint



Otomatik Yönlendirme Sonucu

- Bir rotanın bir kısmını otomatik olarak yönlendirmek için kullanılan seçim seçeneği.



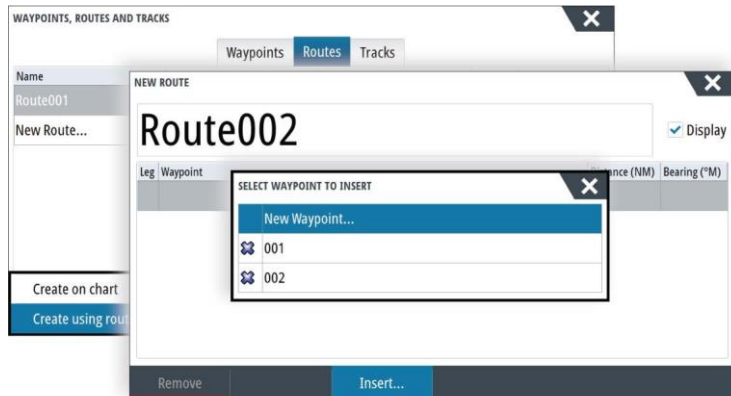
İki Waypoint Seçili



Oto-Yönlendirme Sonucu

Mevcut Waypointler kullanılarak rota oluşturma

Rotalar iletişim kutusundan mevcut yol noktalarını birleştirerek yeni bir rota oluşturabilirsiniz. Diyalog, Ana sayfadaki Yol Noktaları aracını kullanarak ve ardından Rotalar sekmesini seçerek etkinleştirilir.



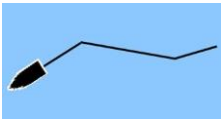
İzleri Rota'ya Dönüştürme

İzleri Düzenle iletişim kutusundan bir rotaya dönüştürebilirsiniz. Diyalog, parçayı aktif hale getirip ardından parçanın pop-up'ını seçerek, döner düğmeye basarak veya menüden bilgi seçeneklerini seçerek etkinleştirilir. İzleri düzenle diyaloğuna Ana sayfada İzler aracı seçilerek de erişilebilir.



Rota düzenleme diyaloğu

Edit Route (Rotayı Düzenle) diyalogundan rota bacakları ekleyip çıkarabilirsiniz. Bu diyalog etkin bir rotanın açılan penceresine hafifçe dokunarak, döner düğmeye basarak veya menüden etkinleştirilir. Diyaloga Giriş sayfasında Rotalar (Routes) aracı kullanılarak da erişilebilir.



İzler

Bir iz teknenin geçmişteki yolunun grafik sunumudur ve seyahat ederken iz sürerek geri dönmenizi sağlar. Bir iz bu bölümde daha sonra anlatılacağı gibi, İzler (Tracks) panelinde bir rotaya çevrilebilir.

Fabrika çıkışında, sistem otomatik olarak iz çizmeye ayarlıdır. Sistem iz uzunluğu maksimum iz noktası ayarına ulaşıncaya kadar kayda devam edecek ve sonra otomatik olarak en eski iz noktalarının üstüne yazmaya başlayacaktır.

Otomatik takip (tracking) fonksiyonu İzler panelinden kapatılabilir.

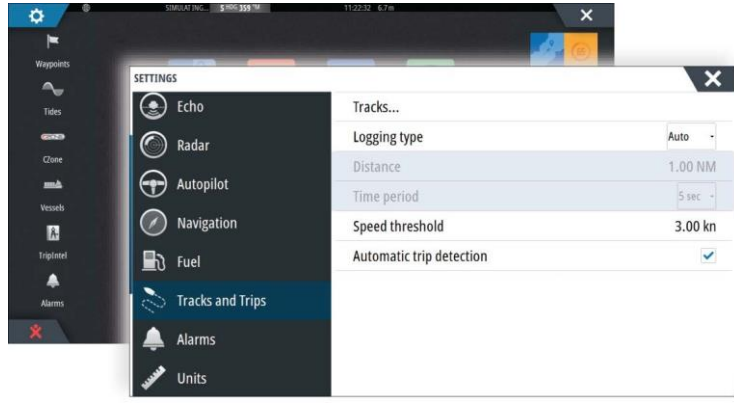
Yeni iz oluşturma

Giriş sayfasında Track araçları kullanılarak etkinleştirilmiş Track diyalogundan yeni bir iz başlatabilirsiniz.

İzler ayarları

Bir iz; uzunlukları iz kaydı frekansına bağlı seri iz noktalarının çizgiler ile birbirine bağlanmasından meydana gelmiştir.

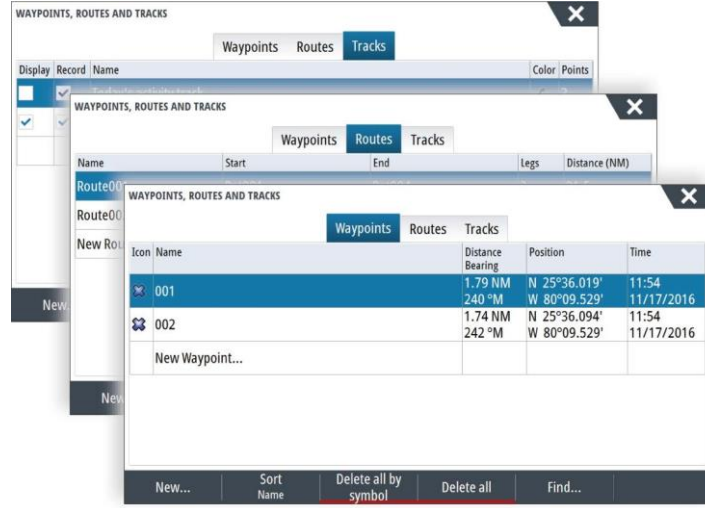
Not: İzler seçeneği görünür olmak için harita seçeneklerinde ON (açık) konumuna getirilebilir.



Waypointler, Rotalar ve İzler Diyalogu

Waypointler, Rotalar ve İzler diyalogları sisteminizdeki bütün bu öğeler için gelişmiş düzenleme fonksiyonlarına ve ayarlarına erişim sağlar.

Diyaloglara Giriş sayfasında araçlar panelinden erişilir.



6

Seyir

NSS evo3'ün içerdiği navigasyon fonksiyonu imleç konumuna, bir waypointe doğru veya ön tanımlı bir rota boyunca seyir yapmanızı sağlar.

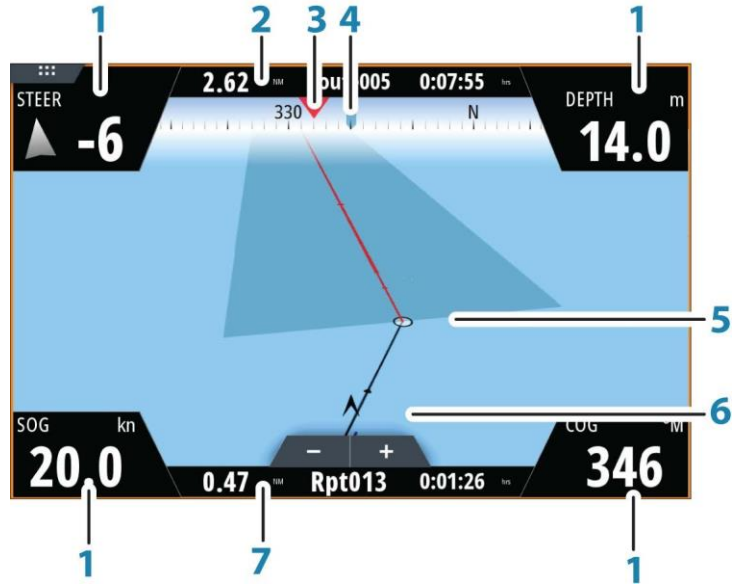
Eğer sisteminizde otomatik pilot fonksiyonelliği varsa, otomatik pilot tekneye otomatik olarak seyir yaptırmak üzere ayarlanabilir.

Waypointleri konumlandırma ve rota oluşturma hakkında daha fazla bilgi almak için sayfa 37'deki "Waypointler, rotalar&izler"e bakınız.

Navigasyon Panelleri

Navigasyon ve Position (Konum) panelleri siz seyir halindeyken bilgileri görüntülemek için kullanılır.

Seyir Paneli



Seyir paneli Giriş sayfasından ya tam sayfa ya da çoklu panel sayfasının bir parçası olarak etkinleştirilir.

- 1 **Veri Alanı**
- 2 **Rota Bilgisi**
- 3 **Tekne Pruvası**
- 4 **Sıradaki waypoint'e kerteriz**
- 5 **Seyir Limitleri içindeki kerteriz hattı**

Bir rotada seyahat edilirken kerteriz hattı bir waypointten sonrakine doğru planlanan güzergâhı gösterir. Bir waypointe doğru seyredilirken (imleç konumu, MOB veya girilen lat veya lon konumu) kerteriz hattı navigasyonun başladığı noktadan waypointe doğru olan planlanan güzergâhı gösterir.

- 6 **Tekne Sembölü**
- 7 **Rota Nokta Bilgisi**

Planlanan güzergâh ile ilgili olarak mesafe ve kerterizi belirtir. Eğer XTE (Rotadan düşme hatası) tanımlanan XTE limitini aşıyorsa, iz hattından mesafeyi kapsayan kırmızı bir okla belirtilir. Sayfa 45'te "XTE limitine" bakın.

Konum Panelleri

Seyir paneli ve Konum paneli arasında görüntülemeyi değiştirebilirsiniz. Konum paneli menüden etkinleştirilir.

Varsayılan olarak, GPS konumunu gösteren mevcut bir konum paneli vardır.

Eğer Loran devredeyse, iki konum paneli olacaktır. Bu da panelin sol ve sağ taraflarındaki ok sembolleriyle belirtilir.

Panelin sağ ve sol tarafına dokunarak paneller arasında değişiklik yapabilirsiniz.



GPS pozisyon bilgisi



Loran pozisyon bilgisi



Veri Alanı düzenleme

Gezinti panellerinde görüntülenen veri alanlarını değiştirmek için:

1. Menüü aktif et
2. Menüden düzenleme seçeneğini seçin
3. Düzenlemek istediğiniz alanı etkinleştirin
4. Bilgi türünü seçin.
5. Değişiklikleri kaydedin.

İmleç pozisyonuna seyir

Herhangi bir harita, radar, sonar uygulama panelinde imleç konumuna doğru seyir başlatılabilir.

Panelde seçilen konuma hafifçe dokunun menüde goto seçeneğini seçin.

Not : Imlece Git menü seçeneği zaten navigasyon yapıyorsanız kullanılamaz.

Rota Seyri

Harita panelinden veya Rota diyalogundan bir rotayı seçip seyire başlayabilirsiniz. Rotada seyir başladığı zaman, bir waypointi atlamak için veya rotayı mevcut tekne konumundan yeniden başlatmak için menü seçenekleri göstermek üzere genişler.

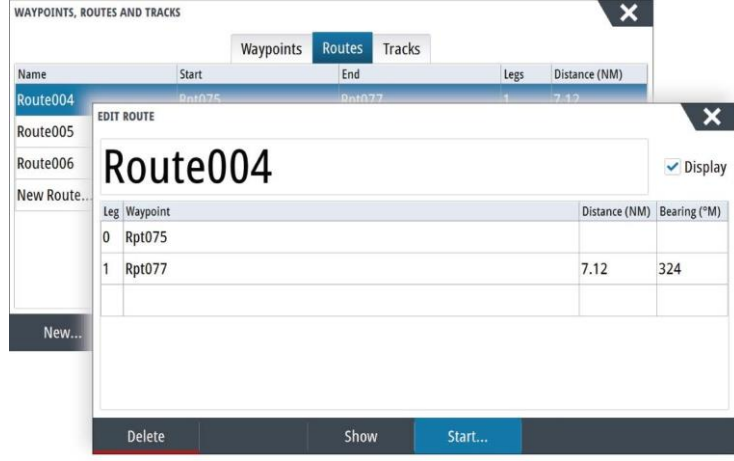
Harita panelinden rotanın başlatılması

Panelde bir rotaya hafifçe dokunun sonra menüden rota navigasyon seçeneğini seçin. Seçilen bir konumdan seyir başlatılmak için bir rota noktasına hafifçe dokunabilirsiniz.

Rota diyalogundan bir rota seyrinin başlatılması

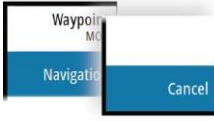
Etkinleştirilen Rota diyalogundan rota seyrini başlatabilirsiniz:

- Ana sayfadan Waypoint aracını ve ardından Rotalar sekmesini seçerek
- Menüden rota detaylarını seçerek



Seyirin İptal edilmesi

Bir rotayı seyrettirirken menü rotayı iptal etmek için bir seçenek içerecektir.



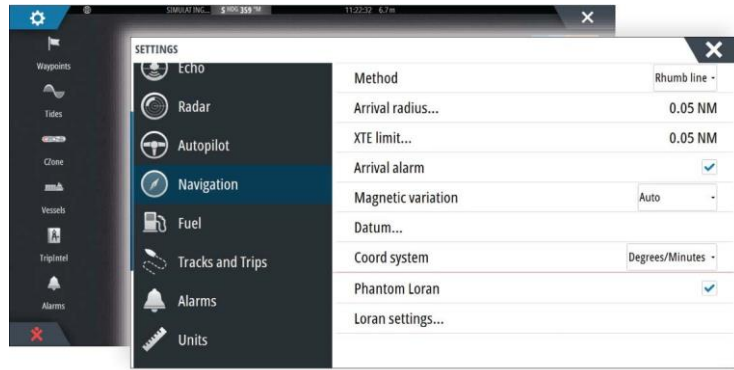
Otopilot ile Seyir

Otomatik pilot işlevine sahip bir sistemde navigasyonu başlattığınızda, otomatik pilotu navigasyon moduna ayarlamanız istenir.

Not:Otopilot Devreye Alma diyalog penceresinde tekne tipi "Yelkenli (Sail)" olarak ayarlanmışsa, otopilotu navigasyon moduna ayarlama komutu devre dışı bırakılır.

Otopilotu devreye sokmamaya karar vererseniz veya tekneniz "Yelkenli (Sail)" olarak ayarlanmışsa, otopilot daha sonra Autopilot Controller'dan navigasyon moduna ayarlanabilir. Otomatik pilot işlevi hakkında daha fazla bilgi için, bkz. "Otomatik pilot", sayfa 50.

Seyir Ayarları



Navigasyon Yöntemi

Haritada herhangi iki nokta arasındaki mesafeyi veya kerterizi hesaplamak için farklı yöntemler mevcuttur.

Büyük daire rotası iki nokta arasındaki en kısa yoldur. Bununla beraber, böyle bir rota boyunca seyahat ediyorsanız, pruva sürekli olarak değişeceğinden (gerçek kuzey ve güney ve ekvator boyu durumu hariç) manuel olarak seyretmek zor olacaktır.

Kerte hatları sürekli pruvanın izleridir. Kerte hattı ölçümlenmesi kullanarak iki konum arasında seyahat etmek mümkündür, fakat eğer Büyük daire kullanılıyorsa mesafe çoğunlukla daha büyük olacaktır.

Varış Yarıçapı

Haritada Varış waypointi etrafında görünmez bir daire yerleştirir. Tekne bu yarıçap içindeyken waypointa varmış addedilir.

XTE limiti

Bu parametre seyir yolundan teknenin kabul edilen offset mesafesini tanımlar. Eğer tekne bu limitin dışında gidiyorsa bir alarm etkinleşir.

Varış Alarmı

Varış alarmı devrede olduğunda, tekne waypointe ulaştığında veya belirtilen varış yarıçapı içindeyken bir alarm etkinleşir.

Manyetik Sapma

Manyetik sapma gerçek kerterizler ile manyetik kerterizler arasında Coğrafi ve manyetik kuzey kutuplarının değişik konumlarından kaynaklanan farktır. Demir yatakları gibi yerel faktörler de manyetik kerterizi etkileyebilirler.

Otomatiğe ayarlandığında, sistem manyetik kuzeyi otomatik olarak gerçek kuzeye çevirir. Kendi yerel manyetik doğal sapmanızı girmeniz gerekiyorsa, manuel modu seçin.

Datum

Çoğu kağıt harita, NSS evo3 tarafından da kullanılan WGS84 formatında yapılır. Kağıt haritalarınız farklı bir formatta ise, referans değerlerini kağıt haritanıza uygun şekilde değiştirebilirsiniz.

Koordinat Sistemi

Harita panelinde görüntülenen enlem / boylam koordinatları için formatları kontrol etmekte çeşitli koordinat sistemleri kullanılabilir.

Phantom Loran

Phantom Loran'ın kullanımına olanak sağlar

Loran ayarları

Loran zincirlerini (GRI) ve için tercih edilen istasyonu, imleç konumunu ve konum panelini tanımlar. Grafik örnek imleç konumu penceresi ile Loran konumu bilgisini göstermektedir. Daha fazla bilgi için Loran sistemi belgelerimize bakınız.

N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 'M

7

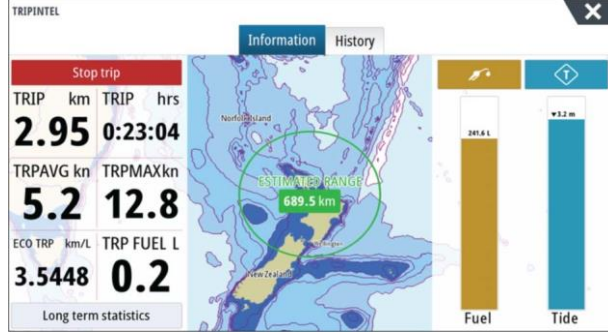
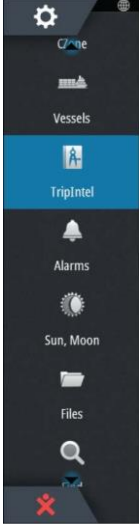
TripIntel

TripIntel, seyre ait bilgileri size sunar. Bir geziye başlamadan önce veya yolculuk devam ederken bilinçli kararlar vermek için bu bilgileri kullanabilirsiniz.

Not:Bu özellik için Tekne Yakıt ayarı gereklidir. Ünitenin ayrı montaj kılavuzuna bakın.

Not:En iyi sonuç için, EP-85R depolama biriminizin 2.4.0 veya daha güncel yazılımında olması gerekmektedir.

TripIntel sayfasını görüntülemek için Araç panelinde TripIntel düğmesini seçin.



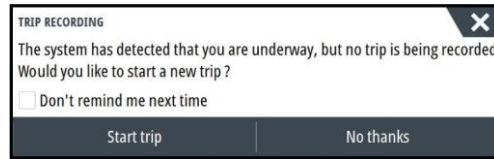
Anlık Gezi İstatistikleri

TripIntel sayfasında bulunan sütunda aşağıdaki bilgiler görüntülenir:

- Katedilen mesafe
- Katedilen zaman
- Ortalama hız
- Maksimum hız
- Yakıt ekonomisi
- Kullanılan yakıt

Otomatik Gezi Kaydı

Otomatik yolculuk algılama özelliği sayesinde, navigasyona başladığınızda, eğer hiç bir yolculuk devam etmiyorsa ve hızınız 20 saniye boyunca 2 knottan fazla ise, kaydı kaydetmeye başlamanız istenir. Seyahatiniz bir güç kapatılmadan önce açık bir şekilde kaydedilmediyse, bir yolculuğa devam etmeniz veya yeni bir seyahat başlatmanız istenecektir..



Kaydı daha sonra TripIntel sayfasından elle başlatabilirsiniz.

Otomatik hata tespit özelliğini İzler ve Gezi ayarları diyalog kutusundan kapatabilirsiniz.



Gezi Kayıtlarını Başlatma/Durdurma

Otomatik hata tespiti isteminden bir kayıt kaydetmeye başlamamayı seçtiyseniz, TripIntel sayfasından bir kaydı manuel olarak başlatabilirsiniz.

Başlat ve Durdur gezi seçenekleri, bir gezi kaydı belirtmenize izin verir. Bir yolculuk için kaydedilen bilginin daha iyi bir düzeyde kontrolünü sağlayarak, tek bir geçitin çoklu gezilere bölünmesi için kullanabilirsiniz.

Uzun Vadeli İstatistikler

Long term statistics

Motor çalışma saatleri, kat edilen toplam mesafe ve yakıt ekonomisi gibi mevsimsel yolculuk bilgilerini görüntülemek için Uzun Süreli İstatistikler'i seçin..

LONG TERM STATISTICS	
ENGINE HOURS	
Cntr engine	40:04 hrs
ODOMETER	
Total distance	36.4 NM
Adjust total distance	
FUEL	
Fuel economy	Average: --- NM/L Best: --- NM/L
Reset fuel economy	

Toplam Mesafe Ayarı

Toplam mesafeyi değiştirmek için Toplam mesafe ayarla düğmesini seçin. Yolculuk yaptığınız veya yolculuğun bir bölümünü kaydetmediyseniz ve mesafeyi Toplam mesafe istatistiklerine dahil etmek istiyorsanız, bu seçeneği kullanın.

Yakıt Ekonomisini Sıfırla

Gösterge çubuğunda bulunan Yakıt tasarrufu göstergesindeki değeri sıfırlamak için Yakıt ekonomisini sıfırla'yı seçin.

Tahmini Yakıt Aralığı Halkası

TripIntel sayfasındaki tahmini yakıt aralığı halkası, teknenin tarihsel tüketime dayanarak tahmini toplam mesafesini ve tanklarda bırakılan yakıt miktarını temsil eder.

Not: Tahmini yakıt aralığı halkası yakıt tüketimini sadece bir tek yolculukta temsil eder, mevcut konumunuzdan dönüş yolculuğunun yakıt tahminlerini içermez. Teknenin tamamen yakıtının bittiği mesafeyi temsil eder.

Not: Tahmini yakıt aralığı halkası, sadece Seviye Yakıt Deposu'ndan değil, seviye sensörlerinden hesaplanır. Yakıt doldururken, aralık halkasının doğru olması için 'Tam' ya da 'Yakıt ekle' yapmalısınız.

Yakıt Göstergesi

TripIntel sayfasındaki Yakıt Göstergesi ve ekonomi göstergesi, Gemi Kurulumu sayfasındaki ayarlara bağlı olarak görüntülenir. Kalan Yakıt ölçüm tipini seçmelisiniz.

- Motor Tarafından Tüketilen Yakıt
- Yakıt Tankı Seviye Sensörü

Not: Bu sadece TripIntel sayfası ve ekonomi grafiği içindir.



Yakıt İkmalinizi Kaydetme

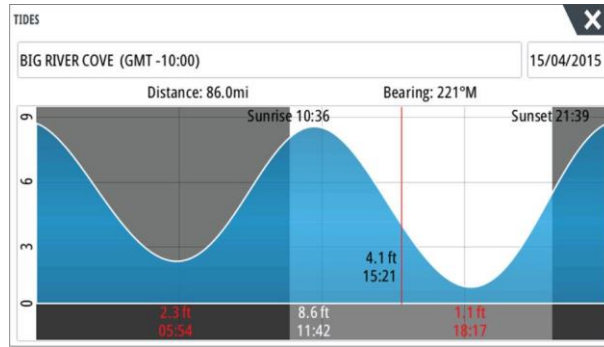
Yakıt tüketiminizi kaydetmek için Yakıt düğmesini seçin. Yakıt Tüketimi Kalan Yakıt Miktarını hesaplamak için yakıt ikmali bilgisi kullanılır.

Gelgit Göstergesi

Triptel sayfasındaki Gelgit göstergesi, seçilen dalga istasyonundaki gelgit yüksekliğini gösterir.

Gelgit Grafikleri ve İstasyonları

Harita kartlarındaki gelgit istasyonları gelgit bilgisi sağlar. Gelgit grafiklerini görüntülemek için Gelgit düğmesini seçin ve Gelgit istasyonunun gelgit bilgisi sağladığını belirtin. Gelgit istasyonu seçilmezse, en yakın gelgit istasyonundan gelen dalga bilgisi kullanılır.



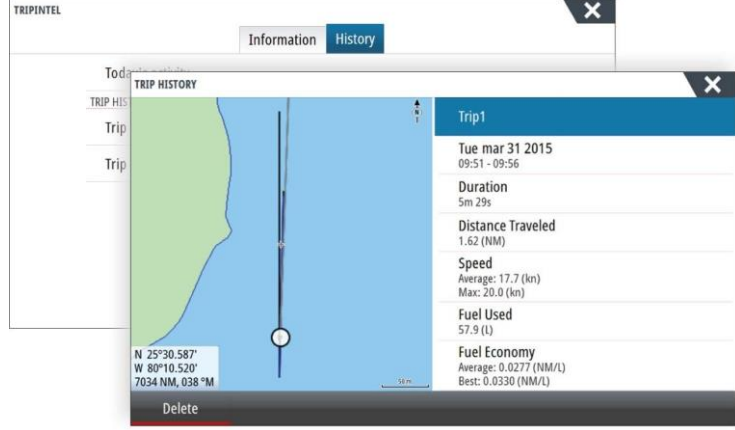
Gezi Kayıtlarını Görüntüleme

Kaydedilen yolculuklar Triptel sayfasındaki Geçmiş sekmesinde listelenir. Ayrıntılı yolculuk bilgilerini görüntülemek için listede bir yolculuk seçin..

TRIP HISTORY	Time	Distance (NM)
Trip 1	14m 37s	4.39 NM
Ladies Bay-Karaka B	11m 10s	3.62 NM
Tibbs Beach-Coxs Bay	45m 10s	14.10 NM
Whites Bay-Sandy Bay	37m 45s	11.37 NM
Sandy Bay-Little Bay	17m 13s	5.03 NM
View Bay-Shelly Bay	1h 14m	20.00 NM

Gezi Kayıtlarının İsmi Değiştirme

Yolculuklar oluşturulduklarında jenerik isimler verilir. Yolculuk adını, Geçmiş listesinde seçerek daha anlamlı bir şekilde değiştirebilir ve ardından Yolculuk Geçmişi ayrıntıları iletişim kutusundaki adı seçebilirsiniz. Bu, yolculuk adını değiştirebileceğiniz Gezinme adı iletişim kutusunu açar.



8

Otopilot

Sisteme uyumlu bir otomatik pilot bilgisayarı bağlıysa, otopilot işlevi sistemde kullanılabilir.

Sistem, ağda birden fazla otomatik pilot bilgisayara izinvermiyor.

Ekran ünitesi, ağda bulunan otomatik pilot bilgisayarı otomatik olarak algılar ve bağlı bilgisayara ilişkin ayarları, yapılandırmayı ve kullanıcı seçeneklerini sunar.

Otomatik pilot bilgisayarı kurma ve yapılandırma ile ilgili ayrıntılar için, otomatik pilot bilgisayarı ile birlikte gelen ayrı kılavuzlara bakın.

Otopilot ile güvenli kullanım

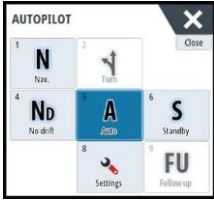
⚠ Uyarı: Otopilot, faydalı bir navigasyon yardımcısıdır, fakat bir insan gözleminin yerini alamaz..

Otopilotu Etkinleştirme

Otopilot'u herhangi bir panelden, Gösterge çubuğunda otomatik pilot karesi seçip ardından Otopilot Kontrol Cihazı'nda bir mod seçerek devreye alabilirsiniz.

Otomatik moddan manual kullanıma geçiş

Otopilot'u otopilot penceresinden herhangi bir otomatik çalışma modundan veya bir fiziksel bekleme tuşu kullanarak STBY moduna geçiriyorsunuz.



Sayfalardaki Otopilot Göstergeleri



- 1 Durum çubuğundaki otopilot göstergesi
- 2 Otopilot penceresi
- 3 Bilgilendirme çubuğundaki otopilot göstergesi

Durum çubuğundaki otopilot göstergesi

Durum çubuğu, otopilot bilgisayar ağına bağlı olduğu sürece otopilot bilgilerini gösterir. İkon, otopilotun pasif veya başka bir kontrol ünitesi tarafından kitli olduğu bilgisinde gösterir.

Otopilot Penceresi

Otopilotu otomatik pilot penceresinden kontrol edersiniz. Açılır pencere sayfada sabit bir konuma sahiptir ve bir Otomatik pilot paneli etkin olmadığı sürece tüm sayfalar için kullanılabilir.

Otomatik pilot penceresi açıldığı sürece arka plan panelini veya menüsünü çalıştıramazsınız. Sağ üst köşedeki X işaretini seçerek açılır pencereyi bir sayfadan kaldırabilirsiniz. Gösterge çubuğundaki otomatik pilot karosunu seçerek tekrar açabilirsiniz.

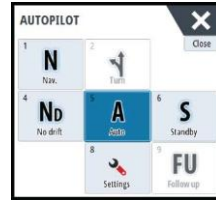
Aşağıdaki açılır pencereler mevcuttur:

- Aktif otopilot moduna bağlı olarak aktif mod, yön, dümen ve çeşitli dümen bilgilerini gösteren otopilot kontrolörü. Ayarlanan pozisyona manuel ayarlamalar sadece iskele ve sancak ok göstergeleri kırmızı ve yeşil yanıyorsa yapılabilir..
- Mod seçimi, dönüş deseni seçimlerini içerir..
- Dönüş deseni seçimi

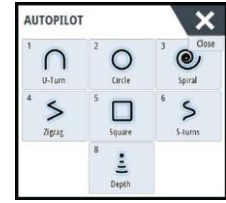
Not: Tekne tipi, Otomatik Pilot Devreye Alma iletişim kutusunda “Yelkenli(SAIL)” olarak ayarlanmışsa dönüş yönlendirme seçeneği kullanılamaz.



Otopilot Kontrolörü



Mod Seçimi



Dönüş Deseni Seçimi

Bilgilendirme Çubuğundaki otopilot göstergesi

Bilgilendirme çubuğunda bulunan otopilot göstergesini seçerek, otopilot penceresini aktif hale getirebilirsiniz.



Otopilot Paneli

Otomatik pilot paneli, navigasyon verilerini görüntülemek için kullanılır. Tam ekran panel olarak veya çok panelli bir sayfada gösterilebilir.

Otomatik pilot panelinde bulunan veri alanları sayısı mevcut panel boyutuna bağlıdır.



Veri Alanları

Aşağıdaki kısaltmalar otopilot panelinde kullanılmaktadır:

CTS	Course to steer	Gidilecek rota
DTD	Distance to destination	Variş noktasına mesafe
SOG	Speed over ground	Yere göre sürat
COG	Course over ground	Yere göre rota
DTW	Distance to next waypoint	Bir sonraki waypointe mesafe
XTE	Cross track error	Çapraz rota hatası (L:sol veya R:sağ)

Otopilot Modları

Otopilotun birkaç yönlendirme modu vardır. Mod ve özelliklerin sayısı, aşağıdaki dümen modlarının açıklamasında açıklandığı gibi otopilot bilgisayarına, tekne tipine ve mevcut girişlere bağlıdır..

Bekleme Modu

Tekneyi dümene yönlendirdiğinizde bekleme modu kullanılır. Otopilot açılır penceresindeki Bekleme modu düğmesini seçerek veya bir fiziksel bekleme tuşu kullanarak, otopilotu Bekleme moduna getirin.

Non-Follow Up (NFU)

NFU modunda, dümeni kontrol etmek için otomatik pilot pop-up'undaki bağlantı noktası ve sancak ok düğmelerini kullanırsınız. Dümen düğmeye basıldığı sürece dümen hareket eder.

- Otopilot Bekleme veya FU modundayken açılır pencerede bağlantı noktası veya sancak ok düğmesini seçerek NFU modunu etkinleştirin.

Otopilot penceresindeki Bekleme modu düğmesini seçerek veya bir fiziksel bekleme tuşu kullanarak Bekleme moduna geri dönersiniz.

Follow-up (FU)

FU modunda dümen açısını kontrol etmek için döner düğmeyi kullanırsınız. Döner düğmeye basın, ardından dümen açısını ayarlamak için düğmeyi çevirin. Dümen komuta göre hareket eder ve sonra durur.

- Otopilot açılır penceresinden FU modunu seçebilirsiniz.

Not:Otopilot açılıp / kapanırsa veya FU modunda otomatik pilotu kontrol eden üniteye bir alarm diyalogu aktif hale gelirse, otopilot otomatik olarak Standby moduna geçer.

⚠ Uyarı: FU modundayken dümeni manuel kontrole alamazsınız.

AUTO mod (otomatik pusula)

AUTO modunda otopilot tekneyi ayarlı rotada tutmak için gerekli dümen komutlarını verir.

- AUTO modu otopilot menüsünden seçilir. Mod etkinleştirildiği zaman, otopilot mevcut tekne pruvasını gidilecek rota olarak seçer.

Auto Modda Rote Değişirme

Rota ayarı döner düğme veya otopilot açılan penceresindeki İskele/Sancak ok düğmeleri kullanılarak yapılır.

Hızlı bir pruva değişikliği meydana gelir. Yeni rota verilene kadar ayarlanan pruva değeri korunur.

Pruva Tutma

Tekne AUTO moduna dönüş yaparken, ani bir sınırlama ile pruva tutma fonksiyonu etkinleştirildiğinde ,bu fonksiyon dönüşü otomatik olarak iptal eder ve tekne,modu tekrar etkinleştirdiğiniz anda pusuladan pruva okumaya devam eder.

AUTO modda tramola atma

Not:Tramola atma fonksiyonu sadece sistem SAİL (yelkenli) tekne tipine ayarlıyken geçerlidir. Ayrıca NAC-1 otopilot işlemcilerinde bu özellik bulunmamaktadır.



Tramola sadece rüzgârın içine doğru gerçekleştirilmeli ve teknenizde nasıl çalışacağını görmek için hafif rüzgarlı sakin deniz şartlarında denenmelidir. Çok sayıdaki tekne karakteristiği (yolcu gemilerinden yarış teknelerine kadar) nedeniyle tramola fonksiyonunun performansı tekneden tekneye değişir. AUTO (Otomatik) modda tramola atma WIND (rüzgâr) modunda tramola atmadan değişiktir. Otomatik modda tramola açısı sabit olup kullanıcı tarafından tanımlanır. Daha fazla bilgi için sayfa 55te “Tramola atma-WIND (rüzgar) moduna” bakın.

Tramola atma fonksiyonu AUTO (Otomatik) modan başlatılır. Tramola atma yönü seçildiğinde otomatik pilot ayarlı mevcut rotayı sabit ayarlı tramola atma açısına göre değiştirir.

Tramola diyalogu açık olduğu sürece tramola atma işlemi ters tramola atma yönünü seçerek kesintiye uğratabilirsiniz. Kesinti gerçekleştiğinde tekne bir önceki ayarlı pruvasına döner.

Sürüklenme yok (NoDrift) modu

Bu mod otomatik pilot ile GPS'den gelen konumlama bilgisini birleştirir.

Tekne Sürüklenme yok modunda kullanıcı tarafından ayarlanan bir yönde hesaplanan iz hattı boyunca seyredecektir. Teknenin pruvası ayarlı rotadan akıntı ve/veya rüzgar yüzünden sürükleniyorsa, tekne hattı (Crab Angle) önleme açısıyla izleyecektir.

1. Tekneyi istenen pruva değerine döndürün
2. NoDrift (Sürüklenme yok) modunu etkinleştirin. Otopilot tekne konumundan mevcut pruvaya bağlı olarak görünmez bir kerteriz hattı çizer.

Otomatik pusula modundan farklı olarak otopilot konum bilgisini çapraz rota hatasını hesaplamak ve izinizi düz tutmak için kullanır.

Sürüklenme yok modunda iken kerteriz hattını sıfırlamak için otomatik pilot açılan penceresindeki port/starboard (iskele/sancak) okları panel düğmelerini veya döner düğmeyi kullanın.

Kaçma

Sürüklenme yok modunu kullanırken bir engeli önlemeniz gerekirse, engeli geçene kadar STBY geçip NFU veya el ile dümen kullanabilirsiniz.

Sürüklenme yok moduna 60 saniyede içinde dönerseniz bir önceki ayarlı kerteriz çizgisinde devam edebilirsiniz.

Eğer cevap vermezseniz diyalog kaybolacak ve otomatik pilot kerteriz ayarlandığı şekilde mevcut pruvayla sürüklenme yok moduna gidecektir.

NAV modu

⚠ Uyarı: NAV modu sadece açık denizlerde kullanılmalıdır.

Otopilot tekneyi belirli bir waypoint konumuna otomatik olarak veya planlı bir rota boyunca seyir yapmak için kullanılır. GPS rota değiştirme, dümen tutma ve tekneye iz hattı boyunca varış noktasına doğru seyir yaptırmak için kullanılır.

Not: Yeterli bir navigasyon seyri için, NSS evo3'ün geçerli konum girdileri alması gerekir. NAV moduna geçmeden önce dümen sürücüsü test edilerek çalıştığı kontrol edilmelidir.

Otomatik seyire başlatılması

Bir rotaya veya harita panelinden waypointe seyre başladığınızda, otopilotu NAV moduna ayarlamamız hatırlatılır. Bu isteği reddederseniz, otopilot modu menüsünden NAV modunu başlatabilirsiniz.

Not: Otopilot Devreye Alma diyalog penceresinde tekne tipi SAIL olarak ayarlanmıyorsa, otopilotu navigasyon moduna ayarlama komutu devre dışı bırakılır. Navigasyona başlamak için Otomatik pilot kontrol cihazından NAV modunu seçmelisiniz.

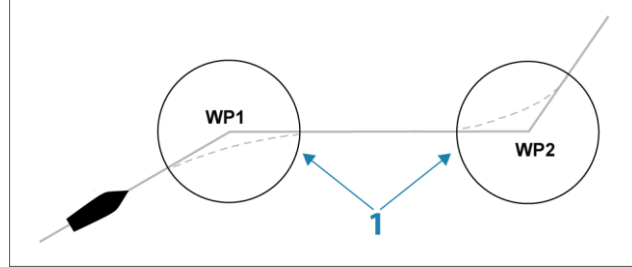
NAV modu başlatıldığı zaman, pilot tekneyi otomatik olarak seyir yolu mesafesinde tutar. Tekneniz bir waypoint için varış dairesine ulaştığında, pilot duyulabilir bir uyarı

verir yeni rota bilgisiyle ikaz ekranı görüntüler. Eğer bir sonraki waypointa yapılması gereken rota değişikliği Navigasyon değişikliği limitinden düşükse, otopilot rotayı otomatik olarak değiştirir. Eğer bir rotada bir sonraki waypointa yapılması gereken rota değişikliği ayarlanan limitten fazlaysa, olmak üzere olan rota değişikliğinin Kabul edilir olduğunu doğrulamanız gerektiğini hatırlatılırsınız.

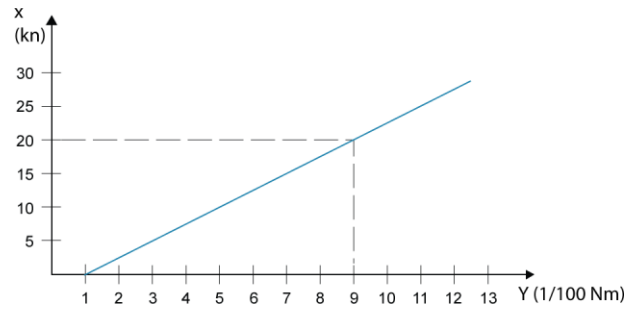
Not: Navigasyon ayarları için sayfa 44'de "Navigasyon ayarlarına" bakın.

Waypoint varış dairesi

Varış yarıçapı bir rotanın yönünü bulurken başlatılan dönüşteki noktayı tanımlar.



Varış dairesi teknenin hızına göre ayarlanmalıdır. Hız ne kadar yüksekse, daire o kadar geniş olur. Burada amaç otomatik pilota bir sonraki seyir yolu mesafesi üzerine düzgün bir dönüş yaptırmak için zamanında pruva değişikliğine başlatmaktır. Aşağıda gösterilen şekil rota oluşturulurken uygun waypoint dairesini seçmekte kullanılabilir.



X axis = Teknenin knot olarak hızı
Y ekseni = Varış dairesi, yarıçap 1/100 Nm

Örneğin: 20 knot hızla 0.09 nm yarıçaplı waypoint kullanmalısınız.

Not: Bir rotadaki herhangi waypointler arasındaki mesafe otomatik waypoint geçişi kullanırken waypoint varış dairesinin yarıçapından küçük olmamalıdır.

Rüzgâr (WIND) modu

Not : WIND (Rüzgâr) modu sadece sistem Otopilot Kurulum menüsünden yelkenli tekneye ayarlandıysa geçerlidir. NAC-1 otopilot işlemcilerinde bu mod bulunmamaktadır.

WIND (Rüzgâr) modu başlatılmadan önce rüzgâr aynasından gelen geçerli girdinin mevcut olduğunun doğrulanması gerekir.

Rüzgârla seyir aşağıda tarif edildiği gibi başlatılır;

1. Otopilotu AUTO moduna alın
2. Teknenin pruvasını rüzgâr açısı sürdürmek istediğiniz açıya göre olana kadar ayarlayın.
3. Otopilot menüsünü etkinleştirmek için otopilot kontrolcüsündeki mod işaretine hafifçe dokunun ve WIND (rüzgâr) modunu seçin.

Seyir için ayarlı rota (CTS) ve ayarlı rüzgâr açısı pusula pruvasından ve rüzgâr aynasından girildiği anda WIND modu seçilir. Otopilot bu noktadan rüzgâr yönü değişebileceğinden rüzgâr açısını muhafaza etmek için rotayı değiştirecektir..

RÜZGAR modunda tramola atmak (TACKING)

Not: Tramola atma fonksiyonu sadece sistem SAIL (yelkenli) tekne tipine ayarlıyken geçerlidir. Ayrıca NAC-1 otopilot işlemcilerinde bu mod bulunmamaktadır.

Tramola sadece rüzgârın içine doğru gerçekleştirilmeli ve teknenizde nasıl çalışacağını görmek için hafif rüzgârlı sakin deniz şartlarında denenmelidir. Çok sayıdaki tekne karakteristiği (yolcu gemilerinden yarış teknelerine kadar) nedeniyle tramola fonksiyonunun performansı tekneden tekneye değişir.

WIND (Rüzgâr) modunda tramola atma AUTO (Otomatik) modda tramola atmaya kıyasla referans olarak görünen veya gerçek rüzgâr referans alınarak gerçekleştirilir.

Gerçek rüzgâr açısı 90 dereceden az olmalıdır. Dönüş hızı tramola esnasında yelken parametre kurulumunda tanımlanan Tramola süresi tarafından verilir. Tramola süresi aynı zamanda tramola esnasında sürat kaybını önlemek için tekne sürati tarafından kontrol edilir.

Tramola fonksiyonu WIND (rüzgâr) modundan başlatılabilir.

Tramola başlatılacağı zaman, otopilot ayarlı rüzgâr açısını derhal teknenin baş tarafının tam aksi yönüne yansıtmalıdır. Tramola diyalogu açık olduğu sürece tramola atma işlemi ters tramola atma yönünü seçerek kesintiye uğratabilirsiniz. Kesinti gerçekleştiğinde tekne bir önceki ayarlı pruvasına döner.

Kavança (Gybing)

Gerçek rüzgâr açısı 120° den büyük olduğunda kavança mümkündür. Bir yelken açmanın süresi kontrol dâhilinde mümkün olduğu kadar çabuk olması için teknenin hızı tarafından tespit edilir.

Dönüş Şablonlarıyla Seyir

Otopilot süratli tekneler için pilot AUTO modundayken çok sayıda otomatik dönüş seyir özellikleri içermektedir.



Not: Dönüş seyri seçeneği tekne tipi yelkenli tekneye ayarlıysa geçerli değildir – onun yerine tramola/yelken açma özelliği uygulanır.

Bir dönüşün başlatılması

Dönüş ilgili dönüş ikonuna hafifçe dokunduktan sonra dönüş yönünü seçmek için dönüş diyalogundaki iskele ve sancak seçeneklerine hafifçe dokunarak başlatılır.

Dönüşün durdurulması

Dönüşü dönüş diyalogundan durdurabilirsiniz.

Ayrıca dönüş sırasında her zaman STBY/AUTO tuşuna basarak bekleme moduna ve elle seyre dönebilirsiniz.

Dönüş değişkenleri

Dönüş seçenekleri, C dönüşü hariç, bir dönüşü başlatmadan önce ve herhangi bir zamanda, bir dönüşte iken ayarlayabileceğiniz ayarlara sahiptir.

U-Dönüşü

U dönüşü önceden tayin edilmiş mevcut rotayı aksi yöne 180° döndürür.

Dönüş hızı Hız sınırı ayarı ile aynıdır. Dönüş sırasında değiştirilemez.

Not: Hız sınırı ayarları için ayrı NSS evo3 kurulum kılavuzuna bakın..

C-Dönüşü

C-dönüşü tekneyi bir dairede döndürür.

Dönüş hızını dönüşe başlamadan önce ve dönüş sırasında ayarlayabilirsiniz. Dönüş hızını yükseltmek tekneye daha küçük daireler çizdirecektir.

Spiral Dönüş

Spiral dönüş tekneyi bir spiralde azalan veya artan bir yarıçapta döndürür. Bu dönüş daireler çizen balık sürüsü için veya bir cismi ararken kullanılabilir.

Eğer Değişen yarıçap sıfıra ayarlanırsa, tekne bir dairede döner. Negatif değerler azalan yarıçapın göstergesi olurken pozitif değerler artan yarıçapı gösterir.

Zigzag Dönüş

Zigzag bir şablonda seyretmek için, başlangıç rotası değişikliğini dönüş başlamadan önce ayarlamalısınız.

Dönüş sırasında rota değişikliğini ve seyir yolu mesafesini değiştirebilirsiniz.

Kare Dönüş

Kare dönüş özelliği tekneyi tanımlanan seyir yolu mesafesinde seyahat ettikten sonra otomatik olarak 90° döndürür. Dönüş esnasında seyir yolu mesafesini tekne yeni bir 90° dönüş yapana kadar her zaman değiştirebilirsiniz.

Gevşek S-Dönüşü

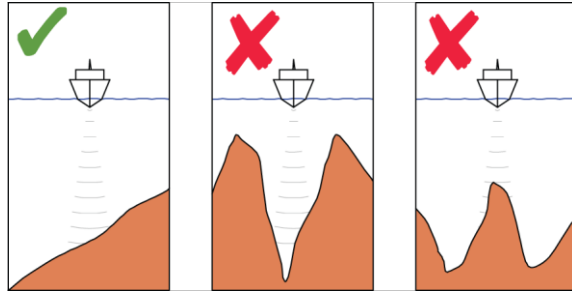
Gevşek S dönüşünde tekne ana rotanın etrafında yalpalar. Seçilen rota değişikliğini dönüş başlamadan ayarlayın.

Dönüş esnasında dönüş diyalogu içinde ana pruvada, pruva değişikliğinde ve dönüş yarıçapında değişiklik yapabilirsiniz.

Derinlik Konturu İzleme, DCT™

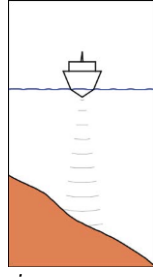
Eğer sistemin echosounder girişi varsa, otomatik pilot bir derinlik konturunu takip etmek için ayarlanabilir.

⚠ Uyarı: Bu özelliği deniz dibi uygun olmadıkça kullanmayın. Küçük bir alan üstünde derinliğin önemli ölçüde değişiklik gösterdiği kayalık sularda kullanmayın.

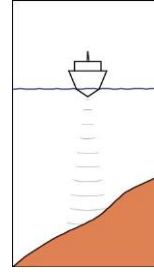


DCT seyrini başlatmak için aşağıdaki işlemleri takip edin:

1. NSS evo3 cihazınızda veya başka bir derinlik cihazında derinliği okuduğunuzdan emin olun.
2. Tekneyi izlemek istediğiniz derinlik ve derinlik konturu yönünde (ana rota) seyrettirin.
3. AUTO modunu etkinleştirin, DCT seyrini seçin derinlik okumayı izleyin.
4. Derinlik kontrünü sancak veya iskeleye göre takip etmek için otopilot açılan penceresindeki iskele ve sancak göstergelerini kullanarak DCT seyrini başlatın:



İskele Seçeneği



Sancak Seçeneği

Derinlik Konturu izlemek için aşağıdaki parametreleri kullanabilirsiniz:

Derinlik Kazancı

Bu parametre kumanda edilen dümen ve seçilen derinlik konturundan sapma arasındaki oranı tespit eder. Kazanılan derinlik değeri ne kadar büyükse daha fazla dümen hareketi uygulanır. Eğer değer çok küçükse, ayarlanan derinlik konturundan sapmayı telafi etmek daha fazla zaman alır ve oto pilot tekneyi seçilen derinlikte tutmakta başarısız olur. Eğer değer çok yüksekse ayarlanmışsa, aşırı salınım artar ve seyir dengesizleşir.

Kontour Çapraz Açısı (CCA)

CCA ayarlanan rotaya eklenen veya çıkarılan açıdır. Bu parametreyle tekneyi gevşek S hareketleriyle referans derinliğin etrafında yalpalatırsınız. CCA ne kadar büyükse daha büyük yalpalama mümkündür. Eğer CCA'yı sıfıra ayarlarsanız S hareketleri olmaz.

NSS evo3'ün bir AP24/AP28 sisteminde kullanılması

Komut transferi

Eğer NSS evo3 cihazınız AP24 veya AP28 kontrol ünitesi kapsayan bir otomatik pilot sistemine bağlıysa, aynı zamanda tek bir kontrol ünitesi etkinleşebilir. Etkin olmayan bir unite otomatik pilot açılan penceresinde bir kare ile bir çarpı sembolüyle belirtilir. Mod seçme menüsün getirmek için STBY/AUTO tuşuna basarak ve sonra etkin modu teyit ederek etkin olmayan bir NSS evo3 cihazından komut alabilirsiniz.



Uzak istasyonları kilitlemek

AP24/AP28 diğer bütün kontrol ünitelerin devreden çıkararak Remote Lock (Uzaktan kilitleme) fonksiyonu içerirler. Kilitlenen bir unite otopilot açılan penceresinde anahtar sembolüyle belirtilir.

AP24/AP28'de uzaktan kilitleme fonksiyonu devrede olduğunda, NSS evo3'ye veya sistemdeki diğer oto pilot yöneticilerine kumanda transferi olmaz, sadece etkin AP kontrol ünitesi kumandada kalır.

Uzak istasyonların kilidini sadece kumandadaki AP24/AP28 ünitelerinden açabilirsiniz.



Otomatik pilotun EVC sisteminde kullanılması

NSS evo3 SG05 üzerinden bir EVC sistemine bağlandığında, otopilot modu hesaba seyrin manuel kontrolünü alabilirsiniz. Pilot açılan penceresinde mod göstergesi EVC'nin önemini belirtmek için tire işareti ile değişir. Önceden tanımlanmış periyot içerisinde EVC sisteminden dümen komutu verilmezse sistem bekleme modunda NSS evo3 kontrol durumuna döner.

NSS evo3'ün bir AP70/AP80 sisteminde kullanılması

MFD'niz bir AP70 / AP80 otopilot sistemine bağlıysa, MFD otomatik pilotu çalıştırmak için kullanılabilir. Bir AP70 / AP80 otopilot sisteminde, aynı anda sadece bir kontrol ünitesi aktif olabilir.

Not: MFD, bir AP70 / AP80 sistemini yapılandırmak veya devreye almak için kullanılamaz.



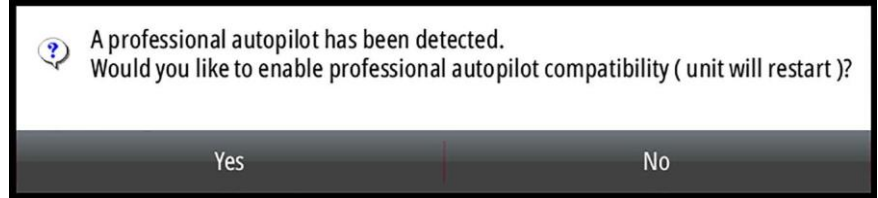
MFD Mode düğmesindeki pervane sembolü, iticilerin AP70 / AP80 otopilot sisteminde tanımlandığını gösterir.

AP70 / AP80 otopilot sistemi hakkında daha fazla bilgi için, ayrı AP70 / AP80 belgelerine bakın.

Otopilot Algılama

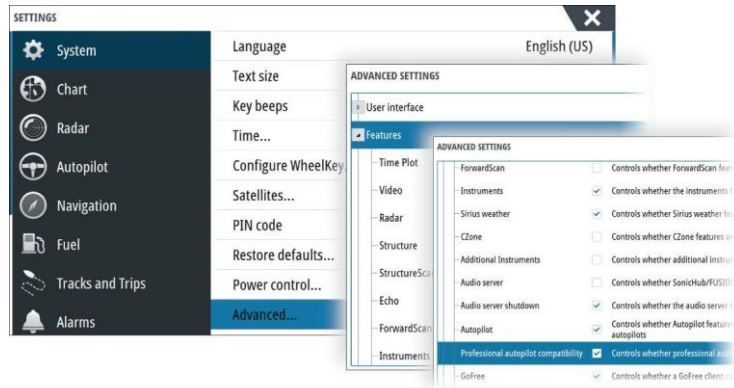
AP70 / AP80 sisteminin kendi kaynak grupları vardır. Uyumluluk nedenleriyle MFD, AP70 / AP80 sistemini çalıştırmak için kullanılacaksa, MFD, AP70 / AP80 sistemi ile aynı kaynak gruplarını kullanmalıdır.

Bir MFD bir AP70 / AP80 sistemine bağlandığında, AP70 / AP80 sistemini algılar ve MFD'nin yeniden başlatılıp AP70 / AP80 sistem kaynak gruplarını kullanıp kullanmayacağını (profesyonel otopilot uyumluluk modunda yeniden başlat) isteyip istemediğini sorar.



Evet seçilirse, MFD, AP70 / AP80 sistemi ile aynı kaynak gruplarını kullanarak yeniden başlatır. Eğer No seçilirse, soru tekrar sorulmaz ve MFD, AP70 / AP80 sistemini çalıştırmak için kullanılamaz.

Bu ayar, Gelişmiş ayarlar iletişim kutusundaki Profesyonel otomatik pilot uyumluluğu seçilerek değiştirilebilir.



Thruster Sembollerinin Çalışması

Thrusterlar bir AP70 / AP80 sisteminde çalışırken, MFD Otopilot denetleyici açılır penceresinde thruster semboller görüntülenir.



	Saat yönünde thruster dönüşü
	Saat yönünün tersinde thruster dönüşü

Komut İletimi



Bir AP70 / AP80 sistemi Master sistemi veya bir Açık sistem olarak kurulabilir.

Ana kurulumda, ana kontrol birimi diğer kontrol ünitelerine kontrol sağlar. Bir MFD, bir Master kurulumunda ana kontrol cihazı olamaz. Bir Master kurulumunda, MFD otopilotu kontrol etmeyi talep edebilir ve ana kontrol ünitesinin kontrolün MFD'ye transferini onaylaması üzerine MFD'nin ana kontrol ünitesinden kontrolü kabul etmesi gerekir. Kontrol kabul edildiğinde MFD aktiftir ve otomatik pilotu çalıştırmak için kullanılabilir.

Bir Açık sistem kurulumunda, MFD otopilotun kontrolünü, Otomatik pilot kontrol penceresindeki Mod butonunu seçerek ve ardından CMD transfer diyalogundaki cmd al seçeneğini seçerek alabilir. Bu olduğunda MFD aktif hale gelir ve diğer kontrol üniteleri pasif olur.

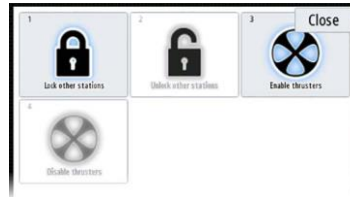
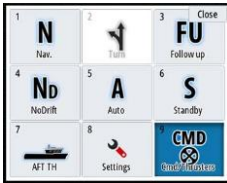
Bir Açık sistemde, başka bir kontrol ünitesinden yanlışlıkla kontrol edilmesini önlemek için kontrol istasyonları geçici olarak kilitlenebilir. MFD'nin bir Açık sistemde denetimi olduğunda, MFD tüm pasif kontrol ünitelerini kilitleyebilir ve kilidini açabilir. MFD pasif ve kilitleli ise, aktif kontrol ünitesinden otomatik pilotun kontrolünü talep edebilir. Aktif kontrolör MFD'ye kontrol aktarımını onayladıktan sonra MFD, aktif kontrolörden kontrolü kabul etmelidir.

Otomatik pilot kontrol penceresinin Mod düğmesinde aşağıdaki göstergeler görüntülenir:

	<p>Pasif - MFD'nin otopilotun kontrolü yoktur. Eğer sadece pasif ikon gösteriliyorsa, bunun bir açık kilitsiz sistem olduğu ve Mod butonunun seçilmesi otomatik pilotun kontrolünü ele alacağı anlamına gelir.</p>
	<p>Kilitli sistem - Anahtar simgesi, Ana sistem veya kilitleli bir Açık sistem olabileceğini gösterir.</p> <p>Tuş simgesi görüntülenirse ve <10, <1, 10>, 1> düğmeleri etkinse (kırmızı veya yeşil renkli oklar ve beyaz sayılar), MFD aktiftir ve otomatik pilotu kontrol eder.</p>  <p>Tuş simgesi görüntülenir ve <10, <1, 10>, 1> düğmeleri devre dışı kalırsa (siyah oklar ve sayılar), MFD pasiftir ve otomatik pilotu kontrol etmez. Kilitleli bir Açık sistem ise aktif kontrol ünitesinden veya Master sistemi ise ana kontrol ünitesinden kontrol istemek için Mod butonunu seçin.</p> 
<p>boş</p>	<p>Açık sistemde aktif - MFD, Açık sistemdeki otomatik pilotun kontrolünü sağlar.</p>

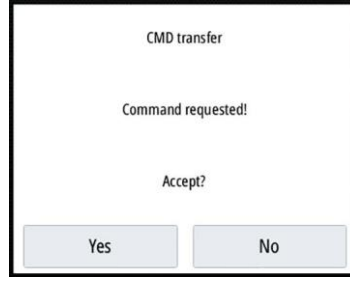
Diğer Kontrol Ünitelerinin Kilitlenmesi/Kilidinin Kaldırılması

Cmd / Thruster seçimi pop-up'ını açmak için Mod seçimi açılır penceresindeki Cmd / Thruster seçeneğini seçin.



Diğer istasyonların kilidini kaldır - Diğer kontrol ünitelerinin izinsiz olarak otomatik pilotun kontrolünü ele geçirmelerine izin verir.

Diğer istasyonların kilitlenmesi - Diğer kontrol ünitelerini otomatik pilotun kontrolünü ele geçirir. Diğer kontrol üniteleri kilitlendiğinde, MFD'den otomatik pilotun kontrolünü talep etmelidirler. Otomatik pilotun kontrolü başka bir kontrol ünitesinden talep edildiğinde, komut aktarımını yetkilendirmek için MFD'de bir bilgi istemi görüntülenir.

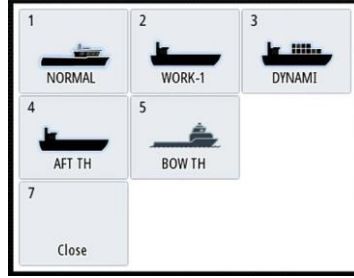


Çalışma Profiline Seçilmesi

AP70 / AP80, farklı çalışma modları veya tercihleriyle ilişkili 6 farklı çalışma profili ile kurulabilir. Farklı çalışma profillerini kurmak için AP70 / AP80 kontrol cihazını kullanın. MFD'de, aktif çalışma profili, MFD Otomatik Pilot kontrol cihazının pop-up'ındaki Mode (Mod) butonu ve Mode (Mod) seçim pop-up'ında görüntülenir. MFD'nin otopilotun kontrolü varsa, hangi çalışma profilinin aktif olduğunu seçmek için kullanabilirsiniz.

MFD'yi kullanarak çalışma profilini değiştirmek için, otomatik pilot bekleme modunda olmalıdır.

1. Mod seçme pop-up'ını görüntülemek için Otomatik Pilot kontrol penceresindeki Mod butonunu seçin.
2. Çalışma profilleri seçim pop-up'ında tanımlanmış çalışma profillerini görüntülemek için çalışma profilleri düğmesini seçin.

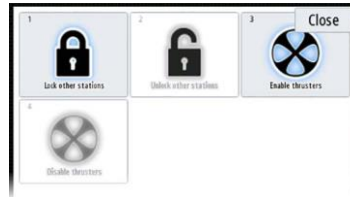


3. Etkinleştirmek istediğiniz çalışma profilini seçin.
4. Çalışma profilleri seçim pop-up'ını kapatmak için Kapat'ı seçin.

Thrusterları etkinleştirme ve devre dışı bırakma

Cmd / Thrusters seçim pop-up'ını açmak için Modlar seçim pop-up'ında Cmd / Thrusters düğmesini seçin.

Cmd / Thrusters seçim penceresi, iticileri etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için seçenekler sunar.

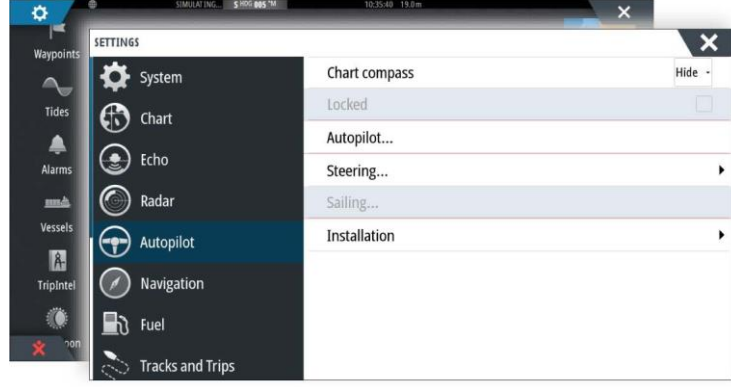


Otopilot Ayarları

Otopilot ayarları, kullanıcı tarafından yapılan ayarlar ile otopilot sisteminin kurulumu ve devreye alınması sırasında yapılan ayarlar arasında bölünebilir.

- Kullanıcı ayarları çeşitli çalışma koşulları veya kullanıcı tercihleri için değiştirilebilir.
- Otomatik pilot sisteminin devreye alınması sırasında kurulum ayarları tanımlanır. Bu ayarlara daha sonra herhangi bir değişiklik yapılmamalıdır.

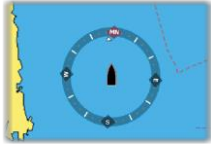
Hem kullanıcı ayarları hem de kurulum ayarları, sisteme bağlı otopilot bilgisayarına bağlıdır.



Aşağıdaki bölümlerde kullanıcı tarafından değiştirilebilecek ayarlar açıklanmaktadır. Ayarlar otopilot bilgisayar için açıklanmıştır.

Kurulum ayarları otopilot bilgisayarları takip eden dokümantasyonda mevcuttur.

Harita Pusulası



Harita ekranında teknenizin etrafında bir pusula sembolü göstermeyi seçmek isteyebilirsiniz. İmleç panel üzerinde etkin olduğu zaman pusula sembolü kapanacaktır.

Bir üniteden otopilot çalışmasını kilitleme

Otopilotun yetkisiz çalışmasını önlemek için üniteyi kilitleyebilirsiniz. Ünite kilitlendiğinde, kilit simgesiyle ve açılır pencerede metinle gösterilir. Kilitli bir ekrandan otomatik mod seçilemez.

Not: Kilit fonksiyonu, otomatik pilot kontrolü olan bir üniteye mevcut değildir!

NSS evo3 bir AP24 / AP28 sisteminin parçasıysa, diğer tüm otopilot kontrol üniteleri AP24 / AP28 kontrol ünitesinden otomatik pilot kontrolü için kilitlenebilir.

NAC-2/NAC-3 Otopilot İşlemcisi

Dümen (NAC-2/NAC-3)

Bu seçenekler, otopilot bilgisayarın devreye alınması sırasında ayarlanan parametreleri manuel olarak değiştirmeye izin verir. Daha fazla ayrıntı için, otopilot bilgisayarı için ayrı belgelere bakın.

- Dönüş oranı: Önerilen bir dakikadaki dönüş derecesi
- Dümen Kazancı: Bu parametre, komut verilen dümen ile pruva hatası arasındaki oranı belirler. Daha yüksek dümen değeri daha fazla dümen kontrolü uygular. Değer çok küçükse, bir pruva hatasını telafi etmek uzun zaman alacaktır ve otopilot, sabit bir rotada kalmayacaktır. Değer çok yüksek ayarlanmışsa, aşma artar ve dümen dengesiz olur.
- Dümen tepkisi: Pruva hatası ve uygulanan dümendeki değişiklik arasındaki ilişkidir. Daha yüksek dümen tepkisi, ayarlanan pruvaya yaklaşırken uygulanan dümen tepkisini daha hızlı düşürür.
- Autotrim: Otopilotun ne kadar agresif bir şekilde, sabit bir pruva ofsetini telafi etmek için dümen uygulayacağını kontrol eder, örn. Rüzgar veya akım gibi dış kuvvetler pruvayı etkilediğinde. Düşük autotrim, sabit bir pruva ofsetinin daha hızlı ortadan kaldırılmasını sağlar.

Not: VRF modunda bu parametre, dümen tahmininin zaman sabitini kontrol eder. Daha düşük bir değer, dümeni daha hızlı tahmin eder, yani teknenin hareketlerine daha hızlı yetişir.

- Init dümen: Manuel dümenden otomatik moda geçerken sistemin dümeni nasıl hareket ettirdiğini tanımlar.
 - Merkez: Dümeni sıfır konumuna getirir
 - Gerçek: Dümen offsetini korur

- Dümen limiti: Otomatik modda dümen kumandasına otopilotun komut verebileceği dereceden maksimum dümen hareketini belirler. Dümen limit ayarı sadece seyirdeki değişiklikler sırasında değil, düz seyirlerde otomatik olarak yürütülürken etkindir. Dümen Limiti Non-Follow-up modda ayarlanmaz.
- Pruva limiti: Pruva alarmının limitini ayarlar. Gerçek pruva, belirlenen pruva sınırından daha fazla saptığında alarm oluşur.
- İz cevabı: Otopilotun bir çapraz yol mesafesi kaydettikten sonra ne kadar hızlı tepki vereceğini tanımlar.
- İz yaklaşma açısı: Tekne bir bacağa yaklaşırken kullanılan açıyı tanımlar. Bu ayar, hem navigasyona başladığınızda hem de iz offsetini kullandığınızda kullanılır.
- Seyir değişimini teyit etme açısı: Bir rotada rota değişikliğinin sonraki ara noktaya olan sınırlarını tanımlar. Seyir değişikliği bu belirlenen limitin üstünde ise, yaklaşmakta olan seyir değişikliğinin kabul edilebilir olduğunu doğrulamanız istenir.

Yelken Seyiri (NAC-2/NAC-3)

Not: Yelken parametre ayarları sadece tekne tipi Yelkenliye ayarlıysa geçerlidir.

- Rüzgar Modu: Rüzgar modunda otomatik pilotun hangi rüzgar fonksiyonunu kullanacağını seçin
 - Oto:
 - Eğer TWA <70° ise: Rüzgar Modu AWA kullanacak
 - Eğer TWA ≥70° ise: Rüzgar Modu TWA kullanacak
 - Görünür
 - Gerçek
- Tramola zamanı: WIND modunda tramola gerçekleştirirken, dönüş hızı (tramola süresi) ayarlanabilir. Bu  zellik tek elli denizcilere tramola esnasında tekneyi ve yelkenleri idare etmek için zaman verir. Rüzgâr tarafı değişmeden yapılan bir dönüş aynı zamanda kontrollü dönüş hızında yapılacaktır..
- Tramola Açısı: AUTO modunda teknenin 50° - 150° arasında yapacağı açıyı kontrol eder
- Manuel Hız: Tekne hızı veya SOG verileri mevcut değilse veya güvenilir değilse ya da hız kaynağı için bir manuel değer, dümen hesaplamalarına yardımcı olmak için otomatik pilot tarafından girilebilir ve kullanılabilir.

Dümen Tepkisi

Not: Sadece NAC-1 otopilotlu bilgisayarlar için kullanılabilir..

Dümen hassasiyetini arttırmak veya azaltmak için kullanılır. Düşük bir tepki seviyesi dümen aktivitesini azaltır ve daha gevssek bir dümen sağlar. Yüksek tepki seviyesi dümen aktivitesini artırır ve daha sıkı dümen sağlar. Çok yüksek bir tepki seviyesi, teknenin S hareketlerini yapmasına neden olur.

Kurulum

Otopilot kurulumu ve devreye alınması için kullanılır. Ayrı NSS evo3 Kurulum kılavuzuna bakın.

Devreye Alma

Not: Sadece NAC-1 otopilotlu bilgisayarlar için kullanılabilir..

Dümeni veya sanal dümen geri bildirimini devreye almak için kullanılır. Ayrı NSS evo3 Kurulum kılavuzuna bakın..

9

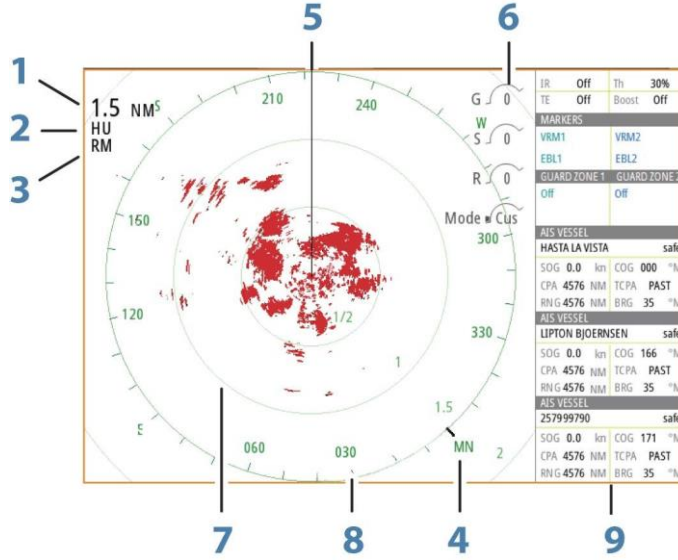
Radar

Radar paneli tam ekran görüntüsü olarak veya diğer panellerle birleştirilebilir.

Radar görüntüsü ayrıca bir harita panelinde bindirilmiş olarak da görüntülenebilir. Daha fazla bilgi için, bkz. "Harita bindirme", sayfa 29.

Not: Radar bindirme, haritada doğru yönlendirmeyi sağlamak için bir pruva sensöründen veya pusuladan veri gerektirir.

Radar paneli



- 1 Menzil
- 2 Merkezleme
- 3 Hareket
- 4 Pusula*
- 5 Pruva Hattı*
- 6 Döner Kontroller
- 7 Mesafe Halkaları*
- 8 Mesafe İşaretleri*
- 9 Veri Çubuğu

* Opsiyonel radar sembolleri.

Radar sembolleri, Radar menüsünden toplu olarak veya "Radar ayarları paneli" sayfa 73 bölümünde açıklandığı gibi ayrı ayrı AÇIK / KAPALI duruma getirilebilir.

Çift Radar

Sistem tarafından desteklenen iki radar herhangi bir kombinasyon ile bağlanabilir ve her iki radar görüntüsünü de aynı anda ekranda görebilirsiniz.

Not: HALO Radar ile Broadband Radar aynı anda kullanılmak istendiğinde ekranda parazitlenme oluşacaktır. Sadece bir radarı çalıştırmayı tavsiye ediyoruz.

Ana sayfada Radar uygulaması düğmesini basılı tutarak ya da iki radar paneliyle favori bir sayfa oluşturarak bir çift radar paneli seçebilirsiniz.

Radar kaynak seçimi

Radar panelinde radar kaynak menü seçeneğindeki mevcut radarlardan birini seçerek radarı belirlersiniz. Birden fazla Radar paneliniz varsa, radar her radar paneli için ayrı ayrı ayarlanır. Radar panellerinden birini etkinleştirin ve ardından radar kaynağı menü seçeneğindeki mevcut radarlardan birini seçin. İkinci radar paneli için işlemi tekrarlayın ve bu panel için alternatif bir radar seçin.

Not:3 haneli radar kaynak numarası, radarın seri numarasının son 3 hanesidir.

Radar Bindirme

Radar görüntüsünü harita üzerine bindirebilirsiniz. Bu, radar hedeflerini harita nesnelere ile ilişkilendirerek radar görüntüsünü kolayca yorumlamanıza yardımcı olabilir.

Not: Radar bindirme için pruv bilgisi gereklidir.

Radar bindirme seçildiğinde, temel radar işlemleri Harita panelin menüsünden kullanılabilir.

Harita panelinde radar bindirme kaynağının seçilmesi

Harita panelinde görüntülenen radar görüntüsünün radar kaynağını seçmek için, Radar seçeneklerini ve ardından radar kaynağını seçmek için Kaynak tablosu paneli menü seçeneklerini kullanın.

Radar yerleşimli birden fazla haritaya sahip harita sayfaları için, her bir harita paneli için farklı radar kaynakları oluşturmak mümkündür. harita panellerinden birini etkinleştirin ve ardından radar kaynağı menü seçeneğindeki mevcut radarlardan birini seçin. İkinci harita paneli için radar bindirme için işlemleri tekrarlayın ve bu panel için alternatif bir radar seçin.

Radar çalışma modları

Radarın çalışma modları Radar menüsünden kontrol edilir. Aşağıdaki modlar kullanılabilir:

Kapalı

Radar'a giden güç kapatıldı. Kapatma sadece radar bekleme modundayken kullanılabilir.

Bekleme

Radar'a güç gitmekte ancak iletim yapılmamaktadır.

Not:Ayrıca radarı Sistem Kontrolleri iletişim kutusundan bekleme moduna geçirebilirsiniz.

Halo ışığı

Halo Radar anteni mavi vurgu aydınlatmasının seviyesini kontrol eder. Aydınlatma için dört seviye vardır. Vurgu aydınlatması sadece radar bekleme modundayken ayarlanabilir.

Not:Mavi vurgulu anten aydınlatması, tekne konumunuzda kullanılmak üzere onaylanmamış olabilir. Mavi vurgu lambalarını AÇIK konuma getirmeden önce yerel tekne yönetmeliklerinizi kontrol edin.

İletim

Radar açık ve çalışıyor. Tespit edilen hedefler radar PPI'a (Plan Pozisyonu Göstergesi) çekilir.

Not: Radarı iletim modunda Sistem Denetimleri iletişim kutusundan da koyabilirsiniz.

Radar Menzili

Radar menzilini, döner düğmeyi çevirerek veya radar panelindeki zum ikonlarını kullanarak ayarlarsınız.



Çift Menzil

(Sadece Broadband 4G ve Halo Radar)

Bir Broadband 4G veya Halo radarına bağlandığında, radarı Çift Menzil modunda çalıştırmak mümkündür.

Radar kaynaklar menüsünde, iki sanal radar kaynağı A ve B olarak görünür. Her sanal radar kaynağı için aralık ve radar kontrolleri tamamen bağımsızdır ve kaynak, belirli bir grafik veya radar paneli için tanımlanan çift radarla aynı şekilde seçilebilir. "Radar kaynağının seçilmesi" sayfa 64.

Not: Radarın kendisinin fiziksel özellikleriyle ilgili bazı kontroller kaynaktan bağımsız değildir. Bunlar Hızlı Tarama, Anten Yüksekliği ve Pruva hizalamasıdır..

MARPA tamamen bağımsızdır ve her sanal radar kaynağı için 10 hedefe kadar takip edilebilir.

Her sanal radar kaynağı için iki bağımsız Koruma Bölgesi tanımlanabilir.

Radar panelinde imlecin kullanımı

Varsayılan olarak, imleç bir radar panelinde gösterilmez.

İmleci radar paneline yerleştirdiğinizde, imleç pozisyon penceresi aktif hale getirilir ve imleç menü seçenekleri görüntülenir.

İmleci ve imleç öğelerini panelden kaldırmak için İmleci sil'i seçin veya X tuşuna basın.

İmlece Git

İmleç paneli üzerine konumlandırarak ve ardından menüde Goto İmleci seçeneğini kullanarak görüntü üzerinde seçilen bir konuma gidebilirsiniz.

İmleç Yardımcı fonksiyonu

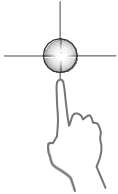
Not: Etkinse imleç destek fonksiyonu kullanılabilir. Bkz. "Uzun basma özelliğini özelleştirme", sayfa 19.

İmleç yardımcı fonksiyonu, parmağınızla ayrıntıları gizlemeden imlecin hassas ayarını ve hassas şekilde yerleştirilmesini sağlar.

İmleci panelin üzerinde etkinleştirin, ardından imleç simgesini bir seçim çemberine getirmek için üstünde görünen parmağınızı basılı tutun.

Parmağınızı ekrandan kaldırmadan, seçim dairesini istenen konuma sürükleyin.

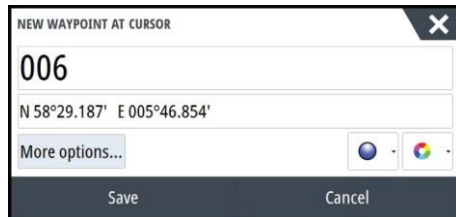
Parmağınızı ekrandan kaldırdığınızda, imleç normal imleç işlemine döner.



Waypointleri kaydetme

Etkinse veya imleç panelde etkin değilse gemi pozisyonunda imleç konumunda bir yol noktası, aşağıdakileri yaparak kaydedilir:

- Döner düğmeye basınız
- Mark tuşuna basınız
- Menüden yeni waypoint özelliğini seçiniz

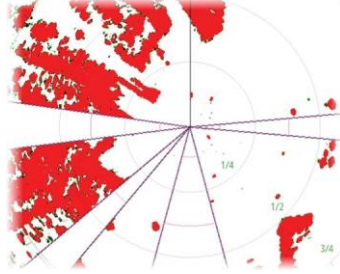


Radar sektör boşluğu

(Sadece Halo Radar)

İçinde hiç radar verilerinin iletilmediği PPI'da en fazla dört sektör tanımlayabilirsiniz. Bu, teknedeki özelliklerden veya ikincil bir radardan kaynaklanan paraziti boşaltabiliyor. Boşluk, ana radar görüntüsünde ve bir grafikte radar örtüsünde gerçekleşir. Etkin bir sektör, boşluk bölgesini geçen 3 yay ile kırmızı bir anahat olarak gösterilir.

Not: Radar sektörü boşluğu sadece Halo radarları için kullanılabilir.



Ana Radar PPI



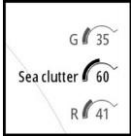
Harita üzerinde radar görüntüsü

Radar görüntüsünü ayarlama

Radar hassasiyetini ayarlayarak ve deniz ve hava koşullarından rastgele ekoları filtreleyerek radar görüntüsünü geliştirebilirsiniz.

Radar kontrol görüntüleri radar panelinin sağ üst köşesinde bulunur. Görüntü ayarlarını radar kontrol görüntüsünü seçerek veya döner düğmeye basarak ayarlayabilirsiniz. Seçilen kontrol, adını genişler ve adını tam olarak gösterir ve bir kaydırma çubuğu görüntülenir. Daha sonra döner düğmeyi çevirerek veya kaydırma çubuğunu kullanarak değeri ayarlayabilirsiniz.

Görüntü ayarlarını radar menüsünden de ayarlayabilirsiniz.



Radar kullanım modları

(Sadece Halo Radar)

Radar modları, farklı ortamlar için varsayılan en uygun kontrol ayarlarıyla kullanılabilir. Aşağıdaki modlar kullanılabilir:

- **Özel** - Bu modda tüm radar kontrolleri ayarlanabilir ve mod değişikliği veya radar güç çevriminden sonra korunabilir. Radar varsayılanları genel amaçlı kullanım için ayarlanır.
- **Liman** - Bu modda, radar ayarları, yoğun su yolları ve iyi hedef ayırmacılığının ve hızlı görüntü güncellemelerinin gerekli olduğu büyük insan yapımı yapılar gibi alanlar için optimize edilir..
- **Açık Deniz** - Bu modda, radar ayarları açık deniz koşulları için optimize edilmiş ve izole edilmiş hedefleri daha büyük ve kolay görülebilmektedir.
- **Hava** - Bu modda radar ayarları, en iyi saptama ve yağmur karmaşası sunumu için optimize edilmiştir. Görüntü güncelleme hızı yavaşlatılmış ve renk derinliği artırılmıştır.
- **Kuş** - Bu modda, radar ayarları, kuşların en iyi şekilde algılanması için optimize edilmiştir. Radar maksimum hassasiyet için ayarlandı. Bu mod, sıkışık liman ortamlarında kullanım için önerilmez.

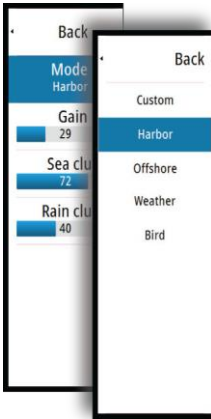
Her modda tüm kontroller ayarlanabilir değildir. Aşağıdaki listede her kontrol için önceden ayarlanmış kontroller ve ayarlanabilirlik gösterilmektedir.

Menzil

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Tam*
Açık Deniz: Tam*
Hava: Tam*
Kuş: 24nm'e kadar

Eşik Değeri

Özel: Ayarlanabilir
Liman: 30%
Açık Deniz: 30%
Hava: 0%
Kuş: 0%



Kazanç

Özel: Ayarlanabilir
Liman : Ayarlanabilir
Açık Deniz: Ayarlanabilir
Hava: Ayarlanabilir
Kuş: Ayarlanabilir

Deniz

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Ayarlanabilir
Açık Deniz: Ayarlanabilir
Hava: Ayarlanabilir
Kuş: Ayarlanabilir

Yağmur

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Ayarlanabilir
Açık Deniz: Ayarlanabilir
Hava: Ayarlanabilir
Kuş: Ayarlanabilir

Gürültü Bastırma

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Orta
Açık Deniz: Yüksek
Hava: Orta
Kuş: Yüksek

Hedef Genişletmesi

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Düşük
Açık Deniz: Orta
Hava: Kapalı
Kuş: Kapalı

Parazit Engelleme

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Ayarlanabilir
Açık Deniz : Ayarlanabilir
Hava: Ayarlanabilir
Kuş: Ayarlanabilir

Hedef Ayırımı

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Orta
Açık Deniz: Kapalı
Hava: Kapalı
Kuş: Kapalı

Hızlı Tarama

Özel: Ayarlanabilir
Liman: Yüksek
Açık Deniz: Yüksek
Hava: Kapalı
Kuş: Kapalı

* Maksimum menzil radar anten uzunluğuna bağlıdır.

Çift menzil modları
(Sadece Halo Radar)

Modlar her aralık için bağımsız olarak ayarlanabilir. Örneğin, menzil A ve aralık B için Hava durumu modu için Offshore moduna sahip olabilirsiniz. Ancak, bazı durumlarda aralıklar arasındaki etkileşim gerçekleşir:

- Her iki aralık için Kuş modunu kullanırken, maksimum aralık 24 NM ile sınırlandırılmıştır ve aralık çözünürlüğü azaltılmıştır.
- Hızlı tarama - Anten dönüş hızı, seçilen iki modun daha yavaşına ayarlanır. Örneğin, Hava Durumu modunda Hızlı Tarama Kapalı olduğundan, Liman ve Hava modlarını kullanırken Hızlı Tarama devre dışı bırakılır.
- Parazit reddetme ayarı, her iki aralıkta görülen veya kaldırılan parazitleri etkileyebilir.

Kazanç

Kazanç, radar alıcısının hassasiyetini kontrol eder.

Daha yüksek kazanç, radarı daha zayıf hedefler göstermesine izin vererek radar dönüşlerine daha duyarlı hale getirir. Kazanç çok yüksek ayarlanırsa, görüntü arka plan gürültüsüyle karışabilir.

Kazanç manuel ve otomatik modda. Kaydırma çubuğundaki otomatik veya manuel mod arasında veya döner düğmeye basılı tutarak tutarsınız.

Deniz döküntüsü

Denizlerden, teknenin yakınındaki dalgalardan veya fırtınalı sulardan gelen yalancı eko'ları filtre etmek için kullanılır.

Deniz gürültüsü filtrelemesini artırdığınız zaman dalgalardan yansıyan eko'ların sebep olduğu ekrandaki gürültü ve eko'lar azalacaktır.

Sistem liman ve açık deniz şartları için manuel moda ek olarak ayarları düzenleyebileceğiniz ön tanımlı deniz döküntü ayarları içerir. Menüden deniz döküntüsü modunu seçin veya döner düğmeye uzun basın. Deniz döküntüsü modunu sadece manuel modda düzenleyebilirsiniz.

Otomatik Deniz Döküntüsü

(Sadece Halo Radar)

Otomatik moddayken Deniz kontrolünün ince ayarını sağlamak için (Otomatik, yönelimli uyarlamalı dağınıklığı reddetmeyi kullanır), Otomatik ayarı dengelenebilir.

Yağmur döküntüsü

Yağmur döküntüsü yağmur, kar veya diğer hava şartlarının radar görüntüsündeki etkisini azaltmak için kullanılır.

Gerçek hedefleri de filtreleyebileceğinden değer çok fazla yükseltilmemelidir.

Gelişmiş radar seçenekleri

Gürültü azaltma

(Sadece Broadband 4G ve Halo Radar)

Gürültü Reddetme kontrolü, radar tarafından uygulanan gürültü filtreleme miktarını ayarlar. Hedef duyarlılık, bu kontrol Düşük veya Yüksek olarak ayarlandığında daha uzun aralıklarda artırılır, ancak bazı hedef ayrımcılığı kaybına neden olur.

İpucu: Broadband 4G Radar'dan maksimum menzil performansı elde etmek için, sadece bir aralıktaki iletim, gürültü azaltma kontrolünü High (Yüksek) ve mümkün olduğunca düşük eşik olarak ayarlayın. Ekrandaki daha az dağınıklık için varsayılan değer %30'dur. NSS evo3 için OFF seçilmişse, aralık performansı 3G Radar | NSS evo3 Kullanıcı Kitapçığı



radarına eşittir. Aşırı yüksek parazitlerin olduğu bazı bölgelerde, en iyi radar görüntüsü için KAPALI'yı deneyin.

Radar eşiği

Eşik ayarı en düşük radar sinyalleri için sinyal gücü gerektirir. Bu limitin altına dönen radarfiltrelenir ve görüntülenmez.

Varsayılan değer: 30%.

Hedef büyütme

Hedef büyütme seçeneği radar hedeflerinin büyüklüğünü artırmak için kullanılır.

Radar gürültü bastırma

Aynı frekans bandında çalışan diğer radar cihazlarından gelen sinyaller parazite sebep olabilir. Yüksek ayar diğer radarlardan gelen paraziti azaltır.

Zayıf hedefleri kaçırmamak için, parazit olmadığında gürültü bastırma düşüğe ayarlanmalıdır. Radar gürültü bastırmaya menüden ulaşılabilir.

Hedef ayırma

(Sadece Broadband 4G ve Halo Radar)

Hedef ayırma kontrolü, radarın hedef ayırmacılığını kontrol etmenizi sağlar (nesnelere arasındaki ayırma daha belirgin).

Hızlı tarama

(Sadece Broadband ve Halo radar).

Radar antenin dönüş hızını ayarlar. Bu seçenek daha hızlı hedef güncellemeleri sunar.

Not: Seçilen radar Ayarlarına, Moduna ve Aralığına bağlı olarak maksimum hız elde edilemeyebilir. Radar sadece mevcut kontrol ayarları izin verdiği kadar hızlı dönecektir.

Deniz durumu

En iyi deniz döküntüsü çözümü için Deniz Durumu kontrolünü mevcut deniz koşullarına göre ayarlayın.

Hedef güçlendirme

(Sadece 3G - 4G Broadband, ve Darbe Radar)

Hedef güçlendirme kontrolü, darbe aralığını artırır veya hedeflerin daha geniş görünmesini sağlamak ve radar hassasiyetini arttırmak için radar bant genişliğini azaltır.

Radar görüntü seçenekleri

Radar sembolojisi

Radar ayarlar panelinde tanımlanan radar sembolojisini toplu olarak açıp kapatabilirsiniz. İsteğe bağlı radar öğelerini gösteren radar paneli resmine bakın.

Hedef izleri

Radar ekranında her hedefin bıraktığı izin ne kadar daha süresinin kaldığını tanımlayabilirsiniz. Ayrıca hedef izlerini kapatabilirsiniz.

Not: Hedef izleri kullanılırken Gerçek hareket tavsiye edilir.

Ekrandan hedef izlerinin temizlenmesi

Hedef izleri ekranda görüntülediği zaman, radar menüsü hedef izlerini radar ekranından geçici olarak temizleyebileceğiniz bir seçeneği içermek için genişler. Yukarıda anlatıldığı şekilde kapatmadığınız takdirde hedef izleri tekrar belirmeye başlarlar.

Radar | NSS evo3 Kullanıcı Kitapçığı



Radar Paleti

Farklı renkler (paletler) ekrandaki detayı temsil etmek için kullanılabilirler.

Radar merkezleme

Radar merkezleme radar panelinin sol üst köşesinde ya HU (Pruva yukarı), NU (Kuzey yukarı) veya CU (Rota yukarı) olarak belirtilir.

Pruva yukarı

Radar görüntüsünü mevcut pruvayı radar görüntüsünde doğrudan yukarıyı göstermesi için döndürür.

Kuzey yukarı

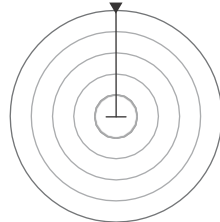
Radar görüntüsünü kuzey yönü yukarıya doğru döndürür.

Rota yukarı

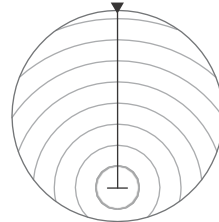
Radar görüntüsünü mevcut navigasyon rotası doğrudan yukarı olmak üzere döndürür. Bu seçenek sadece NSS evo3 etkin bir rotanın yönünü gösterdiğinde çalışır. Eğer etkin bir rotada seyretmiyorsanız, rota yukarı yönlendirmesi navigasyon fonksiyonu başlayana kadar kullanılacaktır.

Radar merkez kaydırma

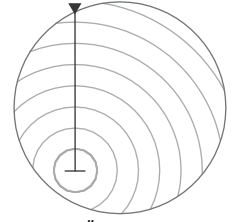
Radar PPI ekranı (plan pozisyon göstergesi) merkezini radar paneli içinde farklı bir konuma taşıyabilir ve tekne sembolünüzün radar görüntüsünde nasıl hareket ettiğini seçebilirsiniz. Radar hareketi radar panelinin sol üst köşesinde ya TM (gerçek hareket) veya RM (göreceli hareket) olarak gösterilir. Radar konumu sadece radar yayın yaptığı zaman değiştirilebilir.



Merkez



İleriye bak



Özel Ofset

Merkez

Varsayılan ayar. Radar PPI (plan pozisyon göstergesi) radar ekranına ortalanır.

İleriye bak

İlerin maksimum görüntüsünü vermek için radar PPI merkezini ekranın dibine taşır.

Ofset

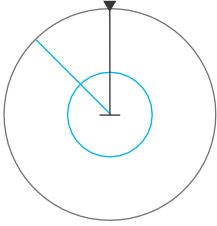
PPI merkezini dilediğiniz yöne doğru kaydırır.

1. Menüden offset (merkez kaydırma) seçeneğini seçin
2. Ekranın radar merkezini konumlandırmak istediğiniz yerine hafifçe dokunun
3. SAVE OFFSET (kaydet) seçeneğine hafifçe dokunarak ayarı teyit edin.

Gerçek hareket

Gerçek harekette tekneniz ve hareketli hedefler siz hareket ettikçe Radar ekranı boyunca hareket eder. Tüm hareketsiz nesnelere sabit bir pozisyonda kalır. Tekne sembolü ekranın kenarına ulaştığı zaman, radar görüntüsü ekranın merkezinde tekrar konumlanan tekne sembolüyle tekrar çizilir. Gerçek hareket seçildiği zaman, menü sıfırlanmış bir gerçek hareket seçeneğini içermek için genişler. Bu özellik radar görüntüsünü ve tekne sembolünü manuel olarak ekran merkezine tekrar ayarlamayı sağlar.

EBL/VRM işareti



Electronic bearing line (elektronik kerteriz hattı) ve variable range marker (değişken mesafe halkası) radar menzilineki teknelere ve büyük kara parçalarına olan mesafe ve kerterizin çabuk ölçümünü sağlar. İki farklı EBL/VRM radar görüntüsünde yer alabilir. EBL/VRM varsayılan olarak teknenin merkezinden konumlanmıştır. Bununla beraber, referans noktasını radar görüntüsündeki seçilen herhangi bir noktaya merkezleme mümkündür.

Konumlandırma yapıldığında, veri çubuğundaki ilgili işaretçiye hafifçe okunarak veya seçimi iptal ederek EBL/VRM'yi açıp kapatabilirsiniz.

Bir EBL/VRM işaretçisinin tanımlanması

1. İmlecin radar panelinde etkin olmadığından emin olun
2. Menüü etkinleştirin, EBL / VRM'yi seçin, ardından EBL / VRM 1 veya EBL / VRM 2'yi seçin.
 - EBL / VRM şimdi radar görüntüsüne yerleştirildi
3. İşaretçiyi yeniden konumlandırmanız gerekiyorsa menüden ayar seçeneğini seçin, ardından işaretçiyi radar görüntüsündeki konuma sürükleyerek ayarlayın
4. Ayarlarınızı kaydetmek için menüde kaydet seçeneğini seçin.

İmleci kullanarak EBL/VRM işaretçisinin konumlandırılması

1. İmleci radar görüntüsüne yerleştirin
2. Menüü aktif et
3. EBL / VRM işaretlerinden birini seçin.
 - EBL hattı ve VRM daresi, imleç konumuna göre konumlandırılmıştır.

Bir EBL/VRM işaretçisinin ofseti

1. İmlecin etkin olmadığından emin olun
 2. Menüü etkinleştirin, EBL/VRM'yi seçin, sonra offset'lemek istediğiniz işaretçiyi seçin
 3. Ayarlı offset seçeneğini seçin
 4. Offset konumunu ayarlamak için radar paneline hafifçe dokunun
 5. Ayarlarınızı kaydetmek için menüde kaydet seçeneğini seçin.
- Menü' den tekne pozisyonu için EBL/VRM merkezini sıfırlayabilirsiniz.

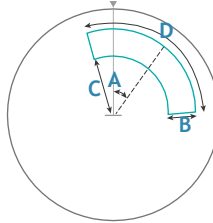
Teknenizin etrafında güvenli bölge ayarlanması

A Bir güvenlik bölgesi radar görüntüsünde tanımlayabileceğiniz bir alandır (ya dairesel veya daire dilimi). Etkinleştirildiği zaman, bir radar hedefi bölgeye girdiğinde ya da çıktığında bir alarm size uyarır.

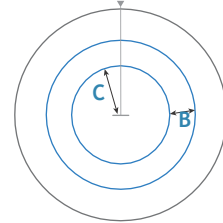
Güvenli Bölge Tanımlama

1. İmlecin aktif olmadığından emin olun
2. Menüü aktif hale getirin, Koruma bölgeleri seçin ve koruma bölgelerinden birini seçin.
3. Bölge için şekli seçin
 - Ayarlama seçenekleri koruma bölgesi şekline bağlıdır
4. Koruma bölgesi ayarlarını tanımlamak için Ayarla'yı seçin. Değerler menüden veya radar panelini sürükleyerek ayarlanabilir.
 - **A**: Pruva, teknenin pruvasına bağlı
 - **B**: Derinlik
 - **C**: Menzil, teknenin merkezine göre
 - **D**: Genişlik
5. Ayarlarınızı kaydetmek için menüde kaydet seçeneğini seçin.

Konumlandırıldığında, veri çubuğundaki ilgili bölümü seçerek koruma bölgelerini açabilir / kapatabilirsiniz.



Şekil: Sektör



Şekil: Daire

Alarm ayarları

Bir radar hedefi bekçi bölgesi limitlerini ihlal ettiği zaman bir alarm etkinleşir. Alarmın hedef bölgeye girdiği veya çıktığı zaman mı etkinleşeceğini seçebilirsiniz.

Hassasiyet

Güvenli bölge hassasiyeti küçük hedefler için alarmlar saf dışı bırakılarak ayarlanabilir.

MARPA Hedefleri

Eğer NSS evo3 bir pruva sensörü içeriyorsa, MARPA (Mini Otomatik Radar Planlama Yardımcısı) fonksiyonu 10 adede kadar radar hedefini izleyebilir.




Alarmları eğer hedef çok yaklaşırsa size bildirmesi için tanımlayabilirsiniz. Sayfa 73'deki "Radar ayarları paneline" bakınız. MARPA izleme çarpışmadan kaçınma için önemli bir araçtır.

Not: MARPA hem radar hem de NSS evo3 için pruva verisi gerektirir.

MARPA hedef sembolleri

NSS-Evo3 sistemi aşağıda gösterilen hedef sembollerini kullanır.

	MARPA hedefini alma. Genellikle tarayıcının 10 tam dönüşünü yakalar
	MARPA hedefini izleme, hareket etmiyor veya demirli
	Uzatma çizgileriyle MARPA hedefini izleme ve emniyete alma

	Tehlikeli MARPA hedefi Bir hedef radar panelinde tanımlanan bekçi bölgesine girdiği zaman tehlikeli olarak tanımlanır.
	Bir zaman limiti içerisinde hiç sinyal alınmazsa sinyal kayıp olarak tanımlanır. Hedef sembolü hedefin alınan verinin kaybolmasından önceki son geçerli konumunu temsil eder.
	Seçili MARPA hedefi, hedef ikonunun üstüne hafifçe dokunularak etkinleştirilir. İmleç hareket ettirildiği zaman hedef varsayılan hedef sembolüne döner.

MARPA hedeflerini izlemek

1. Radar ekranındaki hedefe hafifçe dokunun
2. Menüden Acquire target (hedefi saptı) seçin
3. Daha fazla hedef için işlemi tekrar edin

Hedefleriniz bir kez tanımlandığında, 10 taneye kadar radarı yakalar ve elde etmek için hepsini süpürerek alır ve sonra hedefi izler.

MARPA hedef izlemesinin iptal edilmesi

Hedefler izlendiğinde, radar menüsü tek hedefleri iptal etmek için veya izleme fonksiyonunu durdurmak için seçenekleri içermek için genişler. Menüü etkinleştirmeden önce ikona hafifçe dokunarak tek hedefleri iptal edin.

MARPA hedef bilgilerinin görüntülenmesi

Açılan pencere etkinleştiği zaman, temel hedef bilgilerini görüntülemek için bir MARPA hedefinin üstüne hafifçe dokununuz. Tekneye en yakın 3 MARPA hedefi için bilgiler veri çubuğunda görüntülenir. Bir hedef seçildiğinde hedef hakkında detaylı bilgi menüden görüntülenebilir. MARPA hedefleri hakkında bilgileri Giriş sayfasında Tekneler (Vessels) seçeneğini kullanarak görüntüleyebilirsiniz.

MARPA alarm ayarları

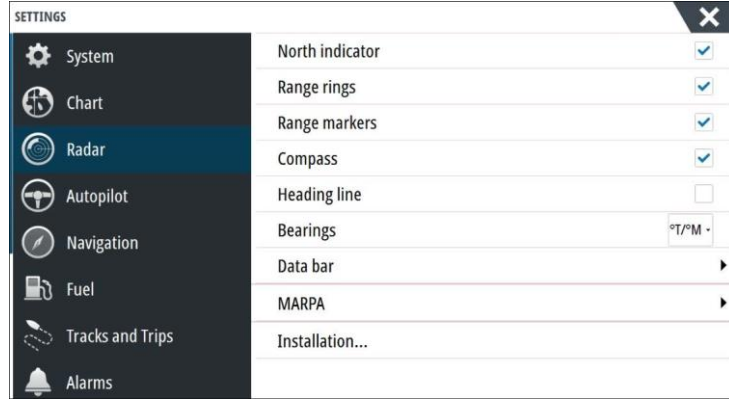
Aşağıda belirtilen MARPA alarmlarını tanımlayabilirsiniz:

- **MARPA hedef kaybı**
Bir MARPA hedefi kaybolduğunda bir alarmın etkinleşip etkinleşmeyeceğini kontrol eder.
- **MARPA mevcut değil**
MARPA'yı çalıştıracak gerekli girdiler yoksa bir alarmın etkinleşip etkinleşmeyeceğini kontrol eder (geçerli GPS konumu ve pruva sensörü radar sunucusuna bağlı).

Radar verilerinin kaydedilmesi

Radar verilerini kaydedebilir ve dosyayı NSS evo3 cihazında veya kart okuyucusuna yerleştirilmiş SD kartta arşivleyerek saklayabilirsiniz. Kaydedilmiş bir radar dosyası bir olguyu veya işletim hatasını belgelemek için kullanılabilir. Kayıtlı bir radar dosyası simülatör tarafından da kullanılabilir. Eğer birden fazla radar varsa hangi kaynağı kaydetmek istediğinizi seçmelisiniz.

Radar ayarları



Radar sembolojisi

Hangi isteğe bağlı radar öğelerinin açılıp/kapatılacağını menüden seçebilirsiniz. Radar panelinin resmine bakın.

Kerterizler

Radar kerterizinin Gerçek Manyetik Kuzeye mi (°T/°M) yoksa görece pruvanıza (°R) istinaden mi ölçülmesi gerektiğini seçmek için kullanılır.

Veri çubuğu

T Radar veri çubuğunu açıp kapatır. Radar paneli çizimine bakınız.

Veri çubuğu üstteki en tehlikeliye ayarlanmış 3 adede kadar hedefi gösterebilir. MARPA hedeflerini üstte ve hatta AIS hedefleri teknemize daha yakın olsa bile her AIS hedefinden önce göstermeyi seçebilirsiniz.

MARPA ayarları

MARPA izinin uzunluğunu tanımlayabilir hedef hareketlerini takip etmeyi kolaylaştırabilirsiniz. MARPA hedefinin etrafına tehlike bölgesini temsil etmesi için bir daire eklenebilir. Dairenin yarıçapı Tehlikeli tekneler diyalogunda ayarlandığı gibi en yakın yaklaşma noktasıyla aynıdır. Sayfa 102'de "tehlikeli teknelerin tanımlanması" na bakınız. Bir tekne güvenlik bölgenizde iz bırakırsa alarm tetiklenir.

Kurulum

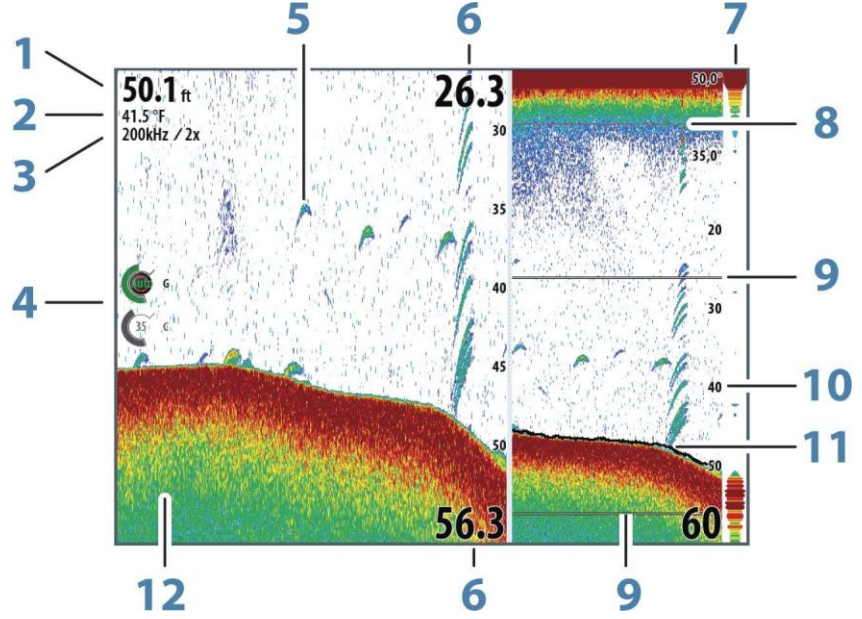
Radar kurulumu için kullanılan kurulum seçeneği ayrı NSS evo3 kurulum kılavuzunda ve Radar kurulum kitapçığında anlatılmıştır.

10

Sonar

Sonar fonksiyonu teknenizin altındaki suyun ve deniz dibinin görünümünü sağlayarak, balıkları algılamaya ve deniz tabanı yapısının incelenmesine izin verir. Cihaz dahili CHRIP, Broadband, StructureScan, TotalScan, ve ForwardScan Sonar özelliğine sahiptir .

Sonar görüntüsü



- 1 Derinlik
- 2 Sıcaklık
- 3 Frekans / Zoom
- 4 Kazanç / Renk ayar ikonları
- 5 Balık ekoları
- 6 Üst ve alt menzil
- 7 A-Kapsamı*
- 8 Sıcaklık grafiği*
- 9 Zoom çubukları*
- 10 Menzil skalası
- 11 Derinlik çizgisi*
- 12 Dip

* Opsiyonel sonar özellikleri

Not: İsteğe bağlı sonar görüntülerini ayrı ayrı açıp kapatabilirsiniz. Sayfa 79' da "Sonar Görünüm Ayarları" paneline bakın.

Çoklu Sonar

Sonar panelinde görüntü için Sonar kaynağını belirleyebilirsiniz. Bölünmüş panel yapılandırması kullanarak iki farklı kaynağı aynı anda görüntüleyebilirsiniz. Bir panel için kaynağın nasıl seçileceği hakkında daha fazla bilgi için, bkz. "Kaynak", sayfa 77.

Bir sonar görüntüsünün büyütülüp/küçültülmesi

Bir sonar görüntüsünü aşağıda anlatıldığı şekilde büyütüp küçültebilirsiniz:

- Döner düğmeyi döndürerek
- Panel zoom ikonlarını kullanarak
- Ekranı daraltıp veya yayarak

Zoom seviyesi sonar panelinin sol üst tarafında gösterilir.

Küçültürken, deniz tabanı otomatik aralık ya da manuel aralıkta olmasına bakılmaksızın ekranın alt kısmına yakın tutulur. Eğer ayarlanan aralık gerçek derinlikten önemli ölçüde azsa, cihaz zoom yaparken dibi bulamayacaktır.

Eğer imleç etkinse, cihaz imlecin işaret ettiği yerde küçülecektir.

Zoom Çubuğu

Sonar görüntüsünü büyütüp küçülttüğünüz zaman zoom çubuğu görüntülenir. Su sütununun değişik kısımlarını görüntülemek için zoom çubuğunu dikey olarak sürükleyin.

Sonar ekranında imlecin kullanılması

İmleç bir hedefe mesafeyi ölçmek, bir konumu işaretlemek ve hedefleri seçmek için kullanılır. İmleç varsayılan olarak sonar görüntüsünde gösterilmez.

Ekranı hafifçe dokunduğunuzda imleç belirir ve imleç konumundaki derinlik gösterilir, bilgi penceresi ve geçmiş çubuğu etkinleştirilir. İmleci ve imleç öğelerini panelden kaldırmak için, İmleci temizle panel tuşuna veya X tuşuna basın.

İmlece (GoTo) git

Görüntüde seçilen bir konuma seyir ekrana hafifçe dokunarak, sonra menüde imlece git seçeneği kullanılarak başlatılır.

İmleç yardımcı fonksiyonu

Not: İmleç yardımcı fonksiyonu etkinse kullanılabilir. "Uzun basma özelliğinin kişiselleştirilmesi" sayfa 19.

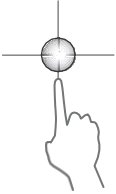
İmleç yardım fonksiyonu parmağınızla detayları kapsamadan imlecin ince ayarını ve hassas yerleşimini sağlar. İmleç sembolünü parmağınızın üstünde görünen seçim çemberine aktarmak için parmağınızla ekrana basılı tutun. Öğe bilgilerini görüntülemek için, parmağınızı ekrandan çekmeden seçim çemberini istenen öğenin üstüne sürükleyin. Parmağınızı ekrandan kaldırdığınız zaman, imleç normal imleç çalışmasına geri döner.

Ölçme mesafesi

İmleç görüntüde iki gözlemin konumları arasındaki mesafeyi ölçmek için kullanılabilir. Görüntü duraklatıldığı zaman ölçme fonksiyonunu kullanmak daha kolaydır.

1. Ekranda mesafesini ölçmek istediğiniz öğeye hafifçe dokunun.
2. Menüden ölçme fonksiyonunu başlatın.
3. İkinci ölçüm noktasını seçmek için ekrana hafifçe dokunun.
 - Teknenin ortasından imleç konumuna bir çizgi çizilecek ve İmleç Bilgisi penceresinde mesafe listelenecektir.
4. Yeni ölçüm noktalarını konumlandırmak için ekrana hafifçe dokunmaya devam edin.

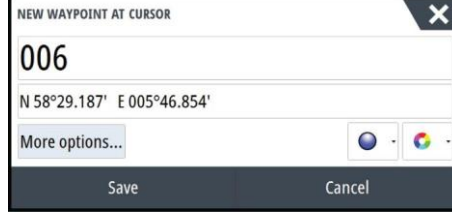
Menüyü ölçüm fonksiyonu etkin olduğu sürece başlama noktasını ve bitim noktasını tekrar konumlandırmak için kullanabilirsiniz. Ölçmeyi sonlandır seçtiğinizde veya X tuşuna bastığınızda, görüntü normal olarak kaymaya devam eder.



Waypointlerin kaydedilmesi

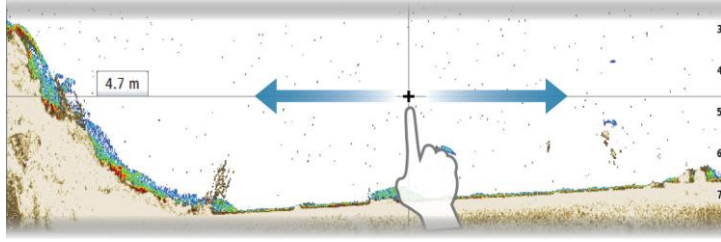
Waypointi seçilen bir konuma, imleci panelin üzerine getirip aşağıdakilerden birini yaparak kaydedebilirsiniz:

- Döner düğmeye basarak
- Mark tuşuna basarak
- Menü içerisinden Waypointi kaydet seçeneğini kullanarak



Sonar geçmişinin görüntülenmesi

Sonar geçmişini panele hafifçe dokunarak ve sonra sonar görüntüsünü çevirerek görüntüleyebilirsiniz. İmleç bir sonar ekranında ne zaman görüntülense, ekranın altında kaydırma çubuğu da gösterilir. Kaydırma çubuğu o anda incelemekte olduğunuz depolanmış toplam sonar görüntü geçmişiyile ilgili görüntüyü gösterir. Uzak sağ taraftaki kaydırma çubuğu en son derinlik ölçümlerini izlediğinizi belirtir. Eğer imleci ekranın sol tarafına yerleştirirseniz, geçmiş çubuğu sola doğru kaymaya başlayacak ve otomatik kaydırma yeni derinlik ölçümleri alıyormuş gibi kapanacaktır Normal kaydırmaya bıraktığınız yerden devam etmek için, İmleci temizle panel düğmesine hafifçe dokununuz.



Sonar görüntü ayarları

Görüntüyü ayarlamak için Sonar menü seçeneklerini kullanın. İmleç aktif olduğunda, Sonar menüsündeki bazı seçenekler imleç modu özellikleri ile değiştirilir. Normal Sonar menüsüne dönmek için İmleci temizle seçeneğini seçin.

Menzil

Menzil ayarı ekranda görünen su derinliğini belirler.

Frekans

Ünite birkaç transdüser frekansını destekler. Kullanılabilir frekanslar, bağlı transdüser modeline bağlıdır.

Giriş sayfasından çift Sonar panelini seçerek iki frekansı aynı anda görüntüleyebilirsiniz.

Frekans, transdüserin iletmediği "ton" dur. Transdüserler, farklı frekanslar farklı özelliklere sahip olduklarından farklı frekanslarda çalışacak şekilde tasarlanmıştır.

- Düşük bir frekans, örneğin 50 kHz derinleşir. Geniş bir koni oluşturur, ancak gürültüye karşı biraz daha hassastır. Dip ayrımcılığı ve geniş alan araştırması için iyidir.
- A Yüksek bir frekans, örneğin 200 kHz, daha yüksek ayrımcılık sunar ve gürültüye karşı daha az hassastır. Hedefleri ayırmak ve daha hızlı gemiler için iyidir.

Renk ve Kazanç ayarları

Görüntü ayarlarını Sonar menüsünden de yapabilirsiniz.

Kazanç

Kazanç Sonar'ın hassasiyetini kontrol ediyor.

Kazanç arttıkça, görüntüde daha fazla ayrıntı gösterilir. Bununla birlikte, daha yüksek bir kazanç ayarı görüntüde daha fazla arka plan karmaşasına neden olabilir. Kazanç çok düşük ayarlanmışsa, zayıf yankılar gösterilmeyebilir.

Otomatik Kazanç

Otomatik kazanç seçeneği hassasiyeti çoğu koşulda iyi çalışan bir seviyede tutar. Otomatik modda kazancı ile, otomatik kazanç uygulanacak pozitif veya negatif bir kayma ayarlayabilirsiniz.

Renk

Güçlü ve zayıf yankı sinyalleri, farklı sinyal güçlerini belirtmek için farklı renklere sahiptir. Kullanılan renkler, seçtiğiniz palete göre değişir.

Renk ayarını ne kadar artırırsanız, ölçeğin güçlü dönüş ucunda renkte o kadar fazla yankı görüntülenir.

Structure seçenekleri

Bir StructureScan kaynağı sisteminize bağlandığında, normal sonar görüntüsünde bir DownScan görüntüsünü kaplayabilirsiniz.

DownScan görüntüsünü belirlemek için seçenekler sunar. Bu menü seçeneği, Sonar ayarları diyalog penceresinde DownScan bindirme seçildiğinde kullanılabilir. Daha fazla bilgi için, bkz. "Ayarlar", sayfa 81.

Kaynak

Seçilen paneldeki görüntünün kaynağını belirtmek için seçin.

Bölünmüş panel yapılandırması kullanarak iki farklı kaynağı aynı anda görüntüleyebilirsiniz. Her panel için menü kontrolleri bağımsızdır.

Kaynak, dahili Sonar, Ethernet ağındaki başka bir MFD veya bir Sonar modülü olabilir. Kaynakları tanımlamak için ayrı NSS evo3 Kurulum kılavuzuna bakın.

Not: İki transdüserin aynı frekans aralığında kullanılması, ikisi arasında parazite neden olabilir ve görüntüde dikey çizgiler olarak görünebilir. Bundan kaçınmak için, Frekans menü seçeneğini kullanarak bir transdüseri bir frekans aralığında (örneğin Orta CHIRP gibi) ve diğer transdüseri farklı bir frekans aralığına (Yüksek CHIRP gibi) ayarlayın.

Görüntüyü durdurma

Görüntüyü duraklatıp, incelemenizi sağlar.

Bu işlem, tam olarak görüntü üzerinde bir ara nokta konumlandırmanız gerektiğinde ve görüntüdeki 2 öge arasındaki mesafeyi ölçmek için imleci kullanıyorsanız kullanışlıdır. Durdurma işlevi Sonar'ın transdüserine ping atmasını durdurur. Sistem bu şekilde duraklatıldığında Sonar verilerini toplamaz.

Gelişmiş Seçenekler

Gelişmiş seçeneği yalnızca imleç etkin olmadığında kullanılabilir.

Gürültü Bastırma

Sintine pompaları, motorun titreşimi ve hava kabarcıklarından gelen gürültüler görüntüyü karıştırabilir.

Gürültü bastırma seçeneği sinyal parazitini filtreler ve ekrandaki karışıklığı azaltır.

TVG (Zaman Değişkenli Kazanç)

Dalga hareketi ve tekne uyanmaları, yüzeye yakın ekranda düzensizliğe neden olabilir. TVG (Time Variable Gain) seçeneği, alıcının yüzeye yakın hassasiyetini azaltarak yüzey karmaşasını azaltır.

Not:Çoğu durumda en iyi görüntü geri dönüşü ve netlik için, varsayılan değer 3, maksimum (aralık 0-3) olarak ayarlanır.

Kaydırma Hızı

Ekrandaki görüntünün kaydırma hızını seçebilirsiniz. Yüksek kaydırma hızı görüntüyü hızlı güncellerken düşük kaydırma hızı daha uzun bir geçmiş sunar.

Not:Bazı durumlarda daha kullanışlı bir görüntü elde etmek için kaydırma hızını ayarlamak gerekebilir. Örneğin, hareket etmeden dikey olarak balık avlarken görüntüyü daha hızlı ayarlamak gibi.

Ping hızı

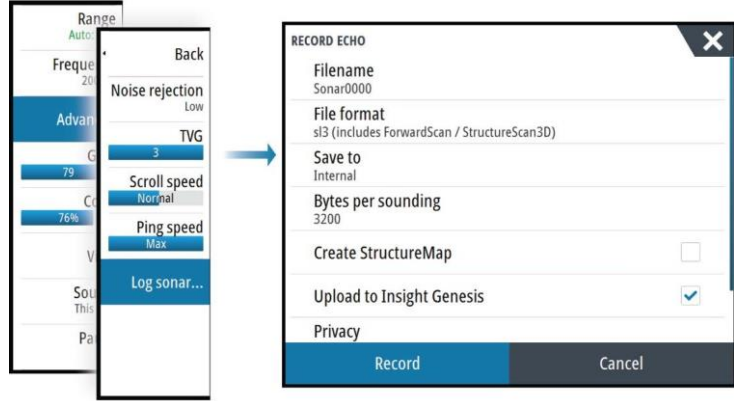
Ping Hızı transdüserin suya gönderdiği sinyal hızını kontrol eder. Yüksek ping hızı görüntüyü ekranda hızlı hareket ettirirken, düşük ping hızı ekranda daha uzun bir geçmişi temsil eder. Yüksek ping hızının sebep olduğu potansiyel yansıma ekranda parazite sebep olabilir.

Sonar Verilerinin Kaydedilmesi

Kayıt verilerini kaydetmeye başlayabilir ve dosyayı üniteye dahili olarak kaydedebilir veya ünitenin kart okuyucusuna yerleştirilmiş bir karta kaydedebilirsiniz.

Gelişmiş menü seçeneğinden kayıt işlevi etkinleştirilir.

Veriler kaydedilirken, sol üst köşede yanıp sönen kırmızı bir sembol vardır ve ekranın alt kısmında periyodik olarak bir mesaj belirir.



Dosya Adı

Kaydın adını veya günün belirtin.

Dosya formatı

Kayıt için dosya formatı seçin., slg (Sadece sonar), xtf (Sadece Structure), sl2 (Sonar ve Structure) veya sl3 (ForwardScan içerir).

Not: XTF formatı yalnızca seçili 3. Parti Sonar görüntüleme araçlarıyla kullanım içindir.

Kaydetme

Kaydın dahili olarak mı yoksa kart okuyucudaki bir hafıza kartına mı kaydedileceğini seçin.

Saniyede kaydediler very miktarı

Günlük dosyasını kaydederken saniye başına kaç bayt kullanılacağını seçin. Daha fazla bayt, daha iyi çözünürlük sağlar, ancak daha düşük bayt ayarları kullanmaya kıyasla kayıt dosyasının boyutunun artmasına neden olur.

StructureMap Oluşturma

Ağda StructureScan varsa, kayıt tamamlandığında .sl2 günlüklerini StructureMap formatına (.smf) dönüştürebilirsiniz. Günlük dosyası, Dosyalar seçeneğinden StructureMap formatına da dönüştürülebilir.

Insight Genesis'e yükleme

Kablosuz bir ağa bağlıysanız, kayıt tamamlandığında dosyalar Insight Genesis'e iletilir. Kablosuz bağlantı noktaları hakkında bilgi için, bkz. "Kablosuz bağlantı", sayfa 95.

Gizlilik

Seçtiğiniz Insight Genesis hesabınız tarafından izin veriliyorsa, kaydedilen günlük dosyalarını Insight Genesis'te Özel veya Genel olarak ayarlama arasında seçim yapabilirsiniz.

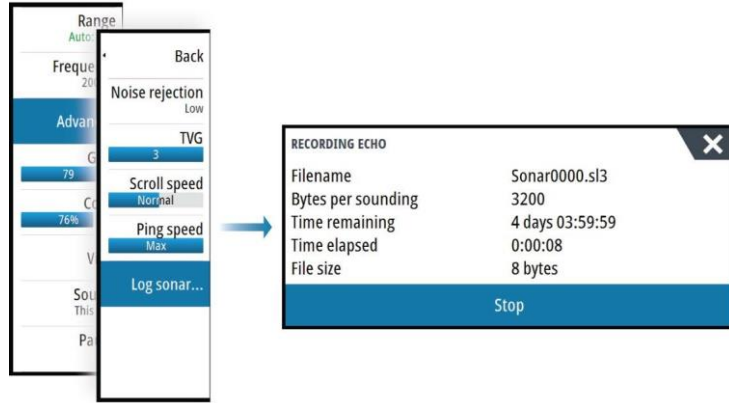
Kalan Zaman

Kayıtlar için kalan alanı gösterir.

Sonar Veri Kaydının Durdurulması

Tüm Sonar verilerinin kaydını tamamen durdurmak için Kayıt Sonar sekmesinde Durdur'u seçin.

Not: Insight Genesis'e Yükle seçeneğini seçtiyseniz ve kablosuz ağa bağlıysanız, Durdur'u seçtiğinizde kayıtlı dosyalarınız Insight Genesis'e iletilir.



Kayıtlı Sonar görüntüsünü İzleme

Dahili ve harici olarak kaydedilen sonar kayıtları, Sonar ayarları iletişim kutusunda sonar günlüğünü görüntüle seçeneği seçildiğinde incelenebilir. "Sonar ayarları", sayfa 81.

Günlük dosyası duraklatılmış bir görüntü olarak görüntülenir ve kaydırmayı ve ekranı tekrar menü seçeneğinden kontrol edersiniz.

İmleci tekrar görüntü üzerinde kullanılabilir ve görüntüyü normal bir sonar görüntüsündeki gibi kaydırabilirsiniz.

Seçilen sonar dosyasına birden fazla kanal kaydedilmişse, hangi kanalı göstereceğinizi seçebilirsiniz.

X tuşuna basarak veya tekrar görüntünün sağ üst köşesindeki X sembolünü seçerek tekrar modundan çıkarsınız.

Sonar Görünüm Seçenekleri

Bölünmüş Ekran seçenekleri

Yaklaştır (Büyültme/Küçültme)

Zum modu panelin sol tarafındaki sonar görüntüsünün büyütmüş görüntüsünü temsil eder. Varsayılan olarak zoom seviyesi 2x'ya ayarlıdır. Açılır menüden 8x zoom'a kadar seçim yapabilirsiniz. Ekranın sağ tarafındaki zoom aralığı çubuğu büyütmüş aralığı gösterir. Eğer büyütme faktörünü artırırsanız aralık azalır. Bunu zoom çubukları arasındaki mesafe azaldıkça göreceksiniz.

Dip kilidi

Dip kilidi modu dibe yakın ekoları görüntülemek istediğiniz zaman faydalıdır. Bu modda panelin sol tarafı dibin düzleştiği bir yerin görüntüsünü gösterir. Derinlik skalası deniz yatağından (0) ve yukarıya doğru ölçmek için değişir. Dip ve sıfır çizgisi aralık skalasından bağımsız olarak daima sol görüntüde gösterilir. Panelin sol tarafındaki görüntü için ölçekleme faktörü zum seçeneğinde anlatıldığı gibi düzenlenir.

Paletler

Çeşitli balık şartları için optimize edilmiş birçok ekran paletleri arasından seçim yapabilirsiniz.

Sıcaklık Grafiği

Sıcaklık grafiği su sıcaklığındaki değişiklikleri örneklemek için kullanılır.

Açıldığı zaman sonar panelinde renkli bir çizgi ve sıcaklık rakamları görünür.

Derinlik Çizgisi

Derinlik çizgisi dip yüzeyine yüzeyi balık ve yapıdan daha kolay ayırabilmek için eklenebilir.

A-Görünümü

A-Görünümü gerçek zamanlı ekoların panelde görüldükleri şeklindeki görüntüsüdür.

Gerçek ekonun gücü hem genişlik hem renk yoğunluğu ile belirlenir.

Zoom çubukları

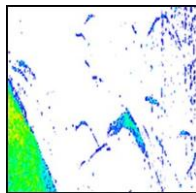
Yakınlaştırma çubukları, yakınlaştırma manzarasına sahip bölünmüş bir panelde büyütmüş aralığı gösterir.

Ekranın sağ tarafındaki zum yakınlaştırma çubukları, büyütmüş ve sol taraftaki alanı gösterir. Yakınlaştırma faktörünü artırırsanız, aralık azaltılır. Bunu yakınlaştırma çubukları arasındaki mesafeyi azaltılmış olarak görüyorsunuz.

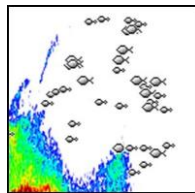
Sol taraftaki resmin su sütununun farklı derinliklerini göstermesini sağlamak için sağ taraftaki yakınlaştırma çubuklarını yukarı veya aşağı hareket ettirebilirsiniz.

Balık Tanımlama (Fish ID)

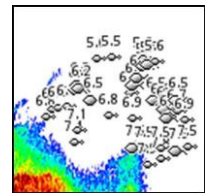
Ekoların ekranda nasıl görünmesini istediğinizi seçebilirsiniz. Ayrıca ekranda balık sembolü görüldüğü zaman bip sesiyle uyarılmak istemeyi de seçebilirsiniz.



Geleneksel balık ekoları



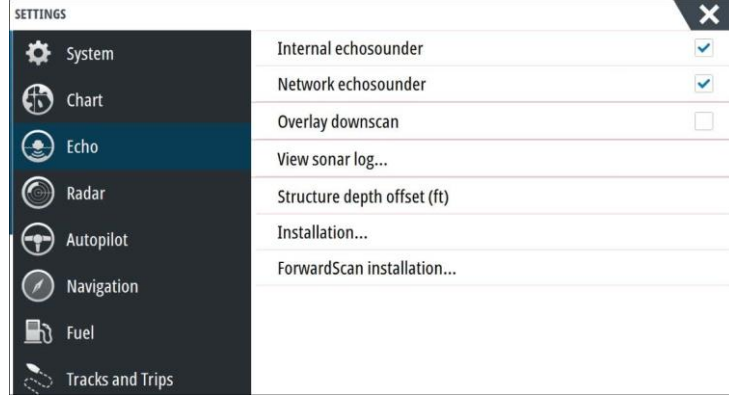
Balık Sembolleri



Balık sembolleri ve derinlik işareti

Not: Tüm balık sembolleri gerçek balık değildir.

Sonar Ayarları



Dahili Sonar

Dahili Sonar'ı Sonar menüsünde seçim için uygun hale getirmek için seçin. Panel kaynak seçimi hakkında daha fazla bilgi için, Kullanım kılavuzuna bakın. Kapalı olarak ayarlandığında, bu seçenek üniteye dahili Sonar'ı devre dışı bırakır. Ağdaki herhangi bir ünite için Sonar kaynağı olarak listelenmeyecek. Bağlı bir transdüser olmayan bir üniteye bu seçeneği seçin.

Ağ Sonar

Bu birimden Sonar görüntülerini Ethernet ağına bağlı diğer birimlerle paylaşabilirsiniz.

Sonar'ın nasıl kurulacağı hakkında daha fazla bilgi için ayrı NSS evo3 Kurulum kılavuzuna bakın.

DownScan Bindirme

Bir DownScan kaynağı sisteminize bağlandığında, normal Sonar görüntüsünde DownScan görüntülerini kaplayabilirsiniz.

Etkinleştirildiğinde, Sonar menüsü temel DownScan seçeneklerini içerecek şekilde genişler.

Sonar Kayıtlı Verileri görüntüleme

Sonar kayıtlarını görüntülemek için kullanılır. Günlük dosyası duraklatılmış bir görüntü olarak görüntülenir ve menüdeki kaydırma ve gösterimi kontrol edersiniz. İmleci görüntü üzerinde kullanılabilir, mesafeyi ölçebilir ve canlı Sonar görüntüsünde olduğu gibi görünüm seçeneklerini ayarlayabilirsiniz. Seçilen Sonar dosyasına birden fazla kanal kaydedilmişse, hangi kanalı göstereceğinizi seçebilirsiniz. Sağ üst köşedeki X'i seçerek görüntüleme fonksiyonundan çıkarsınız.

Structure derinlik offseti

Structure transdüserleri için ayar.

Tüm transdüserler, transdüserden tabana su derinliğini ölçer. Sonuç olarak, su derinliği okumaları transdüserden sudaki teknenin en alçak noktasına veya transdüserden su yüzeyine olan mesafeyi hesaba katmaz.

Derinliği teknenin en alçak noktasından alta doğru göstermek için aşağıdakileri yapın. Structure ofsetini ayarlamadan önce, Structure transdüserinden teknenin sudaki en alçak noktaya kadar olan mesafeyi ölçün. Örneğin, mesafe 0,3 m (1 ft) ise, (eksi) - 0,3 m (-1 ft) olarak girilecektir.

Su yüzeyinden tabana derinliği göstermek için aşağıdakileri yapın. Structure ofsetini ayarlamadan önce, yapı dönüştürücüsünden su yüzeyine olan mesafeyi ölçün. Örneğin, mesafe 0,3 m (1 ft) ise, (artı) 0,3 m (1 ft) olarak girilecektir.

0 (sıfır) ayarı, görüntülenen derinliğin transdüserden tabana kadar mesafe olmasına neden olur.

Kurulum

Kaynak menü seçeneğinden seçilebilecek Sonar kaynaklarını tanımlamak için kullanılır. Kaynakları tanımlama hakkında daha fazla bilgi için ayrı NSS evo3 Kurulum kılavuzuna bakın. Kaynak seçimi hakkında bilgi için, bkz. "Kaynak" sayfa 77.

ForwardScan Kurulumu

ForwardScan kurulum ve yapılandırması için kullanılır. "ForwardScan kurulumu" sayfa 92.

11

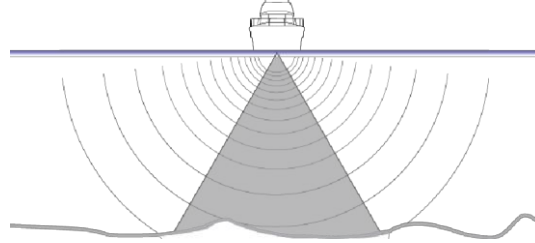
StructureScan

StructureScan™ deniz yatağının yüksek çözünürlüklü resim gibi bir görüntüsünü sağlamak için yüksek frekansı kullanır..

NSS Evo3 dahili StructureScan özelliğine sahiptir..

Not: StructureScan özelliklerini kullanmak için bir StructureScan HD, TotalScan veya StructureScan 3D transdüserine sahip olmanız gerekir.

Not: StructureScan transdüserini yalnızca Sonar2 bağlantı noktasına bağlayın.

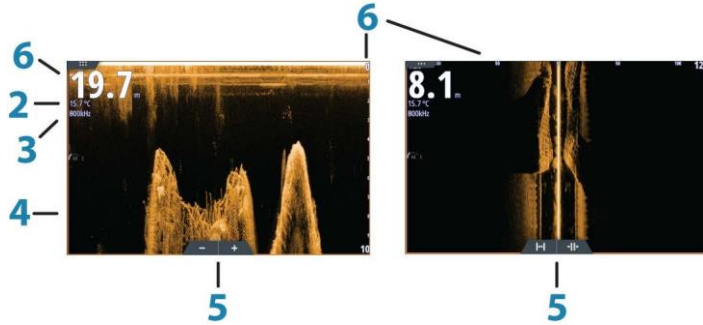


StructureScan görüntüsü

Görünüm

StructureScan paneli geleneksel dip tarama görüntüsü olarak veya sol/sağ yan taramayı gösterecek şekilde kurulabilir.

Dip tarama görüntüsü geleneksel sonar görüntüsüne bindirme olarak da eklenebilir.



1 Derinlik

Not: Derinlik okuması Yapı derinliği ofset ayarına bağlıdır, bkz. "Yapı derinliği ofseti" sayfa 81

2 Sıcaklık

3 Frekans

4 Dip

5 Zoom (dip tarama) / menzil (yan tarama) ikonları

6 Menzil Skalası

StructureScan görüntüsüne yakınlaşp/uzaklaşmak

Y Bir StructureScan görüntüsünü aşağıdaki şekillerde büyütüp küçültebilirsiniz:

- Döner düğmeyi döndürerek (imleç etkin değilken)
- Panel zoom ikonlarını kullanarak
- Ekranda çimdikleme hareketi yaparak

Zoom seviyesi ekranın sol üst köşesinde gösterilmektedir.

StructureScan™ panelinde imlecin kullanılması

Varsayılan olarak, imleç StructureScan görüntüsünde gösterilmez.

İmleci bir DownScan görüntüsünde konumlandığında, ekran durur, imleç bilgi penceresi ve tarih çubuğu etkinleştirilir. Bir DownScan görüntüsünde, imleç konumunda derinlik gösterilir.

İmleci bir SideScan görüntüsünde konumlandığında, ekran durur ve imleç bilgi penceresi etkinleştirilir. Bir SideScan görüntüsünde, imleç konumuna gemiden imleçe giden sol / sağ mesafe gösterilir.

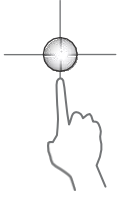
İmlece git

İmleci panelin üzerine konumlandırarak ve ardından menüde İmlece git seçeneğini kullanarak görüntü üzerinde seçilen bir konuma gidebilirsiniz.

İmleç yardımcı fonksiyonu

Not: Özellik etkinse imleç destek fonksiyonu kullanılabilir. Bkz. "Uzun basma özelliğini özelleştirme", sayfa 19.

İmleç yardım fonksiyonu parmağınızla detayları kapsamadan imlecin ince ayarını ve hassas yerleşimini sağlar. İmleç sembolünü parmağınızın üstünde görünen seçim çemberine aktarmak için parmağınızla ekrana basıp basılı tutun. Öge bilgilerini görüntülemek için, parmağınızı ekrandan çekmeden seçim çemberini istenen ögenin üstüne sürükleyin. Parmağınızı ekrandan kaldırdığınız zaman, imleç normal imleç çalışmasına geri döner.



Mesafe ölçümü

İmleç görüntüde iki gözlemin konumları arasındaki mesafeyi ölçmek için kullanılabilir. Görüntü duraklatıldığı zaman ölçme fonksiyonunu kullanmak daha kolaydır..

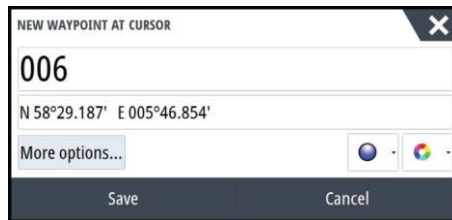
1. Ekranda mesafesini ölçmek istediğiniz ögeye hafifçe dokununuz
2. Menüden ölçme fonksiyonunu başlatın
3. İkinci ölçüm noktasını seçmek için ekrana hafifçe dokununuz.
 - Teknenin ortasından imleç konumuna bir çizgi çizilecek ve İmleç Bilgisi penceresinde mesafe listelenecektir.
4. Yeni ölçüm noktalarını konumlandırmak için ekrana hafifçe dokunmaya devam edin.

Menüyü ölçüm fonksiyonu etkin olduğu sürece başlama noktasını ve bitim noktasını tekrar konumlandırmak için kullanabilirsiniz. Ölçmeyi sonlandır seçtiğinizde veya X tuşuna bastığınızda, görüntü normal olarak kaymaya devam eder.

Waypointlerin kaydedilmesi

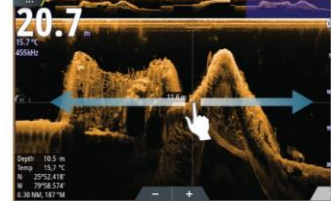
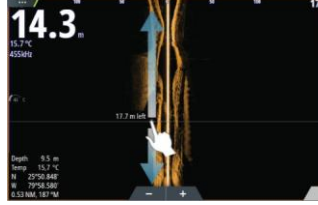
İmleci panelin üzerine konumlandırarak ve ardından aşağıdakilerden birini yaparak seçili bir konumda waypoint kaydedebilirsiniz.:

- Döner düğmeye basın
- Mark tuşuna basın
- Menüde yeni waypoint seçeneğini kullanma



Structurescan geçmişinin görüntülenmesi

İmleç StructureScan paneli üstünde her etkin olduğu zaman kaydırma çubuğu da gösterilir. Kaydırma çubuğu kayıtlı toplam StructureScan görüntü geçmişine istinaden o anda incelemekte olduğunuz görüntüyü gösterir. Seçilen görüntüye bağlı olarak, kaydırma çubuğu uzak sağ tarafta (Dip Tarama) veya ekranın alt kısmındadır (Yan Tarama) Görüntü geçmişini yukarı/aşağı (Yan Tarama) veya sola/sağa (Dip Tarama) sürükleyerek çevirebilirsiniz. Normal StructureScan kaydırmasına bıraktığınız yerden devam etmek için, Clear cursor (İmleci temizle) düğmesine basınız..



StructureScan görüntüsün ayarlanması

Menzil

Menzil ayarı, ekranda görünen su derinliğini ve YanTarama aralığını belirler.

Otomatik menzil

Menzil Otomatik olarak ayarlandığında, sistem su derinliğine bağlı olarak menzili otomatik olarak ayarlar.

Önceden ayarlı mesafe seviyeleri

Önceden ayarlı çeşitli derinlik seviyeleri arasında seçim yapabilirsiniz.

Özel menzil

Bu seçenek size hem üst hem de alt aralık limitlerini manuel olarak ayarlama imkânı verir.

StructureScan frekansları

StructureScan iki frekansı destekler. 455 kHz daha derin sular için idealken 800 kHz özellikle sığ sularda daha yüksek çözünürlük sağlar.

Kontrast

Ekranın aydınlık ve karanlık alanları arasındaki parlaklık oranını belirler.

Kontrast ayarını yapmak için:

1. Renk ayarlama çubuğunu görüntülemek için kontrast simgesini seçin veya menüdeki kontrast seçeneğini etkinleştirin
2. Değeri ayarlamak için çubuğu sürükleyin veya döner düğmeyi kullanın.

Paletler

Çeşitli balık şartları için optimize edilmiş birçok ekran paletleri arasından seçim yapabilirsiniz.

Görünüm

StructureScan sayfasını bir DipTarama görüntüsü olarak, yalnızca sol, yalnızca sağ veya sol / sağ taraf taraması olarak ayarlayabilirsiniz.

StructureScan görüntüsünün duraklatılması

Y StructureScan görüntüsünü duraklatmak yapıları ve diğer görüntüleri daha derinlemesine ve detaylı olarak incelemenizi sağlayacaktır..

StructureScan görüntüsünde bulunduğunuz konuma waypoint koymak gerektiğinde,ve eğer imleci görüntü üstünde 2 unsur arasındaki mesafeyi ölçmek için kullanıyorsanız bu işlev faydalıdır..

Gelişmiş StructureScan Ayarları

TVG (Zaman değişkenli kazanç)

Dalga hareketi ve tekne sallantıları, yüzeyin yanında ekran dağınıklığına neden olabilir. TVG (Zaman Değişken Kazanç) seçeneği, alıcının yüzeye yakın hassasiyetini azaltarak yüzey dağınıklığını azaltır.

Not: Çoğu durumda en iyi görüntü geri dönüşü ve netliği için, varsayılan değer 3 olarak ayarlanır, maksimum (aralık 0-3).

Sol/Sağ Structure görüntülerinin ters çevrilmesi

Eğer gerekirse, sol/sağ Yan Tarama görüntüleri teknenizin karşılık gelen yanına uyması için ters çevrilebilir.

Menzil hatları

Menzil çizgileri derinliği (Downscan-Diptarama) ve mesafeyi (SideScan-yan tarama) tahmin etmek için görüntüye eklenebilir.

StructureScan verilerini kaydetme

StructureScan verilerini kaydedebilir ve dosyayı NSS evo3 cihazında veya sayfa 78'de "Sonar görüntülerinin kaydedilmesi"nde anlatıldığı gibi kart okuyucusuna yerleştirilmiş SD kartta arşivleyerek saklayabilirsiniz.

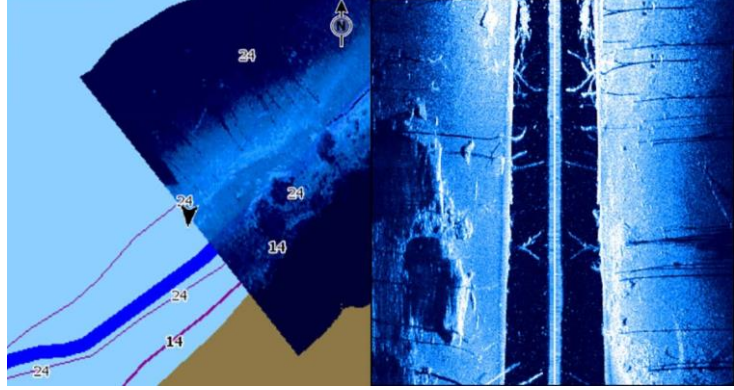
12

StructureMap

StructureMap™ özelliği haritada StructureScan'den Yan Tarama görüntüleri bindirir. Bu özellik konumunuzla ilgili su altı ortamının görselleştirilmesini kolaylaştırır ve Yan Tarama görüntülerinin yorumlanmasına yardımcı olur.

StructureMapgörüntüsü

Aşağıdaki örnek Yan Tarama paneliyle birleştirilmiş StructureScan bindirmeli bir harita panelini göstermektedir.



Structure bindirmesi olduğu zaman haritada her zamanki gibi gezinirsiniz;

- Haritaya ya da taranan görüntüye döner düğmeyi çevirerek, yakınlaştırma simgelerini kullanarak ya da ekranı sıkıştırarak yaklaşım/uzaklaşın.
- Taranan görüntüyü izlemek için ekrana hafifçe dokunarak ve parmağınızı seçilen konuma sürükleyerek ekranı hareket ettirin

Clear cursor (İmleci temizle) düğmesine veya X tuşuna basmak imleci ekrandan kaldıracak harita merkezi teknede konumlanacaktır.

Structure bindirmesini aktifleştirme

1. Harita menüsünden Structure bindirmeyi açın
 - Harita menüsü Structure seçeneklerini göstermek için yükseltilecektir
 - Structure bindirme devreye girer girmez yapı verileri harita ekranında belirmeye başlayacaktır.
2. Structure kaynağını seçin
 - Canlı veri varsayılandır

Not:Structure bindirme, Dosyalar diyalogundan kaydedilmiş bir StructureMap dosyası seçerek de etkinleştirilebilir.

StructureMap kaynakları

T Haritalara Structure kayıtlarını haritalara bindirmek için iki kaynak kullanılabilir:

- Canlı veri; StructureScan cihazları NSS evo3 sistemine bağlı olduğu zaman kullanılır.
- Kayıtlı dosyalar; Bunlar StructureMap *.smf) formatına dönüşen StructureScan (*.sl2) kayıtlı verileridir. Kayıtlı *.smf dosyaları hiçbir StructureScan cihazı bağlı olmasa bile NSS evo3 sistemlerinde kullanılabilir.

Canlı kaynak

Canlı veri seçildiğinde Yan Tarama görünüm geçmişi tekne geçmişinin arkasında iz olarak görüntülenir. Bu izin uzunluğu cihazdaki mevcut hafızaya ve aralık ayarlarına bağlı olarak değişiklik gösterir. Hafıza doldukça yeni verilerin eklenmesi için eski veriler otomatik olarak silinir. Arama aralığı artırıldığı zaman StructureScan aynasının ping hızı azalır, fakat görüntü geçmişinin genişliği ve uzunluğu artar.

Not:Canlı mod hiç veri kaydetmez. Eğer cihaz kapatılırsa, mevcut tüm veriler kaybolur.

Kayıtlı dosyalar

Kaydedilen dosyalar seçildiğinde, StructureMap dosyası dosyadaki konum bilgisine bağlı olarak haritaya bindirilir. Eğer harita skalası genişse, Structure map alanı, skala yapı detaylarını gösterecek kadar büyük olana dek bir limit kutusuyla belirtilir. Kaydedilen mod StructureMap dosyalarının gözden geçirilip incelenmesi ve teknenin bir önce taranan alanda belli ilgi alanlarına konumlandırılması için kullanılır.

Not:Kaydedilen dosyalar kaynak olarak kullanıldığı zaman, NSS evo3 SD kartında ve sistemin dâhili hafızasında bulunan bütün StructureMap dosyalarını görüntüler. Eğer aynı alanın birden fazla StructureMap'i varsa, görüntüler üst üste binecek ve haritayı karıştıracaktır. Aynı alanın çeşitli kayıtları gerekiyorsa, haritalar ayrı SD kartlara konmalıdır.

StructureMap ipuçları

- Daha uzun bir yapının(gemi enkazı vs.) resmini almak için – üstünden geçmeyin. Tekneyi seyir halinde tutun. Böylece yapı teknenin sağında veya solunda olacaktır.
- Yan Taramayı kullanırken Otomatik aralığı kullanmayın. Tam bir tarama sağlamak ve dönüşüm keskinliğini maksimize etmek için yapı aralığını su derinliğinden önemli ölçüde yüksek seviyeye ayarlayın (iki-üç kat).
- Bir alanın yan yana taramasını gerçekleştirirken geçmiş izlerini üst üste bindirmeyin.

StructureScan verilerinin kaydedilmesi

StructureScan verileri structure bindirmesi etkin bir harita panelinden kaydedilebilir. StructureScan kayıtları bir StructureScan panelinden de başlatılabilir. StructureScan verileri kaydedildiği zaman, ekranın alt kısmında yanıp sönen kırmızı bir sembol ve periyodik olarak görünen bir mesaj belirir.

Not:Mesaj dosya büyüklüğü hakkında bilgileri içerir. Hızlı dosya dönüşümü sağlamak için sonar kaydınızın büyüklüğünü 100 MB veya daha küçük tutun.

Sonar kaydı kayıt fonksiyonu yeniden seçilerek durdurulur.

StructureScan verilerinin StructureMap formatına dönüştürülmesi

Bir StructureScan kayıt dosyası (.sl2) StructureMap formatına (.smf) kayıt diyalogundan kaydettikten sonra veya Dosyalar diyalogundan dönüştürülür. Standart veya yüksek çözünürlüklü dosyalar oluşturabilirsiniz. Yüksek çözünürlüklü. Smf dosyalarının daha fazla detayı vardır fakat dönüştürmesi uzun sürer ve standart çözünürlüklü dosyalardan daha fazla yer tutar. Disk alanı kazanmak için dönüşümden sonra StructureScan (*.sl2) dosyalarının kaldırılması tavsiye edilir.

StructureMap'in Haritalandırma kartlarıyla kullanılması

StructureMap tam harita kapasitesi ve bütünleşik kartografinin yanı sıra Navionics, Insight ve diğer üçüncü kişilerin sistem ile uyumlu harita kartlarını kullanabilme imkanı sağlar. StructureMap'i harita kartlarıyla kullanırken, StructureMap (*.smf) dosyalarını dâhili hafızaya kopyalayın. Bizler StructureMap dosyalarının kopyalarının harici SD kartlarında tutulmasını tavsiye ediyoruz.

Structure seçenekleri

StructureMap ayarlarını Structure seçeneklerinden düzenleyebilirsiniz. Structure bindirme devrede olduğu zaman menü geçerlidir. Kaydedilen StructureMap dosyaları kaynak olarak kullanıldığı zaman bütün seçenekler geçerli değildir. Geçerli olmayan seçenekler grileştirilmiştir.

Menzil

Arama menzilini ayarlar.

Saydamlık

Structure bindirmesinin matlığını ayarlar. Harita detayları minimum Şeffaflık ayarları ile StructureMap bindirmesine neredeyse saklanır.

Palet

Renk paletini seçer.

Kontrast

Ekranın açık ve koyu renk alanları arasındaki parlaklık oranını tespit eder.

Su sütünu

Canlı modda su sütünunu saklar/gösterir.

Kapalı: yem balığı sürüsü Yan Tarama görüntüsünde görülmeyebilir

Açık: haritadaki Yan Tarama görüntüsünün kesinliği suyun derinliğince etkilenmeyebilir.

Frekans

Cihaz tarafından kullanılan ayna frekansını ayarlar. 800 kHz en iyi çözünürlüğü sağlarken, 455 kHz mükemmel derinlik aralık kapsamı sağlar.

Gürültü bastırma

Sintine pompalarından gelen sinyal paraziti, motor titreşimi ve hava kabarcıkları sonar ekranını karıştırır. Gürültü reddetme seçeneği sinyal girişimini filtreler ve ekran karmaşasını azaltır.

Canlı geçmişini temizle

Var olan canlı mod geçmiş izlerini ekrandan temizler ve sadece en güncel verileri göstermeye başlar.

Verileri kaydet

StructureScan verilerini kaydeder.

Kaynak

StructureMap kaynağını seçer..

13

ForwardScan

ForwardScan sonar, düşük hız manevraları yaparken teknenizin su altı ortamını izlemenize yardımcı olan bir seyir yardımcısıdır.

ForwardScan özelliğini kullanmak için teknenizde bir ForwardScan transdüser monte edilmelidir. Kurulum talimatları için, ForwardScan dönüştürücü kurulum kılavuzuna bakın.

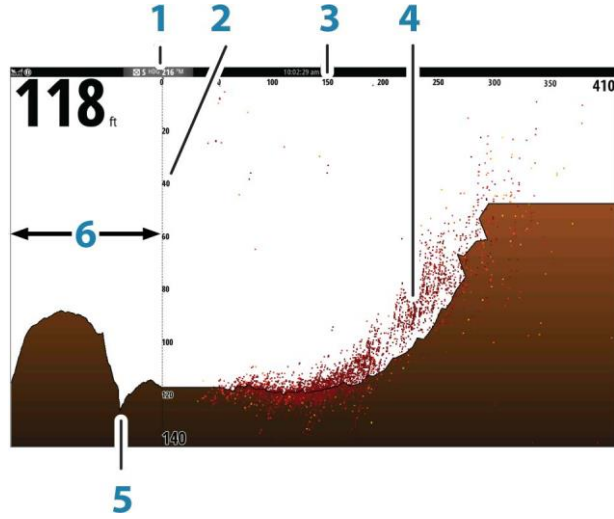
ForwardScan sensörü bir SonarHub'a bağlanabilir ve Ethernet ağı üzerinden paylaşılabilir. Ayrıca, ForwardScan dönüştürücüsünü, NSS evo3 biriminizdeki Sonar2 bağlantı noktasına bağlayabilir ve Sonar1 bağlantı noktasını bir CHIRP transdüser için kullanabilirsiniz.

Not: NSS evo3'e bağlı bir ForwardScan dönüştürücü kullanımda olduğunda, Sonar1 portuna bağlı transdüserler duraklatılacak.

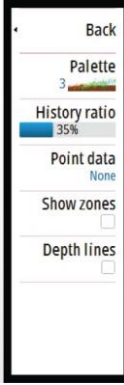
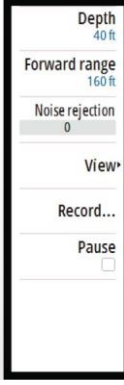
⚠ Uyarı: Bu ekipmanı, yüzme veya dalma için derinlik veya diğer koşulları ölçmek için kullanmayın. Kaynak olarak güvenmeyin.



ForwardScan görüntüsü



- 1 Transdüser konumu sayfa merkezini gösterir
- 2 Derinlik mesafe skalası ve tekne pozisyonu
- 3 Ön mesafe skalası
- 4 Veri noktası
- 5 Dip
- 6 Derinlik geçmişi



ForwardScan görüntü ayarları

Derinlik

Derinlik aralığını kontrol eder. Derinlik aralığı varsayılan olarak otomatik moda ayarlıdır.

Ön menzil

İleriye dönük arama aralığını kontrol eder. Maksimum İleri menzili 91 metredir (300 feet).

Gürültü azaltma

Sinyal girişimini filtreler ve ekran karmaşasını azaltır.

Kayıt

ForwardScan sonar günlüklerini kaydeder.

Durdurma

İleriye dönük transdüser'in çalışmasını durdurur.

ForwardScan Görünüm seçenekleri

Palet

Çeşitli su koşulları için çeşitli paletler mevcuttur.

Geçmiş oranı

Teknenin arkasında Echosounder geçmişinin ne kadar olduğunu gösterir. Oran ne kadar yüksek olursa, daha fazla geçmiş gösterilir.

Veri noktası

Varsayılan olarak, ForwardScan yalnızca dibi gösterir. Sonar veri noktalarını, tüm sonar veri noktalarını veya su sütunundaki yalnızca noktaları (Nesneleri) görüntülemeyi belirtmek için Nokta verisi menü seçeneğini seçin.

Bölge gösterimi

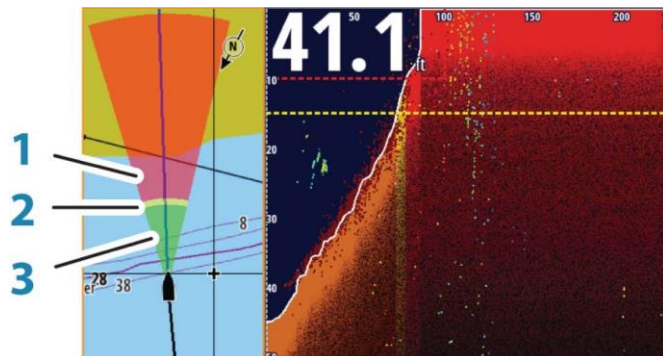
Ekrandaki uyarı bölgelerini (sarı) ve kritik bölgeleri (kırmızı) görüntüler. "Kritik ileriye doğru mesafe ve Kritik derinlik" konusuna bakın, sayfa 92.

Derinlik hattı

Ekrandaki çizgileri, derinliği ve su altı nesnelere hızlı bir şekilde tahmin etmeyi kolaylaştıran görüntüler.

Pruva uzatma

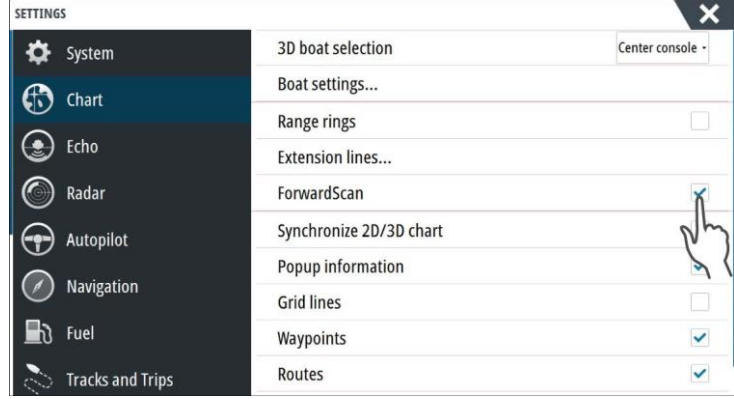
Harita paneli üzerinden forwardscan görüntüsünü göstermek için pruva uzatma özelliğini kullanabilirsiniz. Pruva uzatma renkleri forwardscan alarm değerlerine bağlıdır.



ForwardScan uzatma

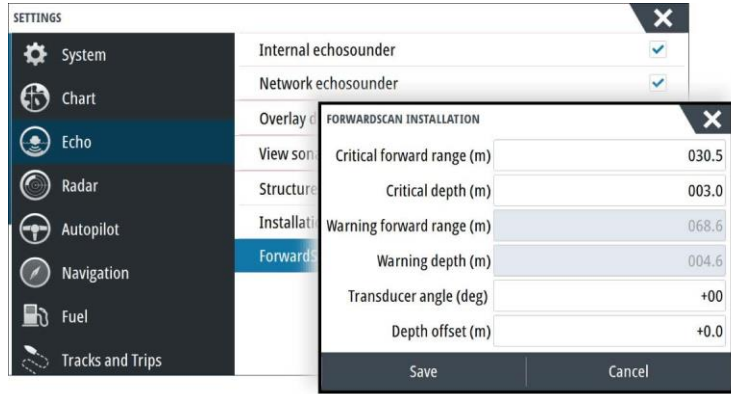
- 1 Kırmızı - Tehlikeli
- 2 Sarı - Uyarı
- 3 Yeşil - Güvenli

Harita ayarları ekranında bulunan Forwardscan özelliğini seçerek, ekranda pruva uzatma renklerini gösterebiliriz.



ForwardScan kurulumu

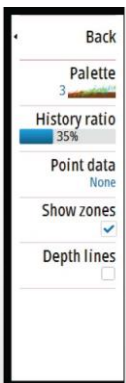
ForwardScan kurulum penceresindeki kurulumu seçin.

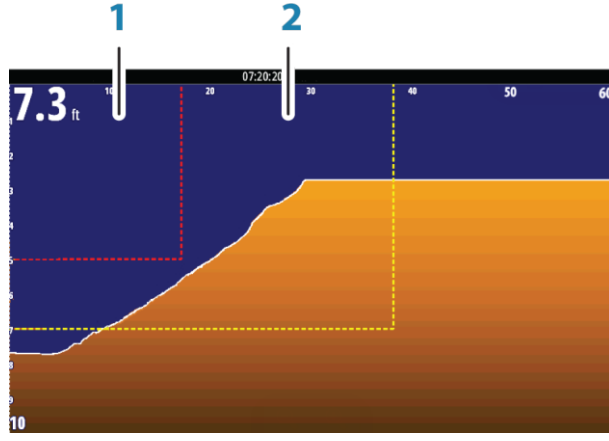


Tehlikeli ön menzil ve tehlikeli derinlik

Kritik ön menzil ve Kritik Derinlik, teknenizin önündeki kritik bölgeyi tanımlayan kullanıcı tarafından seçilen eşiklerdir.

Kritik bölgeye girecek kadar sığ suya girerseniz, Kritik Bölge alarmı devreye girer. Bölgeleri göster menü seçeneğini etkinleştirerek kritik uyarı bölgelerini görüntüleyebilirsiniz..





Aktif bölgeleri göster ile ForwardScan görüntüsü

- 1 Tehlikeli bölge
- 2 Uyarı bölgesi

Uyarı İletim Aralığı ve Uyarı Derinliği değerleri, seçilen Kritik İletme Aralığı ve Kritik Derinlik değerlerini temel alır.

Not:Kritik Bölge uyarılarını almak için, Alarm ayarları iletişim kutusundaki ForwardScan alarmını etkinleştirin. Alarmların etkinleştirilmesi hakkında daha fazla bilgi için, bkz. Alarmlar.

Transdüser açısı

Transdüseri dikey olarak su hattına takmanızı öneririz. Bunun mümkün olmadığı durumlarda, Transdüser Açısı ayarı Transdüser açısı ve su hattı arasındaki farkı dengelemeye yardımcı olur..

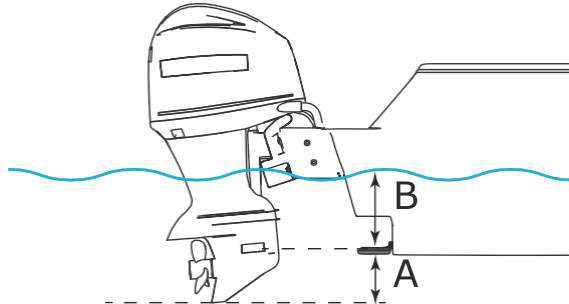
Açı 0 (dikey) ile 20 derece arasında ayarlanabilir.

⚠ Uyarı: Transdüser açısı değerine yönelik ayarlamalar dikkatle yapılmalıdır. Transdüser açısı değerindeki büyük farklılıklar, derinlik verilerini bozarak, su altı tıkanıklıklarının çarpma riskini artırabilir.

Derinlik ofseti

Tüm transdüserler, su derinliğini transdüserler dibe doğru ölçer. Sonuç olarak, su derinliği okumaları, transdüserlerden teknedeki en alçak noktaya (örneğin, omurganın dibi, dümen ya da iskelesi) sudaki ya da transdüserler su yüzeyine olan uzaklığı hesaba katmaz.

Dengelemeyi ayarlamadan önce, transdüserden teknedeki suyun en alçak noktasına veya transdüserden su yüzeyine olan mesafeyi ölçün.



- A** Tekne ofsetinin en düşük noktası: Transdüserden sudaki teknenin en düşük noktasına olan mesafeyi ayarlayın - bu, negatif bir değer olarak ayarlanmalıdır. Örneğin, - 0,3 m (-1 ft).
- B** Yüzey altındaki derinlik (su hattı) ofseti: Transdüserden yüzeeye olan mesafeyi ayarlayın - bu pozitif bir değer olarak ayarlanmalıdır. Örneğin, +0,5 m (+ 1,77 ft).

Transdüserin altındaki derinlik için, ofseti 0 olarak ayarlayın.

14

Kablosuz Bağlantı

GoFree kablosuz bağlantısı size şunları yapabilmenizi sağlar:

- Uzaktan görüntülemek (akıllı telefon ve tablet) ve sistemi kontrol etmek için kablosuz bir cihaz kullanın (yalnızca tablet).
- GoFree mağazasına erişim.
- Insight Genesis'de özel haritalar oluşturmak için Sonar günlüklerinizi yükleyin.
- Yazılım güncellemelerini indirin
- Üçüncü parti uygulamalara bağlanın.



Not:Haritalar, çizelgeler, yazılım güncellemeleri ve diğer veri dosyaları büyük olabilir. Veri sağlayıcınız, aktardığınız veri miktarına bağlı olarak sizden ücret alabilir. Emin değilseniz bilgi için servis sağlayıcınıza başvurun.

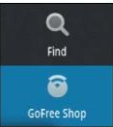
Ünite internete ve akıllı telefonlar ve tabletler gibi kablosuz cihazlara bağlanmak için dahili kablosuz işlevselliği içerir.

Dahili kablosuz işlevselliğinin ilk yapılandırması ve kurulumu sisteminizin Kurulum Kılavuzunda açıklanmıştır.

Kablosuz Ağ Bağlanmak / Bağlantıyı Kesmek

Bir kablosuz ortak noktaya bağlanmak için, Sistem Denetimleri iletişim kutusundaki Kablosuz seçeneğini ve ardından Bağlı Değil seçeneğini seçin. Bu, Kablosuz Aygıtlar iletişim kutusunu açar. İstediğiniz etkin noktayı seçmek için bu iletişim kutusunu kullanın, giriş bilgilerini girin ve ardından Bağlan'ı seçin. Bir kablosuz ortak noktaya bağlanmak, kablosuz modu İstemci moduna değiştirir. Bu modda, GoFree Shop'a erişebilirsiniz.

Kablosuz bir noktadan bağlantıyı kesmek için, Sistem Denetimleri iletişim kutusundaki Kablosuz seçeneğini seçin, ardından Bağlı nokta_adi'nı ve ardından Bağlantıyı Kes'i seçin. Bu, kablosuz modu Erişim noktası moduna değiştirir. Bu modda, GoFree Link gibi Uygulamaların teknenin navigasyon bilgilerine erişebilmesi için bir kablosuz cihaz bağlayabilirsiniz.



GoFree Mağaza

GoFree Mağazasına erişebilmek için kablosuz harici bir kablosuz ortak noktaya bağlı olmalıdır.

GoFree Shop'ta navigasyon haritaları ve Insight Genesis Maps dahil olmak üzere sisteminiz için uyumlu içeriğe göz atabilir, satın alabilir ve indirebilirsiniz. Oturum açtığınızda, sisteminiz için yeni bir yazılım sürümü mevcutsa, sistem size otomatik olarak bir bildirim verir. Bir güncelleme varsa, onu bir kart yuvasına indirebilir veya indirme işlemi daha sonraya erteleyebilirsiniz. İndirmeyi daha sonraya ertelerseniz, bildirim Sistem Ayarlarından erişilebilen Hakkında iletişim kutusunda ulaşılabilir.

GoFree Link

Kablosuz işlevi, uzaktan görüntülemek (akıllı telefon ve tablet) ve sistemi kontrol etmek için (yalnızca tablet) kablosuz bir cihaz kullanmanızı sağlar. Sistem, ilgili Uygulama mağazasından indirilen GoFree Link Uygulamaları tarafından kablosuz cihazdan izlenir ve kontrol edilir. Uzaktan kumanda kabul edildiğinde, aktif sayfa kablosuz cihaza yansıtılır.

Not: Akıllı telefonları ve tabletleri sistemi görüntülemek ve kontrol etmek için kullanmak için, kablosuz işlevselliğinin kablosuz erişim noktası ile bağlantısı kesilmelidir (Erişim noktası modunda).

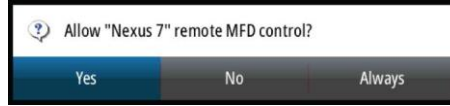
Not:Güvenlik nedeniyle, Autopilot ve CZone fonksiyonları kablosuz bir cihazdan kontrol edilemez.



Tablet ile Bağlanma

Bu prosedürü uygulamadan önce GoFree Uygulamasını tablete yükleyin.

1. Dahili kablosuz bağlantısını Erişim Noktası moduna ayarlayın. Bunu yapmak için, Kablosuz ayarları iletişim kutusundaki Kablosuz cihazlar sayfasını ve ardından Dahili kablosuz seçeneğini seçin. Ardından, Mod seçeneğini seçin ve sonra Dahili Erişim Noktasını seçin.
2. Ağ anahtarını görüntülemek için Kablosuz cihazlar sayfasında bir cihaz seçin.
3. Tabletteki kablosuz ağ bağlantısı sayfasına gidin ve birimi veya GoFree kablosuz xxxx ağını bulun. Birden fazla menzil içindeyse, üniteye hangi kablosuz cihazın bağlı olduğunu onaylamak için ünitedeki Kablosuz cihazlar sayfasını inceleyin.
4. Ağa bağlanmak için tablete Ağ Anahtarını girin.
5. GoFree uygulamasını açın - ünite otomatik olarak algılanmalıdır. Görüntülenen ad, varsayılan veya Aygıt Adı ayarında atanan ad olacaktır. Ünite görünmezse, cihazı manuel olarak bulmak için ekrandaki talimatları izleyin.
6. Ünitenin grafik simgesini seçin. Ünite aşağıdaki benzer bir bilgi istemi görüntüler:



7. Bir kerelik bağlantı için Evet seçeneğini veya normal bağlantı için cihaz hatırlanacaksa Her zaman seçeneğini seçin. Gerekirse bu ayar daha sonra değiştirilebilir.

Not: Dahili kablosuz modül sadece GoFree bağlantısını kendi kendine destekliyor. Ağa bağlı diğer birimler görünmez.

Akıllı Telefon ile Bağlanma

Bu prosedürü uygulamadan önce GoFree Uygulamasını tablete yükleyin.

1. Dahili kablosuz bağlantısını Erişim Noktası moduna ayarlayın. Bunu yapmak için, Kablosuz ayarları iletişim kutusundaki Kablosuz cihazlar sayfasını ve ardından Dahili kablosuz seçeneğini seçin. Ardından, Mod seçeneğini seçin ve sonra Dahili Erişim Noktasını seçin.
2. Ağ anahtarını görüntülemek için Kablosuz cihazlar sayfasında bir cihaz seçin.
3. Akıllı telefondaki kablosuz ağ bağlantısı sayfasına gidin ve birimi veya GoFree kablosuz xxxx ağını bulun. Birden fazla menzil içindeyse, üniteye hangi kablosuz cihazın bağlı olduğunu onaylamak için ünitedeki Kablosuz cihazlar sayfasını inceleyin.
4. Ağa bağlanmak için tablete Ağ Anahtarını girin.
5. GoFree uygulamasını açın - ünite otomatik olarak algılanmalıdır. Görüntülenen ad, varsayılan veya Aygıt Adı ayarında atanan ad olacaktır. Ünite görünmezse, cihazı manuel olarak bulmak için ekrandaki talimatları izleyin.

MFD'nin ekranı akıllı telefonda gösterilir. Akıllı telefonda MFD'nin ekranını değiştirmek için, MFD'deki ekranı değiştirmek için MFD'yi kullanın. MFD'deki ekran değişikliği akıllı telefona yansıtılır.

Insight Genesis'e verilerin aktarılması

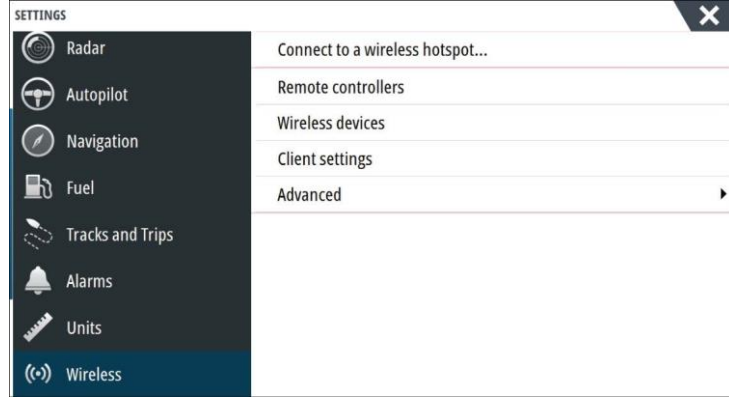
Kaydedilen bir Sonar günlük dosyasını Insight Genesis'e yüklemek için, Dosyalar panelinden yüklemek istediğiniz dosyayı seçin ve Insight Genesis'e yükle seçeneğini seçin.

Not: Kaydedilen günlük dosyalarını Insight Genesis'e yüklemek için kablosuz bir ağa bağlı olmanız gerekir.



Kablosuz Bağlantı Ayarları

Kablosuz işlevsellik için yapılandırma ve kurulum seçenekleri sunar. Daha fazla bilgi için, NSS evo3 Kurulum Kılavuzuna bakın.



Kablosuz bağlantı noktasına bağlanma

Kablosuz işlevini kablosuz ortak noktaya bağlamak için kullanabileceğiniz Kablosuz cihaz iletişim kutusunu görüntüler.

Uzaktan Kumandalar

Bir kablosuz cihaz (akıllı telefon veya tablet) bağlandığında, Uzaktan kumandalar listesinde görünmesi gerekir. Her zaman izin ver seçeneğinin seçilmesi, cihazın her seferinde bir şifreye ihtiyaç duymadan otomatik olarak bağlanabileceği anlamına gelir. Bu menü, artık erişim gerektirmeyen cihazların bağlantısını kesmenize de izin verir.

Kablosuz Cihazlar

Bu iletişim kutusu, dahili kablosuz ve bağlı olan WIFI-1 cihazlarının yanı sıra IP ve kanal numaralarını gösterir. Dahili kablosuz ya da WIFI-1 aygıtını seçmek ek ayrıntılar sağlar. Dahili kablosuz detay değerlerini (Şebeke Adı (SSID), Şebeke Anahtarı veya Kanal) görüntülemek ve değiştirmek için, dahili kablosuz Erişim Noktası (Dahili Wifi) modunda olmalıdır. Bağlanmak üzere bir ağ (etkin nokta) seçmek için, iç kablosuz İstemci Modunda olmalıdır. Modları değiştirmek için Mod seçeneğini kullanın.

Kullanıcı Ayarları

Ünitenizin bağlı olduğu kablosuz erişim noktası veya ünitenizin en son bağlı olduğu bilgiyi görüntüler. İletişim kutusundaki ağ noktasını, her zaman kapsama alanındayken bağlanmak istediğiniz bir ağ noktası olarak ayarlayabilir veya silmeyi seçebilirsiniz.

15

AIS

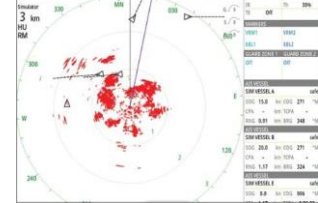
Eğer NSS evo3 sistemine bir AIS (Otomatik Tanımlama Sistemi) yapabilen bir NAIS500, V5035 veya NMEA 2000 VHF cihazı bağlıysa, bu cihaz tarafından algılanan her hedef görüntülenebilir ve izlenebilir. Ayrıca erim içerisinde DSC verici cihazları için mesajları ve konumu da görebilirsiniz.

AIS hedefleri radar ve harita görüntüleri üzerinde bindirilmiş olarak görüntülenir ve bu özellik güvenli yolculuk ve çarpışmayı önlemek için önemli bir araçtır.

Alarmları eğer bir AIS hedefi çok yaklaşırsa veya hedef kaybolursa sizi ikaz etmesi için tanımlayabilirsiniz.



Harita panelinde AIS tekneleri



Radar panelinde AIS tekneleri

AIS hedef sembolleri

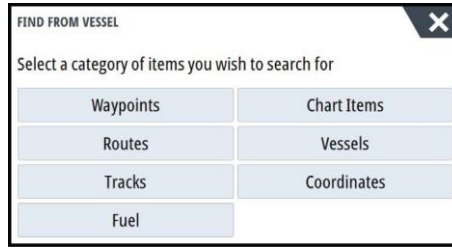
NSS evo3 sistemi aşağıda gösterilen AIS hedef sembollerini gösterir:

	Uyuyan AIS hedefi (hareketsiz veya demirli).
	Rota ölçü çizgili hareketli ve güvenli AIS hedefi
	Tehlikeli AIS hedefi, kalın çizgiyle resmedilir. A Bir hedef CPA ve TCPA ayarlarına bağlı olarak tehlikeli olarak tanımlanır. Sayfa 102'de Tehlikeli teknelerin tanımlanmasına bakınız .
	Kayıp AIS hedefi Bir zaman limiti içinde hiçbir sinyal alınmazsa, hedef kayıp olarak tanımlanır. Hedef sembolü hedefin kaybolan veri alınmadan önce en son geçerli konumunu temsil eder.
	Seçili AIS hedefi, hedef sembolüne hafifçe dokunarak etkinleştirilir. e İmleç hareket ettirildiği zaman hedef varsayılan hedef sembolüne geri döner.
	AIS SART (AIS Arama ve Kurtarma İleticisi).

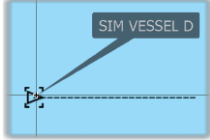
AIS hedefleri hakkında görüntüleme bilgileri

AIS öğelerinin aranması

Araçlar panelinde Bul seçeneğini kullanarak herhangi bir panelden AIS hedeflerini arayabilirsiniz. Harita panelinden, menüde Bul seçeneğini kullanarak AIS hedeflerini arayabilirsiniz. İmleç etkinse, sistem tekneleri imleç konumunda arar. İmleç etkin değilse, sistem tekneleri teknelerin konumunda arayacaktır.



Tek AIS hedefleri hakkında görüntüleme bilgileri



Harita veya radar panelinde AIS ikonuna hafifçe dokunduğunuz zaman sembol, Seçili hedef sembolüne değişir ve tekne ismi görüntülenir.

Hedef seçildiği zaman menüden AIS açılan penceresine hafifçe dokunarak hedef için detaylı bilgiyi görüntüleyebilirsiniz.

AIS VESSEL DETAILS	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Callsign: ABC1234	Status: Safe
IMO: 123	NavStatus: Under engine
AIS Class: A	Draught (m): 1.0
Type: Unknown	Latitude: N 25°45.075'
Length (m): 12.2	Longitude: W 80°07.322'
Beam (m): 6.1	Accuracy: High (10m)
	ROT (°/s): 0.0
	SOG (kn): 15.0
Bearing (°M): 131	COG (°M): 272
Distance (NM): 4.47	Heading (°M): 272
CPA (NM): 4.47	Destination: MIAMI
TCPA (hrs): 0:00:07	ETA: 10/04/2008 12:00
Relative speed (kn): 26.0	
Relative course (°M): 222	

Radar panelinde AIS bilgileri

AIS VESSEL	
SIM VESSEL A safe	
SOG: 15.0 kn	COG: 271 °M
CPA: 0.31 NM	TCPA: 0:00:12
RVG: 0.32 NM	BRG: 9 °M
SIM VESSEL B safe	
SOG: 20.0 kn	COG: 271 °M
CPA: - NM	TCPA: -
RVG: 0.42 NM	BRG: 324 °M
SIM VESSEL E safe	
SOG: 0.0 kn	COG: 006 °M
CPA: 0.81 NM	TCPA: 0:00:09
RVG: 0.81 NM	BRG: 269 °M

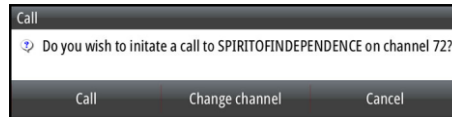
Radar veri çubuğu 3 AIS hedefine kadar bilgi içerebilir. Hedefler en yakın hedef en üstte olacak şekilde listelenir ve hedef durumunu belirtmek için renkle kodlandırılır.

AIS teknelerinin çağırılması

Sistem, NMEA 2000 üzerinden DSC (Digital Select Calling) çağrılarını destekleyen bir VHF telsizi içeriyorsa, NSS evo3'ten diğer gemilere bir DSC çağrısı başlatabilirsiniz.

Çağrı seçeneği AIS tekne Detayları diyalogunda ve Araçlar panelinden etkinleştirilen tekne durumu diyalogunda mevcuttur.

Arama iletişim kutusundan kanalı değiştirebilir veya çağrıyı iptal edebilirsiniz. Bağlantı kurulduğunda Çağrı iletişim kutusu kapatılır.



AIS SART



Bir AIS SART (Search and Rescue Beacon) etkinleştirildiği zaman, konumunu iletmeye ve verileri tanımlamaya başlar. Bu veriler AIS cihazınız tarafından alınır.

Eğer AIS alıcınız AIS SART ile uyumlu değilse, alınan AIS SART verilerini standart AIS alıcısından gelen bir sinyal olarak yorumlar. Haritada bir ikon konumlanır, fakat bu ikon bir AIS tekne ikonudur.

Eğer AIS alıcısı AIS SART ile uyumluysa, AIS SART verileri alındığında aşağıda belirtilenler meydana gelir:

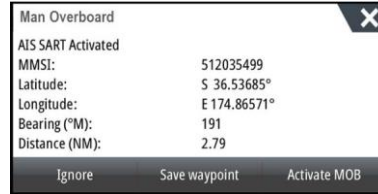
- Haritada AIS SART'dan aldığı konumda bir AIS SART ikonu yerleştirilir.
- Bir alarm mesajı görüntülenir.

Eğer sireni devreye soktuysanız, alarm mesajını sesli bir alarm takip eder.

Not: Eğer alınan AIS SART verisi etkin mesaj değil test ise, ikon yeşil olacaktır.

AIS SART Alar mesajı

AIS SART alarm mesajı Bir AIS SART'dan veri alındığı zaman, NSS evo3'te bir alarm mesajı görüntülenir. Bu mesaj AIS SART'ın kendine özgü MMSI numarasını konumunu ve teknenize olan mesafesini ve kerterizini içerir.



3 seçeneğiniz bulunmaktadır:

- Alarmı görmezden gel
 - Alarm susturulur ve mesaj kapatılır. Alarm tekrar belirmez

Not: Eğer alarmı görmezden gelerseniz, AIS SART ikonu haritanızda görünür olarak kalır ve AIS SART tekne listesinde kalır.

- Waypoint'li kaydetmek.
 - Waypoint waypoint listenize kaydedilir. Bu waypoint ismi MOB AIS SART ile önceden sabitlenecektir. SART'ın kendine özgü MMSI numarasını takiben, örneğin MOB AIS SART 12345678.
- MOB özelliğini etkinleştirmek
 - Ekran AIS SART konumunda ortalanmış, yakınlaştırılmış bir harita paneline değişir
 - Sistem AIS SART konumuna etkin bir rota oluşturur.

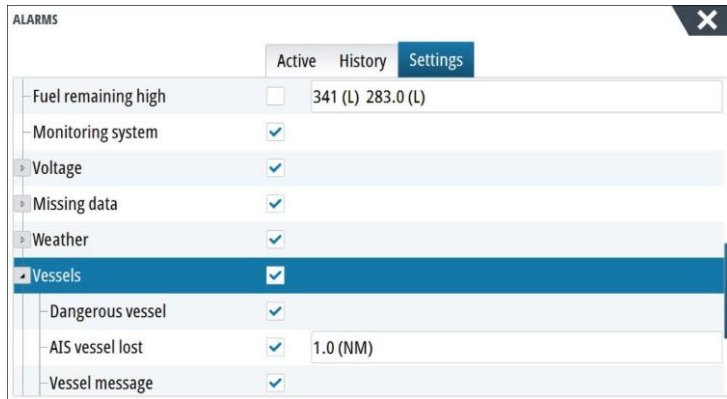
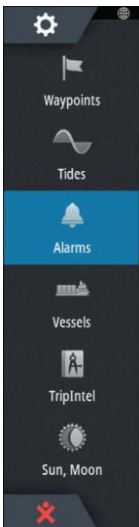
Not: Eğer MOB fonksiyonu zaten etkinse, AIS SART konumuna doğru yeni bir rota ile değiştirilir ve sonlandırılır.

Not: Eğer AIS AIS SART mesajını almayı durdurursa, AIS SART tekne listesinde son sinyali aldıktan sonra 10 dakika kalır.

Haritada AIS SART ikonuna hafifçe dokunursanız AIS MOB detaylarını görürsünüz.

Tekne alarmları

Eğer önceden tanımlı erim limitleri içinde bir hedef görülürse veya bir önce tanımlanan hedef kaybolursa sizi ikaz etmesi için çeşitli alarmlar tanımlayabilirsiniz.



Tehlikeli tekne

Bir alarmın bir tekne önceden tanımlı CPA veya TCPA içerisinde olduğu zaman etkinleşip etkinleşmeyeceğini kontrol eder. Sayfa 102'de Tehlikeli teknelerin tanımlanmasına bakınız.

AIS teknesi kayıp

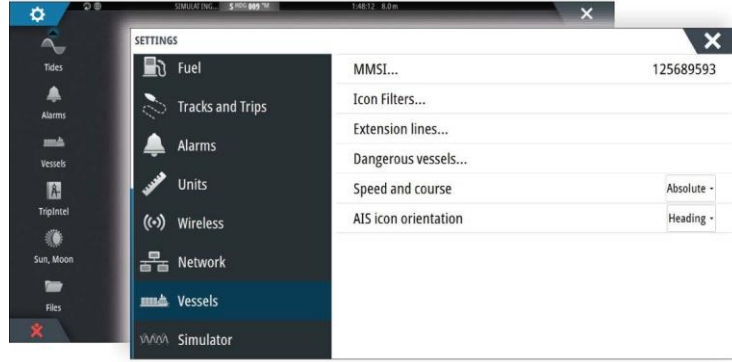
Kayıp tekneler için erimi ayarlar. Eğer tekne ayarlanan erim içinde kayıpsa, alarm tetiklenir.

Not: Kontrol kutusu alarm açılan penceresinin görüntülenip görüntülenmeyeceğini ve sirenin çalıp çalmayacağını kontrol eder. CPA ve TCPA geçerli/geçersiz konumuna bakmadan teknenin tehlikeli olduğu zamanı tanımlar.

Tekne mesajı

Bir AIS hedefinden mesaj alındığı zaman bir alarmın etkinleşip etkinleşmeyeceğini kontrol eder.

Tekne ayarları



Teknenizin MMSI numarası

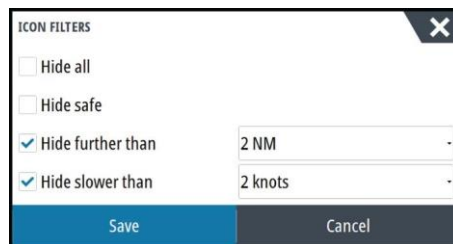
AIS ve DSC teknelerinden mesaj alabilmek için kendi MMSI (Maritime Mobile Service Identity - Deniz Mobil Hizmet Tanımlaması) numaranızı NSS evo3 sistemine girmeniz gerekir.

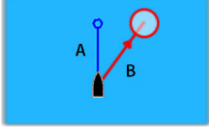
MMSI numarasının girilmesi kendi teknenizin haritada AIS hedefi olarak görülmesini önlemek için önemlidir.

Not: Alarm ayarlarında Tekne mesajı seçeneği eğer herhangi bir MMSI mesajı görüntülenecekse açılmalıdır.

İkon filtreleri

NSS evo3 sistemine bir AIS cihazı bağlıysa tüm hedefler varsayılan olarak panelde gösterilir. Hiç hedef göstermemeyi veya ikonları güvenlik ayarlarına, mesafeye ve teknenin hızına bağlı olarak filtrelemeyi seçebilirsiniz.





Uzatma hatları

Tekneniz için ve diğer tekneler için ölçü çizgilerinin uzunluğu kullanıcı tarafından ayarlanabilir.

- A: Pruva
- B: Yere göre rota (COG)

Ölçü çizgilerinin uzunluğu ya sabit bir mesafe olarak ayarlanır veya teknenin seçilen zaman periyodunda ilerleyeceği mesafeyi belirtir. Bu tekne için hiçbir seçenek işaretlenmezse tekneniz için ölçü çizgisi gösterilmez.

EXTENSION LINES	
THIS VESSEL	
Course Over Ground	<input type="checkbox"/>
Heading	<input type="checkbox"/>
Length	1 nm
OTHER VESSELS	
Course Over Ground	<input type="checkbox"/>
Length	2 min
Save	Cancel

Teknenizin pruva bilgisi etkin bir pruva sensoründen okunur, veya COG (Course Over Ground) yere göre rota bilgisi olarak GPS sensoründen alınır. Diğer tekneler için COG verileri AIS sisteminden alınan mesajda içerilmektedir.

Tehlikeli teknelerin tanımlanması

Teknenizin etrafında görünmez bir güvenlik bölgesi tanımlayabilirsiniz. Bir hedef teknenizle olan bu mesafenin içine girdiğinde sembol "tehlikeli" hedef sembolü olarak değişir. Eğer Alarm ayarları panelinde etkinleştirildiyse bir alarm tetiklenir.

DANGEROUS VESSELS	
Vessels are considered dangerous when their closest point of approach is predicted to be less than the following distance, within the specified time.	
Closest point of approach (m)	0152
Time to closest point of approach (mm:ss)	05:00
Save	Cancel

Hız ve rotanın belirtilmesi

Ölçü çizgisi hedefler için hız ve rotayı belirtmek için ya haritada mutlak (gerçek) hareket olarak ya da teknenize göreceli olarak kullanılabilir. Ölçü çizgilerinde hareketi aşağıda gösterildiği gibi belirtmek için farklı çizgi biçimleri kullanılır.



Mutlak hareketle gösterilen AIS tekneleri



Göreceli hareketle gösterilen AIS tekneleri

AIS ikon yönlendirmesi

AIS ikonunun yönlendirmesini ya pruvaya ya da COG yapılandırmasına bağlı olarak ayarlar.

16

Konsol Panelleri

Kontrol panelleri seçilen verileri görüntülemek için özelleştirilebilen çoklu ölçüm aletlerinden – analog, dijital ve çubuk'tan – oluşur. Konsol paneli gösterge panelindeki verileri görüntüler ve konsol panelinde 10 adede kadar gösterge panelini tanımlayabilirsiniz.

Not: Yakıt/motor bilgisini içermesi için motor ve tank bilgilerinin kurulumunun Ayarlar panelinden yapılması gerekir.

Gösterge Panelleri

Üç gösterge panelinin düzeni tekne, navigasyon bilgileri ve olta balıkçılığı ihtiyaçları için bilgileri gösteren ölçüm aletlerini görüntülemek için önceden tanımlanmıştır.

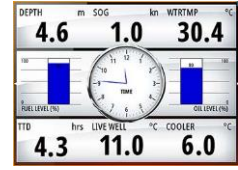
Gösterge panelleri arasında panelin sağ ve sol taraflarına hafifçe dokunarak veya menüden gösterge panelini seçerek değiştirme yapabilirsiniz.



Tekne gösterge paneli



Sevir gösterge paneli



Olta Balıkçılığı gösterge paneli

Not: İletişim ağında diğer sistemler (örneğin CZone veya Mercury) varsa menüden ilave gösterge tabloları etkinleştirilebilir.

Konsol panellerinin özelleştirilmesi

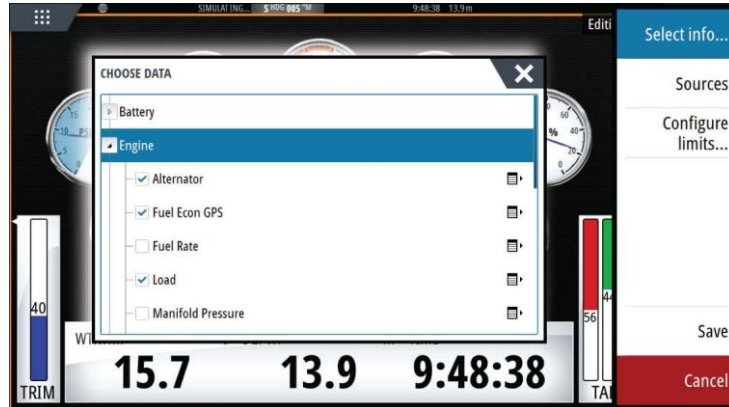
Konsol panelini gösterge panelindeki her ölçüm aleti için verileri değiştirerek, gösterge panelinin düzenini değiştirerek ve yeni gösterge panelleri ekleyerek özelleştirebilirsiniz. Ayrıca analog ölçüm aletlerine limitler koyabilirsiniz.

Bütün düzenleme seçenekleri konsol panelleri menüsünde mevcuttur. Mevcut düzenleme seçenekleri hangi veri kaynaklarının sisteminize bağlı olduğuna bağlıdır.

Gösterge panelinin düzenlenmesi

Düzenlemek istediğiniz kontrol panelini etkinleştirin, sonra değiştirmek istediğiniz göstergeyi basılı tutun ve görüntülenecek bilgiyi seçin veya aşağıdakileri yapın:

1. Menüyü etkinleştirin
2. Düzenle seçeneğini seçin
3. Değiştirmek istediğiniz ölçüm aletinin üstüne hafifçe dokunarak basılı tutun. Seçilen ölçüm aleti mavi arka planla belirtilecektir
4. Görüntülenecek info (bilgi)yi, limitleri seçin ve en sonunda bilgi için kaynağı değiştirin.
5. Değişikliklerinizi menüde kaydet seçeneğini seçerek kaydedin.



17

Ses

NMEA 2000 ağına bir SonicHub sunucusu veya FUSION müzik sistemi bağlıysa, NSS evo3'ü teknenizde ses çözümlerini kontrol etmek ve özelleştirmek için kullanabilirsiniz.

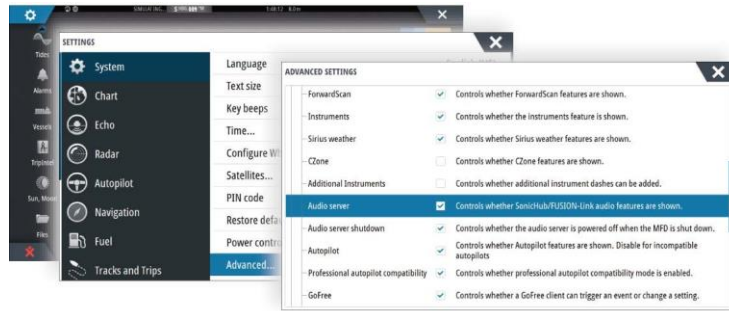
(Sadece Amerika için !) Bir WM3 Uydu modülüne bağlanırken NSS evo3 sisteminizde Sirius™ sesine abone olmalı ve sisteminiz bunu içermelidir. FUSION sistemi üzerinden aynı zamanda Sirius radyoya da bağlanabilirsiniz.

Sirius™ ses ve hava servisi ülke içi ABD sularını ve Atlantik ve Pasifik okyanuslarının içine doğru kıyı bölgelerini, Meksika körfezini ve Karayip Denizini kapsar. Sirius™ alınan ses ürünleri seçilen abonelik paketine bağlı olarak değişmektedir. Daha fazla bilgi için www.sirius.com adresine bakınız.

Ses ekipmanınızı kullanmaya başlamadan önce, NSS evo3 kurulum kılavuzu ve ses cihazının içerdiği belgelere uygun olarak kurulmalıdır.

Ses Sunucusunu devreye alma

NMEA 2000 ağına bağlı olan uyumlu ses cihazı NSS evo3 tarafından otomatik olarak tanımlanmalıdır. Eğer tanımlanmazsa, özelliği Gelişmiş Ayarlar diyalogundan devreye alın.

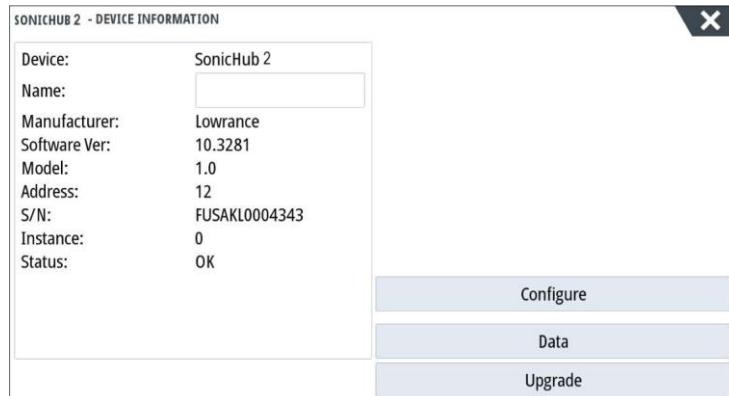


SonicHub 2

NMEA 2000 ağına bağlı bir SonicHub 2 desteklenmektedir.

SonicHub 2 Cihaz bilgisi

Ağ Ayarları iletişim kutusunu açın ve Cihaz listesinde SonicHub 2 cihazını seçin. Bu SonicHub 2 Cihaz Bilgisi iletişim kutusunu açar.



Yapılandırma

Cihazı yapılandırmak için seçin.

Güncelleme

Cihaz yazılımını günceller.

Not: Yazılım yükseltmeli bir USB bellek cihaza takılmalıdır. Periyodik yazılım güncellemeleri ürün web sitesinden alınabilir. Yazılımın nasıl kurulacağı ile ilgili ayrıntılı talimatlar yükseltme dosyalarına dahil edilir.

Fabrika ayarlarına dönme
Cihazı fabrika varsayılanlarına sıfırlar.

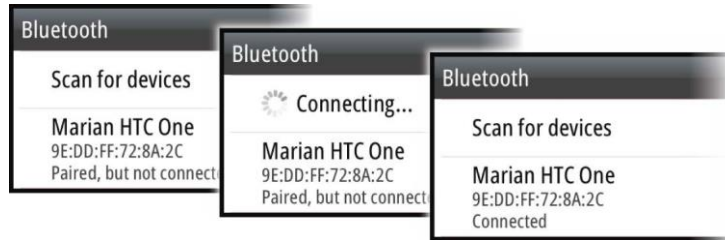
SonicHub 2 Bluetooth özelliği

SonicHub 2, Bluetooth özellikli bir cihazdır. Bluetooth özellikli ses cihazlarına bağlamak için SonicHub 2'nin dahili Bluetooth kablosuz özelliğini kullanabilirsiniz.

SonicHub 2 cihazını Bluetooth özellikli bir cihazla eşleştirmek için Kontroller menüsünde Bluetooth cihazları simgesini seçin. Eşleştirmek istediğiniz Bluetooth cihazını mevcut cihazlar listesinden seçin ve ardından Eşleştir'i seçin.



SonicHub 2 eşleştirilmiş cihaza bağlanır.



Eşleştirilmiş cihazların bağlanması ve bağlantısının kesilmesi

SonicHub 2, eşleştirdiğinizde otomatik olarak bir cihaza bağlanır. Bunu çeşitli cihazlarla eşleştirebilirsiniz, ancak aynı anda yalnızca bir cihaz bağlanabilir. SonicHub 2'yi manuel olarak kesebilir ve eşleştirilmiş cihazlara bağlayabilirsiniz.

Eşleştirilmiş bir cihazın bağlantısını kesmek için, cihaz listesinde eşleştirilmiş cihazı seçin ve ardından "Bağlantıyı kes"i seçin.

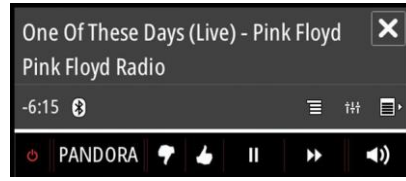
Eşleştirilmiş bir cihaza bağlanmak için, cihaz listesinde eşleştirilmiş cihazı seçin ve ardından "Bağlayın" i seçin.

Pandora

SonicHub 2, bir Android cihazından (Bluetooth üzerinden) veya IOS cihazından (USB ve Bluetooth üzerinden) Pandora'dan müzik akışını destekler.

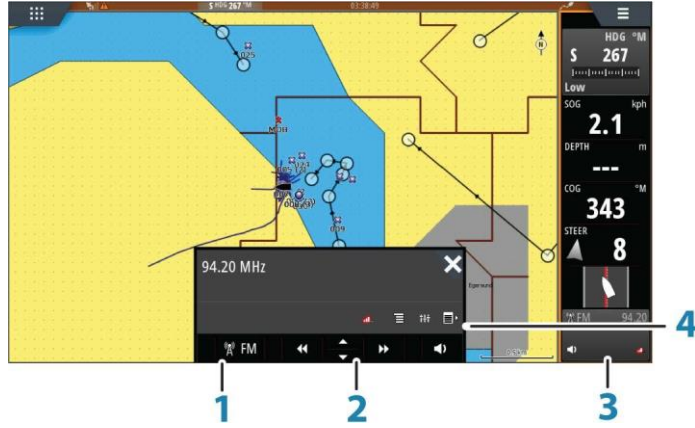
Not: Pandora'yı kullanmak için geçerli bir konumda olmalısınız. Daha fazla bilgi için Pandora web sitesine bakın.

Akıllı cihazda Pandora'yı çalıştırmak için menü kontrollerini kullanın.



Ses Paneli

Ses panelini araçlar çubuğunda ses işaretine hafifçe dokunarak etkinleştirebilirsiniz. Kontrol düğmeleri, araçları ve seçenekleri bu bölümde daha sonra anlatılacağı üzere bir ses kaynağından diğerine değiştirir.









- 1 Ses kaynağı
- 2 Ses kontrol düğmeleri
- 3 Ses işareti
- 4 Ses araçları

Ses kontrol düğmeleri

İkon	Radyo	VHF	DVD	Kayıttan çalma
	Mevcut kaynakların listesini görüntülemek için hafifçe dokunun			
	Bir önceki/bir sonraki frekansı seçmek için hafifçe dokunun Frekans kanal olarak kaydetmek için basılı tutun.		Geri sarmak/ ileri sarmak için hafifçe dokunun	Bir önceki bir sonraki şarkıyı seçmek için hafifçe dokunun
	Bir önceki bir sonraki favori kanalı seçmek için hafifçe dokunun		N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)
	N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)	Başlatmak için hafifçe dokunun	
	N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)	Kayıttan çalmayı duraklatmak için hafifçe dokunun	
	Ses kaydırma düğmesini görüntülemek için hafifçe dokunun			

Ses araçları

Icon	Tuner	VHF	Playback
	Sinyal kuvveti	N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)
	N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)	Tekrar fonksiyonunu açıp kapatmak için hafifçe dokununuz. Fonksiyon etkinleştiği zaman ikon renklenir.
	N/A (Uygulanmaz)	N/A (Uygulanmaz)	Rastgele değiştirme modunu açıp kapatmak için hafifçe dokununuz. Fonksiyon etkinleştiği zaman ikon renklenir.
	Bölgelerin ayarlanması ve ana kumandayı ayarlamak için kullanılan menüleri görüntülemek için hafifçe dokununuz.		
	Radyo için favori Kanalları görüntülemek için hafifçe dokununuz	VHF için favori Kanalları görüntülemek için hafifçe dokununuz	Etkin kaynak için yerli kodu görüntülemek için hafifçe dokununuz.
	Etkin kaynak için isteğe bağlı ayarları görüntülemek için hafifçe dokununuz		

Ses sisteminin kurulması

Hoparlörler

Hoparlör bölgeleri

NSS evo3 farklı ses bölgelerini kontrol etmek için kurulabilir. Bölgelerin numaraları NSS evo3 sisteminizle çalışan ses sunucusuna bağlıdır.

Her bölge için dengeyi, sesi ve ses ayarı limitlerini ayrı ayrı düzenleyebilirsiniz. Bas ve tiz ayarlarına yapılan düzenleme tüm bölgeleri değiştirir.

Ana ses kontrolü

Bütün bölgeler için ses varsayılan olarak NSS evo3 cihazında sesi ayarladığınızda düzenlenir. NSS evo3 ünitesinden sesi yükseltip alçaltığınızda hangi bölgelerde ses seviyelerinin değişeceğini de tanımlayabilirsiniz.

Radyo bölgelerinin seçilmesi

FM veya AM radyoyu çalmadan veya VHF telsizini kullanmadan önce konumunuz için uygun bölgeyi seçmelisiniz.

Sirius'un AUX kaynağından çıkarılması

Bir Sirius radyosu FUSION radyo/sunucusuna bağlıysa, AUX kaynağı otomatik olarak Sirius beslemesine bağlanır. Sonra FUSION sunucusu etkin olduğunda Sirius kaynak listesinde görünür.

AUX kaynağını farklı bir cihaz için kullanmak için, Siriusun AUX kaynağından çıkarılması gerekir.

Not: SiriusXM'in kullanılması için FUSION sunucusuna isteğe bağlı bir SIRIUS radyonun bağlanması gerekir.

Ses sisteminin alıştırılması

1. Ses bindirmesini etkinleştirmek için araçlar çubuğunda Ses işaretine hafifçe dokunun.
2. Seçenekler ikonuna hafifçe dokunun ve ses sunucusunu seçin
3. Ses kaynağını seçmek için kaynak ikonuna hafifçe dokunun
- Kaynakların sayısı etkin ses sunucusuna bağlıdır
4. Ses sisteminizi kontrol etmek için panel düğmelerini kullanın

Bu bölümde daha önce anlatılan ses kontrol düğmelerine ve gereçlerine genel bakışa bakın. Ses ekipmanları için mevcut seçenekler ve özellikler için ses ekipmanını takip eden belgelere bakın.

Favori Kanallar

Bir radyo yada VHF frekansı ayarlandığı zaman, kanalı favori listenize ekleyebilirsiniz. Favori kanallar Favori listesi içinden görüntülenebilir, seçilebilir ve silinebilir. Aşağı/yukarı ses panel düğmelerini kullanarak favori kanallara göz atabilirsiniz.

Sirius radyosu (Sadece Kuzey Amerika)

Kanalların Listesi

Kanalların listesi kanal için aboneliğiniz olsun veya olmasın mevcut bütün Sirius kanallarını görüntüler.

Favori listesi

Kanal listesinden favori Sirius kanal listenizi oluşturabilirsiniz. Aboneliğiniz olmayan kanalları ekleyemezsiniz.

Kanalların Kilitlenmesi

Seçilen Sirius kanalını kilit açma kodu girilmeden yayınlanmayacak şekilde Kilitleyebilirsiniz. Fonksiyon etkinleştirildiği zaman, etkinleştirmeden önce 4 haneli bir kod girilmelidir. Kilitli bir kanal zlmeden önce de aynı kod girilmelidir.

18

Hava

Sistem, kullanıcının grafikte üst üste gelen tahmini verileri görüntülemesine olanak veren hava durumu işlevini içerir. Bu, görünmesi muhtemel hava koşullarının net bir şekilde anlaşılmasına yardımcı olur.





Sistem, çeşitli hava durumu servis sağlayıcılarından indirilebilen GRIB formatında hava durumu verilerini destekler.

Sistem ayrıca SIRIUS Marine Hava Durumu Servisi'nden hava durumu verilerini de destekler. Bu servis sadece Kuzey Amerika'da kullanılabilir.


Rüzgar Çengelleri


Çengellerin dönüşü kuyruğuyla rüzgârın nereden geldiğini göstererek göreceli rüzgâr yönünü belirtir. Aşağıdaki grafiklerde rüzgâr kuzeybatıdan gelmektedir.

Rüzgâr hızı rüzgâr kuyruğunun ucundaki küçük ve büyük çengellerin birleşimi ile belirtilir.

	Sfır knot / Belli olmayan rüzgar yönü
	Küçük çengel = 5 knot
	Büyük çengel = 10 knot
	Oklu çengel = 50 knot

Eğer 5 knot ve 10 knot çengel birleşimleri bir kuyrukta gösterilirse, toplam rüzgâr hızını vermesi için bunların toplanması gerekir. Aşağıda verilen örnek 3x büyük çengel + 1x küçük çengel =35 knot'u göstermektedir ve 60 knot 1x oklu çengel + 1x büyük çengelle belirtilir.


Rüzgar hızı: 35knot


Rüzgar hızı: 60knot

Hava detaylarının gösterilmesi

Pop-up etkinleştirilirse, gözlemin kimliğini görüntülemek için bir hava durumu simgesini seçebilirsiniz. Pop-up'ı seçerseniz, gözlemlerle ilgili ayrıntılı bilgiler görüntülenir. Hava durumu simgesi seçildiğinde ayrıntılı bilgileri menüden de görüntüleyebilirsiniz.

GRIB hava

Bir GRIB dosyası, belirli sayıda gün için tahmini bilgileri içerir. Hava sistemlerinin nasıl geliştiğini gösteren hava durumu verilerini canlandırabiliriz.

GRIB verilerinin aktarılması

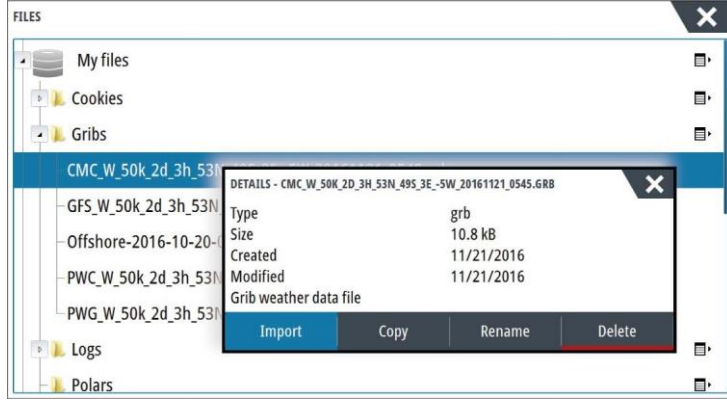
Belleğe alınan GRIB verileri, harita bindirmesi olarak görüntülenebilir. Bkz. "GRIB hava durumunu bindirme olarak görüntüleme" sayfa 110. Dosya, dosya yöneticisinde görülebilecek herhangi bir konumdan içe aktarılabilir.

Not: İçe aktarılan GRIB verileri, bellekte GRIB verilerinin üzerine yazar.

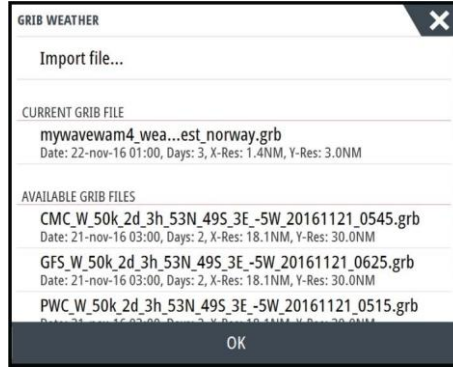
Hava durumu dosyasını Haritalar panelindeki, Araçlar panelinden veya Tahmini menü seçeneğinden Dosya yöneticisini kullanarak alabilirsiniz:

- Dosya yöneticisi ile bir GRIB dosyası seçtiğinizde, içe aktarma seçeneği kullanılabilir. Bir GRIB dosyasını belleğe almak için kullanın.

Verileri almak için GRIB dosyasını seçin.

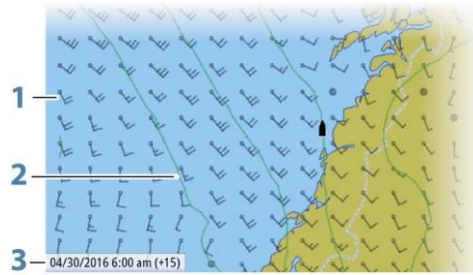
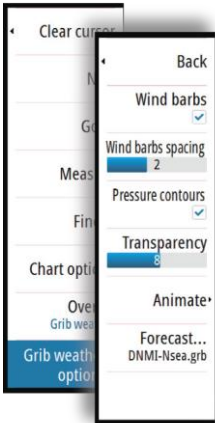


- Harita panelindeki Tahmini menü seçeneğinin seçilmesi, GRIB hava durumu diyalog penceresini görüntüler. Dosya yöneticisini açmak ve bir GRIB dosyasını belleğe almak için bu iletişim kutusundaki içe aktarma dosyasını kullanın. Bu iletişim kutusunu kullanarak mevcut bir GRIB dosyasını da seçebilirsiniz. Kullanılabilir bir GRIB dosyası seçmek, dosyayı belleğe almakla aynı şeydir. Mevcut GRIB dosyaları, bir hava durumu servis sağlayıcısından Gribs dizinine (Dosyalar yöneticisinden) indirilen dosyalardır.



GRIB hava görünümü

İ Aktarılan GRIB hava verileri harita panelinizde bindirilmiş olarak görüntülenebilir. Bir GRIB hava bindirmesi seçildiğinde, harita menüsü GRIB hava seçeneklerini göstermek için genişler. Bu menüden hangi hava sembollerini görüntülemek istediğinizi seçebilir, çengeller arasındaki mesafeyi ayarlayabilir ve hava sembollerinin matlığını düzenleyebilirsiniz. Bu menüden hava durumu tahminini de bu bölümde daha sonra anlatılacağı gibi canlandırabilirsiniz.



- 1 Rüzgar Çengelleri
- 2 Baiç Konturları
- 3 GRIB bilgi penceresi

GRIB bilgi penceresi

GRIB bilgi penceresi GRIB hava durumu tahmini için tarih ve zamanı ve ayrıca içinde seçili tahmin zamanını gösterir. Araçlar içindeki negatif bir değer geçmiş hava durumu verilerini belirtir. Eğer haritada bir konuma hafifçe dokunursanız, bilgi penceresi seçili konum için hava durumu detaylarını içermek için genişler.

GRIB hava tahminin canlandırılması

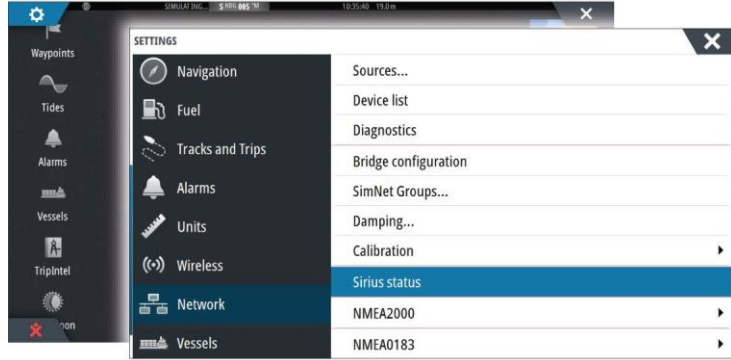
GRIB verileri belirtilen sayıda gün için hava tahmini bilgilerini içermektedir. Hava durumu bilgilerini canlandırmak ve belli bir zaman ve tarih için hava tahminini göstermek mümkündür. Zaman ölççekleri kullandığınız dosyalara bağlı olarak değişecektir. Zaman kaydırma GRIB bilgi penceresinde araç içinde gösterilir. Zaman NSS evo3'e bağlı GPS cihazı tarafından sağlandığı gibi geçerli saate görece olacaktır. Zamanı ve canlandırma hızını menüden seçin.

SiriusXM Hava Durumu

Bir Navico Weather Modülüne bağlanıldığı zaman, NSS evo3 sisteminizde Sirius™ sesine ve Sirius™ Deniz Hava Servisine (Marine Weather Service) abone olmalı ve sisteminiz bunu içermelidir (Sadece Kuzey Amerika). Sirius™ ses ve hava servisi ülke içi ABD sularını ve Atlantik ve Pasifik okyanuslarının içine doğru kıyı bölgelerini, Meksika körfezini ve Karayip Denizini kapsar. Alınan ses ve hava durumu ürünleri seçilen abonelik paketine bağlı olarak değişmektedir. Daha fazla bilgi için www.siriusxm.com/marineweather adresine bakınız.

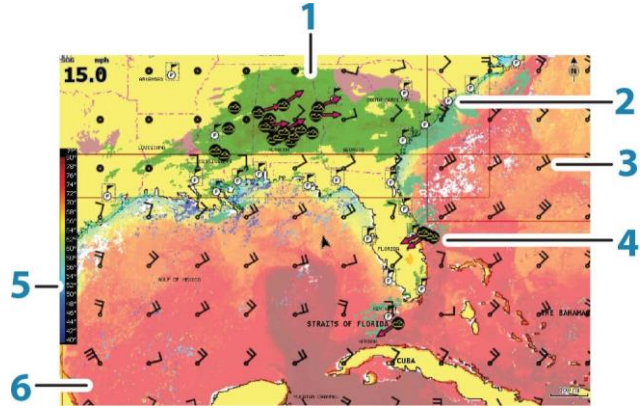
Sirius durum paneli

Hava durumu modülü sisteme bağlandığı zaman, Sirius™ durum paneline erişim sağlarsınız. Sinyal kuvveti 1/3 (zayıf), 2/3 (iyi) veya 3/3 (tercih edilen) olarak belirtilir. ESN, WM 2 modülü için elektronik seri numarasını gösterir.



Sirius havadurumunun görüntülenmesi

Sirius™ hava durumu harita panelinizde bindirme olarak görüntülenebilir. Hava durumu bindirmesi seçildiği zaman, harita menüsü mevcut hava durumu seçeneklerini göstermek için artar.



- 1 Yağış renk tonlaması
- 2 Şehir Tahmin ikonu
- 3 Rüzgar çengeli
- 4 Fırtına İkonu
- 5 SST (Deniz yüzeyi sıcaklığı) renk çubuğu
- 6 SST renk tonlaması

Sirius hava durumu seçeneğini hangi hava sembolojisinin görüntülenmesi gerektiğini ve harita panelinde nasıl görüntülenmesi gerektiğini seçmek için kullanın.

Sirius görünüm seçenekleri

Yağış

Renk tonlaması yağış tipini ve yoğunluğunu göstermek için kullanılır. En koyu renk en yüksek yoğunluğu gösterir.

Yağmur	Açık yeşilden (hafif yağmur) – sarı-turuncu-koyu kırmızıya (şiddetli yağmur)
Kar	Mavi
Karışık	Pembe

Deniz Yüzeyi Sıcaklığı(SST)

Renk tonlaması veya metin olarak gösterilebilir.

Renk kodlaması seçildiği zaman, SST renk çubuğu ekranın sol tarafında gösterilir. Hangi sıcaklık aralığına renk kodlaması yapılacağını bu bölümde daha sonra anlatıldığı gibi tanımlayabilirsiniz.

Dalga Göstergesi

Renkler tahmin edilen dalga yüksekliğini belirlemek için kullanılır. Koyu kırmızı en yüksek dalgaları gösterirken, mavi en alçak olanlar için kullanılır.

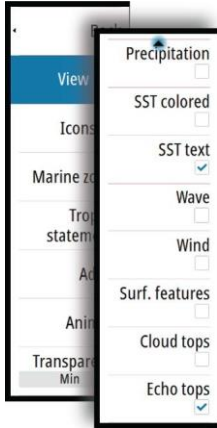
Hangi dalga aralığına renk kodlaması yapılacağını bu bölümde daha sonra anlatıldığı gibi tanımlayabilirsiniz.

Yüzey özellikleri

Yüzey özelliklerini açar / kapatır. Yüzey özellikleri arasında ön kısımlar, izobarlar ve basınç noktaları bulunur. Yüzey özellikleri Rüzgar ile aynı anda gösterilemez.

Bulut üstleri

Bulut üstlerini aç / kapat. Bulut tepeleri, bulutların tepesinin yüksekliğini gösterir. Kullanılan renk paleti, alt bulutları belirten koyu gri tonlarıyla gridir. Bulut üstleri, Yağış veya Yankı Üstleri ile aynı anda gösterilemez.



Not: Bu özellik sadece belirli SiriusXM abonelikleri için kullanılabilir.










Echo üstleri

Echo üstlerini açar / kapatır. Echo üstleri fırtınaların üstlerini gösterir. Kullanılan renk paleti, Yağışla aynıdır. Echo üstleri, Yağış veya Bulut Üstü ile aynı anda gösterilemez.

Not: Bu özellik sadece belirli SiriusXM abonelikleri için kullanılabilir.

Hava durumu ikonları

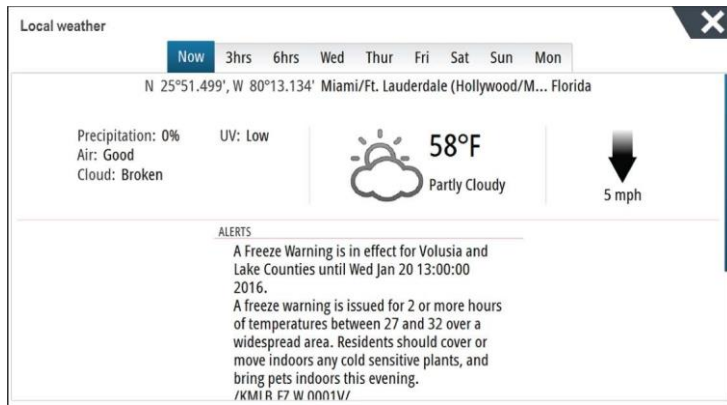
Mevcut veya tahmin edilen hava koşullarını göstermek için çeşitli hava durumu ikonları mevcuttur. Detaylı hava durumu bilgisini görüntülemek için bir ikona hafifçe dokunabilirsiniz.

	Şehir tahmini
	Zemin gözleme
	Tropik fırtına izleme; geçmiş (gri)-şimdiki (kırmızı)-gelecek (sarı)
	Kasırga (Kategori 1-5) izleme; geçmiş (gri)-şimdiki (kırmızı)-gelecek (sarı)
	Tropik karmaşa/depresyon izleme; geçmiş (gri)-şimdiki (kırmızı)-gelecek (sarı)
	Fırtına Özellikleri
	Yıldırım
	Çok ciddi fırtına ve uyarı
	Denizcilik bölgesi konumu

Yerel Hava

Yerel hava durumu diyalogunu görüntülemek için Yerel hava durumu menü seçeneğini seçin. Bu diyalog alanı için hava durumu ve uyarıları gösterir.

Tahminini görmek için bir zaman dilimi sekmesi seçin.



Denizcilik Bölgeleri

Seçili aboneliğinize bağlı olarak, SiriusXM hizmetleri, açık deniz bölgeleri haricinde ABD ve Kanada Deniz Bölgeleri için hava durumu raporlarına erişim içerir.

Grafikte bir deniz bölgesi seçebilir ve tahminini görüntüleyebilirsiniz. Mevcut bölgeniz olarak bir deniz bölgesi seçebilir ve o bölgedeki herhangi bir hava durumu uyarısı size bildirilir.

Tropik açıklamalar

Tropik hava koşulları hakkında bilgi içeren açıklamaları okuyabilirsiniz. Bu açıklamalar Bütün Atlantik ve Doğu Pasifik için mevcuttur.

Renk kodlarının ayarlanması

Deniz yüzeyi sıcaklık aralığı ve dalga yüksekliği renk kodlamasını tanımlayabilirsiniz. Sıcak ve soğuk hava değerlerinin üzerindeki sıcaklık, giderek daha koyu kırmızı ve koyu mavi olarak görüntülenir.

Maksimum değerden daha yüksek olan dalgalar, giderek daha koyu kırmızı ile gösterilir. Minimum değerden daha düşük olan dalgalar renk kodlu değildir.

Sirius hava durumu grafiklerinin canlandırılması

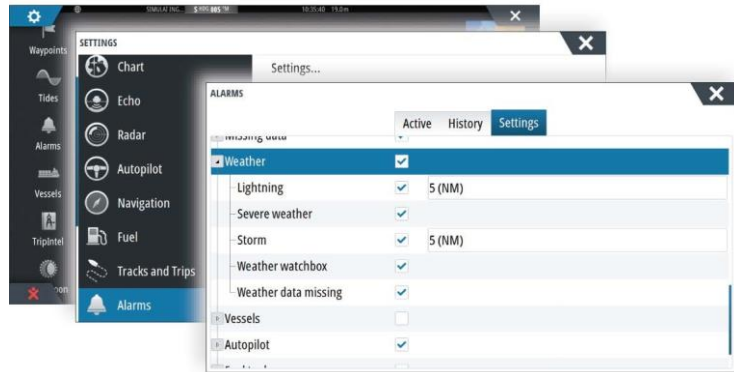
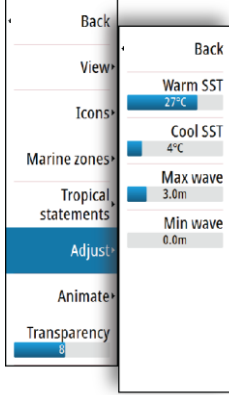
NSS evo3 açtığınız hava durumu bilgilerini kaydeder ve bu bilgi geçmişteki ve gelecekteki hava koşullarını canlandırmak için kullanılabilir. Bu sistemde mevcut olan bilgi miktarı hava hareketlerine bağlıdır; ne kadar karmaşıkça canlandırma için o kadar az zaman mümkündür.

Hangi hava durumunu görüntüsünü açtığınıza bağlı olarak geçmiş veya geleceği canlandırabilirsiniz.

- Eğer yağış bindirmesi açıksa, geçmiş için canlandırma yapabilir ve yakın gelecek için hava koşullarını sadece farz edebilirsiniz.
 - Eğer renkli dalga uzunluğu bindirmesi açıksa, geleceği canlandırabilirsiniz (tahminler)
- Etkinleştirirken, mevcut grafik canlandırması için süre harita panelinin sol alt köşesinde görüntülenir.

Hava Alarmları

Yıldırım ve fırtına alarmlarını teknенizin belli bir aralığında olmak üzere kurabilirsiniz. Seçili denizcilik bölgeniz için verilen ciddi hava durumu tahmini alarmı olarak bir alarma erişebilirsiniz. Çok ciddi bir fırtına Milli Hava Servisi tarafından tanımlanır. Alarm açık olduğunda teknенiz ciddi fırtınanın içindeyken veya içine giriyorken bir alarm alırsınız.



19

Video

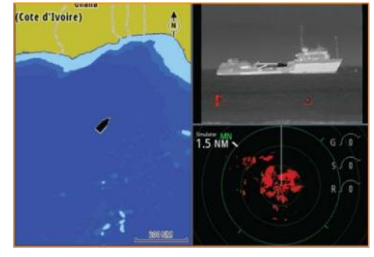
Video fonksiyonu NSS evo3 cihazınızda videoları veya kamera kaynaklarını görüntülemenizi sağlar.

Not: Video görüntüleri iletişim ağı üzerinden paylaşılmaz. Videoyu sadece video kaynağına bağlanan cihazdan görüntüleyebilirsiniz.

Ethernet iletişim ağında bir FLIR kamera mevcutsa, videoyu görüntüleyebilir ve kamerayı NSS evo3'ten kontrol edebilirsiniz. Kameranın nasıl bağlanacağı hakkında bilgi için, NSS evo3'ün ayrı kurulum kılavuzuna bakınız.

Videopaneli

Video paneli tekli panel veya çoklu panel sayfasında panellerden biri olarak kurulabilir. Video görüntüsü video paneline uyması için orantılı olarak ölçeklenir. Görüntü tarafından kapsanmayan alan siyahla renklendirilir.



Video panelinin ayarlanması

Video kaynağı

NSS evo3 iki video giriş kanalını destekler. Görüntülemek için sadece bir kanal seçebilir veya görüntüye mevcut video kameraları arasında devir yaptırabilirsiniz. Devir periyodu 5 ila 120 saniye arasında ayarlanabilir.

Video standardı

NSS evo3 NTSC ve PAL videoyu destekler. İki kanal ayrı ayrı kurulur. Yerel video standardını veya kameranızın standardını kontrol edin.

Video görüntüsünün ayarlanması

Video ekranını video görüntü ayarlarını düzenleyerek optimize edebilirsiniz. Ayarlar her video kaynağı için ayrı düzenlenir. Her ayar için varsayılan %50'dir.

FLIR Kamera Kontrolü

Sisteme FLIR kamera bağlandığı zaman menü FLIR kamera kontrollerine erişimi içerecek.

Not: Ethernet iletişim ağına bağlı herhangi bir NSS evo3'ten kamera kontrolünü yapabilirsiniz.

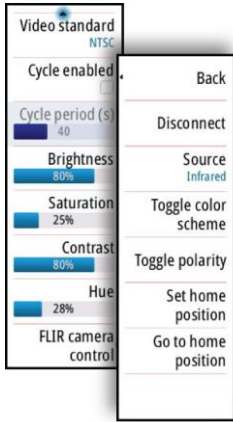
FLIR Kamera ile bağlantı kurmak

Bir video paneli etkin olduğu zaman, Flir kamera eğer iletişim ağında mevcutsa, NSS evo3 otomatik olarak tanır.

Not: Ethernet iletişim ağında DHCP sunucusu bulunduğu zaman, FLIR kamerasının yapılandırılması ve bağlantı kurulmadan önce Sabit IP Adresi almaya ayarlanması gerekecektir. Belirli FLIR kamera modelinizin nasıl yapılandırılacağı hakkındaki talimatlar için lütfen FLIR belgelerine bakınız..

Not: Ethernet iletişim ağına bir seferde sadece bir FLIR kamera bağlanabilir..

Bir video panelini etkinleştirdiğiniz zaman, sistem FLIR kamera için iletişim sistemini aramaya başlar.



Eğer bağlantı sonradan kaybolursa, bu durum panelde belirtilir. Bağlantıyı tekrar kurmak için bu düğmeye basın. Bağlantı kurulduğunda menü FLIR kamera kontrolüne erişimini içerecek şekilde değişecektir.

Not: Ethernet iletişim ağına bağlı herhangi bir NSS evo3 cihazından kamera kontrolünü devralabilirsiniz.

FLIR kameranın yukarı/aşağı & sağ/sol hareketi

FLIR kamerasına bağlantı sağlandığında, video panelinde çevirme ve yana yatma pane düğmeleri belirir. Sol ve sağ düğmeler kameranın çevrilmesini kontrol ederken yukarı ve aşağı düğmeleri yana yatmasını kontrol eder. Kamerayı kontrol etmek için paneldeki ok düğmelerinden birine basın. Düğmeye bastığınız müddetçe kamera hareket edecektir.

FLIR video görüntüsünün uzaklaştırıp/yakınlaştırılması

Video görüntüsünü zum panel düğmeleriyle büyütüp küçültebilirsiniz.

Seçilen FLIR kamerası kaynak seçeneğine bağlı olarak mevcut iki yaklaştırma seçeneği vardır:

- **Dijital yakınlaştırma**
Sadece kamera kızıl ötesi modunda iken geçerlidir.
Bu modda zoom seviyeleri temsil edilir (0, 2 ve 4 kere zoom). IN/OUT tuşlarından her birine her basış zoom seviyesini artırır veya azaltır.
- **Optik yakınlaştırma**
Gün ışığı modunda geçerlidir. IN/OUT tuşlarından her birine her basış zoom seviyesini artırır veya azaltır.

FLIR kamera kaynak seçimleri

FLIR kamera hem günışığı hem de kızılötesi video kaynaklarını

içerir. Kızılötesi kaynağı seçildiğinde, aşağıdaki seçenekler

kullanılabilir:

- **Renk kartelasını değiştir**
FLIR video çıkışı renk kartelası yoluyla çevrim yapar. Bu kartelaların her biri farklı bir sıcaklık için farklı bir rengi eşler.
- **Kutuplaşmayı değiştir**
Renk kartelasını tersine çevirir.
Örneğin: Beyaz yerine: Sıcak ve Siyah = Soğuk, Siyah= Sıcak ve beyaz = soğuk olur.

FLIR kamera'nın ana konumu

Mevcut çevirme ve yan yatma konumunu kameranın ana konumu

olarak ayarlayabilirsiniz. Sonradan bu kamera konumuna hızla

dönebilirsiniz..

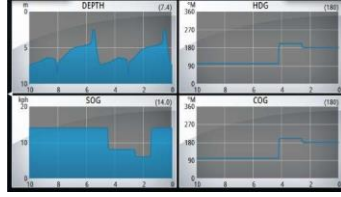
20

Zaman Grafikleri

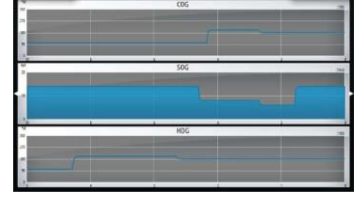
NSS evo3, veri geçmişini farklı grafiklerde gösterebilir. Dilimler tam sayfada görüntülenebilir veya diğer panellerle birleştirilebilir.

Zaman Grafik Paneli

Zaman grafiği, önceden tanımlanmış iki düzenden oluşur. Sol ve sağ panel oklarını seçerek düzenler arasında geçiş yaparsınız. Ayrıca düzeni menüden de seçebilirsiniz. Bir zaman planı panelinde hangi verinin bulunacağını seçebilir ve her dilim için zaman aralığını tanımlayabilirsiniz.



Katman 1



Katman 2

Kayıp Veri

Veriler mevcut değilse, ilgili dilim kesikli bir çizgiye dönüşür ve verilerin kaybolduğu noktada düzleşir. Veriler tekrar kullanılabilir hale geldiğinde, kesikli bir çizgi, eksik verileri birleştiren ortalama bir trend çizgisini gösteren iki noktayı birleştirir.

Veri Seçme

Her veri alanı tercih edilen veri tipini ve zaman aralığını göstermek için değiştirilebilir.

1. Menüden düzenleme seçeneğini seçiniz.
2. Düzenlemek istediğiniz alanı etkinleştirin
3. Bilgi türünü ve sonunda aralığı değiştirin
4. Değişikliklerinizi kaydedin.

Zaman grafikleri için mevcut veriler varsayılan olarak sistem tarafından kullanılan kaynaklardır. Bir veri türü için birden fazla veri kaynağı varsa, Zaman grafiğinde alternatif veri kaynağını göstermeyi seçebilirsiniz. Veri tipini menüdeki veri kaynağı seçeneğini kullanarak değiştirirsiniz.

21

Alarmlar

Alarm sistemi

Sistem; sistem çalışırken sürekli olarak tehlikeli durumlar ve sistem arızaları için kontrol yapar. Bir alarm durumu meydana geldiğinde, ekranda bir alarm mesajı belirir.

Durum çubuğunda bir alarm ikonu görünür ve durum çubuğu alarmın rengini titreştirir.

Eğer sireni devreye soktuysanız, alarm mesajını sesli bir alarm izler harici alarm için değişiklik etkinleşir.

Alarm; alarm listelemesinde kaydedilir böylece detayları görebilir ve uygun düzeltme tedbirlerini alabilirsiniz.

Mesaj Türleri

Mesajlar rapor edilen durumun teknenizi nasıl etkilediğine göre sınıflandırılır.

Aşağıda belirtilen renk kodları kullanılmaktadır.

Renk	Derecesi
Kırmızı	Kritik
Turuncu	Önemli
Sarı	Standart
Mavi	Uyarı
Yeşil	Hafif Uyarı

Tek alarmlar

Alarmın adı başlık olarak ve alarmın ayrıntıları ile birlikte tek bir alarm görüntülenir.

Çoklu Alarmlar

Aynı anda birden fazla alarm etkinleştirilirse, alarm mesajı en fazla 3 alarm listesi gösterir. Alarmlar, ilk önce en üstte aktive edilen alarm ile meydana geldikleri sırada listelenir. Kalan alarmlar Alarmlar diyalogunda mevcuttur.

Bir Mesajı Onaylama

Aşağıda belirtilen seçenekler alarm diyalogunda bir mesajı onaylamak için mevcuttur:

- **Kapat**

Alarm durumunu onaylanmak için ayarlar, yani alarm durumunun farkındasınızdır. Siren/zil susar ve alarm diyalogu kaldırılır. Bununla beraber alarm, sebebi ortadan kalkana kadar alarm listelemesinde etkin kalır.

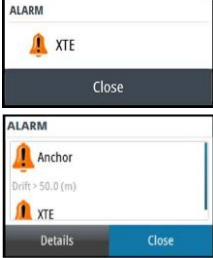
- **Devredışı bırak**

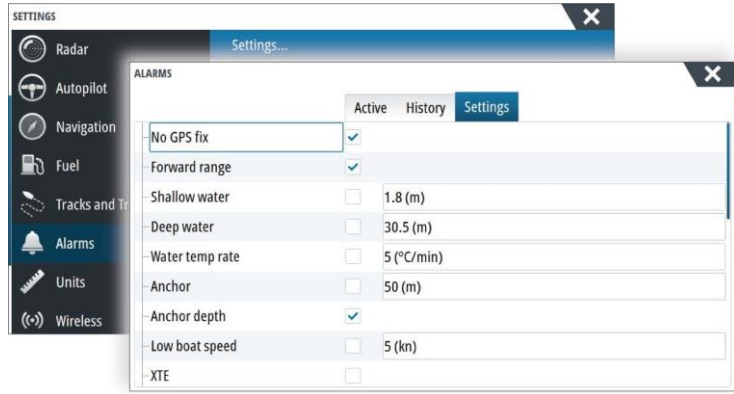
Mevcut alarm ayarını devre dışı bırakır. Alarmlar diyalogundan tekrar açmadıkça alarm tekrar gözükmez.

Alarm mesajında veya sirende zaman aşımı yoktur. Alarmı onaylayıncaya veya alarm için sebep ortadan kalkana kadar kalırlar.

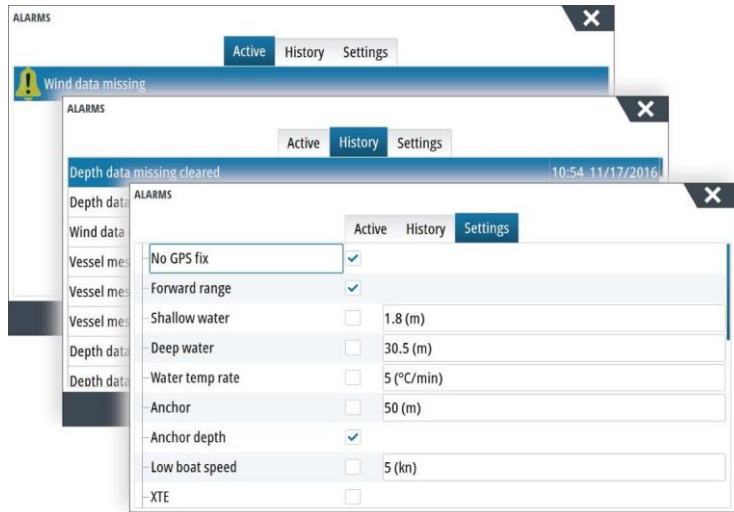
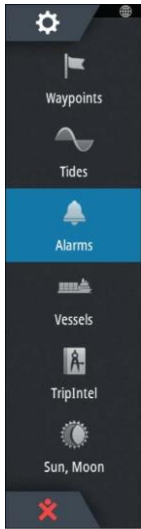
Alarmlar diyaloğu

Tüm alarmlar Alarm Ayarları diyalogunda ayarlanır.





Alarm diyalogu, Araçlar panelinden de etkinleştirilebilir. Alarm diyalogları aktif alarmlar ve alarm geçmişi hakkında bilgi içerir.



22

Araçlar

Varsayılan olarak, Araçlar paneli, herhangi bir panele özgü olmayan seçeneklere ve araçlara erişmek için kullanılan simgeleri içerir.

Harici ekipman üniteye entegre edildiğinde, Araçlar paneline yeni simgeler eklenebilir. Bu simgeler harici ekipmanın özelliklerine erişmek için kullanılır.

Waypointler

Waypointlerin, rotaların, izlerin detaylı listesi.

Düzenlemek veya silmek istediğiniz waypointe, rotaya veya ize hafifçe dokununuz.

Gelgitler

Teknenize en yakın gelgit gözlem istasyonu için gelgit bilgilerini görüntüler.

Tarihi değiştirmek için ok panel düğmesine hafifçe dokununuz veya takvim fonksiyonuna erişmek için tarih alanına hafifçe dokununuz.

Mevcut gelgit gözlem istasyonları menüden seçilebilir.

Alarmlar

Aktif Alarmlar

Aktif alarmlar listesi

Alarm geçmişi

Zaman damgalı bütün alarmların listesi.

Alarm Ayarları

Mevcut ayarlarıyla, sistemde mevcut bütün alarm seçeneklerinin listesi.

Tekneler

Durum listeleme

Mevcut bilgilerle tüm AIS, MARPA, ve DSC teknelerinin listesi

Mesaj Listeleme

Diğer AIS teknelerinden zaman damgasıyla alınan mesajların listesi

TripIntel

Yolculuk yönetimi işlevselliği ve yolculuk bilgisi sağlar. Daha fazla bilgi için, bkz. "TripIntel", sayfa 46.

Güneş, Ay

Giriş tarihine ve konumların enlem/boylamına bağlı bir konum için güneşin doğuşunu, batışını, ayın doğuşunu batışını görüntüler.

Dosyalar

Dosyalar, waypointler, rotalar, izler ve ayarlar için dosya yönetimi sistemi

Dosyaları Görüntüleme

Dosyalar panelinde bir dosya seçin ve ardından Ayrıntılar iletişim kutusundaki görüntüleme dosyası seçeneğini belirleyin.

Kart okuyucudaki dosyaları bir karta kopyalama

Ekran yakalamalarını ve günlükleri kart okuyucudaki bir karta kopyalayabilirsiniz. Sistem Ayarları, Yol Noktaları, Yollar ve Parçaları bir karta da dışa aktarabilirsiniz. Dosyaları dışa aktarma, sayfa 124'teki "Bakım" bölümünde ele alınmıştır.

Bul

Harita neslerini bulmak için kullanılır (waypointler, rotalar, izler, vs.).

GoFree Shop

Not: GoFree mağazasına erişim için, kablosuz bağlantı özelliği ile herhangi bir internet noktasına bağlı olmak gerekmektedir. Detaylı bilgi için sayfa 95'e bakınız.

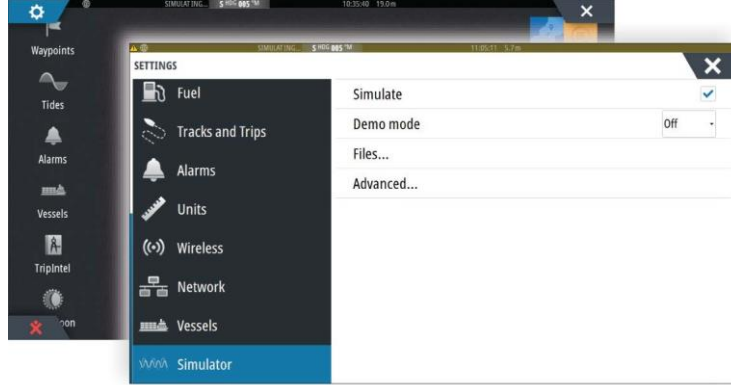
GoFree Shop web sitesini açar. GoFree Mağazasında, sisteminiz için uyumlu çizelgeleri tarayabilir, indirebilir ve indirebilirsiniz. Ayrıca Echosounder günlüklerinizi Sosyal Harita grafiklerine yükleyebilirsiniz. Oturum açtığınızda, sisteminiz için yeni bir yazılım sürümü mevcutsa, sistem size otomatik olarak bir bildirim sunar. Bir güncelleme mevcutsa, bir kart yuvasına indirebilir veya indirmeyi daha sonra erteleyebilirsiniz.

23

Simülasyon

Simülasyon özelliği, ünitenin sabit bir konumda ve başka cihazlara bağlı olmadan nasıl çalıştığını görmeyi sağlar.

Durum çubuğu, simülasyonun açılıp açılmadığını gösterir.



Demo modu

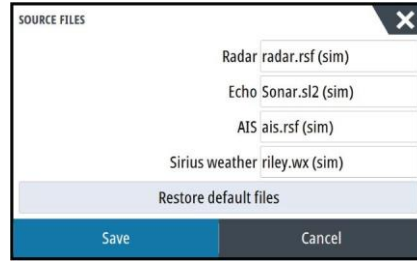
Bu moda ünite otomatik olarak ürünün ana özelliklerinden geçer; sayfaları otomatik olarak değiştirir, ayarları ayarlar, menüler açar vb.

Dokunmatik ekranda dokunursanız veya demo modu çalışırken bir tuşa basarsanız, gösteri duraklar. Bir zaman aşımı süresinden sonra, demo modu devam eder ve değiştirilen tüm ayarlar varsayılanına geri yüklenir.

Not: Demo modu perakende / showroom gösterileri için tasarlanmıştır.

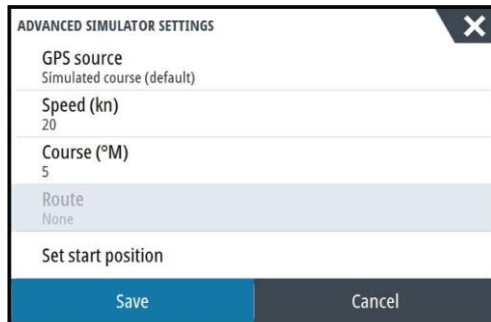
Simulator kaynak dosyaları

Simülasyon tarafından hangi veri dosyalarının kullanılacağını seçebilirsiniz. Bir dizi kaynak dosya sisteminizde bulunur ve kart okuyucuya takılı bir kart kullanarak dosyaları içe aktarabilirsiniz. Kendi kayıtlı günlük veri dosyalarınızı simülasyonda da kullanabilirsiniz.



Gelişmiş simulator ayarları

Gelişmiş simülasyon ayarları simülasyonun manuel olarak kontrol edilmesini sağlar.



GPS kaynağı

GPS verilerinin nereden oluşturulduğunu seçer.

Hız,Seyir ve Rota

GPS kaynağı Simüle edilmiş rota veya Simüle rotası olarak ayarlandığında değerleri manuel girmek için kullanılır. Aksi halde, hız ve rota dahil GPS verileri seçilen kaynak dosyadan gelir.

Başlangıç Pozisyon ayarı

Teknenizi mevcut imleç konumuna taşır.

Not: Bu seçenek sadece GPS kaynağı Simüle edilmiş seyir ayarlandığında kullanılabilir.

24

Bakım

Önleyici Bakım

NSS evo3 cihazı alan hizmetine yönelik parçalar içermez bu yüzden operatörün çok kısıtlı miktarda koruyucu bakım yapması gerekir.

Cihaz kullanılmadığı zamanlarda cihazla birlikte verilen koruyucu güneş örtüsünün örtülmesi tavsiye edilir.

Ekran ünitesinin temizlenmesi

Cihazla birlikte verilen temizleme bezi mümkün oldukça ekranı temizlemede kullanılmalıdır. Tuz kalıntılarını çözüp gidermek için bol miktarda su kullanın. Nemli bez kullanılırsa kristalize olmuş tuz kaplamayı çizebilir. Ekranı en az basıncı uygulayın.

Ekrandaki lekeler sadece bezle çıkmayabilir, ekranı temizlemek için %50 su %50 izopropil alkol karışımı kullanın. Yansıma engelleyici katmanı veya plastik yuvayı bozabileceğinden çözücülerle (aseton, mineral turpentin vs) veya amonyak bazlı temizleyicilerle temas ettirmekten kaçınin.

Plastik yuvaya UV hasarını önlemek için, cihaz uzun zaman kullanılmayacağına güneş örtüsünün örtülmesi tavsiye edilir.

Medya bağlantı girişinin temizlenmesi

Medya bağlantı girişini yüzeyde tuz kristallerinin oluşmasını ve kart yuvasına su sızmasını önlemek için düzenli olarak temizleyin.

Tuşların kontrol edilmesi

Hiçbir tuşun aşağı doğru sıkışmadığından emin olun. Eğer biri sıkışırsa, tuşu yukarı doğru oynatarak normal konuma getirin.

Konnektörlerin kontrol edilmesi

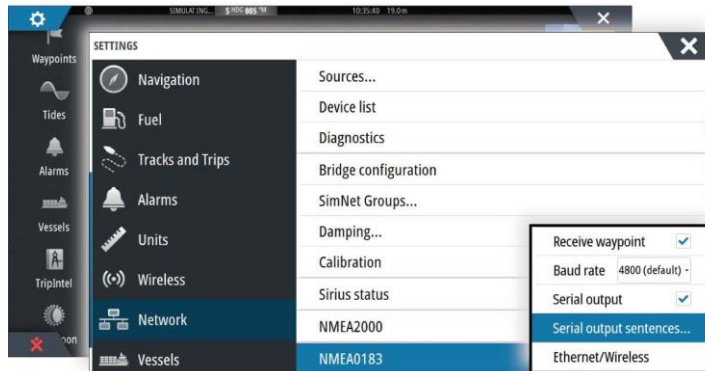
Konnektörler gözle muayene edilerek kontrol edilmelidir.

Konnektör fişlerini konektöre doğru itin, fişler yerine kilitleniyorsa doğru konumdadırlar.

NMEA Veri Kaydetme

NMEA 0183 TCP bağlantısı üzerinden gönderilen bütün seri çıkış açıklamaları dâhili bir dosyaya kaydedilir. Bu dosyayı hizmet ve hata bulma amaçlı olarak gönderebilir ve inceleyebilirsiniz Maksimum dosya büyüklüğü ön tanımlıdır. Eğer sisteme çeşitli başka dosyalar eklediyseniz (sonar ve/veya StructureMap kayıtları, müzik, resimler, pdf dosyaları) bu durum kayıt dosyası için izin verilen dosya büyüklüğünü azaltabilir.

Dosya büyüklüğü sınırlaması içinde mümkün olduğu kadar çok veri olan sistem kayıtları en eski verilerin üstüne yazmaya başlar.



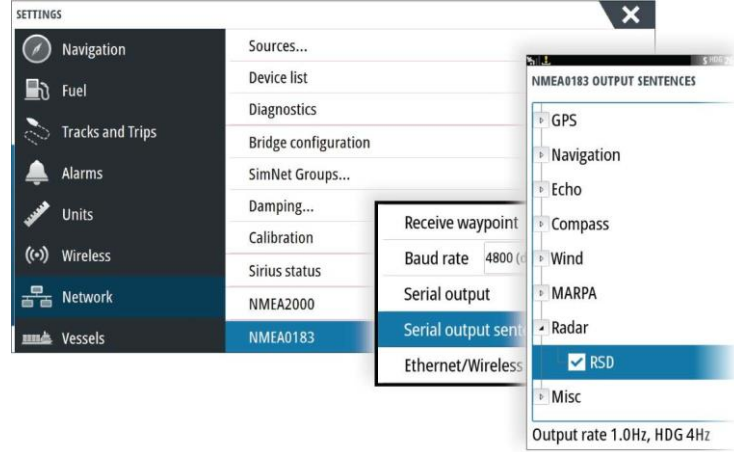
Kayıt dosyalarının gönderilmesi

Kayıt dosyası Dosyalar diyalogundan gönderilebilir

Kayıt veri tabanını seçtiğiniz zaman bir varış dosyası ve dosya ismi seçmeniz hatırlatılır. Kabul ettiğinizde dosya ismi seçilen konuma yazılır.

RSD cümle çıkışları

RSD NMEA 0183 mesajının çıkışı, harici bir cihaza imleç konum bilgisi sağlamak için etkinleştirilebilir (varsayılan kapalı). İmleç konum bilgisi, pan-tilt özelliğine sahip termal kameralar ve harici radar ekranları gibi cihazlar tarafından kullanılabilir.



Not: Çift radar sistemlerini dikkate almak için cümle formatı (NMEA 0183 tarafından dikte edilmiş) yazılmamıştır ve bu nedenle kaynaklar arasında ayırım yapmak için kimlik bilgisi aktarmamaktadır. Ekranda aynı anda iki radar PPI gösterildiğinde, sadece ilk (soldaki) radar RSD bilgisi sağlar. Bu özelliğin etkinleştirildiğini göstermek için radar PPI'sında RSD gösterilir.

Yazılım güncellemeleri

En yeni yazılımlar, sitemiz www.simrad-yachting.com adresinden indirilebilir.

Üniteye bir güncelleme başlatmadan önce, potansiyel olarak değerli kullanıcı verilerini yedeklediğinizden emin olun. Bkz. "Sistem verilerinizi yedekleme", sayfa 126.

Sistem veya Ağ analizcisi ve servis asistanı, yazılım güncellemelerinin mevcut olduğunu bildirebilir.

Ağ analizi ve servis asistanı

Sistem, teknik destek sorgularına yardımcı olmak için NMEA 2000 ve Ethernet ağı, yazılım sürümleri, seri numaraları ve ayarlar dosyasındaki bilgiler gibi Ethernet ağı üzerinde kurulu aygıtların bir raporunu oluşturan yerleşik bir servis asistanına sahiptir.

Analizörü kullanmak için Sistem ayarları iletişim kutusunun Hakkında sayfasını açın ve Destek seçeneğini belirleyin. İki seçenek görüntülenir:

Rapor oluşturun

Ağınızı analiz eder ve destek için gerekli bilgileri ister ve raporu otomatik olarak ağdan toplanan bilgilerle oluşturur. Rapora eklenecek ekran görüntüleri ve günlük dosyaları ekleyebilirsiniz. Rapor ekleri için 20MB sınır vardır. Raporu bir hafıza kartına kaydedebilir ve bir internet bağlantınız varsa, destek veya doğrudan yüklemek için e-posta ile gönderebilirsiniz. Önce teknik desteği ararsanız, izlemenize yardımcı olacak bir olay numarası girebilirsiniz.

Güncellemeler için yazılım kontrolü

Ağınızı analiz eder ve uyumlu cihazlar için güncellemelerin mevcut olup olmadığını kontrol eder.

Not: En yeni yazılım sürümlerini kontrol etmek için ünitenizi internete bağlayın.

Yazılım sürümleri, ünitenizi güncellediğiniz veya internete bağlandığınız son zaman itibarıyla güncel olacaktır.

Yazılım güncelleme

Not: Herhangi bir eşleme kartını ünitenizden çıkarın ve yazılım güncellemelerini indirmeden veya hafıza kartına raporlar oluşturup kaydetmeden önce yeterli depolama alanına sahip bir hafıza kartı takın.

Not: Güncelleme tamamlanana kadar MFD'yi veya cihazı kapatmayın ya da güncellenen üniteyi veya cihazı yeniden başlatmanız istenir.

1. MFD'niz İnternet'e bağlıysa, yazılım güncellemesini Güncellemeler Diyalog penceresinden bir hafıza kartına indirebilirsiniz. Yazılım güncellemesini www.simrad-yachting.com adresinden bir akıllı cihaza veya internete bağlı bir PC'ye takılı bir hafıza kartına da indirebilirsiniz..
2. MFD'nizdeki yazılım güncellemelerini içeren kartı takın..
3. Güncellemeler Diyalogunda güncellenecek öğeyi seçin ve komutları takip edin.

Siz istemlere yanıt verdiğinizde güncelleme gerçekleşir. İstemi, güncellemeyi tamamlamak için cihazı yeniden başlatmanızı isteyebilir. Güncellemeyi daha uygun bir zamanda tamamlamak için cihazları yeniden başlatabilirsiniz.

Sistem verilerinizin yedeklenmesi

Oluşturduğunuz waypointler, rotalar, izler sistemde dosyalanır. Bu dosyaları ve sistem ayarları dosyalarını yedekleme rutini olarak düzenli olarak kopyalamanız tavsiye edilir. Dosyalar işlemci kutusundaki kart yuvasındaki karta kopyalanır.

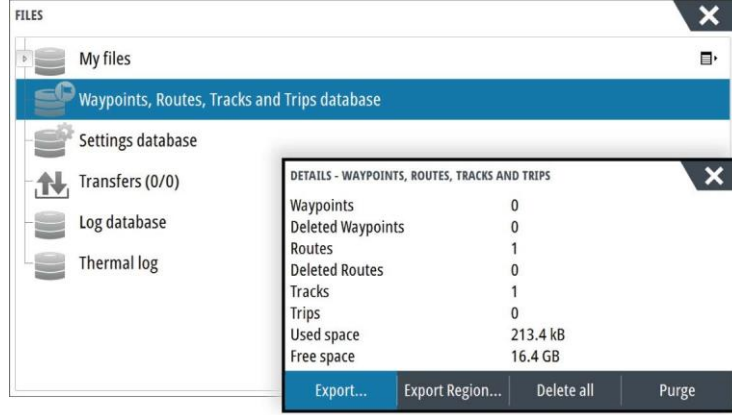
Farklı çıktı formatları vardır:

- **Kullanıcı verileri Sürüm 5**
Waypointleri ve rotaları standartlaştırılmış evrensel olarak benzersiz tanımlayıcı ile içeri ve dışarı aktarmak için kullanılır, çok güvenilir ve kullanması kolaydır. Bir rota oluşturulduğunda veriler zaman ve tarih gibi bilgileri içerir.
- **Kullanıcı verileri Sürüm 4**
Bir NS* sisteminden diğerine veri transfer ederken kullanılanların en iyisidir çünkü bu sistemlerin öğeler hakkında kaydettiği tüm ekstra bilgi parçalarını içerir.
- **Kullanıcı verileri Sürüm 3 (derinlik var)**
Kullanıcı verilerini NS* sisteminden mevcut Lowrance (LMS,LCX,vs) sistemine transfer ederken kullanılır.)
- **Kullanıcı verileri Sürüm 2 (derinlik yok)**
Kullanıcı verilerini bir sistemden eski bir ürüne aktarıırken kullanılabilir (Lowrance LMS, LCX)
- **GPX (GPS değiştirme, derinlik yok)**
Dünyada en çok GPS sistemini kullananlar arasında web'de kullanılan formattır. Bu formatı bir rakip cihaza bilgi veriyorsanız kullanın.
- **Northstar.dat (izler yok)**
Mevcut Northstar cihazına veri transfer etmekte kullanılır.



Tüm Waypointleri, Rotaları ve İzleri Dışa Aktar

Örnek waypointlerin, rotaların ve izlerin dışa nasıl aktarılacağını göstermektedir.



Bölge Dışa Aktarma

Dışa aktarma bölgesi seçeneği, verileri dışa aktarmak istediğiniz yerden alanı seçmenize izin verir.

1. Dışa aktarılacak bölgeyi seç
2. İstenen bölgeyi tanımlamak için sınır kutusunu sürükleyin
3. Menüden dışa aktarma seçeneğini seçin
4. Uygun dosya formatını seçin
5. Aktarma işlemini başlatmak için seri bağlantı noktası alanını seçin.



Waypointleri, Rotaları ve İzleri Temizleme

Silinen Waypointler, Rotalar ve İzler, veriler temizlenene kadar ekran ünitesinin belleğinde saklanır. Bu, kullanıcı verilerinin bir Ethernet ağında birden fazla ünite arasında senkronize edilmesine izin vermek için gereklidir. Çok sayıda silinmiş, kullanılmamış Yol Noktası varsa, temizleme işlemi, sisteminizin performansını artırabilir.

Not: Kullanıcı verileri hafızadan temizlendiğinde, kurtarılamaz.