

**LOWRANCE®**

# HDS Live

## Manuale dell'utente

ITALIANO





# Introduzione

---

## Clausola di esonero da responsabilità

Navico migliora costantemente il prodotto e pertanto ci riserviamo il diritto di apportarvi modifiche in qualunque momento. Questa versione del manuale può quindi non tenerne conto. Per ulteriore assistenza contattare il distributore più vicino.

È esclusiva responsabilità del proprietario installare e utilizzare l'apparecchio in maniera tale da non causare incidenti, lesioni alle persone o danni alle cose. L'utente del prodotto è unico responsabile del rispetto delle pratiche per la sicurezza in mare.

NAVICO HOLDING AS E LE SUE CONSOCIATE, FILIALI E AFFILIATE NON SI ASSUMONO ALCUNA RESPONSABILITÀ PER QUALUNQUE UTILIZZO DI QUESTO PRODOTTO CHE POSSA CAUSARE INCIDENTI, DANNI O VIOLARE LA LEGGE.

Il presente manuale rappresenta il prodotto al momento della stampa. Navico Holding AS e le sue consociate, filiali e affiliate si riservano il diritto di apportare modifiche alle specifiche senza preavviso.

### Lingua di riferimento

Questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). In caso di conflitto tra una qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione costituirà la versione ufficiale della Documentazione.

## Marchi

Navico® è un marchio registrato di Navico Holding AS.

Lowrance® è un marchio registrato di Navico Holding AS.

Bluetooth® è un marchio registrato di Bluetooth SIG, Inc.

C-MAP® è un marchio registrato di Navico Holding AS.

C-Monster™ è un marchio registrato di JL Marine Systems, Inc.

CZone™ è un marchio di Power Products LLC.

Evinrude® è un marchio registrato di BRP US, Inc.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ è un marchio registrato di FUSION Electronics Ltd.

Mercury® è un marchio registrato di Mercury.

Navionics® è un marchio registrato di Navionics, Inc.

NMEA® e NMEA 2000® sono marchi registrati dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).

Power-Pole® è un marchio registrato di JL Marine Systems, Inc.

SD™ e microSD™ sono marchi o marchi registrati di SD-3C, LLC negli Stati Uniti, in altri paesi o entrambi.

SiriusXM® è un marchio registrato di Sirius XM Radio Inc.

SmartCraft VesselView® è un marchio registrato di Mercury.

Suzuki® è un marchio registrato di Suzuki.

Yamaha® è un marchio registrato di Yamaha.

## **Preferenze dei prodotti Navico**

In questo manuale si fa riferimento ai seguenti prodotti Navico:

- Active Imaging™ (Active Imaging)
- Broadband Radar™ (Broadband Radar)
- Broadband 3G™ (Broadband 3G Radar)
- Broadband 4G™ (Broadband 4G Radar)
- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- FishReveal™ (FishReveal)
- GoFree™ (GoFree)
- Genesis® (Genesis)
- Halo™ Pulse Compression Radar (Halo Radar)
- LiveSight™ (LiveSight)
- SmartSteer™ (SmartSteer)
- SonicHub® (SonicHub)
- StructureMap™ (StructureMap)

## **Copyright**

Copyright © 2018 Navico Holding AS.

## Garanzia

La scheda di garanzia è fornita come documento separato. Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del marchio dell'unità o del sistema:

[www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

## Dichiarazioni di conformità

### Europa

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- CE ai sensi della direttiva RED 2014/53/EU

La dichiarazione di conformità pertinente è disponibile nella sezione del prodotto sul seguente sito Web:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

### ***Paesi UE in cui è previsto l'utilizzo***

AT - Austria	LI - Liechtenstein
BE - Belgio	LT - Lituania
BG - Bulgaria	LU - Lussemburgo
CY - Cipro	MT - Malta
CZ - Repubblica Ceca	NL - Paesi Bassi
DK - Danimarca	NO - Norvegia
EE - Estonia	PL - Polonia
FI - Finlandia	PT - Portogallo
FR - Francia	RO - Romania
DE - Germania	SK - Repubblica slovacca
GR - Grecia	SL - Slovenia
HU - Ungheria	ES - Spagna
IS - Islanda	SE - Svezia
IE - Irlanda	CH - Svizzera
IT - Italia	TR - Turchia
LV - Lettonia	UK - Regno Unito

## Stati Uniti d'America

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Sezione 15 delle Norme FCC. L'utilizzo è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) il dispositivo non deve causare interferenze nocive e (2) deve essere in grado di accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che possono causare anomalie nel funzionamento

**⚠ Avvertenza:** Si avverte l'utente che qualsiasi cambiamento o modifica non esplicitamente approvati dalla parte responsabile per la conformità potrebbe annullare l'autorizzazione dell'utente ad utilizzare l'apparecchio.

→ **Nota:** Questo apparecchio genera, utilizza e può emettere energia in radio frequenza e, se non installato e utilizzato nel rispetto delle istruzioni, può causare interferenze dannose alle comunicazioni radio. Tuttavia, non vi è garanzia che le interferenze non si verifichino in particolari installazioni. Se questo apparecchio causa interferenze dannose alla ricezione radio o televisiva, effetto che può essere determinato accendendo e spegnendo l'apparecchio, si consiglia all'utente di tentare di correggere il problema effettuando una o più delle seguenti operazioni:

- Cambiare l'orientamento o la posizione dell'antenna ricevente
- Aumentare la distanza tra l'apparecchio e il ricevitore
- Collegare l'apparecchio a una presa di corrente appartenente a un circuito diverso da quello a cui è connesso il ricevitore
- Consultare il rivenditore o un tecnico esperto

## Industry Canada

Questo dispositivo è conforme agli standard RSS esenti da licenza di Industry Canada. L'utilizzo è soggetto alle seguenti due condizioni: (1) il dispositivo non deve causare interferenze e (2) deve essere in grado di accettare qualsiasi interferenza, comprese quelle che possono causare anomalie nel funzionamento del dispositivo stesso.

Le présent appareil est conforme aux CNR d'Industrie Canada applicables aux appareils radio exempts de licence. L'exploitation est autorisée aux deux conditions suivantes: (1) l'appareil ne doit pas produire de brouillage, et. (2) l'utilisateur de l'appareil doit accepter tout brouillage radioélectrique subi, même si le brouillage est susceptible d'en compromettre le fonctionnement.

Dichiarazione di Industry Canada: In base alle norme Industry Canada, questo trasmettitore radio può operare solo utilizzando un'antenna di un tipo e di un guadagno massimo approvati per il trasmettitore da Industry Canada. Per ridurre le potenziali interferenze radio verso altri utenti, il tipo e il guadagno dell'antenna vanno pertanto scelti in modo che la potenza irradiata isotropa equivalente (e.i.r.p., equivalent isotropically radiated power) non superi quella necessaria per la comunicazione.

Conformément à la réglementation d'Industrie Canada, le présent émetteur radio peut fonctionner avec une antenne d'un type et d'un gain maximal (ou inférieur) approuvé pour l'émetteur par Industrie Canada. Dans le but de réduire les risques de brouillage radioélectrique à l'intention des autres utilisateurs, il faut choisir le type d'antenne et son gain de sorte que la puissance isotrope rayonnée équivalente (p.i.r.e.) ne dépasse pas l'intensité nécessaire à l'établissement d'une communication satisfaisante.

## **Australia e Nuova Zelanda**

Navico dichiara sotto la propria esclusiva responsabilità che il prodotto è conforme ai seguenti requisiti:

- Dispositivi di livello 2 conformi allo standard per le comunicazioni radio 2017 (compatibilità elettromagnetica)
- Standard per le comunicazioni radio 2014 (dispositivi a corto raggio)

## **Utilizzo Internet**

Alcune funzioni di questo prodotto utilizzano la connessione Internet per scaricare e caricare i dati. L'utilizzo di Internet tramite una connessione telefonica mobile o un piano basato sul consumo di MB di dati può consumare un numero elevato di dati. Il fornitore di servizi potrebbe applicare una tariffa sulla base della quantità di dati trasferiti. In caso di dubbi, contattare il fornitore di servizi per confermare tariffe e limitazioni.

## Informazioni su questo manuale

Il presente manuale costituisce una guida di riferimento per il funzionamento dell'unità. Si presuppone che l'intero apparecchio sia stato installato e configurato e che il sistema sia pronto all'uso.

Alcune funzioni potrebbero non essere attivate o disponibili per le schermate del manuale. Di conseguenza, le schermate di menu e finestre di dialogo potrebbero non corrispondere esattamente a quanto appare sull'unità.

Parti di testo importanti alle quali il lettore deve prestare particolare attenzione vengono evidenziate in questo modo:

→ **Nota:** Utilizzato per attirare l'attenzione del lettore su un commento o informazioni importanti.

▲ **Avvertenza:** Utilizzato quando è necessario avvertire il personale di procedere con cautela per prevenire il rischio di lesioni e/o danni all'apparecchio/alle persone.

### Versione manuale

Questo manuale è stato redatto per la versione software 1.0. Il manuale viene aggiornato periodicamente per includere informazioni aggiornate alle nuove versioni del software. La versione più recente del manuale può essere scaricata dalla sezione supporto del seguente sito Web:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

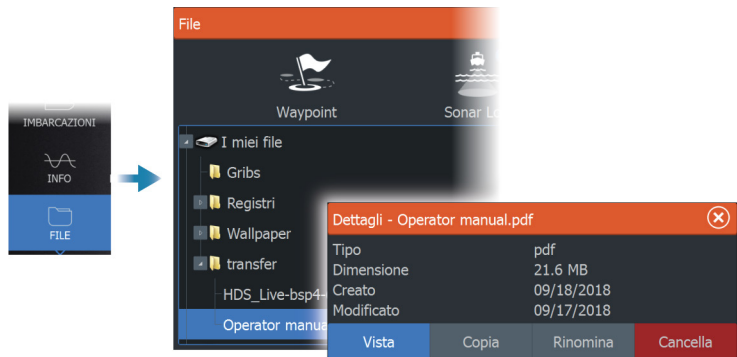
### Visualizzazione del manuale sullo schermo

Il visualizzatore di documenti PDF incluso nell'unità consente di leggere i manuali e altri file PDF sullo schermo. I manuali possono essere scaricati dalla sezione Supporto del seguente sito Web:

- [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com)

È possibile leggere i manuali da un dispositivo di archiviazione collegato all'unità o copiarli nella memoria interna dell'unità.







# Indice

---

## **19 Introduzione**

- 19 Tasti del pannello anteriore
- 20 Lettore di schede
- 21 Funzione di Sblocco
- 21 Registrazione dispositivo

## **22 Interfaccia utente**

- 22 Pagina iniziale
- 23 Pagine a più riquadri
- 24 Pagine dell'applicazione
- 25 Finestra di dialogo Controlli sistema

## **26 Funzionamento di base**

- 26 Accensione e spegnimento del sistema
- 26 Illuminazione dello schermo
- 27 Pagine e riquadri
- 27 Menu
- 28 Waypoint uomo in mare
- 28 Blocco del touchscreen
- 29 Cattura schermo

## **30 Personalizzazione del sistema**

- 30 Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale
- 30 Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri
- 31 Dati sovrapposti
- 31 Pagine preferite
- 33 Configurazione dei pulsanti di accesso rapido
- 33 Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

## **35 Carte**

- 35 Il riquadro cartografico
- 35 Dati cartografici
- 36 Selezionare la sorgente Carta
- 36 Simbolo dell'imbarcazione
- 36 Ingrandire la carta
- 37 Scorrimento della carta
- 37 Orientamento della carta
- 38 Guarda avanti

- 38 Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici
- 38 Utilizzo del cursore nel riquadro cartografico
- 40 Ricerca di oggetti sui riquadri cartografici
- 40 Rotte a colori
- 41 Carte 3D
- 42 Sovrapposizione cartografia
- 45 Carte C-MAP
- 49 Carte Navionics
- 55 Impostazioni di cartografia

## **57 Waypoint, rotte e tracce**

- 57 Finestra di dialogo di waypoint, rotte e percorsi
- 57 Waypoint
- 60 Rotte
- 64 Informazioni sulle tracce

## **67 Navigazione**

- 67 Informazioni sulla navigazione
- 67 Riquadro Direzione
- 68 Navigazione verso la posizione del cursore
- 68 Navigazione lungo una rotta
- 69 Navigazione con l'autopilota
- 70 Impostazioni Navigazione

## **72 Sonar**

- 72 L'immagine
- 73 Sorgenti multiple
- 73 Zoom dell'immagine
- 73 Utilizzo del cursore sull'immagine
- 74 Visualizzazione cronologia
- 74 Registrazione dei dati del log
- 77 Impostazione dell'immagine
- 80 Opzioni avanzate
- 81 Altre opzioni
- 85 Impostazioni Sonar

## **88 SideScan**

- 88 Informazioni su SideScan
- 88 Il riquadro SideScan
- 88 Zoom dell'immagine

88	Utilizzo del cursore nel riquadro
89	Visualizzazione cronologia
89	Registrazione dei dati SideScan
89	Impostazione dell'immagine
90	Opzioni avanzate
91	Altre opzioni
<b>92</b>	<b>DownScan</b>
92	Informazioni su DownScan
92	Il pannello DownScan
92	Zoom dell'immagine
92	Utilizzo del cursore nel riquadro
92	Visualizzazione della cronologia DownScan
93	Registrazione dati DownScan
93	Impostazione dell'immagine DownScan
94	Opzioni avanzate
94	Altre opzioni
<b>97</b>	<b>Sonar 3D</b>
97	Informazioni su Sonar 3D
97	Pannello 3D
98	Zoom dell'immagine
98	Utilizzo del cursore su un'immagine 3D
98	Salvataggio di waypoint
99	Opzioni della modalità 3D
100	Rappresentazione dei pesci
100	Visualizzazione della cronologia delle immagini
100	Impostazione dell'immagine
101	Opzioni avanzate
102	Altre opzioni
<b>103</b>	<b>SpotlightScan</b>
103	L'immagine SpotlightScan
104	Zoom dell'immagine
104	Impostazione di SpotlightScan
105	Impostazione dell'immagine
106	Opzioni avanzate
107	Altre opzioni
107	Suggerimenti per l'utilizzo di SpotlightScan

## **108 StructureMap**

- 108 Informazioni su StructureMap
- 108 L'immagine StructureMap
- 108 Sorgenti StructureMap
- 110 Suggerimenti per StructureMap
- 110 Utilizzo di StructureMap con la cartografia
- 110 Opzioni struttura

## **112 Riquadri Info**

- 112 Riquadri Info
- 112 Plance strumenti
- 112 Personalizzazione del riquadro

## **113 Video**

- 113 Il riquadro video
- 113 Impostazione del riquadro video

## **115 Autopilota per motori per pesca alla traina**

- 115 Utilizzo sicuro del pilota automatico
- 116 Selezione dell'autopilota attivo
- 116 Il controller dell'autopilota del motore da traina
- 117 Inserimento e disinserimento dell'autopilota
- 117 Indicazione dell'autopilota
- 117 Modalità dell'autopilota
- 122 Controllo velocità motore per pesca alla traina
- 122 Registrazione e salvataggio di una traccia
- 122 Impostazioni Autopilota

## **125 Autopilota fuoribordo**

- 125 Utilizzo sicuro del pilota automatico
- 126 Selezione dell'autopilota attivo
- 126 Il controller dell'autopilota per motori fuoribordo
- 127 Inserimento e disinserimento dell'autopilota
- 127 Indicazione dell'autopilota
- 128 Modalità dell'autopilota
- 134 Impostazioni Autopilota

## **137 Simulatore**

- 137 Informazioni di sistema
- 137 Modalità demo
- 137 File sorgente del simulatore
- 138 Impostazioni avanzate del simulatore

## **139 Radar**

- 139 Informazioni su radar
- 139 Riquadro del radar
- 140 Doppio radar
- 140 Modalità operative radar
- 141 Oscuramento del settore del radar
- 142 Distanza radar
- 142 Utilizzo del cursore nel riquadro del radar
- 143 Regolazione dell'immagine del radar
- 147 Opzioni avanzate del radar
- 149 Opzioni di visualizzazione del radar
- 155 Indicatori EBL/VRM
- 156 Impostazione di una zona di guardia attorno all'imbarcazione
- 158 Target MARPA
- 160 Registrazione dati radar
- 160 Impostazioni Radar

## **162 Audio**

- 162 Informazioni sulla funzione audio
- 162 Il controller audio
- 163 Configurazione del sistema audio
- 163 Selezionare la sorgente audio
- 164 Utilizzo di una radio FM/AM
- 164 Radio Sirius
- 165 Visualizzazione di video su DVD

## **167 AIS**

- 167 Informazioni su AIS
- 167 Selezione di un target AIS
- 167 Ricerca di imbarcazioni AIS
- 168 Visualizzazione delle informazioni sui target
- 169 Chiamata di un'imbarcazione AIS
- 169 AIS SART

- 171 Allarmi dell'imbarcazione
- 171 Simboli dei target AIS
- 172 Impostazioni dell'imbarcazione

## **174 Meteo SiriusXM**

- 174 Informazioni su Meteo SiriusXM
- 174 Riquadro dello stato di Sirius
- 174 Riquadro meteo Sirius
- 175 Mostrare dettagli Meteo
- 176 Meteo locale
- 176 Opzioni Meteo
- 180 Allarmi meteo

## **181 Controllo remoto dell'MFD**

- 181 Opzioni di controllo in remoto
- 181 Smartphone e tablet
- 183 Dispositivo di controllo remoto LR-1

## **185 Utilizzare il telefono tramite l'MFD**

- 185 Informazioni sull'integrazione del telefono
- 185 Collegamento e associazione di un telefono
- 186 Le notifiche del telefono
- 188 Risoluzione dei problemi telefonici
- 189 Gestione dispositivi Bluetooth

## **190 Strumenti e impostazioni**

- 190 La barra strumenti
- 191 Impostazioni

## **197 Allarmi**

- 197 Informazioni sul sistema di allarmi
- 197 Tipi di messaggi
- 197 Indicazione dell'allarme
- 198 Conferma di un messaggio
- 198 Impostazione allarmi
- 199 Finestre di dialogo degli allarmi

## **200 Manutenzione**

- 200 Manutenzione preventiva



- 200 Controllo dei connettori
- 200 Pulizia dello schermo dell'unità
- 200 Calibrazione dello schermo tattile
- 201 Registrazione dei dati NMEA
- 201 Aggiornamenti software
- 204 Relazione di servizio
- 205 Copia di backup dei dati del sistema

## **208 Integrazione di dispositivi di terze parti**

- 208 Integrazione di SmartCraft VesselView
- 209 Integrazione del motore Suzuki
- 209 Integrazione del motore Yamaha
- 209 Integrazione del motore Evinrude
- 210 Integrazione FUSION-Link
- 210 Integrazione BEP CZone
- 211 Ancore Power-Pole

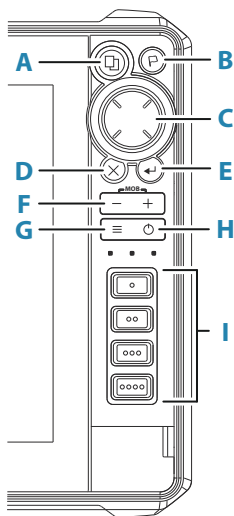


# 1

## Introduzione

---

### Tasti del pannello anteriore



#### **A Tasto Pagine**

- Premere una volta per attivare la pagina iniziale. Brevi pressioni ripetute consentono di scorrere i pulsanti preferiti
- La pressione prolungata è configurabile. Consultare la sezione "*Configurazione dei pulsanti di accesso rapido*" a pagina 33

#### **B Tasto Waypoint**

- Premere per aprire la finestra Nuovo waypoint
- Premere due volte per salvare un waypoint
- Tenere premuto per accedere alla finestra di dialogo Trova

#### **C Tasti freccia**

- Premere le frecce per spostarsi tra le varie voci di menu, regolare un valore e muovere il cursore su un riquadro

## **D Tasto Esci (X)**

- Premere per chiudere una finestra di dialogo, per tornare al livello di menu precedente, per rimuovere il cursore dal riquadro o per ripristinare il cursore sul riquadro

## **E Tasto INVIO**

- Premere per selezionare o salvare le impostazioni

## **F Tasti di zoom tasto MOB**

- Tasti di zoom per riquadri e immagini
- Premendo contemporaneamente i tasti, nella posizione attuale dell'imbarcazione viene salvato un waypoint Uomo in mare (MOB, Man Over Board)

## **G Tasto Menu**

- Premere per visualizzare il menu per il riquadro o la sovrapposizione attivi
- Premere due volte per visualizzare il menu Impostazioni
- Tenere premuto per nascondere o mostrare il menu

## **H Tasto di accensione**

- Premere per accendere l'unità
- Tenere premuto per spegnere l'unità
- Con l'unità accesa, premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo Controlli sistema. Brevi pressioni ripetute consentono di scorrere i livelli di retroilluminazione

## **I Tasti di accesso rapido (solo per le unità HDS-12 Live e HDS-16 Live)**

- Tasti configurabili. Fare riferimento a "*Configurazione dei pulsanti di accesso rapido*" a pagina 33.

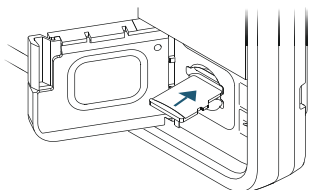
## **Letture di schede**

Una scheda di memoria può essere utilizzata per:

- Dati cartografici
- Aggiornamenti software
- Trasferimento dei dati utente
- Backup di sistema

→ **Nota:** Non scaricare, trasferire o copiare file in una scheda con carte. In caso contrario, le informazioni sulla scheda potrebbero venire danneggiate.

Per evitare possibili infiltrazioni d'acqua, è necessario richiudere accuratamente lo sportello protettivo immediatamente dopo aver inserito o rimosso una scheda.



## Funzione di Sblocco

Alcune funzioni aggiuntive sono vendute separatamente. Queste funzioni possono essere sbloccate inserendo un codice di sblocco.

Selezionare la funzione che si desidera sbloccare. Seguire le istruzioni per l'acquisto e inserire il codice di sblocco.

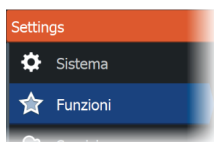
Una volta che il codice di sblocco è stato inserito nell'unità, la funzione è disponibile all'uso.

→ **Nota:** L'opzione Sblocco funzione è disponibile solo se l'unità supporta la funzione bloccata.

## Registrazione dispositivo

Durante l'avvio, viene richiesto di registrare il dispositivo. È anche possibile registrare selezionando l'opzione di registrazione nella finestra di dialogo Impostazioni di sistema. La registrazione può essere eseguita:

- Dal dispositivo se connesso a Internet
- Da un dispositivo smart dotato di accesso a Internet
- Tramite telefono



# 2

## Interfaccia utente

### Pagina iniziale



La pagina iniziale è accessibile da qualsiasi modalità premendo brevemente il tasto Home.

#### **A Pulsante impostazioni**

Aprire le finestre di dialogo delle impostazioni. Utilizzare questa pagina per configurare il sistema.

#### **B Applicazioni**

Selezionare un pulsante per visualizzare l'applicazione come riquadro a pagina intera.

Tenere premuto un pulsante per visualizzare pagine a divisione rapida predefinite per l'applicazione.

#### **C Pulsante Chiudi**

Selezionare per chiudere la pagina iniziale e tornare alla pagina precedentemente attiva.

#### **D Preferite**

Selezionare un pulsante per visualizzare la combinazione di pannelli.

Tenere premuto un pulsante preferito per accedere alla modalità di modifica per il riquadro Preferiti.

## E Barra degli strumenti

Selezionare un pulsante per accedere alle finestre di dialogo utilizzate per eseguire un'attività o per esplorare le informazioni memorizzate.

## Pagine a più riquadri

È possibile includere più riquadri in ogni pagina. Il numero di riquadri presenti su una pagina dipende dalle dimensioni dell'unità.

Le dimensioni dei riquadri in una pagina con più riquadri possono essere regolate dalla finestra di dialogo Controlli sistema. Fare riferimento a *"Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri"* a pagina 30.

In una pagina con più riquadri, può essere attivo un solo riquadro per volta. Il riquadro attivo è delimitato da un bordo.

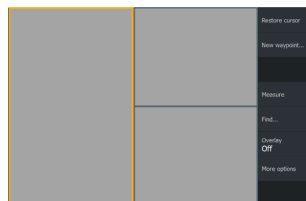
È possibile accedere solo al menu di pagina di un riquadro attivo.

Per attivare un riquadro:

- Premere il tasto del riquadro per alternare tra i riquadri
- Toccare il riquadro che si desidera attivare

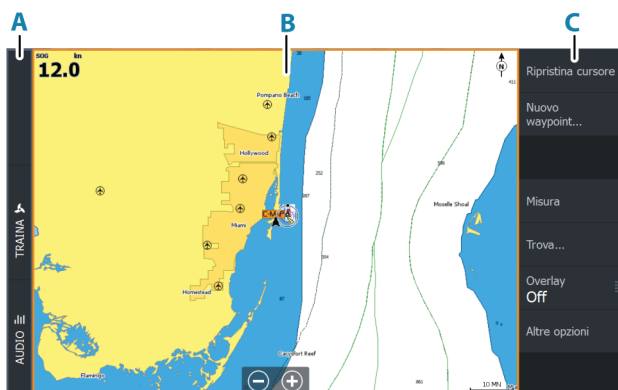


*Pagina con 2 riquadri*



*Pagina con 3 riquadri*

## Pagine dell'applicazione



- A** Barra di controllo
- B** Riquadro dell'applicazione
- C** Menu

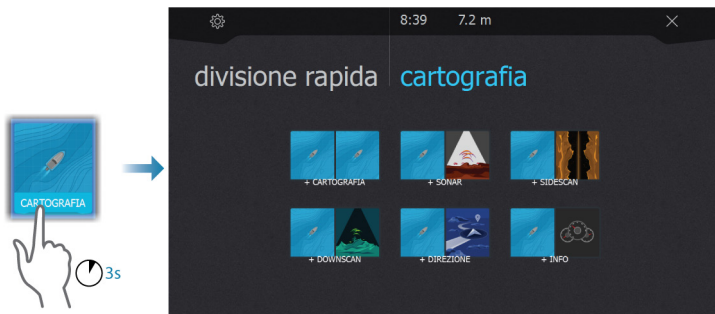
### Pagine con divisione veloce

Ogni applicazione a schermo intero ha diverse pagine preconfigurate con divisione veloce. Mostrano l'applicazione selezionata combinata con uno degli altri riquadri.

→ **Nota:** Il numero di pagine con divisione veloce non può essere modificato e le pagine non possono essere personalizzate o eliminate.

Per accedere a una pagina con divisione veloce, tenere premuto il pulsante dell'applicazione nella pagina iniziale.





## Pagine preferite

Il sistema viene fornito già dotato di pagine preconfigurate preferite. Le pagine preconfigurate possono essere modificate ed è possibile aggiungere pagine preferite. Fare riferimento a "*Aggiunta di nuove pagine preferite*" a pagina 31.

Le dimensioni del display dell'unità determinano il numero di riquadri dell'applicazione che è possibile includere in una pagina preferita.

## Finestra di dialogo Controlli sistema

La finestra di dialogo Controlli sistema fornisce l'accesso rapido alle impostazioni di sistema di base.

Le icone visualizzate nella finestra di dialogo variano in base alla modalità operativa e alle apparecchiature collegate.

Per le funzioni che possono essere attivate o disattivate, una barra arancione nella parte superiore dell'icona indica che la funzione è attivata.

Per visualizzare la finestra di dialogo:

- Premere il tasto di accensione



# 3

## Funzionamento di base

---

### Accensione e spegnimento del sistema

Il sistema viene acceso premendo il tasto di accensione.

Tenere premuto il tasto di accensione per spegnere l'unità.

Per spegnere l'unità è inoltre possibile utilizzare la finestra di dialogo Controlli sistema.

Se il tasto di alimentazione viene rilasciato prima che l'arresto sia stato completato, questo viene annullato.

### Primo avvio

Quando l'unità viene avviata per la prima volta oppure dopo un ripristino delle impostazioni predefinite, l'unità visualizza una serie di finestre di dialogo. Rispondere alle richieste delle finestre di dialogo per effettuare impostazioni fondamentali.

È possibile configurare ulteriormente e modificare successivamente le impostazioni tramite la finestra di dialogo Impostazioni di sistema.

### Modalità Standby

In modalità Standby, il sonar e la retroilluminazione dello schermo e dei tasti sono disattivati per risparmiare energia. Il sistema continua a funzionare in background.

È possibile selezionare la modalità Standby dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

Per passare dalla modalità Standby al funzionamento normale, premere brevemente il tasto di alimentazione.

### Illuminazione dello schermo

#### Luminosità

È possibile scorrere i livelli di retroilluminazione preimpostati tramite brevi pressioni del tasto di accensione.

La retroilluminazione dello schermo può essere regolata anche dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

## Modalità notturna

La modalità notturna può essere attivata dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

L'opzione di modalità notturna consente di ottimizzare la tavolozza dei colori e la retroilluminazione in condizioni di scarsa illuminazione.

## Pagine e riquadri

Le pagine vengono selezionate dalla pagina iniziale.

Riquadri a pagina intera:

- Selezionare il pulsante dell'applicazione pertinente

Pagine preferite:

- Selezionare il pulsante della pagina preferita pertinente

Pagine a divisione rapida predefinite:

- Tenere premuto il pulsante della relativa applicazione

In una pagina con più riquadri, può essere attivo un solo riquadro per volta. Il riquadro attivo è delimitato da un bordo. È possibile accedere solo al menu di pagina di un riquadro attivo.

Per attivare un riquadro in una pagina con più riquadri:

- Toccare il riquadro
- Premere il tasto Riquadro

## Menu

Per visualizzare il menu di un riquadro:

- Selezionare il pulsante Menu
- Premere il tasto Menu

Per ritornare al livello di menu precedente:

- Selezionare l'opzione di menu Indietro
- Premere il tasto Esci

Per nascondere il menu di un riquadro:

- Scorrere il menu verso destra
- Al primo livello del menu, premere il tasto Uscita

## Waypoint uomo in mare

Se dovesse verificarsi una situazione di emergenza, è possibile salvare un waypoint Uomo in mare (MOB) nella posizione corrente dell'imbarcazione.

### Creazione di un MOB

Per creare un waypoint Uomo in mare (MOB):

- Premere simultaneamente i tasti per ingrandire (+) e rimpicciolire (-)
- Premere il tasto MOB su un controller remoto

Quando si attiva la funzione MOB, le seguenti azioni vengono effettuate automaticamente:

- Un waypoint MOB viene creato nella posizione dell'imbarcazione
- La visualizzazione passa a un riquadro cartografico ingrandito, centrato sulla posizione dell'imbarcazione
- Il sistema visualizza le informazioni sulla navigazione nel waypoint MOB

È possibile creare più punti MOB. L'imbarcazione continuerà a mostrare le informazioni di navigazione verso il waypoint MOB iniziale. La navigazione verso i successivi waypoint MOB deve essere condotta manualmente.

### Eliminare un MOB

Un waypoint MOB può essere eliminato dal menu quando è attivato.

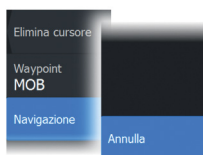
### Interrompere la navigazione verso MOB

Il sistema continuerà a visualizzare le informazioni di navigazione verso il waypoint MOB finché la navigazione non verrà annullata dal menu.

### Blocco del touchscreen

È possibile bloccare temporaneamente il touchscreen per impedire l'utilizzo accidentale del sistema.

È possibile bloccare lo schermo tattile dalla finestra di dialogo Controlli sistema.



Quando il blocco dello schermo tattile è attivo, è comunque possibile utilizzare l'unità tramite i tasti o il telecomando.

Per rimuovere la funzione di blocco premere il tasto di alimentazione.

## Cattura schermo

Per catturare una schermata:

- Premere contemporaneamente il tasto Home e il tasto di accensione

Le schermate acquisite vengono salvate nella memoria interna.

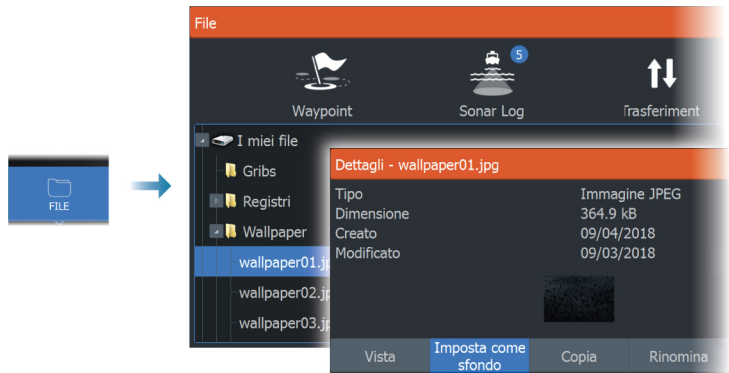
# 4

## Personalizzazione del sistema

### Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale

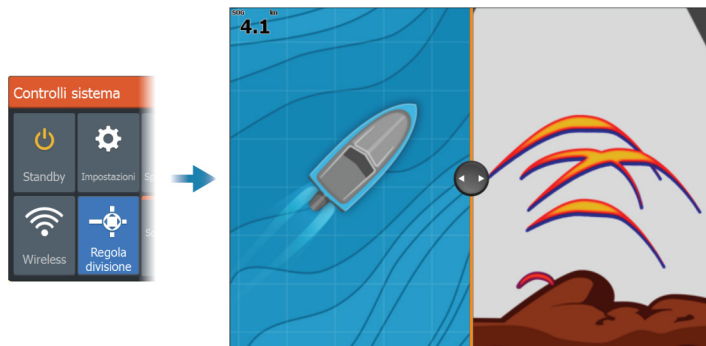
È possibile personalizzare lo sfondo della pagina iniziale selezionando una delle immagini incluse nel sistema o utilizzando un'immagine personalizzata in formato .jpg o .png.

Le immagini sono disponibili in qualsiasi posizione visualizzabile nell'utilità di selezione file. Se viene scelta un'immagine come sfondo, verrà automaticamente copiata nella relativa cartella.



### Regolazione della suddivisione su pagine a più riquadri

1. Aprire la pagina a più riquadri
2. Aprire la finestra di dialogo Controlli sistema
3. Selezionare l'opzione di regolazione della suddivisione. L'icona di regolazione viene visualizzata nella pagina a più riquadri.
4. Selezionare l'icona di regolazione e spostare la divisione nella posizione desiderata
5. Utilizzare le opzioni di menu per salvare o ignorare le modifiche.

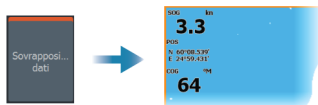


## Dati sovrapposti

È possibile sovrapporre le informazioni sui dati a carte e pagine sonar. La sovrapposizione dati è impostata singolarmente per ogni pagina di default, pagina preferita e pagina divisa predefinita.

Per informazioni si intendono qualsiasi dato disponibile in rete.

È possibile attivare o disattivare la sovrapposizione dati dalla finestra di dialogo Controlli sistema.



## Modifica dei dati sovrapposti

Utilizzare il tasto Modifica nella finestra di dialogo Controlli sistema per modificare i dati overlay.

In modalità Modifica, selezionare i dati overlay da modificare, quindi:

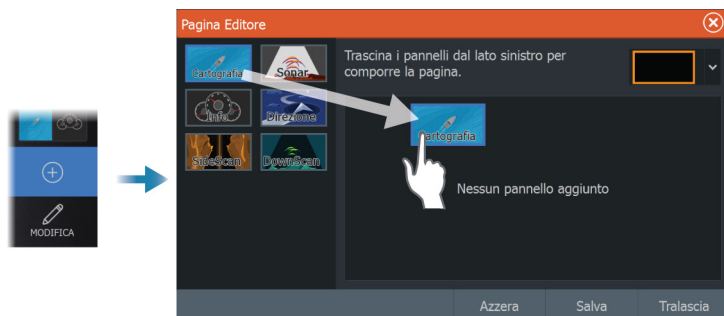
- Utilizzare l'opzione Menu per modificare o configurare i dati
- Trascinare il riquadro dati overlay per correggere la sovrapposizione

## Pagine preferite

### Aggiunta di nuove pagine preferite

1. Selezionare l'icona Nuovo nel pannello dei preferiti della pagina iniziale per aprire la finestra di dialogo Pagina Editore.

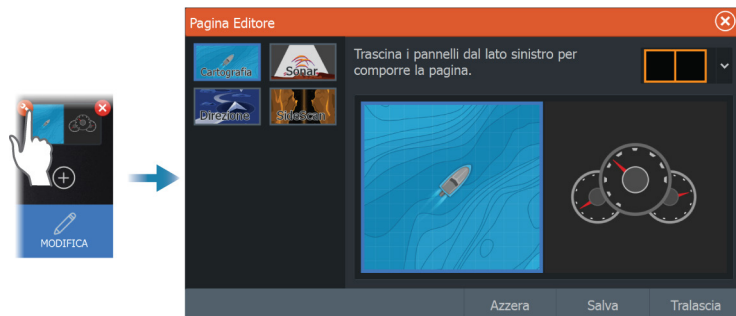
2. Trascinare e rilasciare le icone delle pagine per configurare una nuova pagina.
3. (Facoltativo) Modificare la disposizione del riquadro (possibile solo per 2 o più riquadri)
4. Salvare il layout della pagina.



Il sistema visualizza la nuova pagina preferita, che viene inclusa nel relativo elenco nella pagina iniziale.

## Modificare pagine preferite

1. Selezionare l'icona di modifica nel riquadro dei preferiti:
  - Selezionare l'icona X sull'icona dei preferiti per rimuovere la pagina
  - Selezionare l'icona degli strumenti sull'icona dei preferiti per visualizzare la finestra di dialogo Pagina Editore
2. Aggiungere o rimuovere riquadri nella finestra di dialogo Pagina Editore
3. Salvare o ignorare le modifiche per uscire dalla modalità di modifica dei preferiti.



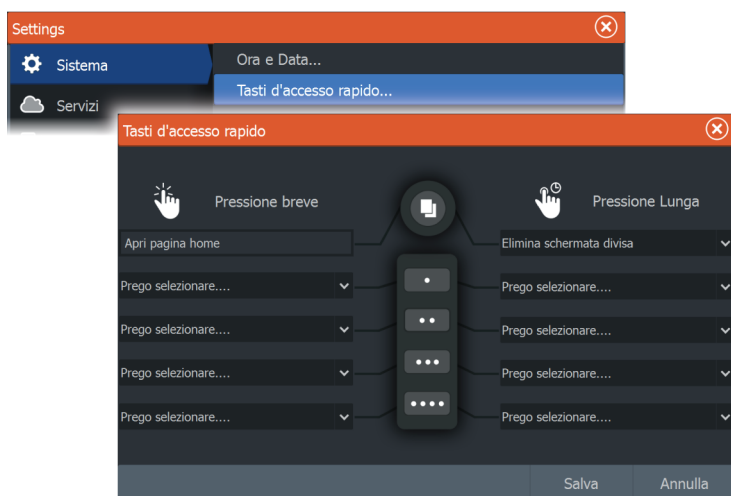


## Configurazione dei pulsanti di accesso rapido

La pressione dei pulsanti di accesso rapido e del tasto Home può essere configurata.

→ **Nota:** Il numero di pulsanti configurabili dipende dalle dimensioni dell'unità.

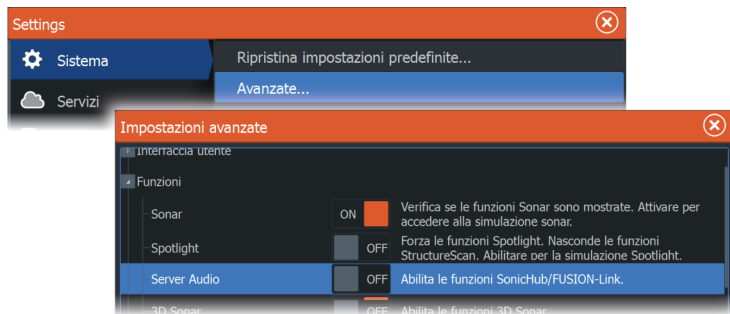
Selezionare una configurazione dall'elenco a discesa per ciascuno dei pulsanti che si desidera configurare.



## Abilitazione o disabilitazione delle funzioni

Un dispositivo compatibile collegato alla rete NMEA 2000 dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, attivare la funzione nella finestra Impostazioni avanzate.

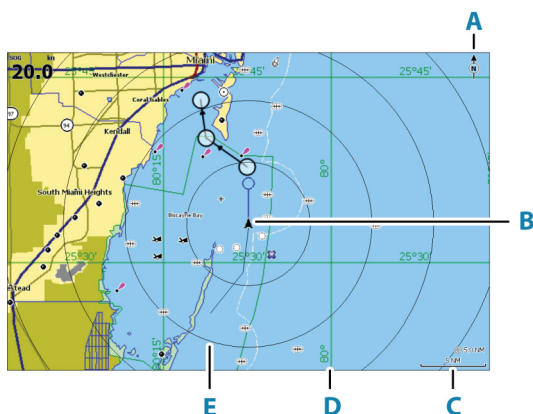
Le funzioni possono anche essere disattivate utilizzando questa finestra di dialogo.



# 5

## Carte

### Il riquadro cartografico



- A** Indicatore Nord
- B** Imbarcazione
- C** Scala della carta
- D** Reticolo\*
- E** Cerchi di distanza\*

\*Elementi cartografici opzionali. È possibile attivare e disattivare individualmente gli elementi cartografici opzionali dalla finestra di dialogo delle impostazioni cartografiche.

### Dati cartografici

Il sistema può essere fornito con cartografie preinstallate.

Per una selezione completa delle mappe supportate, visitare il sito web del prodotto.

→ **Nota:** Le opzioni del menu Carte variano a seconda delle carte.

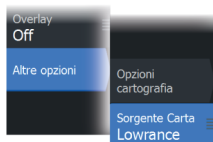
Poiché le carte sulle schede vengono condivise tramite la rete Ethernet, è necessaria solo una scheda cartografica per imbarcazione.

→ **Nota:** se viene rimossa la scheda, il sistema non passa automaticamente alla cartografia precaricata. Viene visualizzata una mappa a bassa risoluzione fino a quando non si reinserisce la scheda o non si passa manualmente alla cartografia precaricata.

## Selezionare la sorgente Carta

Le sorgenti Carta disponibili sono elencate nel menu.

Se sono disponibili sorgenti Carta identiche, il sistema seleziona automaticamente la carta con più dettagli per la regione visualizzata.



## Visualizzazione della sorgente carta doppia

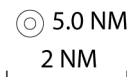
Se si hanno diverse sorgenti carta a disposizione, è possibile mostrare due diverse sorgenti Carta simultaneamente su una pagina Carte che ha due riquadri Carta.

Attivare ogni pagina Carta e selezionarne la sorgente dal menu.

## Simbolo dell'imbarcazione

Se il sistema presenta un aggancio valido della posizione GPS, il simbolo dell'imbarcazione indica la sua posizione. Se la posizione GPS non è disponibile, il simbolo include un punto interrogativo.

→ **Nota:** Se non è presente un sensore di direzione in rete, l'icona dell'imbarcazione si orienterà automaticamente utilizzando la Rotta rispetto al fondo (COG).



## Ingrandire la carta

La scala della carta e l'intervallo dei cerchi di distanza (se attivati) verranno mostrati nel riquadro cartografico. È possibile modificare la scala ingrandendo o rimpicciolendo la carta.

È possibile ingrandire o rimpicciolire una carta in vari modi:

- Selezionando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i tasti + e -
- Allargando o avvicinando le dita

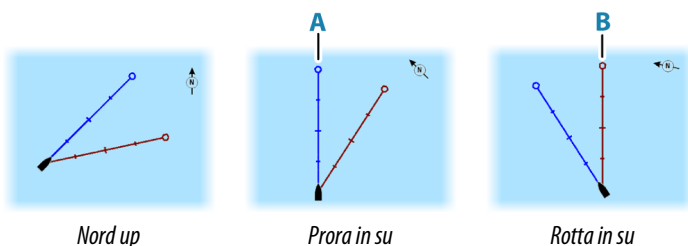
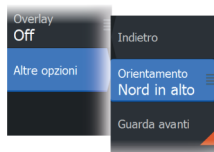
## Scorrimento della carta

È possibile spostare la carta in qualsiasi direzione nei modi indicati di seguito.

- Trascinando il dito sullo schermo
- Utilizzando i tasti Cursore per spostare il cursore nell'angolo del riquadro cartografico nella direzione desiderata

## Orientamento della carta

È possibile specificare il modo in cui la carta viene ruotata nel riquadro. Il simbolo dell'orientamento della carta nell'angolo superiore destro del riquadro indica il nord.



### Nord up

Visualizza la carta con la direzione nord verso l'alto.

### Prora in su

Visualizza la carta con la prora dell'imbarcazione rivolta verso l'alto (A). Le informazioni sulla direzione vengono ricevute da una bussola. Se non sono disponibili informazioni sulla direzione, viene utilizzata la COG del GPS.

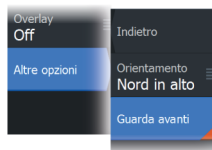
### Rotta in su

La direzione cartografica cambia se si è in navigazione o meno:

- Durante la navigazione: la linea della rotta desiderata (B) è orientata verso l'alto
- Se non in navigazione: la direzione effettiva in cui procede l'imbarcazione (COG) è orientata verso l'alto

## Guarda avanti

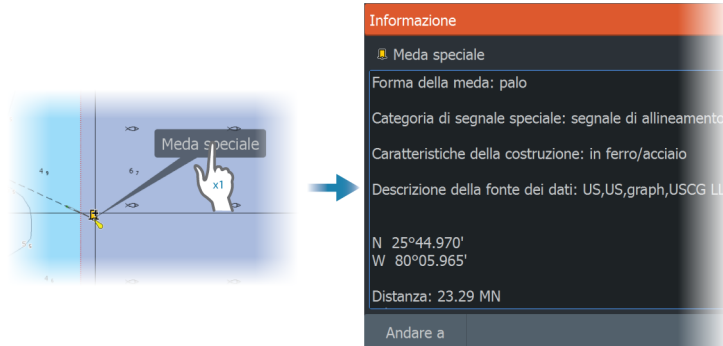
Sposta l'icona dell'imbarcazione sul riquadro per ingrandire la vista davanti all'imbarcazione.



## Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici

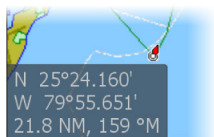
Quando si seleziona un elemento cartografico, un waypoint, una rotta o un target, vengono visualizzate le informazioni essenziali sull'elemento selezionato. Per visualizzare le informazioni complete, selezionare il popup dell'elemento cartografico. È inoltre possibile attivare la finestra di dialogo delle informazioni dettagliate dal menu.

- **Nota:** se si visualizzano mappe C-MAP applicabili sul sistema, è possibile selezionare oggetti marittimi per visualizzare informazioni sui servizi e i dati multimediali (foto) disponibili associati alla posizione o all'oggetto.
- **Nota:** Per poter visualizzare le informazioni di base di un elemento, è necessario abilitare il popup delle informazioni.



## Utilizzo del cursore nel riquadro cartografico

Per impostazione predefinita, il cursore non viene mostrato sul pannello della carta.



Se il cursore è attivo, viene visualizzata la finestra della posizione. Quando il cursore è attivo, la carta non esegue panoramiche né ruota per seguire l'imbarcazione.

Premere il tasto Esci o selezione l'opzione di menu Elimina cursore per rimuovere il cursore e la relativa finestra dal riquadro. La carta viene inoltre centrata sulla posizione dell'imbarcazione.

Selezionare l'opzione di menu Ripristina cursore per visualizzare il cursore nella posizione precedente. Le opzioni Elimina cursore e Ripristina cursore consentono di passare dalla posizione corrente dell'imbarcazione alla posizione del cursore e viceversa.

## Vai a cursore

Per iniziare a navigare verso una posizione selezionata sull'immagine, posizionare il cursore sul riquadro, quindi utilizzare l'opzione di menu Vai a cursore.

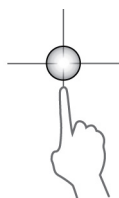
## Funzione di assistenza cursore

In caso di utilizzo di uno schermo tattile, la funzione di assistenza cursore consente di posizionare in modo più preciso e accurato il cursore senza coprire i dettagli con il dito.

Attivare il cursore sul pannello, quindi tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione nella posizione desiderata.

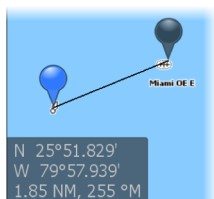
Se si rimuove il dito dallo schermo, il cursore tornerà all'utilizzo normale.



## Misurazione delle distanze

Il cursore può essere utilizzato per misurare la distanza tra l'imbarcazione e una posizione selezionata o tra 2 punti del riquadro cartografico.

1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza. Avviare la funzione di misura dal menu.
  - Le icone di misurazione vengono visualizzate con una linea che parte dal centro dell'imbarcazione fino alla posizione del cursore, mentre la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni del cursore.
2. I punti di misurazione possono essere riposizionati trascinando una delle due icone mentre la funzione di misurazione è attiva.



→ **Nota:** La direzione viene sempre calcolata dall'icona grigia all'icona blu.

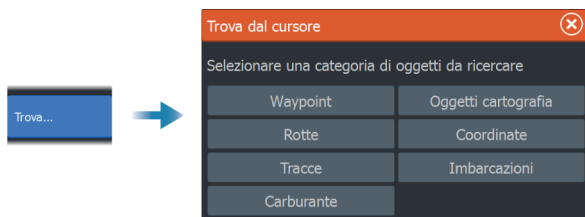
La funzione Inizio misurazione può essere fatta partire anche senza un cursore attivo. Entrambe le icone di misurazione sono inizialmente posizionate in corrispondenza dell'imbarcazione. L'icona grigia segue il movimento dell'imbarcazione, mentre l'icona blu rimane nella posizione data all'attivazione della funzione. I punti di misurazione possono poi essere riposizionati trascinando una delle due icone.

Per terminare la funzione di misurazione, selezionare l'opzione di menu Interrrompi misura, o premere il tasto Uscita.

## Ricerca di oggetti sui riquadri cartografici

È possibile cercare altre imbarcazioni o vari elementi da un riquadro cartografico.

Attivare il cursore sul riquadro per eseguire ricerche dalla posizione del cursore. Se il cursore non è attivo, il sistema cercherà gli elementi dalla posizione dell'imbarcazione.



→ **Nota:** È necessario disporre di un abbonamento a SiriusXM Marine per cercare stazioni di carburante.

→ **Nota:** È necessario disporre di ricevitore AIS collegato per cercare le imbarcazioni.

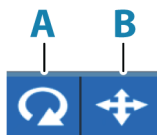
## Rotte a colori

È possibile colorare una rotta sulla base dei dati sorgente e dei limiti alti/bassi che si impostano. Fare riferimento a "*Rotte a colori sulla base di dati*" a pagina 65.



## Carte 3D

L'opzione 3D offre una visione grafica tridimensionale dei contorni della terraferma e del mare.



→ **Nota:** Tutti i tipi di carta sono visualizzabili in modalità 3D ma, senza cartografia 3D per l'area appropriata, la carta appare piatta.

Se si seleziona l'opzione Carta 3D, le icone di rotazione (**A**) e panoramica (**B**) vengono visualizzate nel riquadro cartografico.

### Controllo dell'angolo di visualizzazione

Per controllare l'angolo di visualizzazione, selezionare l'icona di rotazione e quindi eseguire la panoramica del riquadro cartografico.

- Per cambiare la direzione di visualizzazione, eseguire la panoramica orizzontale
- Per cambiare l'angolo di inclinazione della visualizzazione, eseguire la panoramica verticale

→ **Nota:** se centrato sulla posizione dell'imbarcazione, è possibile regolare solo l'angolo di inclinazione. La direzione di visualizzazione viene controllata dall'impostazione di orientamento della carta. Fare riferimento a *"Orientamento della carta"* a pagina 37.

### Panoramica della cartografia 3D

È possibile spostare la carta in qualsiasi direzione selezionando l'icona di panoramica e quindi eseguendo la panoramica nella direzione desiderata.

Per riportare la carta sulla posizione dell'imbarcazione:

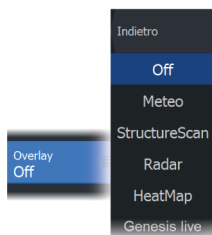
- Premere il tasto Esci
- Selezionare l'opzione di menu Ritorno a imbarcazione

## Sovrapposizione cartografia

È possibile aggiungere varie sovrapposizioni a una carta.

Se una sovrapposizione è stata selezionata, il menu della carta si espande per includere le opzioni di base del menu per la sovrapposizione selezionata.

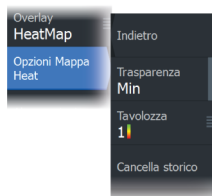
Informazioni più dettagliate sulle opzioni di sovrapposizione del menu sono descritte di seguito o in sezioni separate del presente manuale.



### Mappa Heat sovrapposta

La funzione Mappa Heat sovrapposta mostra una cronologia della temperatura dell'acqua con una colorazione sulla carta. Una sorgente sulla temperatura dell'acqua è necessaria per fornire i dati di temperatura per la sovrapposizione.

L'intervallo cromatico viene regolato automaticamente in base alle temperature minima e massima registrate.



### Trasparenza

Regola la trasparenza della sovrapposizione. Con impostazioni di trasparenza minima i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dall'immagine sovrapposta.

### Palette (Tavolozza)

Specifica i colori utilizzati per mostrare le temperature dell'acqua. Sul riquadro compare una legenda che consente di identificare i colori associati alle temperature registrate.

### Cancella cronologia

Cancella tutti i dati della Mappa Heat raccolti fino a quel momento. I dati della Mappa Heat vengono cancellati automaticamente allo spegnimento dell'unità.

### Genesis Live

→ **Nota:** Disponibile solo mentre si visualizzano carte Lowrance o C-map.

Genesis live è una funzione in tempo reale con cui l'unità crea una sovrapposizione della cartografia dei contorni di profondità in base agli scandagliamenti del sonar attivo. Gli scandagliamenti del sonar

attivo Genesis vengono registrati su e visualizzati dalla scheda di memoria dell'unità.

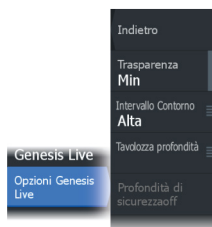
Se in qualsiasi momento la scheda di memoria viene rimossa o esaurisce lo spazio, la funzione si disattiva e l'opzione verrà disabilitata nel menu.

- Maggiore è il numero dei passaggi di un'area inclusa nel registro degli scandagliamenti attivi del sonar, migliori saranno i risultati della cartografia di Genesis live.
- Genesis live è preciso fino a 20 nodi.
- Genesis Live può registrare da un trasduttore collegato in rete.
- La registrazione e la visualizzazione dei dati sono destinate all'unità con la scheda di memoria. Le carte Genesis Live Maps non sono condivise nella rete.

→ **Nota:** I dati di Genesis Live non sono regolati per la compensazione delle maree.

I file di registro di Genesis live possono essere caricati nell'account Genesis. Fare riferimento alla pagina: [www.genesismaps.com](http://www.genesismaps.com).

### **Opzioni del menu Genesis live**



#### **Trasparenza**

Regola la trasparenza della sovrapposizione.

#### **Intervallo di contorno**

Definisce la densità dei contorni di profondità visualizzati in tempo reale.

#### **Tavolozza profondità**

Controlla la tavolozza dei colori utilizzata per colorare le aree di profondità.

- Sincronizzatore cartografia - sincronizza il livello Genesis live nella stessa tavolozza come la tavolozza di profondità delle carte nautiche definita nel menu cartografia (sotto Opzioni di cartografia, Visualizza, Tavolozza profondità). Questa opzione consente inoltre di definire le tavolozze personalizzate nel menu cartografia e applicarle al livello Genesis.
- Navigazione - utilizza la tavolozza navigazione.
- Ombreggiatura di profondità - utilizza la tavolozza ombreggiatura di profondità.

- Carta nautica - utilizza la tavolozza delle carte nautiche.
- Ombreggiatura di sicurezza - utilizza l'impostazione di profondità di sicurezza per ombreggiare il colore inferiore alla profondità di sicurezza impostata. Consente inoltre l'opzione di Profondità di sicurezza sul menu Genesis live.

#### **Profondità di sicurezza**

Imposta la profondità di sicurezza. Le aree più profonde della profondità minima sicura sono ombreggiate. Questa opzione è disponibile solo se viene selezionata la tavolozza di ombreggiatura di sicurezza.

#### **Sovrapposizione dell'immagine radar**

L'immagine radar può essere sovrapposta alla carta. Ciò può agevolare l'interpretazione dell'immagine radar tramite la correlazione tra i target del radar e gli oggetti cartografici.

→ **Nota:** per la sovrapposizione radar nel sistema deve essere presente un sensore di rotta.

Quando viene selezionata la sovrapposizione del radar, nel menu del riquadro della cartografia sono disponibili le funzioni operative di base del radar. Per ulteriori informazioni sulle funzioni di menu Radar, fare riferimento a "*Radar*" a pagina 139.

#### **Selezione della sorgente di sovrapposizione del radar sui riquadri cartografici**

Per selezionare la sorgente della sovrapposizione dell'immagine radar mostrata nel riquadro cartografico, utilizzare l'opzione Sorgente. Questa opzione è disponibile nelle opzioni Radar quando il radar è selezionato come sovrapposizione.

Nel caso di cartografie che contengono più carte con sovrapposizione del radar, è possibile impostare diverse sorgenti radar per ciascun riquadro. Attivare uno dei riquadri cartografici, quindi selezionare uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. Ripetere il processo per il secondo riquadro cartografico con sovrapposizione del radar e selezionare un radar alternativo per questo riquadro.

## Carte C-MAP

Tutte le opzioni di menu possibili per le carte C-MAP sono descritte di seguito. Le funzioni e le voci di menu disponibili possono variare a seconda delle carte in uso. Questa sezione mostra i menu di una carta C-MAP.

→ **Nota:** Una voce di menu è visualizzata in grigio se non è disponibile sulla carta in uso.

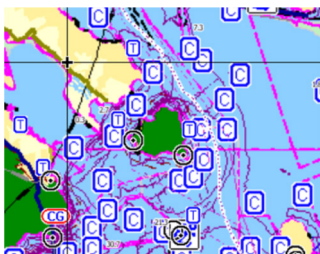
### Maree e correnti C-MAP

Il sistema può visualizzare maree e correnti C-MAP. Con queste informazioni è possibile prevedere l'ora, il livello, la direzione e la potenza di correnti e maree. Si tratta di uno strumento importante in fase di pianificazione e navigazione di un viaggio.

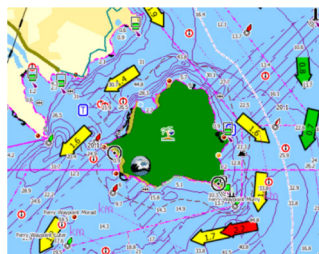
Nei livelli di zoom maggiori maree e correnti vengono visualizzate sotto forma di un'icona quadrata che include la lettera **T** (Tides, maree) o **C** (Current, corrente). Se si seleziona una delle icone, verranno visualizzate le informazioni sulle maree o sulle correnti per tale posizione.

I dati sulle correnti dinamiche possono essere visualizzati eseguendo lo zoom entro una scala di 1 miglio nautico. A tale scala, l'icona della corrente diventa un'icona dinamica animata che indica la velocità e la direzione della corrente. Le icone dinamiche sono di colore nero (a partire da 6 nodi), rosso (a partire da 2 nodi e fino o uguale a 6 nodi), giallo (a partire da 1 nodo e fino o uguale a 2 nodi) o verde (fino o uguale a 1 nodo), a seconda della corrente in tale posizione.

In assenza di correnti (0 nodi), l'icona risulterà bianca e quadrata.



*Icone di correnti e maree statiche*



*Icone di correnti dinamiche*

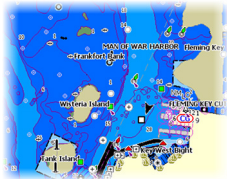
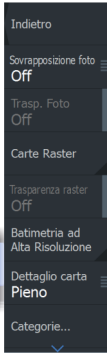
## Opzioni cartografiche specifiche C-MAP

Orientamento, Guarda avanti, 3D e Sorgente Carta, precedentemente descritti in questa sezione, sono comuni a tutti i tipi di carte.

### Sovrapposizione foto

L'opzione Sovrapposizione foto consente la visualizzazione di immagini fotografiche satellitari di un'area sovrapposte al riquadro. La disponibilità di queste foto è limitata a determinate regioni e versioni cartografiche.

È possibile visualizzare sovrapposizioni fotografiche in modalità 2D o 3D.



*Senza sovrapposizione foto*



*Sovrapposizione foto, solo terra*



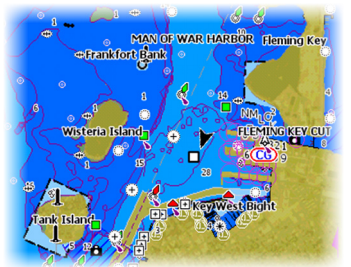
*Sovrapposizione foto completa*

### Trasparenza foto

La trasparenza foto definisce l'opacità della sovrapposizione fotografica. Con impostazioni di trasparenza minima i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla foto.



*Trasparenza minima*



*Trasparenza pari a 80*

### ***Carte Raster***

Consente di modificare la visione di una carta tradizionale.

#### **Trasparenza raster**

Consente di controllare la trasparenza delle immagini raster.

### ***Batimetria ad Alta Risoluzione***

Consente di abilitare e disabilitare la concentrazione più elevata di linee contorno.

### ***Dettaglio carta***

- Massimo: mostra tutte le informazioni disponibili per la carta in uso.
- Medio: mostra le informazioni minime sufficienti per la navigazione.
- Minimo: mostra informazioni di base che non possono essere eliminate e comprende informazioni necessarie in tutte le aree geografiche. L'opzione non è pensata per offrire dati sufficienti per una navigazione sicura.

### ***Categorie Carta***

Sono incluse diverse categorie e sottocategorie. È possibile attivare/disattivare le categorie individualmente a seconda di quali informazioni si desidera visualizzare.

Le categorie elencate nella finestra di dialogo dipendono dalle carte utilizzate.

### ***Rilievo ombreggiato***

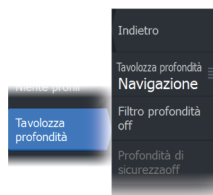
Consente di creare ombreggiature sul terreno dei fondali.

### ***Niente profili***

Le linee contorno vengono rimosse dalla carta.

## Tavolozza profondità

Controlla la Tavolozza profondità utilizzata sulla mappa.



### Filtro profondità

Consente di escludere i valori di profondità inferiori rispetto al limite di profondità selezionato.

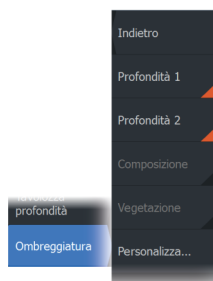
### Profondità di sicurezza

Le carte utilizzano diverse tonalità di blu per distinguere tra acque basse (tonalità più chiare) e profonde (tonalità più scure). Una volta abilitata la profondità di sicurezza, specificare il limite della profondità di sicurezza desiderato. La profondità di sicurezza definisce il limite per le profondità che devono essere tracciate senza ombreggiatura blu.

## Ombreggiatura

Applica un'ombreggiatura alle diverse aree del fondale a seconda della categoria di ombreggiatura selezionata.

→ **Nota:** la composizione e l'ombreggiatura della vegetazione non sono applicabili alle mappe C-MAP.



### Profondità 1 e Profondità 2

Impostazioni di profondità predefinite che applicano ombreggiature diverse in colori diversi.

### Personalizz.

Consente di regolare la soglia di profondità, il colore e l'opacità (trasparenza) dell'ombreggiatura colorata per la Profondità 1 e la Profondità 2.





### Esagerazione 3D

Impostazioni grafiche disponibili solo in modalità 3D. L'esagerazione è un moltiplicatore applicato all'altezza tracciata delle colline sul terreno e dai solchi nell'acqua per farli apparire più alti o profondi.

→ **Nota:** Questa opzione non è attiva se i dati non sono disponibili nella scheda inserita delle mappe.

### Strato Genesis

Strato Genesis mostra curve di livello ad alta risoluzione aggiunte da utenti Genesis che hanno superato un controllo di qualità.

Questa opzione attiva e disattiva lo strato Genesis sull'immagine della carta.

Disponibile solo se la carta C-MAP contiene dati di Strato Genesis.

## Carte Navionics

Alcune funzioni Navionics rendono necessario avere i dati Navionics più aggiornati. Per tali funzioni, viene visualizzato un messaggio che dichiara che quella funzione non è disponibile se non si possiedono le carte Navionics appropriate o una determinata scheda cartografica inserita. Per maggiori informazioni su ciò che è richiesto per quelle funzioni, fare riferimento al sito [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

È possibile che si riceva un messaggio qualora si tenti di utilizzare una funzione limitata quando la scheda cartografica Navionics non è attivata. Per attivare la scheda contattare Navionics.

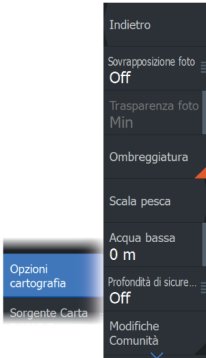
## Opzioni cartografiche specifiche Navionics

Orientamento, Guarda avanti, 3D e Sorgente Carta, precedentemente descritti in questa sezione, sono comuni a tutti i tipi di carte.

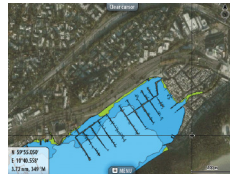
### Sovrapposizione foto

L'opzione Sovrapposizione foto consente la visualizzazione di immagini fotografiche satellitari di un'area sovrapposte al riquadro. La disponibilità di queste foto è limitata a determinate regioni e versioni cartografiche.

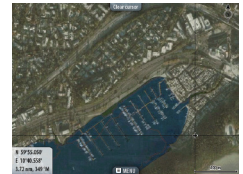
È possibile visualizzare sovrapposizioni fotografiche in modalità 2D o 3D.



Senza sovrapposizione foto



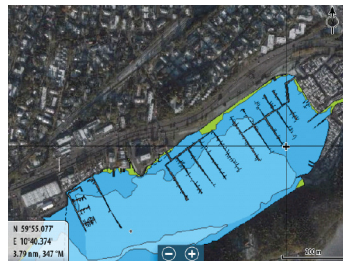
Sovrapposizione foto, solo terra



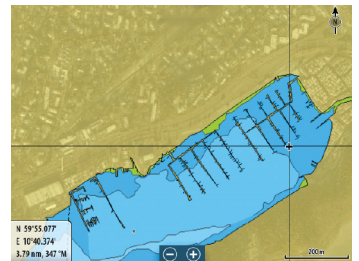
Sovrapposizione foto completa

### Trasparenza foto

La trasparenza foto definisce l'opacità della sovrapposizione fotografica. Con impostazioni di trasparenza minima i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla foto.



Trasparenza minima



Trasparenza massima

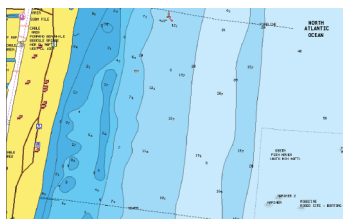
### Ombreggiatura della carta

L'ombreggiatura aggiunge alla carta informazioni sul terreno.

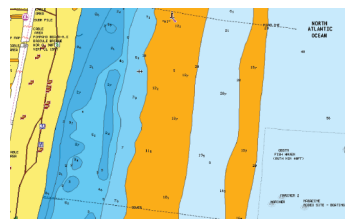
## Scala di pesca

Selezionare una scala di profondità tra le quali Navionics utilizza un colore di riempimento diverso.

Permette di evidenziare una scala specifica di profondità a scopi di pesca. La scala ha lo stesso livello di accuratezza dei dati cartografici sottostanti, ovvero se la carta contiene solo intervalli di 5 metri per le linee batimetriche, l'ombreggiatura verrà arrotondata al bordo più vicino disponibile.



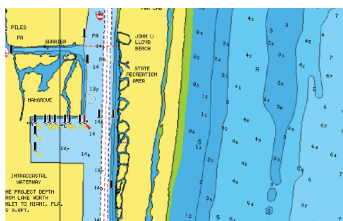
*Nessuna scala profondità evidenziata*



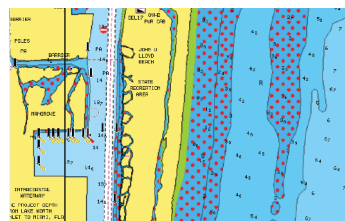
*Scala profondità evidenziata, 6 m - 12 m*

## Acqua bassa evidenziata

Evidenzia le aree di acqua bassa comprese tra 0 e una profondità selezionata (fino a 10 metri/30 piedi).



*Nessuna acqua bassa evidenziata*



*Acqua bassa evidenziata, 0 m - 3 m*

## Profondità di sicurezza

Le carte Navionics utilizzano diverse tonalità di blu per distinguere tra acque poco profonde e profonde.

La profondità di sicurezza, basata su un limite selezionato, viene tracciata senza ombreggiatura blu.

→ **Nota:** il database Navionics incorporato contiene dati fino a una profondità di 20 m, dopodiché lo sfondo appare bianco.

### **Community edits (Modifiche della comunità)**

Consente di passare al livello della carta che comprende le modifiche della comunità Navionics. Si tratta di informazioni sugli utenti o modifiche caricate nella comunità Navionics dagli utenti stessi e disponibili nella cartografia Navionics.

Per ulteriori dettagli, fare riferimento alle informazioni su Navionics incluse con la cartografia o al sito Web Navionics: [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

### **SonarChart**

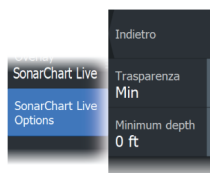
Il sistema supporta la funzione SonarChart di Navionics.

SonarChart visualizza una mappa di batimetro che mostra ad alta definizione in dettaglio i contorni e i dati standard di navigazione. Per maggiori informazioni, fare riferimento al sito [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

### **SonarChart Live**

SonarChart Live è una funzione in tempo reale con cui il dispositivo crea una sovrapposizione di linee batimetriche in base agli scandagliamenti del sonar attivo.

Quando si seleziona la sovrapposizione SonarChart Live il menu si espande per visualizzare le opzioni di SonarChart Live.



### **Trasparenza**

L'elemento di sovrapposizione SonarChart Live viene tracciato al di sopra di altri dati cartografici. I dati cartografici sono completamente coperti con una trasparenza minima. Per lasciar intravedere i dettagli della carta, è necessario regolare la trasparenza.

### **Profondità minima**

Regola ciò che la resa di SonarChart Live tratta come profondità di sicurezza. Questo ha effetto sulla colorazione dell'area di SonarChart Live. A mano a mano che l'imbarcazione si avvicina alla profondità di sicurezza, l'area di SonarChart Live cambia gradatamente da un semplice bianco/grigio al rosso.

## SCL History (cronologia SCL)

→ **Nota:** Se non trova nessun abbonamento attivo alle carte Navionics, l'opzione di menu SonarChart Live diventa SCL History (cronologia SCL).

Selezionarla per visualizzare i dati precedentemente memorizzati sulla sovrapposizione cartografica.

## Densità della SC

Controlla la densità dei contorni della SonarChart e della SonarChart Live.

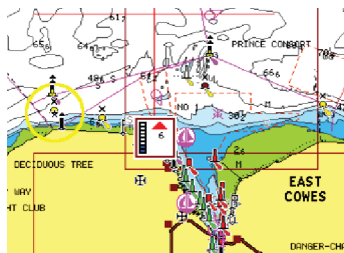
## Aree di Fondale Colorate

Utilizzata per la visualizzazione di aree di profondità diverse con diverse tonalità di blu.

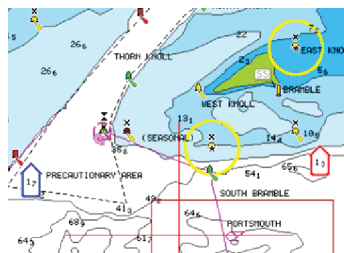
## Icone dinamiche di maree e correnti Navionics

Mostra le maree e le correnti con un indicatore e una freccia invece che con le icone a rombo utilizzate per le maree statiche e le informazioni sulle correnti.

I dati sulle maree e sulle correnti disponibili nella cartografia Navionics si riferiscono a una data e un'ora specifiche. Il sistema fornisce una visualizzazione animata delle frecce e/o dell'indicatore per mostrare i movimenti delle maree e delle correnti nel tempo.



Informazioni sulle maree dinamiche



Informazioni sulle correnti dinamiche

Vengono utilizzate le seguenti icone e i seguenti simboli:

## Velocità attuale

La lunghezza della freccia dipende dalla velocità e il simbolo viene ruotato in base alla direzione del flusso. La velocità del flusso viene visualizzata dentro il simbolo della freccia. Il simbolo rosso viene



utilizzato quando la velocità della corrente è in aumento, quello blu quando la velocità della corrente è in diminuzione.

### **Altezza della marea**



L'indicatore dispone di 8 etichette ed è impostato in base al valore max/min assoluto del giorno di valutazione. La freccia rossa viene utilizzata quando la marea è crescente, quella blu quando è decrescente.

→ **Nota:** tutti i valori numerici vengono mostrati nelle unità del sistema pertinente (unità di misura) impostate dall'utente.

### **Livello filtro Rock**

Nasconde l'identificazione delle rocce nella carta ad una profondità stabilita.

Aiuta a ridurre gli elementi visualizzati sulle carte nelle aree in cui vengono localizzate molte rocce a una profondità molto superiore al pescaggio dell'imbarcazione.

### **Linee batimetriche**

Definisce quali profili vengono visualizzati sulla carta fino al valore di profondità di sicurezza selezionato.

### **Tipo di presentazione**

Fornisce informazioni cartografiche navali, quali simboli, colori delle carte di navigazione e diciture per i tipi di presentazione internazionali o USA.

### **Annotazione**

Stabilisce quali informazioni sull'area, ad esempio nomi delle località e note sulle aree, sono disponibili per la visualizzazione.

### **Dettagli carta**

Fornisce diversi livelli di informazioni cartografiche.

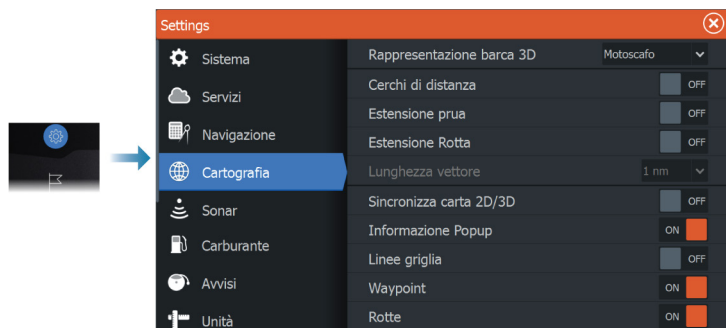
### **Easy View**

Funzione di ingrandimento che consente di aumentare le dimensioni degli elementi e del testo della carta.

→ **Nota:** sulla carta non viene indicato in alcun modo che questa funzione è attiva.

## Impostazioni di cartografia

Le opzioni presenti nella finestra di dialogo Impostazioni di cartografia dipendono da quale fonte è selezionata nel sistema.



### Selezione barca 3D

Stabilisce quale icona utilizzare nelle carte 3D.

### Cerchi di distanza

I cerchi di distanza possono essere utilizzati per mostrare la distanza fra la propria imbarcazione e altri oggetti sul riquadro.

La scala viene impostata automaticamente dal sistema per adattarla alla scala sul riquadro.

### Linee di estensione

#### Estensione di prua ed Estensione di rotta

Selezionare questa opzione per mostrare o nascondere le estensioni di prua e di rotta per questa imbarcazione.

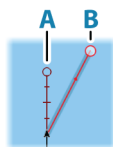
#### Lunghezza vettore

È possibile impostare la lunghezza della linea di estensione per questa imbarcazione. Per impostare la lunghezza delle linee di estensione in altre imbarcazioni mostrate come target AIS, fare riferimento a AIS "*Estensione di rotta*" a pagina 173.

**A:** direzione

**B:** Rotta Rispetto al Fondo (Course Over Ground, COG)

La lunghezza delle linee di estensione può essere impostata su una distanza fissa o può indicare la distanza che viene percorsa dall'imbarcazione nell'intervallo di tempo selezionato. Se per



l'imbarcazione non è attivata alcuna opzione, non verrà visualizzata alcuna linea di estensione.

Le informazioni sulla direzione dell'imbarcazione vengono indicate dal sensore di rotta attivo, mentre il valore COG si basa sulle informazioni del sensore GPS attivo.

### **Correzione della marea di SonarChart Live**

Se selezionata, la funzione di correzione della marea utilizza informazioni delle stazioni di marea poste nelle vicinanze (se disponibili) per regolare i valori di profondità utilizzati da SonarChart Live durante la registrazione del sonar.

### **Sincronizza carta 2D/3D**

Allinea la posizione mostrata su una carta 2D con la posizione mostrata su una carta 3D quando queste carte sono affiancate.

### **Informazione Popup**

Determina se, quando si seleziona l'elemento, devono essere visualizzate le informazioni di base relative agli elementi del riquadro.

### **Linee grigliato**

Consente di attivare/disattivare la visualizzazione di una griglia delle linee di latitudine e longitudine sul riquadro.

### **Waypoint**

Attiva/disattiva la visualizzazione dei waypoint sulle carte.

### **Rotte**

Attiva/disattiva la visualizzazione delle rotte sulle mappe.

### **Percorsi**

Attiva/disattiva la visualizzazione delle tracce sui grafici.

### **Waypoint, Rotte, Percorsi**

Apri le finestre di dialogo Waypoint, Rotte e Percorsi, in cui questi elementi possono essere creati, modificati ed eliminati ed esaminati.



# 6

## Waypoint, rotte e tracce

### Finestra di dialogo di waypoint, rotte e percorsi

Le finestre di dialogo Waypoint, Rotte e Percorsi, consentono di accedere a funzioni di modifica avanzata e impostazioni per tali voci.

The screenshot shows three overlapping instances of the 'Waypoints, rotte eTracce' dialog box. The top instance is in the background, the middle one is partially obscured, and the bottom one is the most prominent, displaying a table of waypoints. The dialog has tabs for 'Waypoint', 'Rotte', and 'Tracce', with 'Tracce' selected. The table has the following data:

Icona	Nome	Distanza Rilevamento	Posizione	Ora
📍	004	1383 mi 102 °M	N 29°29.588' W 72°29.038'	1:16 pm 10/16/2014
📍	005	4559 mi 030 °M	N 59°50.298' E 10°43.515'	11:02 am 05/27/2014
📍	005	654.8 mi 154 °M	N 27°48.361' W 90°36.156'	10:36 am 10/08/2014
📍	005	4895 mi 038 °M	N 50°55.787' E 10°34.560'	8:24 am 09/23/2014
📍	006	4559 mi 030 °M	N 59°50.293' E 10°43.519'	11:02 am 05/27/2014
📍	006	4816 mi 036 °M	N 52°55.864' E 10°34.561'	8:25 am 09/23/2014
📍	006	1144 mi	N 25°59.982'	1:18 pm

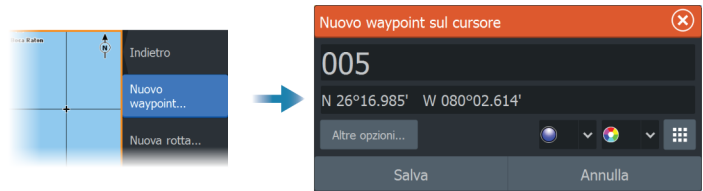
### Waypoint

Un waypoint è un contrassegno generato dall'utente e posizionato su una carta, un'immagine del radar o un'immagine del sonar/ecoscandaglio. Ogni waypoint ha una posizione esatta con coordinate di latitudine e longitudine. Un waypoint posizionato su un'immagine del sonar/ecoscandaglio ha un valore di profondità, oltre alle informazioni di posizione. Un waypoint è utilizzato per contrassegnare una posizione alla quale è possibile si desideri tornare in un secondo momento. Inoltre, è possibile combinare due o più waypoint per creare una rotta.

## Salvataggio di waypoint

È possibile salvare un waypoint alla posizione del cursore se questo è attivo o alla posizione dell'imbarcazione se il cursore non è attivo sul riquadro. Per memorizzare un waypoint:

- Utilizzare l'opzione Nuovo Waypoint nel menu
- Premere il tasto Waypoint
  - Premere una volta per visualizzare la finestra di dialogo Nuovo waypoint.
  - Premere due volte per salvare rapidamente un waypoint.



### Icona Nuovo waypoint

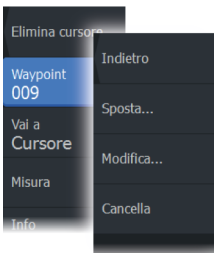
Quando è selezionata, viene visualizzata la finestra di dialogo con i simboli del waypoint alternativi. La selezione di un simbolo del waypoint crea il waypoint in corrispondenza della posizione del cursore o dell'imbarcazione con il simbolo selezionato. Questa modalità è costante, la prossima volta che si crea un nuovo waypoint si apre la stessa finestra di dialogo e se si seleziona un simbolo viene creato un waypoint con il simbolo.

Aniché selezionare un simbolo, selezionare il pulsante del menu nell'angolo inferiore destro per ritornare alla finestra di dialogo precedente Nuovo waypoint. Questa selezione diventa la modalità costante, la prossima volta che si crea un nuovo waypoint viene visualizzata la finestra di dialogo Nuovo waypoint.

### Spostamento di un waypoint

1. Selezionare il waypoint che si desidera spostare. L'icona del waypoint si espande per indicare lo stato attivo.
2. Attivare il menu e selezionare il waypoint al suo interno
3. Selezionare l'opzione Sposta
4. Selezionare la nuova posizione del waypoint
5. Selezionare l'opzione di menu Interrompi spostamento.

Il waypoint viene automaticamente salvato nella nuova posizione.

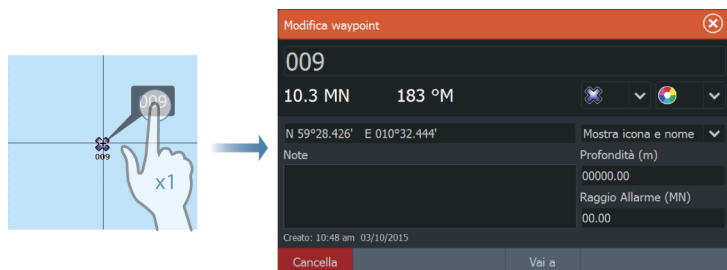


## Modificare un waypoint

È possibile modificare tutte le informazioni su un waypoint dalla finestra di dialogo **Modifica waypoint**.

Questa finestra di dialogo viene attivata selezionando il popup del waypoint oppure tramite il menu quando il waypoint è attivato.

La finestra di dialogo è inoltre accessibile dallo strumento Waypoint nella **pagina** iniziale.



## Eliminazione di un waypoint

È possibile eliminare un waypoint dalla finestra di dialogo **Edit Waypoint** (Modifica waypoint) oppure selezionando l'opzione di menu **Delete** (Elimina) quando il waypoint è attivato.

I waypoint possono essere eliminati anche dallo strumento Waypoints nella **pagina** iniziale.

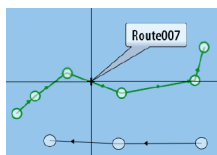
È possibile eliminare i waypoint MOB nello stesso modo.

## Impostazioni di allarme per i waypoint

È possibile impostare un raggio di allarme per ogni singolo waypoint creato. È possibile impostare la sveglia nella finestra di dialogo Modifica waypoint.

→ **Nota:** Il raggio di allarme di ciascun waypoint deve essere attivato (ON) nella finestra di dialogo degli allarmi per attivare un allarme ogni volta che l'imbarcazione entra nel raggio di azione impostato. Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Finestre di dialogo degli allarmi*" a pagina 199.

## Rotte



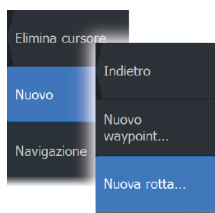
Una rotta è costituita da una serie di punti immessi nell'ordine in cui si desidera navigarli.

Quando si seleziona una rotta sul riquadro cartografico, diventa verde e viene visualizzato il nome della rotta.

Il sistema include il supporto per Autorouting di Navionics e Easy Routing di C-MAP. Questa funzione suggerisce automaticamente i punti della rotta tra il primo e l'ultimo punto oppure tra i punti selezionati in una rotta complessa. È possibile utilizzare la funzione quando si crea una nuova rotta oppure per modificare rotte già salvate.

### Creazione di una nuova rotta sul riquadro cartografico

1. Attivare il cursore nel riquadro cartografico
2. Selezionare l'opzione di nuova rotta nel menu.
3. Posizionare il primo waypoint sul riquadro cartografico
4. Continuare a posizionare nuovi punti di rotta sul riquadro cartografico fino al termine della rotta
5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.



### Modificare una rotta dal riquadro cartografico

1. Selezionare la rotta per attivarla
  2. Selezionare l'opzione di modifica della rotta dal menu
  3. Posizionare il nuovo punto di rotta sul riquadro cartografico.
    - Se si imposta il nuovo punto di rotta su una tratta, tra i punti di rotta esistenti viene aggiunto un nuovo punto
    - Se si imposta il nuovo punto di rotta esterno alla rotta, il nuovo punto viene aggiunto dopo l'ultimo punto sulla rotta
  4. Trascinare un punto della rotta per spostarlo in un'altra posizione.
  5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.
- **Nota:** Il menu varia a seconda dell'opzione di modifica selezionata. Tutte le modifiche vengono confermate o annullate dal menu.

### Eliminazione di una rotta

È possibile eliminare una rotta selezionando l'opzione di menu Elimina quando la rotta è attivata.

È anche possibile eliminare le rotte dalla finestra di dialogo Modifica rotte. Fare riferimento a *"La finestra di dialogo Modifica rotta"* a pagina 63.

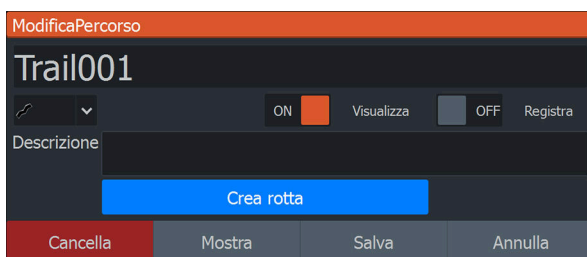
## Creazione di rotte tramite i waypoint esistenti

È possibile creare una nuova rotta combinando waypoint esistenti dalla finestra di dialogo Rotte. Il dialogo viene attivato usando lo strumento Waypoint sulla Pagina principale e quindi selezionando la scheda Rotte.

## Conversione di percorsi in rotte

È possibile convertire un percorso in una rotta dalla finestra di dialogo Modifica Percorso. La finestra di dialogo viene visualizzata attivando la traccia e quindi selezionando il relativo popup o l'opzione di menu Traccia.

La finestra di dialogo Modifica Traccia è inoltre accessibile mediante lo strumento Waypoint nella pagina iniziale.



## Autorouting e Easy Routing da molo a molo

Le funzioni Autorouting Dock-to-Dock e Easy Routing suggeriscono nuove posizioni di punti di rotta in base alle informazioni nella mappa e alle dimensioni della barca. Per poter iniziare a utilizzare questa funzione, è necessario immettere nel sistema il pescaggio, la larghezza e l'altezza della barca. Se non sono disponibili le informazioni all'avvio della funzione, verrà automaticamente visualizzata la finestra Impostazioni barca. Per accedere alle impostazioni Barca, consultare *"Impostazioni di sistema"* a pagina 191.

→ **Nota:** Non è possibile avviare la funzione Autorouting Dock-to-Dock o Easy Routing, se uno dei punti di rotta selezionati si trova in un'area non sicura. Viene visualizzata una finestra di dialogo di avvertenza e per procedere sarà necessario spostare il punto o i punti di rotta pertinenti in un'area sicura.

→ **Nota:** Se non sono presenti cartografie compatibili, l'opzione di menu Autorouting Dock-to-Dock o Easy Routing non è disponibile. La cartografia compatibile include C-MAP MAX-N+, Navionics+ e Navionics Platinum. Per un elenco completo delle carte disponibili, visitare i siti [www.gofreemarine.com](http://www.gofreemarine.com), [www.c-map.com](http://www.c-map.com) o [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

1. Posizionare almeno due punti su una nuova rotta oppure aprire una rotta esistente per la modifica.
2. Selezionare l'opzione di menu Autorouting Dock-to-Dock, seguita da:
  - Intera Rotta se si desidera che vengano aggiunti nuovi punti di rotta tra il primo e l'ultimo punto della rotta aperta.
  - Selezione se si desidera selezionare manualmente i punti di rotta che definiscono i limiti per l'autorouting, quindi scegliere i punti di rotta pertinenti. I punti di rotta selezionati sono colorati in rosso. È possibile selezionare solo due punti di rotta e viene ignorato qualsiasi punto di rotta tra i punti di inizio e fine selezionati.
3. Per avviare l'autorouting, selezionare Accetta.
  - Al termine dell'autorouting, la rotta appare in modalità di anteprima e le tratte sono contraddistinte da codici colore a indicare aree sicure e non sicure. Navionics utilizza i colori rosso (non sicure) e verde (sicure), mentre C-MAP utilizza i colori rosso (non sicure), giallo (pericolose) e verde (sicure).
4. Se necessario, spostare qualsiasi punto di rotta quando la rotta è in modalità di anteprima.
5. Per accettare le posizioni dei punti di rotta, selezionare Tieni.
6. Ripetere quindi i passaggi 2 (Selezione) e 3 per posizionare automaticamente i punti di rotta per altre tratte della rotta.
7. Selezionare l'opzione Salva per completare l'autorouting e salvare la rotta.

### ***Esempi di Autorouting e Easy Routing da molo a molo***

- Opzione **Intera rotta** utilizzata durante la selezione del primo e dell'ultimo punto della rotta.



*Primo e ultimo punto della rotta*



*Risultato in seguito all'Autorouting*

- Opzione **Scelta** utilizzata per la parte di Autorouting di una rotta.



*Due punti della rotta selezionati*



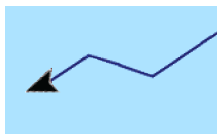
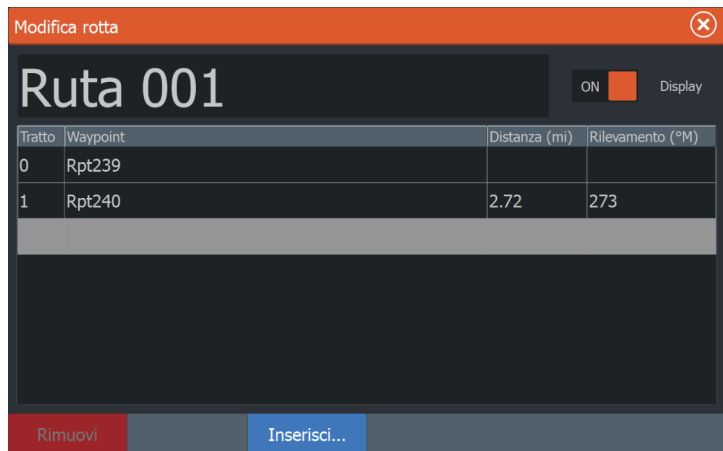
*Risultato in seguito all'Autorouting*

### **La finestra di dialogo Modifica rotta**

È possibile aggiungere e rimuovere punti di rotta e modificare le proprietà della rotta dalla finestra di dialogo Modifica rotta. Questa finestra di dialogo viene attivata selezionando il popup di una rotta attiva oppure dal menu selezionando la rotta e successivamente l'opzione Dettagli.

La finestra di dialogo è inoltre accessibile mediante lo strumento Waypoint nella Pagina iniziale.

Selezionare Display (Visualizza) per mostrare la rotta sulla carta.



## Informazioni sulle tracce

Le tracce sono la rappresentazione grafica del tratto percorso in passato dall'imbarcazione. Permettono di ricostruire il percorso dell'imbarcazione. Le tracce possono essere convertite in rotte dalla finestra di dialogo Modifica.

Secondo la preimpostazione di fabbrica, il sistema è impostato per tracciare e disegnare automaticamente il movimento dell'imbarcazione sul riquadro cartografico. Il sistema continua a registrare le tracce fino a quando la lunghezza della traccia non raggiunge il numero massimo dei punti, quindi inizia a sovrascrivere automaticamente i punti più vecchi della traccia.

La funzione di traccia automatica può essere disattivata dalla finestra di dialogo Tracce.

## Creazione di una nuova traccia

È possibile avviare un nuovo percorso dalla finestra di dialogo Percorsi. Il dialogo viene attivato usando lo strumento Waypoint sulla Pagina principale e quindi selezionando la scheda Rotte.

## Impostazioni delle tracce

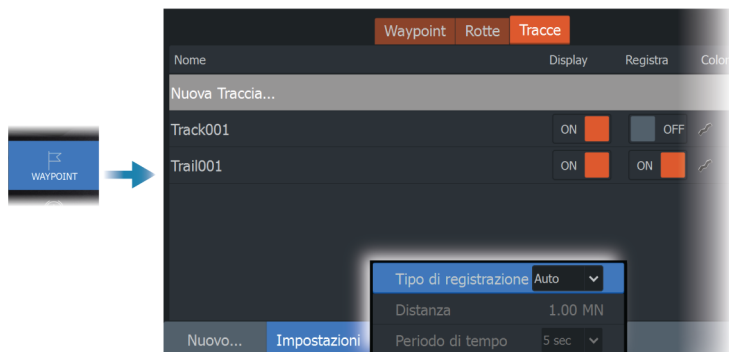
Le tracce sono costituite da una serie di punti collegati da segmenti la cui lunghezza dipende dalla frequenza di registrazione.

È possibile scegliere di posizionare punti del percorso sulla base delle impostazioni di tempo o distanza oppure lasciare che il



sistema posizioni automaticamente un waypoint quando viene registrato un cambio di rotta.

→ **Nota:** L'opzione Tracce deve essere anch'essa attivata nella finestra di dialogo delle impostazioni del riquadro per essere visibile.



È possibile colorare la traccia in due modi:

- Selezionare la traccia nella finestra di dialogo Tracce e impostare il colore dell'intera traccia nella finestra di dialogo Modifica traccia.
- Selezionare per far sì che il sistema colori la traccia in base ai dati sorgente e alle impostazioni Alto/Basso. Fare riferimento a "**Rotte a colori sulla base di dati**" a pagina 65.

### **Rotte a colori sulla base di dati**

È possibile colorare una rotta sulla base dei dati sorgente e dei limiti alti/bassi che si impostano:

- Specificare la sorgente (tipo di dati) da colorare. Per disattivare la colorazione selezionare la sorgente Nessuno.
- Selezionare le opzioni Alto e Basso per impostare i valori alti e bassi (dopo aver specificato la sorgente).

Una traccia a colori rappresenta una sola sorgente di dati per volta. Se si passa da una sorgente a un'altra i colori rappresenteranno l'ultima sorgente selezionata.

I colori possono essere tonalità di verde, giallo e rosso. Il verde è per il limite alto impostato. Il giallo è il valore medio tra quello alto e quello basso. Il rosso è per il limite inferiore. Se il valore è compreso



tra quelli alto e medio comparirà un colore giallo-verdastro. Se il valore è compreso tra quelli medio e basso, comparirà un colore arancione.


→ **Nota:** Per impostazione predefinita, le tracce sono colorate secondo l'impostazione di colore presente nella finestra di dialogo Modifica Traccia. Le tracce a colori basate sui dati sorgente sovrascrivono la colorazione specificata nella finestra di dialogo Modifica Traccia.

Se due o più carte sono visualizzate in un riquadro diviso, modificando la sorgente di colore o i valori alto/basso su una carta non si modificano anche le altre carte.

### **Visualizzazione di dati sorgente nella finestra del cursore**

Selezionando un punto in una traccia si visualizza la finestra della posizione del cursore. Se esistono dati sorgente registrati per il punto selezionato, il valore viene mostrato nella finestra insieme alle altre informazioni relative al cursore.

Il sistema registra i dati secondo le impostazioni fornite nella finestra di dialogo Modifica traccia. I punti dei dati sorgente vengono registrati quando c'è una variazione di rotta o di direzione.



N 25°30.607'  
W 80°13.678'  
0.16 NM, 349°T  
24.18 kn



- E** Linea di rilevamento con limite di fuori rotta consentito  
Quando si procede lungo una rotta, la linea di rilevamento mostra la direzione da seguire da un waypoint al successivo. Quando si naviga verso un waypoint (posizione del cursore, MOB o coordinate), la linea di rilevamento mostra la direzione da seguire dal punto in cui è iniziata la navigazione al waypoint.
- F** Simbolo dell'imbarcazione  
Indica la distanza e la direzione relative alla rotta prevista. Se l'errore di fuori rotta (XTE) eccede il limite di fuori rotta definito, compare una freccia rossa che comprende la distanza dalla linea di percorso.  
Fare riferimento a "*Limite XTE*" a pagina 70.

## Navigazione verso la posizione del cursore

È possibile iniziare a navigare verso la posizione del cursore su qualsiasi carta, radar o riquadro sonar.

Posizionare il cursore sulla destinazione selezionata nel riquadro, quindi selezionare l'opzione Vai a cursore nel menu.

→ **Nota:** L'opzione di menu Vai a cursore non è disponibile se si è già in navigazione.

## Navigazione lungo una rotta

È possibile iniziare a navigare lungo una rotta dal riquadro cartografico, dal riquadro Direzione oppure dalla finestra di dialogo Rotta.

Una volta avviata la navigazione, il menu si espanderà per mostrare le opzioni disponibili per annullare la navigazione, ignorare un waypoint e riavviare la rotta dalla posizione dell'imbarcazione corrente.

## Avvio di una rotta dal riquadro cartografico

Attivare una rotta sul riquadro, quindi selezionare l'opzione di navigazione della rotta dal menu.

È possibile selezionare un punto della rotta per avviare la navigazione da una posizione selezionata.

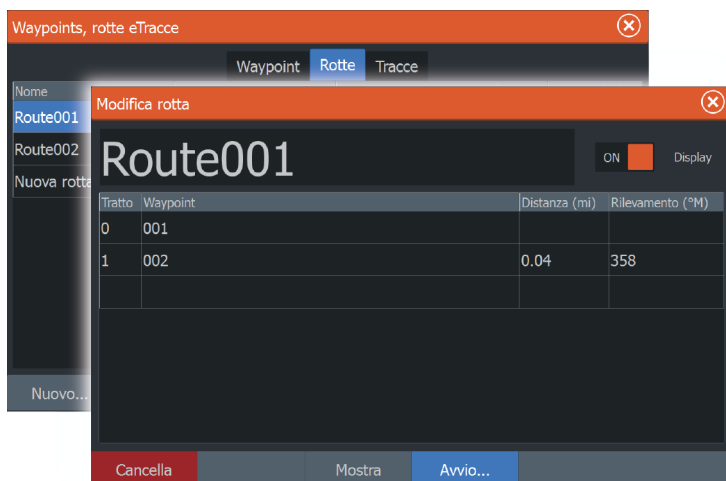
## Avvio di una rotta dal riquadro Direzione

Selezionare l'opzione di avvio rotta nel menu, quindi quella relativa ai dettagli nelle finestre di dialogo.

## Avviare la navigazione di una rotta dalla finestra di dialogo Rotta

È possibile avviare la navigazione dalla finestra di dialogo Modifica rotta. Attivare la finestra di dialogo:

- Selezionando lo strumento Waypoint dalla Pagina iniziale e quindi la scheda Rottr
- Selezionando i dettagli della rotta dal menu



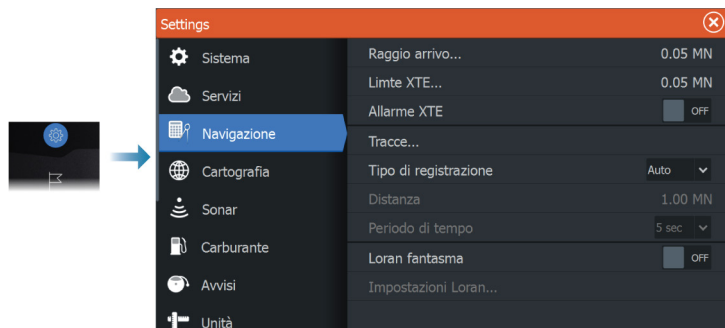
## Navigazione con l'autopilota

Quando si avvia la navigazione su un sistema con la funzionalità di pilota automatico, viene richiesto di impostare il pilota automatico per la modalità di navigazione.

Se si sceglie di non attivare l'autopilota, è possibile impostarlo come modalità di navigazione in un secondo momento tramite il relativo controller.

Per ulteriori informazioni sulle funzionalità del pilota automatico, a seconda del pilota automatico in uso, fare riferimento a *"Autopilota per motori per pesca alla traina"* a pagina 115 oppure a *"Autopilota fuoribordo"* a pagina 125

## Impostazioni Navigazione



### Raggio di arrivo

Imposta un cerchio invisibile intorno al waypoint di destinazione. Si considera che l'imbarcazione abbia raggiunto il waypoint quando si trova nel raggio di tale cerchio.

### Limite XTE

Questa impostazione definisce la distanza di deviazione dell'imbarcazione dalla rotta selezionata. Se l'imbarcazione supera questo limite, viene attivato un allarme.

### Allarme XTE (errore di fuori rotta)

Attiva/disattiva l'allarme XTE.

### Percorsi

Apri la finestra di dialogo Percorsi, in cui è possibile regolare le relative impostazioni e convertire i percorsi in rotte per la navigazione. Fare riferimento a *"Informazioni sulle tracce"* a pagina 64.

### Tipo di registrazione

È possibile scegliere di registrare i punti della traccia in base al tempo o alla distanza oppure far posizionare automaticamente all'unità un punto quando viene registrato un cambio di rotta. Specificare uno dei seguenti tipi di registrazione nella finestra di dialogo delle impostazioni di navigazione:

- **Auto** - L'unità posiziona automaticamente un punto quando viene registrato un cambio di rotta.
- **Distanza** - Selezionare il campo Distanza e immettere la distanza da registrare.
- **Tempo** - Selezionare il campo Ora e immettere l'ora da registrare.

## Loran fantasma

Consente di utilizzare il sistema di posizionamento Loran fantasma.

### Impostazioni Loran

Individua le catene Loran (GRI) e la stazione preferita per l'immissione dei waypoint, la posizione del cursore e la posizione del riquadro.

Nell'immagine viene visualizzata una finestra della posizione del cursore con le informazioni sulla posizione Loran.

Per ulteriori informazioni fare riferimento alla documentazione del sistema Loran in uso.

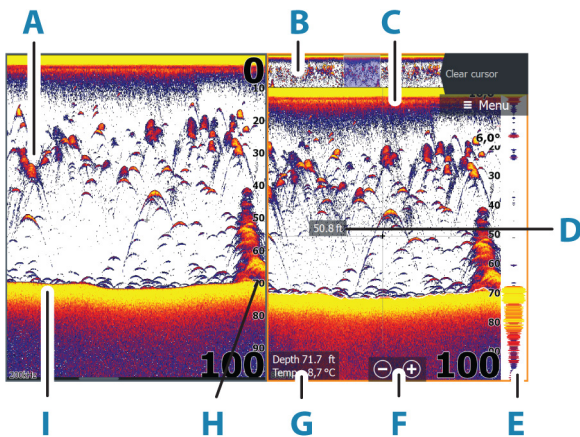
N 25°44.044'
W 80°08.285'
43132.70 7980
62156.66
0.30 nm, 254 'M

# 8

## Sonar

La funzione del sonar fornisce una visione dell'acqua e del fondo sotto l'imbarcazione, consentendo di rilevare la presenza di pesci e di esaminare la struttura del fondo.

### L'immagine



- A** Archi di pesce
- B** Anteprima della cronologia\*
- C** Grafico temperatura\*
- D** Profondità alla posizione del cursore
- E** Ampiezza fascio\*
- F** Pulsanti di zoom (scala)
- G** Profondità e temperatura dell'acqua nella posizione del cursore
- H** Scala della distanza
- I** Fondo marino

\* Elementi opzionali che possono essere attivati o disattivati singolarmente. Fare riferimento a "Altre opzioni" a pagina 81.



## Sorgenti multiple

È possibile specificare la sorgente dell'immagine nel relativo riquadro. È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. Per maggiori informazioni su come selezionare la sorgente di un riquadro, fare riferimento a "*Sorgente*" a pagina 80.

## Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom di un'immagine in vari modi:

- Utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i tasti +/-

Il livello di zoom viene visualizzato sul lato inferiore sinistro dell'immagine.

Quando si esegue l'ingrandimento, il fondo marino viene mantenuto nella parte inferiore dello schermo, indipendentemente se è impostata la distanza automatica o manuale.

Se la scala è notevolmente inferiore rispetto alla profondità effettiva, l'unità non è in grado di rilevare il fondo quando viene applicato lo zoom.

Se il cursore è attivo, il sistema esegue l'ingrandimento nel punto in cui viene posizionato il cursore.

### Barra dello zoom

La barra dello zoom viene visualizzata quando viene eseguito lo zoom dell'immagine.

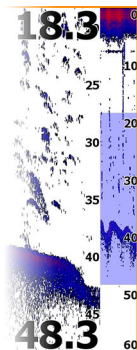
Per visualizzare parti differenti della colonna d'acqua, è possibile trascinare verticalmente la barra dello zoom.

## Utilizzo del cursore sull'immagine

Se si posiziona il cursore sull'immagine lo schermo viene messo in pausa, verrà visualizzata la profondità nella posizione del cursore e la finestra delle informazioni e la barra delle registrazioni vengono attivate.

### Misurazione delle distanze

Il cursore può essere utilizzato per misurare la distanza tra le posizioni di due osservazioni sull'immagine.



1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza
  2. Selezionare l'opzione di menu Misura
- **Nota:** La funzione di misurazione non è disponibile a meno che il cursore non sia posizionato sull'immagine.
3. Posizionare il cursore sul secondo punto di misurazione
    - Viene tracciata una linea tra i punti di misurazione e la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni del cursore
  4. Se necessario, continuare a selezionare nuovi punti di misurazione

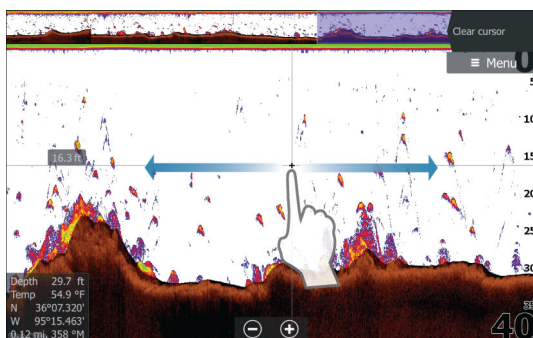
Utilizzare le opzioni di menu per riposizionare il punto iniziale e finale, a condizione che la funzione di misurazione sia attiva.

Selezionare l'opzione di menu Interrompi misura o premere il tasto Esci per riprendere il normale scorrimento dell'immagine.

## Visualizzazione cronologia

Per visualizzare la cronologia del sonar, eseguire una panoramica dell'immagine. È inoltre possibile utilizzare la funzione di anteprima per eseguire la panoramica della cronologia. Fare riferimento ad "Anteprima" a pagina 84.

Per riprendere lo scorrimento normale, selezionare Elimina cursore o premere il tasto X.



## Registrazione dei dati del log

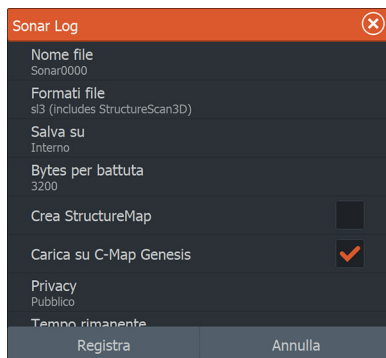
## Avvio della registrazione dei dati del log

È possibile avviare la registrazione dei dati del log e salvare il relativo file all'interno dell'unità o su un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.

La finestra di dialogo Sonar Log viene attivata dalla finestra di dialogo Controlli sistema o Impostazioni del sonar.

Durante la registrazione dei dati, nell'angolo superiore sinistro dello schermo lampeggia un simbolo di colore rosso e nella parte inferiore dello schermo compare periodicamente un messaggio.

Se si inizia una registrazione, viene visualizzata la finestra di dialogo Sonar Log dove è possibile specificare le impostazioni di registrazione.



### **Nome file**

Specificare il nome della registrazione (log).

### **Formati file**

Selezionare un formato file dal menu a discesa, slg (solo sonar/ecoscandaglio), xtf (solo struttura\*), sl2 (sonar/ecoscandaglio e struttura) o sl3 (include StructureScan 3D).

→ **Nota:** Il formato XTF è destinato esclusivamente all'uso con determinati strumenti di visualizzazione sonar/ecoscandaglio di terze parti.

### **Save to (Salva in)**

Scegliere se salvare la registrazione internamente o in un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.

### **Byte per battuta**

È possibile selezionare quanti byte per battuta devono essere utilizzati quando si salva il file log. Maggiore è il numero di byte, migliore sarà la risoluzione. Ne consegue, però, un aumento delle dimensioni del file di registrazione rispetto alle impostazioni con un numero di byte inferiore.

### **Crea StructureMap**

Se StructureScan è disponibile sulla rete, è possibile convertire i log .sl2 o .sl3 in formato StructureMap (.smf) al termine della registrazione.

Se il trasduttore StructureScan è connesso all'unità, è possibile convertire i log .sl2 o .sl3 in formato StructureMap (.smf) al termine della registrazione.

Il file di log può anche essere convertito in formato StructureMap dal file manager.

### **Caricamento su C-MAP Genesis**

I file vengono trasmessi su C-MAP Genesis al termine della registrazione, se si è collegati a un hotspot wireless. Per informazioni sugli hotspot wireless, fare riferimento a "*Connessione a un hotspot*" a pagina 194.

### **Privacy**

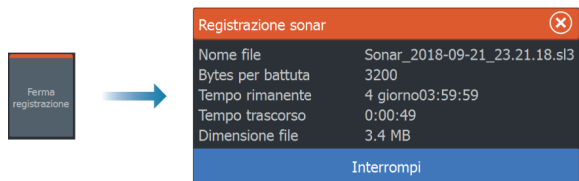
Se consentito dall'account C-MAP Genesis selezionato, è possibile scegliere per i file log registrati l'impostazione Privato o Pubblico in C-MAP Genesis.

### **Time remaining (Tempo rimanente)**

Mostra lo spazio rimanente per le registrazioni.

### **Interruzione della registrazione dei dati del log**

Selezionare Ferma registrazione nella finestra di dialogo Controlli sistema, quindi selezionare Stop nella finestra di dialogo Registrazione sonar per interrompere la registrazione di tutti i dati del registro del sonar.



→ **Nota:** Se è stata selezionata l'opzione Carica su C-MAP Genesis e si è collegati a un hotspot wireless, i file registrati vengono trasmessi a C-MAP Genesis se si seleziona Interrompi.

## Visualizzare i dati registrati

È possibile visualizzare nuovamente sia i dati dello scandaglio memorizzati internamente sia quelli memorizzati esternamente se l'opzione Visione sonar log è selezionata nella finestra di dialogo delle impostazioni del sonar. Fare riferimento a *"Impostazioni Sonar"* a pagina 85.

Il file di registro viene visualizzato come immagine messa in pausa ed è possibile controllare lo scorrimento e la visualizzazione dalla voce del menu di riproduzione.

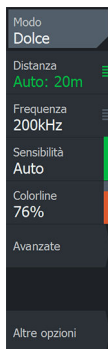
È possibile utilizzare il cursore sull'immagine di riproduzione ed eseguire una panoramica dell'immagine come se fosse una normale immagine in diretta.

Se nel file selezionato è stato registrato più di un canale, è possibile selezionare il canale da visualizzare.

Per uscire dalla modalità di riproduzione, premere il tasto X o selezionare il simbolo X nell'angolo superiore destro dell'immagine in riproduzione.

## Impostazione dell'immagine

Utilizzare le opzioni del menu per configurare l'immagine.



## Modalità pesca

Questa funzione consiste in pacchetti di impostazioni preconfigurate dei sonar creati per determinate condizioni di pesca.

→ **Nota:** La selezione della modalità di pesca corretta è determinante per garantire prestazioni del sonar ottimali.

Modalità pesca	Profondità	Palette (Tavolozza)
Uso generale	≤ 1.000 piedi	Sfondo bianco
Acqua bassa	≤ 60 piedi	Sfondo bianco
Acqua dolce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua profonda	≤ 5.000 piedi	Blu scuro
Traina Lenta	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Traina Veloce	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Acqua limpida	≤ 400 piedi	Sfondo bianco
Pesca dal ghiaccio	≤ 400 piedi	Sfondo bianco

## Scala

L'impostazione della portata determina la profondità visualizzata sullo schermo.

→ **Nota:** Impostare una scala profonda in acque poco profonde potrebbe impedire al sistema di rilevare la profondità.

### ***Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)***

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

### ***Auto range (Scala automatica)***

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

### **Scala personalizzata**

Questa opzione consente di impostare manualmente i limiti inferiore e superiore della scala.

Per impostare l'opzione Custom Range selezionare l'opzione di menu Scala e poi l'opzione Custom.

→ **Nota:** Impostando una scala personalizzata viene attivata la modalità manuale del sistema.

### **Frequenza**

L'unità supporta diverse frequenze di trasduttore. La disponibilità delle frequenze dipende dal modello di trasduttore configurato per l'uso.

Per visualizzare due frequenze contemporaneamente, selezionare riquadri Sonar doppi dalla pagina **iniziale**.

### **Sensibilità**

Aumentando la sensibilità, vengono mostrati maggiori dettagli sullo schermo, riducendola ne vengono mostrati di meno. Un dettaglio troppo elevato crea troppo affollamento sullo schermo. Al contrario, un'impostazione troppo bassa potrebbe non permettere la visualizzazione dei target desiderati.

→ **Nota:** La sensibilità automatica è la modalità preferibile nella gran parte delle condizioni.

### **Sensibilità automatica**

La sensibilità automatica regola automaticamente la risposta del sonar ai livelli ottimali. La sensibilità automatica può essere regolata (+/-) in base alle preferenze dell'utente mantenendo attiva la relativa funzionalità.

### **Colorline**

Consente all'utente di regolare i colori dello schermo per differenziare i target più deboli da quelli più forti. La regolazione della linea di colore può aiutare a distinguere pesci e altre strutture importanti che si trovano su o vicino al fondo marino dal fondo marino stesso.

## Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Per ulteriori informazioni sull'impostazione delle sorgenti consultare il manuale d'installazione di HDS Live.

## Opzioni avanzate

L'opzione Avanzate è disponibile solo se il cursore non è attivo.



### Elimina disturbi

Le interferenze nel segnale prodotte da pompe di sentina, vibrazioni del motore e bolle d'aria possono produrre echi parassiti nell'immagine.

L'opzione di eliminazione dei disturbi filtra le interferenze nel segnale e riduce gli echi parassiti sullo schermo.

### Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e l'inversione termica possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione Chiarezza superficiale riduce l'eco parassita superficiale diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

### Velocità di scorrimento

È possibile selezionare la velocità di scorrimento dell'immagine visualizzata sullo schermo. Una velocità di scorrimento elevata aggiorna l'immagine rapidamente, mentre una più bassa presenta una cronologia più lunga.

→ **Nota:** In determinate condizioni potrebbe essere necessario regolare la velocità di scorrimento per ottenere un'immagine



più idonea, ad esempio regolando l'immagine a una velocità più rapida durante la pesca verticale senza movimento.

## Velocità impulso

La velocità di impulso controlla la velocità alla quale il trasduttore trasmette il segnale nell'acqua. Per impostazione predefinita, la velocità di impulso è impostata sul livello massimo. Potrebbe essere necessario regolare la velocità impulso per limitare le interferenze.

## Modo manuale

Modo manuale è una modalità utente avanzata che limita la capacità di misurazione digitale della profondità, affinché l'unità elabori i segnali sonar solo nella gamma selezionata. In questo modo, se la profondità del fondale è fuori della portata del trasduttore, l'immagine sul display scorre in modo fluido. Quando l'unità è nel Modo manuale, è possibile che non venga ricevuta alcuna misurazione digitale della profondità o che si ricevano dati inesatti.

## Altre opzioni

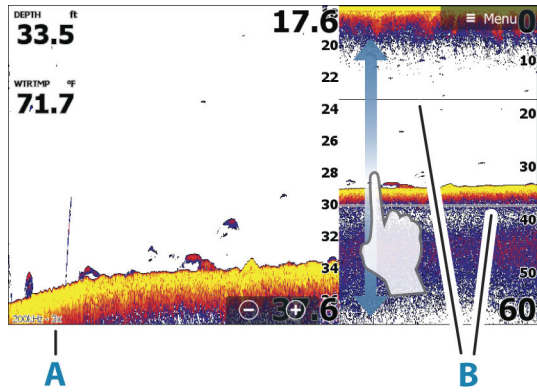
### Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

### Opzioni schermo diviso



## Zoom



- A** Livello di zoom
- B** Barre di zoom

La modalità Zoom offre una visualizzazione ingrandita dell'immagine dello scandaglio sul lato sinistro del riquadro.

Per impostazione predefinita, il livello di zoom è impostato su 2x. È possibile selezionare un livello di zoom fino a 8x. Per cambiare il livello di zoom, utilizzare:

- I tasti + e -
- I pulsanti dello zoom (+ o -)

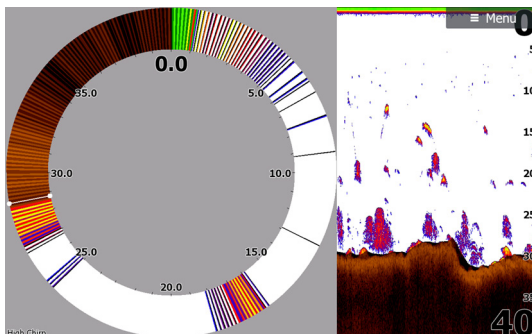
Le barre di zoom della scala sul lato destro della visualizzazione mostrano l'intervallo ingrandito. Incrementando il rapporto di zoom, la scala viene ridotta. Ciò viene indicato da una minore distanza tra le barre di zoom.

### **Blocco fondale**

La modalità Blocco fondale è utile se si desidera visualizzare i target in prossimità del fondale. In questa modalità la parte sinistra del riquadro mostra l'immagine di un punto in cui il fondo è piatto. In tal caso la distanza viene misurata dal fondo marino (0) verso l'alto. Il fondo e la linea zero sono sempre visualizzati nell'immagine a sinistra, indipendentemente dalla scala della distanza utilizzata. Il fattore di scala di portata per l'immagine sul lato sinistro del riquadro viene regolato come descritto per l'opzione Zoom.

## Flasher

La modalità Flasher consente di visualizzare un sonar sotto forma di un simbolo lampeggiante nel riquadro sinistro e un sonar normale nel riquadro destro.



## Palette (Tavolozza)

È possibile scegliere tra diverse tavolozze.

## Sovrapposizione scandaglio

Se al sistema è collegato un trasduttore DownScan, è possibile sovrapporre un'immagine DownScan sulla normale immagine del sonar/ecoscandaglio.

Se la funzione Sovrapposizione scandaglio è attivata, il menu del riquadro del sonar/ecoscandaglio si espande per includere le opzioni DownScan di base.

## Grafico temperatura

Il grafico della temperatura viene utilizzato per illustrare le variazioni nella temperatura dell'acqua.

Se attivato, nell'immagine del Sonar vengono visualizzate una linea colorata e la temperatura in cifre.

## Linea di profondità

Una linea di profondità può essere aggiunta in corrispondenza del fondo per rendere più facile la distinzione del fondo marino da pesci e altre strutture.



## Impostazioni Sonar



### Sonar interno

Utilizzata per rendere il sonar interno selezionabile dal menu Sonar. Quando è disattivato, il sonar interno non comparirà tra le sorgenti sonar per le unità in rete.

Disattivare questa opzione su un'unità che non ha un trasduttore collegato.

### Sonar/Ecoscandaglio di rete

Selezionare l'opzione per condividere i trasduttori di questa unità con altre unità collegate alla rete Ethernet. Inoltre, l'impostazione deve essere selezionata per visualizzare altri dispositivi sonar abilitati in rete.

Quando viene deselezionata, i trasduttori collegati all'unità non possono essere condivisi con altre unità connesse alla rete, ed essa non è in grado di riconoscere altre sorgenti collegate alla rete che hanno questa funzione attivata.

Per ulteriori informazioni sull'impostazione dei sonar/ecoscandagli, fare riferimento al manuale d'installazione specifico di HDS Live

### Sonar log

Selezionare questa funzione per avviare e arrestare la registrazione dei dati Sonar. Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Avvio della registrazione dei dati del log*" a pagina 75.

Questa opzione è anche disponibile nella finestra di dialogo Controlli sistema.

## View Sonar log (Visualizza registro ecoscandaglio)

Utilizzato per visualizzare le registrazioni del sonar/ecoscandaglio. Il file di registro viene visualizzato come immagine messa in pausa ed è possibile controllare lo scorrimento e la visualizzazione dal menu.

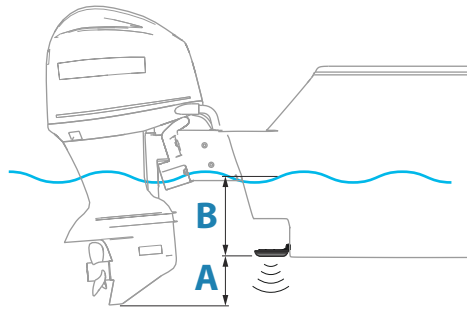
È possibile utilizzare il cursore sull'immagine, misurare la distanza e impostare opzioni di visualizzazione come per l'immagine attiva di un sonar/ecoscandaglio. Se nel file del sonar/ecoscandaglio selezionato è stato registrato più di un canale, è possibile selezionare il canale da visualizzare.

Per chiudere la funzione di visualizzazione, selezionare il simbolo **X** nell'angolo superiore destro o premere il tasto **X**.

## Offset profondità della struttura

Impostazione dei trasduttori della struttura.

Tutti i trasduttori misurano la profondità dell'acqua a partire dal trasduttore fino al fondo. Ne consegue che le misurazioni della profondità dell'acqua non tengono conto della distanza dal trasduttore alla parte inferiore della barca nell'acqua o dal trasduttore alla superficie dell'acqua.



- Per mostrare la profondità dalla parte inferiore della barca al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la parte inferiore della barca, **A** (valore negativo).
- Per mostrare la profondità dalla superficie dell'acqua al fondo, impostare l'offset uguale alla distanza verticale tra il trasduttore e la superficie dell'acqua, **B** (valore positivo)

- Per profondità sotto trasduttore, impostare l'offset su 0.

### **Usa dati profondità & temp. da**

Seleziona l'origine da cui vengono condivisi i dati sulla profondità e sulla temperatura nella rete NMEA 2000.

### **Installazione**

Utilizzato per l'installazione e la configurazione. Vedere il manuale d'installazione specifico.

### **Ripristinare le impostazioni predefinite del sonar**

Ripristinare le impostazioni di fabbrica del sonar.

# 9

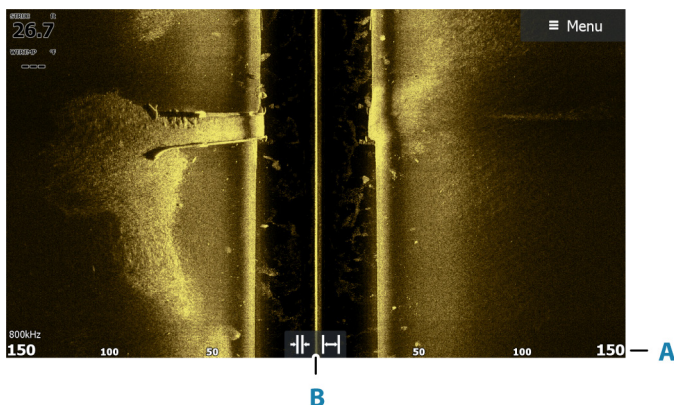
## SideScan

### Informazioni su SideScan

SideScan fornisce un'ampia e dettagliata copertura del fondale ai lati della barca.

Il riquadro SideScan diventa disponibile quando un trasduttore compatibile viene collegato al sistema.

### Il riquadro SideScan



- A** Scala della distanza
- B** Icone Scala

### Zoom dell'immagine

Utilizzare le icone Scala o modificare l'impostazione del menu Scala per specificare la distanza a destra e a sinistra del centro mostrato nell'immagine. Una modifica nella scala provoca un allargamento o restringimento dell'immagine.

### Utilizzo del cursore nel riquadro

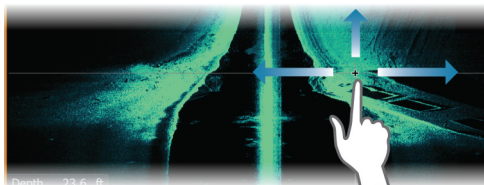
Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La distanza a sinistra/destra dall'imbarcazione al cursore viene visualizzata nella posizione del cursore.



## Visualizzazione cronologia

In una visualizzazione SideScan, eseguire una panoramica dell'immagine per visualizzare i lati e la cronologia trascinando l'immagine a sinistra, a destra e in alto.

Per riprendere lo scorrimento SideScan normale, selezionare l'opzione Clear cursor (Elimina cursore).

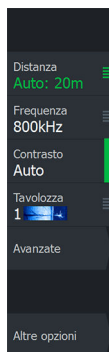


## Registrazione dei dati SideScan

I dati SideScan possono essere registrati selezionando il formato di file corretto nella finestra di dialogo Registra. Fare riferimento a *"Inizia registrazione dei dati del sonar"* a pagina 75.

## Impostazione dell'immagine

Utilizzare il menu SideScan per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni del menu vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Toccare l'opzione Elimina cursore per ritornare al menu normale.



## Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Per ulteriori informazioni sull'impostazione delle sorgenti consultare il manuale d'installazione di HDS Live.

## Scala

L'impostazione della scala determina la distanza a sinistra e a destra del centro.

### ***Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)***

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

### ***Auto range (Scala automatica)***

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

## Frequenze

Sono supportate due frequenze. Una frequenza di 800 kHz fornisce l'immagine più nitida possibile senza sacrificare la portata. Mentre una frequenza di 455 kHz può essere utilizzata in acque più profonde, o per espandere la portata operativa.

## Contrasto

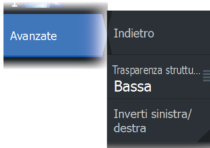
Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

## Tavolozze

Utilizzata per selezionare la gamma di colori dell'immagine.

## Opzioni avanzate



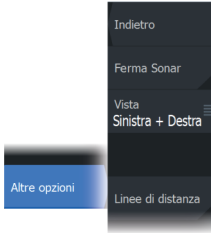
### **Chiarezza superficiale**

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

## Inversione della parte sinistra/destra dell'immagine

Se necessario, invertire il lato sinistro/destro dell'immagine per adeguarlo alla direzione di installazione del trasduttore.

## Altre opzioni



### Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

### Visione

Specifica se la pagina SideScan visualizza solo il lato sinistro dell'immagine, solo il lato destro, o entrambi i lati contemporaneamente.

### Linee di portata

È possibile aggiungere linee di portata all'immagine per agevolare la stima della distanza.

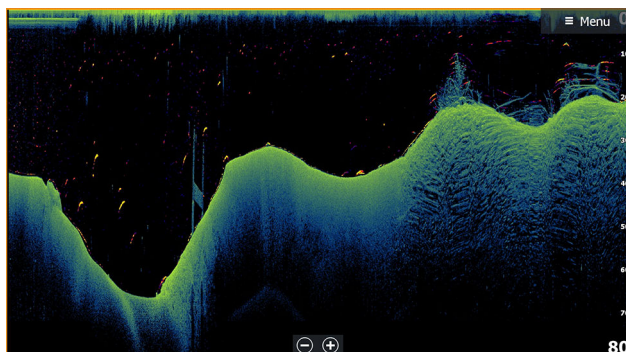
# 10

## DownScan

### Informazioni su DownScan

DownScan fornisce immagini dettagliate di strutture e pesci direttamente al di sotto dell'imbarcazione. Il pannello DownScan è disponibile quando un trasduttore compatibile viene collegato al sistema.

### Il pannello DownScan



### Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom di un'immagine in vari modi:

- Utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i tasti +/-

Il livello di zoom viene visualizzato sul lato inferiore sinistro dell'immagine.

### Utilizzo del cursore nel riquadro

Quando si posiziona il cursore sul riquadro, l'immagine viene messa in pausa e la finestra delle informazioni del cursore viene attivata. La profondità del cursore viene mostrata nella posizione del cursore.

### Visualizzazione della cronologia DownScan

È possibile eseguire una panoramica della cronologia delle immagini trascinando l'immagine verso sinistra e verso destra.

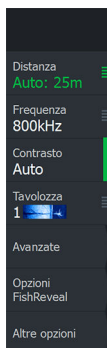
Per riprendere lo scorrimento DownScan normale, selezionare l'opzione di menu Elimina cursore.

## Registrazione dati DownScan

I dati DownScan possono essere registrati selezionando il corretto formato di file nella finestra di dialogo Registra. Fare riferimento a "Inizia registrazione dei dati del sonar" a pagina 75.

## Impostazione dell'immagine DownScan

Utilizzare il menu DownScan per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni del menu vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Selezionare l'opzione Elimina cursore per ritornare al menu normale.



### Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Per ulteriori informazioni sull'impostazione delle sorgenti consultare il manuale d'installazione di HDS Live.

### Range (Scala)

L'impostazione della scala determina la profondità visualizzata nell'immagine.

#### **Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)**

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

#### **Auto range (Scala automatica)**

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci. Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

## Frequenza

DownScan può essere utilizzato a 800 kHz o 455 kHz. La frequenza a 800 kHz fornisce la massima risoluzione con la minore portata, mentre la frequenza a 455 kHz assicura la portata ottimale, ma con la minore risoluzione.

## Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

## Tavolozze

Utilizzata per selezionare la gamma di colori dell'immagine.

## Opzioni avanzate

### Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

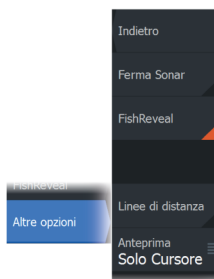
## Altre opzioni

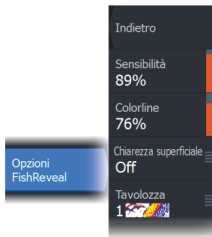
### Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

### FishReveal

Selezionare FishReveal per visualizzare archi pesce nell'immagine. Quando la funzione FishReveal è abilitata, il menu si espande per includere le opzioni FishReveal.





## **Sensibilità**

Controlla la sensibilità dei dati FishReveal. Aumentando la sensibilità, vengono mostrati maggiori dettagli sullo schermo, riducendola ne vengono mostrati di meno. Un dettaglio troppo elevato crea troppo affollamento sullo schermo. Se la sensibilità è troppo bassa, i dati degli archi dei pesci deboli potrebbero non essere visualizzati.

## **Colorline**

Regola i colori dei dati degli archi dei pesci in modo da differenziarli da altri bersagli di interesse. La regolazione della linea di colore può aiutare a distinguere pesci e altre strutture importanti che si trovano su o vicino al fondo marino dal fondo marino stesso.

## **Chiarezza superficiale**

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

## **Palette (Tavolozza)**

Scegliere tra diverse tavolozze di visualizzazione ottimizzate per una vasta serie di condizioni di pesca.

→ **Nota:** La scelta della tavolozza dei colori è spesso una preferenza dell'utente e può variare a seconda delle condizioni di pesca. È meglio selezionare una tavolozza in grado di fornire un buon contrasto tra gli archi FishReveal.

## **Linee della distanza**

È possibile aggiungere le linee di portata all'immagine per agevolare la stima della profondità.

## **Anteprima**

Nella parte superiore della schermata del sonar è possibile visualizzare l'intera cronologia del sonar disponibile. La barra dell'anteprima è un'istantanea della cronologia del sonar disponibile. È possibile scorrere la cronologia del sonar trascinando il dispositivo di scorrimento dell'anteprima in orizzontale. Per

impostazione predefinita, l'anteprima è disponibile quando il cursore è attivo.



# 11

## Sonar 3D

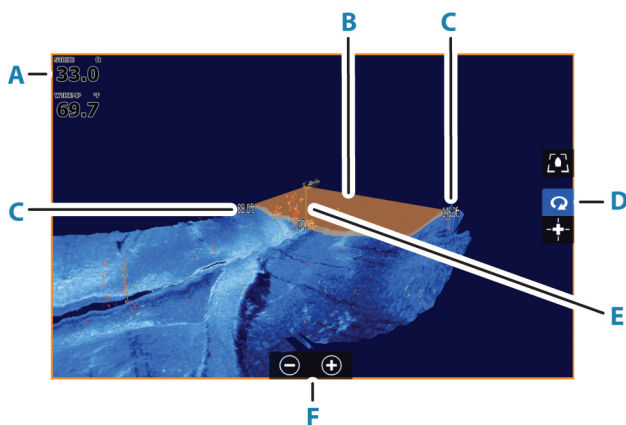
### Informazioni su Sonar 3D

Sonar 3D è una tecnologia sonar a fascio multiplo che consente ai pescatori di vedere pesci, strutture sottomarine e i profili del fondale tramite visualizzazioni personalizzabili e tridimensionali.

La pagina Sonar 3D è disponibile quando un trasduttore compatibile con Sonar 3D viene collegato al sistema.

### Pannello 3D

Nella visualizzazione 3D, l'immagine del fondo marina viene creata in tempo reale direttamente sotto l'imbarcazione appena questa si muove. Se l'imbarcazione non si muove, l'immagine resta fissa. È possibile vedere anche altri oggetti sottomarini e banchi di pesci. La visualizzazione 3D mostra entrambi i canali destro e sinistro dei dati.



- A** Profondità e temperatura
- B** Fascio del trasduttore
- C** Scala
- D** Pulsanti del riquadro 3D
- E** Linea di indicazione di profondità
- F** Pulsanti del riquadro di ingrandimento

## Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom di un'immagine in vari modi:

- Utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i tasti +/-

## Utilizzo del cursore su un'immagine 3D

L'impostazione predefinita prevede che il cursore non venga visualizzato nell'immagine.



Su un'immagine 3D, selezionare il pulsante del riquadro di attivazione del cursore per utilizzarlo.

Quando si posiziona il cursore su un'immagine, la finestra delle informazioni del cursore e la barra delle registrazioni vengono attivate.

Profondità 50.43 ft  
Temp 32.0 °F  
N 30°25.651'  
W 81°14.454'  
170 ft, 165 °M

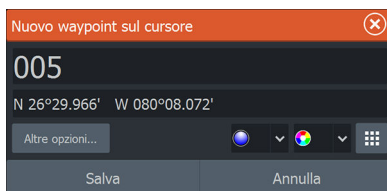
La finestra delle informazioni del cursore mostra i dati disponibili in corrispondenza della posizione del cursore, inclusa la distanza dall'imbarcazione alla posizione del cursore.

La barra delle registrazioni è utilizzata per ritornare ai dati memorizzati. La parte evidenziata della barra delle registrazioni mostra l'immagine attualmente visualizzata in relazione all'intera cronologia delle immagini StructureScan memorizzata. Fare riferimento a "*Visualizzazione della cronologia delle immagini*" a pagina 100.

→ **Nota:** La barra delle registrazioni può essere disattivata. Fare riferimento a "*Cancela cronistoria dal vivo*" a pagina 102.

## Salvataggio di waypoint

Per memorizzare un waypoint, posizionare il cursore sul riquadro e quindi selezionare l'opzione Nuovo waypoint.





Se il cursore viene posizionato su un'immagine 3D, non è inclusa nessuna informazione sulla profondità per il waypoint. Il waypoint su un'immagine 3D è disegnato con una linea sotto di esso per indicare il suo punto sul fondo marino.

## Opzioni della modalità 3D

Sono disponibili due modalità per il pannello 3D:

- Modalità imbarcazione
- Modalità cursore

Per alternare le modalità imbarcazione e cursore, selezionare i pulsanti 3D del pannello. È possibile tornare dalla modalità cursore a quella imbarcazione selezionando l'opzione di menu Elimina cursore.

### Modalità imbarcazione 3D



In questa modalità, la visualizzazione è bloccata sull'imbarcazione, e l'immagine si sposta con l'imbarcazione.

La videocamera può ruotare intorno all'imbarcazione, e la sua altezza può essere modificata per guardare verso il basso o a lato dell'imbarcazione:

- Per modificare la rotazione della telecamera, trascinare orizzontalmente sullo schermo
- Per modificare l'altezza e l'inclinazione della telecamera, trascinare verticalmente sullo schermo

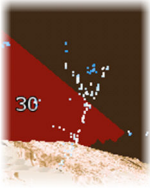
### Modalità cursore 3D



Quando si attiva la modalità Cursore, la posizione della telecamera è la stessa di quando tale modalità è attiva.

In modalità Cursore, l'immagine non si sposta insieme all'imbarcazione. L'immagine può essere ingrandita e la videocamera può essere ruotata in qualsiasi direzione trascinando l'immagine sullo schermo.

La modalità Cursore comprende le funzioni cursore descritte in *"Utilizzo del cursore su un'immagine 3D"* a pagina 98.



## Rappresentazione dei pesci

Se nella colonna d'acqua sono identificati degli oggetti, questi vengono visualizzati come un insieme di punti. I colori dei punti corrispondono all'intensità del target e vengono regolati automaticamente per completare la tavolozza scelta.

## Visualizzazione della cronologia delle immagini

La parte evidenziata della barra delle registrazioni mostra l'immagine attualmente visualizzata in relazione all'intera cronologia delle immagini StructureScan memorizzata.

La barra delle registrazioni viene visualizzata per impostazione predefinita quando il cursore è attivo. È possibile disattivare la barra delle registrazioni, scegliere di visualizzarla sempre nella parte superiore dello schermo o visualizzarla solo quando il cursore è attivo. Fare riferimento a *"Cancella cronistoria dal vivo"* a pagina 102.

La barra delle registrazioni è nella parte superiore dello schermo nelle immagini 3D.

È possibile eseguire una panoramica della cronologia delle immagini trascinando sull'immagine o trascinando la regione evidenziata della barra delle registrazioni.

Per riprendere lo scorrimento e mostrare i dati correnti, selezionare l'opzione Elimina cursore o premere il tasto Esci.

## Impostazione dell'immagine

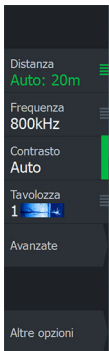
### Sorgente

→ **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.

→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.



Per ulteriori informazioni sull'impostazione delle sorgenti consultare il manuale d'installazione di HDS Live.

## Scala

L'impostazione della scala determina la distanza a sinistra e a destra del centro.

### **Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)**

Selezionare manualmente un livello preimpostato della scala dal menu.

### **Auto range (Scala automatica)**

Se si seleziona Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera distanza dalla superficie dell'acqua al fondo.

Auto è l'impostazione preferita per il rilevamento dei pesci.

Selezionare l'opzione Scala, quindi l'opzione di menu Auto.

## Contrasto

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

→ **Nota:** È consigliabile utilizzare l'opzione Contrasto Auto.

## Tavolozze

Utilizzata per selezionare la gamma di colori dell'immagine.

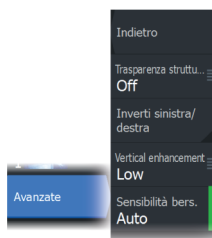
## Opzioni avanzate

### **Chiarezza superficiale**

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

### **Inversione della parte sinistra/destra dell'immagine**

Se necessario, invertire il lato sinistro/destro dell'immagine per adeguarlo alla direzione di installazione del trasduttore.



## Ottimizzazione verticale

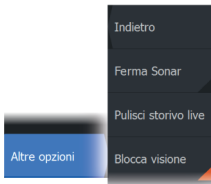
Questa opzione allunga i dati in modo che le differenze tra le profondità siano più grandi sullo schermo, consentendo all'utente di notare i cambiamenti di profondità in aree relativamente poco profonde.

## Sensibilità target

Questa impostazione regola quanti punti e con quale intensità devono essere inclusi nella colonna d'acqua. Ruotarla verso il basso per vedere meno rumore o elementi che non si desidera vedere, e ruotarla verso l'alto per visualizzare maggiori informazioni.

L'opzione Automatica regola automaticamente le impostazioni ai livelli ottimali. La sensibilità automatica può essere regolata (+/-) in base alle preferenze dell'utente mantenendo attiva la relativa funzionalità.

## Altre opzioni



### Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

### Cancella cronistoria dal vivo

Consente di eliminare i dati dello storico attuali dallo schermo e di mostrare solo i dati più aggiornati.

### Visione bloccata

Se questa opzione è attivata, la telecamera mantiene la rotazione relativa impostata dell'imbarcazione. A esempio, se si ruota per avere di fronte il lato tribordo dell'imbarcazione, la telecamera ruota per mantenere la visualizzazione del tribordo quando l'imbarcazione si gira.

# 12

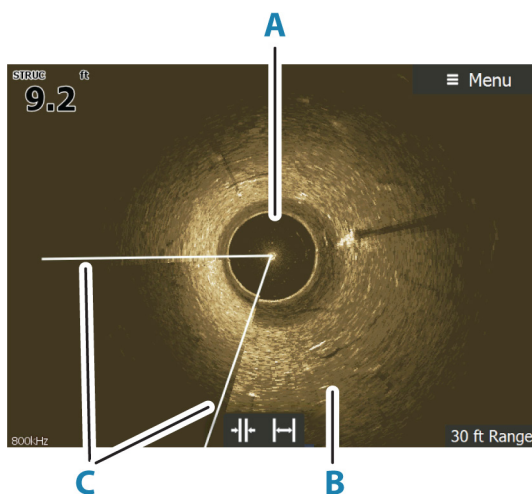
## SpotlightScan

Per utilizzare la funzione SpotlightScan, il trasduttore SpotlightScan deve essere montato sul motore da traina e suo sensore di posizione deve essere montato sul pedale del motore. L'opzione SpotlightScan mostra la struttura e i bersagli davanti all'imbarcazione e nell'area circostante, senza disturbare queste aree in modo da non interferire con le attività di pesca. Il sensore di posizione del motore da traina assicura che i dati restituiti da SpotlightScan corrispondano correttamente all'orientamento del motore. Per le istruzioni di installazione, fare riferimento al manuale di installazione di SpotlightScan.

Il trasduttore SpotlightScan può essere utilizzato per immagini SpotlightScan, immagini DownScan o come trasduttore a banda larga/CHIRP convenzionale.

Il trasduttore SpotlightScan funziona con la maggior parte dei motori per pesca alla traina cable-steer MotorGuide e Minn Kota. La velocità di scansione è controllata dalla velocità di rotazione del motore per pesca alla traina tramite il pedale.

### L'immagine SpotlightScan



- A** Colonna d'acqua
- B** Fondo marino

## C Doppio fascio di scansione

### Zoom dell'immagine

È possibile eseguire lo zoom di un'immagine in vari modi:

- Utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i tasti +/-

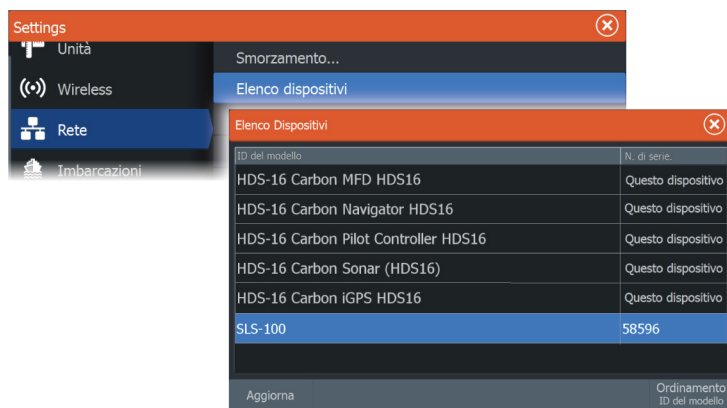
Il livello di zoom viene visualizzato sul lato inferiore sinistro dell'immagine.

### Impostazione di SpotlightScan

#### Calibrare il sensore di direzione con il motore da traina

È necessario calibrare il sensore di direzione con il pedale del motore da traina.

1. Nella finestra di dialogo Elenco dispositivi, selezionare il sensore di direzione (SLS-100)



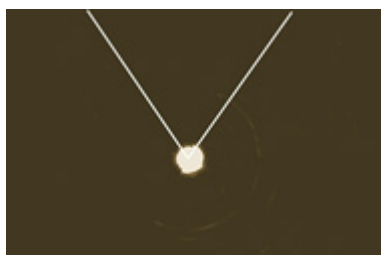
2. Selezionare Calibra nella finestra di dialogo con le informazioni sul dispositivo
3. Selezionare il pedale del motore per pesca alla traina
4. Selezionare Calibra
5. Selezionare OK nella finestra di dialogo di conferma.



## Allineamento dell'immagine SpotlightScan

È necessario allineare l'immagine SpotlightScan con la direzione in cui è rivolto il motore per pesca alla traina. Se l'immagine non è correttamente allineata con il motore per pesca alla traina, l'orientamento dell'immagine non corrisponderà all'ambiente subacqueo circostante all'imbarcazione.

1. Posizionare il motore per pesca alla traina in linea retta
2. Selezionare l'opzione Regolazione della posizione
3. Spostare la barra di scorrimento per la regolazione della posizione in modo da centrare la parte superiore della **V** nella parte superiore del riquadro.



- **Nota:** La **V** nell'immagine rappresenta il fascio del trasduttore SpotlightScan. Il lato più ampio della **V** deve essere allineato con la direzione in cui è rivolto il motore per pesca alla traina.
- **Nota:** Non utilizzare come riferimento l'indicatore freccia sulla testa del motore per pesca alla traina perché potrebbe non essere allineato correttamente al motore per pesca alla traina.

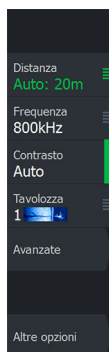
## Impostazione dell'immagine

### Sorgente

- **Nota:** Attivabile solo se sono disponibili più sorgenti con la medesima funzionalità.

Viene utilizzata per specificare la sorgente dell'immagine nel riquadro selezionato.

È possibile visualizzare contemporaneamente sorgenti diverse, utilizzando la configurazione a riquadro diviso. I comandi del menu per ciascun riquadro sono indipendenti.



→ **Nota:** Utilizzare trasduttori con la stessa frequenza può causare interferenze.

Per ulteriori informazioni sull'impostazione delle sorgenti consultare il manuale d'installazione di HDS Live.

## Scala

È possibile controllare l'area circostante all'imbarcazione da visualizzare sullo schermo incrementando o riducendo la scala.

## Frequenza

SpotlightScan può essere utilizzato a 800 kHz o 455 kHz. La frequenza a 800 kHz fornisce la massima risoluzione con la minore portata, mentre la frequenza a 455 kHz assicura la portata ottimale, ma con la minore risoluzione.

## Contrasto

Il contrasto determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo. Ciò rende più facile distinguere gli oggetti sullo sfondo.

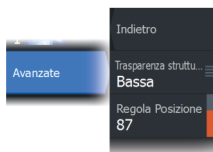
## Palette (Tavolozza)

È possibile scegliere tra diverse tavolozze.

## Visualizzazione

È possibile effettuare una scelta tra SpotlightScan e DownScan.

## Opzioni avanzate



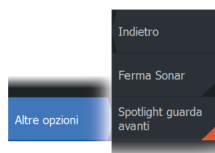
### Chiarezza superficiale

L'azione delle onde, la scia delle imbarcazioni e le inversioni termiche possono causare echi parassiti sullo schermo vicino alla superficie. L'opzione di chiarezza della superficie riduce gli echi parassiti in superficie diminuendo la sensibilità del ricevitore in prossimità della superficie.

### Regolazione della posizione

Viene utilizzata per allineare l'immagine SpotlightScan con la direzione in cui è rivolto il motore da traina. Fare riferimento a *"Allineamento dell'immagine SpotlightScan"* a pagina 105.

## Altre opzioni



### Arresta sonar

Quando l'opzione è selezionata, il sonar smette di eseguire il ping. Utilizzare l'opzione ogni volta che si desidera disabilitare il sonar senza spegnere l'unità.

### Guarda avanti

Selezionare questa opzione per rendere la metà superiore dell'immagine predominante sul display, per visualizzare al meglio ciò che si ha di fronte.

## Suggerimenti per l'utilizzo di SpotlightScan

- Verificare che il cavo del motore per pesca alla traina non sia allentato per evitare distorsioni dell'immagine.
- Per risultati ottimali, ruotare il motore per pesca alla traina a una velocità lenta e costante.
- La riduzione della portata aumenta la dimensione della colonna d'acqua, fornendo la visuale migliore dell'attività dei pesci sotto l'imbarcazione.

# 13

## StructureMap

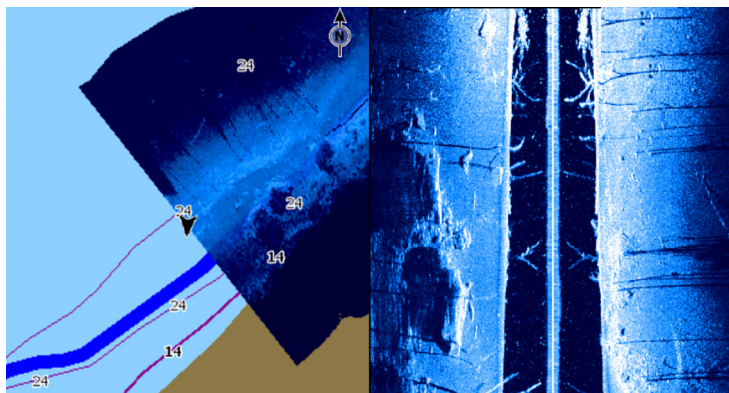
### Informazioni su StructureMap

La funzione StructureMap consente di sovrapporre sulla mappa le immagini SideScan da una sorgente StructureScan. Questa funzione facilita la visualizzazione dell'ambiente subacqueo rispetto alla propria posizione e l'interpretazione delle immagini di scansione laterale.

### L'immagine StructureMap

L'opzione StructureMap può essere visualizzata come immagine sovrapposta al riquadro cartografico. Quando è selezionata la sovrapposizione dell'immagine StructureMap, il menu Cartografia si espande per includere le opzioni StructureMap.

L'esempio riportato di seguito mostra un riquadro cartografico con la funzione Structure Overlay (Overlay Struttura), combinato con un riquadro SideScan tradizionale.



### Sorgenti StructureMap

È possibile utilizzare due sorgenti per sovrapporre i log Struttura sulle carte, ma visualizzarne solo una per volta:

- Dati in tempo reale - Vengono utilizzati quando i dati di SideScan sono disponibili



- File salvati - dati SideScan (\*.sl2 o \*.sl3) registrati, convertiti nel formato StructureMap (\*.smf)

## Dati in tempo reale

Quando si selezionano i dati attuali, viene visualizzato lo storico delle acquisizioni delle immagini di scansione laterale sotto forma di una scia dietro l'icona dell'imbarcazione. La lunghezza di questa scia varia a seconda della memoria disponibile nell'unità e delle impostazioni di distanza. Quando la memoria è piena, i dati più vecchi vengono automaticamente eliminati e quelli nuovi aggiunti. Quando si incrementa l'intervallo di ricerca, viene ridotta la velocità di impulso del trasduttore SideScan, ma viene aumentata la larghezza e la lunghezza dello storico delle immagini.

→ **Nota:** La modalità Live non consente di salvare dati. Quando si spegne l'unità, tutti i dati recenti vengono persi.

## Files Salvati

La modalità di salvataggio viene utilizzata per rivedere ed esaminare i file StructureMap e per posizionare l'imbarcazione su punti di interesse specifici in un'area precedentemente acquisita. File salvati possono essere utilizzati come sorgenti se non sono disponibili sorgenti SideScan.

Quando questa modalità viene selezionata, il file StructureMap viene sovrapposto alla mappa in base alle informazioni sulla posizione contenute nel file.

Se la scala cartografica è grande, l'area StructureMap viene indicata da un riquadro fino a quando la scala non è sufficientemente grande da visualizzare i dettagli della struttura.

→ **Nota:** Quando i file salvati vengono utilizzati come sorgente, vengono visualizzati tutti i file StructureMap presenti nel dispositivo di archiviazione e nella memoria interna del sistema. Se sono presenti più StructureMap relativi alla stessa area, le immagini si sovrapporranno e la carta potrebbe risultare confusa. Se sono richiesti più log della stessa area, è consigliabile inserire le carte su dispositivi di archiviazione separati.

## Suggerimenti per StructureMap

- Per catturare l'immagine di strutture più alte (ad esempio un relitto), non navigare sopra la struttura, ma direzionare l'imbarcazione in modo che la struttura si trovi alla sua destra o alla sua sinistra.
- Non sovrapporre le scie storiche quando si esegue la scansione di un'area su entrambi i lati.

## Utilizzo di StructureMap con la cartografia

StructureMap offre una funzione completa per la cartografia e può essere utilizzato sia con carte precaricate, che con C-MAP, Navionics e altre schede cartografiche di terze parti compatibili con il sistema. Quando si utilizza StructureMap con la cartografia, copiare i file StructureMap (.smf) nella memoria interna dell'unità. Si consiglia di conservare una copia dei file StructureMap sulle schede cartografiche esterne.

## Opzioni struttura

È possibile regolare le impostazioni StructureMap dal menu Opzioni struttura. Il menu è disponibile quando è attivata l'opzione Overlay Struttura.

Non tutte le opzioni sono disponibili quando i file StructureMap salvati vengono usati come sorgente. Le opzioni non disponibili risultano disattivate (visualizzate in grigio).

### Scala

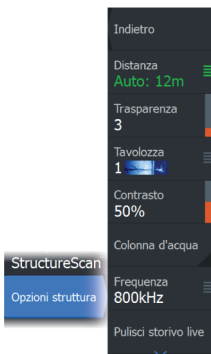
Consente di impostare la scala di ricerca.

### Trasparenza

Consente di impostare l'opacità di sovrapposizione Struttura. Con impostazioni di trasparenza minima, i dettagli della carta vengono quasi del tutto nascosti dalla sovrapposizione StructureMap.

### Tavolozze

Utilizzata per selezionare la gamma di colori dell'immagine.



## **Contrasto**

Determina il rapporto di luminosità tra aree chiare e scure sullo schermo.

## **Colonna d'acqua**

Consente di mostrare o nascondere la colonna d'acqua nella modalità Vivo.

Se impostata su OFF, i branchi di pesci esca potrebbero non essere visualizzati sull'immagine SideScan.

Se impostata su ON, la profondità dell'acqua potrebbe influire sulla precisione dell'immagine SideScan sulla mappa.

## **Frequenza**

Consente di impostare la frequenza del trasduttore utilizzata dall'unità. L'impostazione 800 kHz assicura la migliore risoluzione, mentre l'impostazione 455 kHz assicura una maggiore copertura della profondità e della scala.

## **Cancella cronistoria dal vivo**

Consente di eliminare i dati della cronistoria dal vivo dallo schermo e di mostrare solo i dati più aggiornati.

## **Registra dati sonar**

Visualizza la finestra di dialogo Registrazione dati sonar.

## **Sorgente**

Consente di selezionare la sorgente StructureMap.

# 14

## Riquadri Info

### Riquadri Info

Questi pannelli sono costituiti da più indicatori - analogico, digitale, e bar - disposti su un pannello di controllo.

### Plance strumenti

È possibile definire fino a dieci pannelli. Una serie di stili dei pannelli è predefinita.

È possibile passare da un pannello all'altro selezionando i pulsanti freccia destra e sinistra nel riquadro, oppure selezionando il pannello dal menu.



*Pannello imbarcazione*



*Pannello navigazione*



*Pannello pescatore*

→ **Nota:** Se nella rete sono presenti altri sistemi, è possibile attivare ulteriori pannelli.

### Personalizzazione del riquadro

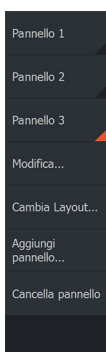
È possibile personalizzare il riquadro mediante:

- La modifica dei dati per ciascun indicatore sul pannello
- La modifica del layout del pannello
- L'aggiunta e l'eliminazione di nuovi pannelli

Inoltre, è possibile impostare i limiti degli indicatori analogici.

Tutte le opzioni di modifica sono disponibili dal menu del riquadro.

Le opzioni di modifica disponibili dipendono dalle sorgenti dati connesse al sistema.





# 15

## Video

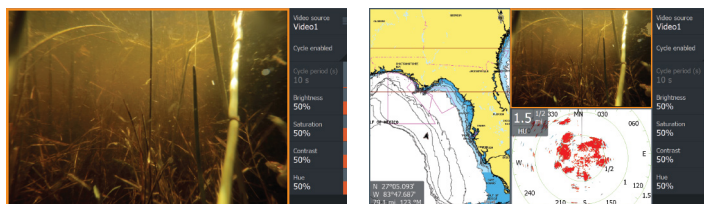
La funzione video consente di guardare i video o le sorgenti della telecamera nel proprio sistema.

→ **Nota:** le immagini video non vengono condivise dalla rete Ethernet. È possibile guardare un video solo sull'unità collegata alla sorgente video.

### Il riquadro video

È possibile impostare un riquadro video come riquadro singolo o come uno dei riquadri di una pagina di riquadri multipli.

L'immagine video viene adattata alle dimensioni del riquadro video. Le aree non coperte dall'immagine sono colorate di nero.



### Impostazione del riquadro video



#### Sorgente video

L'unità supporta due canali di ingresso video.

È possibile selezionare la visione di un solo canale o alternare l'immagine delle telecamere disponibili.

#### Sorgente video

Questa unità supporta i video NTSC e PAL. Verificare lo standard video locale o lo standard delle telecamere.

#### Regolazione dell'immagine video

È possibile ottimizzare la visualizzazione video regolando le impostazioni delle immagini video. Le impostazioni vengono regolate singolarmente per ciascuna sorgente video.

## **Immagine speculare del video**

L'ingresso video può essere impostato per visualizzare un'immagine speculare. Questa impostazione può essere utile per le telecamere posteriori, utilizzate per le manovre in retromarcia dell'imbarcazione.

# 16

## Autopilota per motori per pesca alla traina

### Utilizzo sicuro del pilota automatico

⚠ **Avvertenza:** Un autopilota fornisce un utile aiuto nella navigazione, ma NON sostituisce mai un navigatore umano.

⚠ **Avvertenza:** Assicurarsi che l'autopilota sia stato installato correttamente, messo in servizio e calibrato prima dell'utilizzo.

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, deve essere disponibile un tasto di standby fisico.

Non utilizzare il governo automatico quando:

- ci si trova in aree altamente trafficate o in acque ristrette
- ci si trova in condizioni di scarsa visibilità o di mare estremo
- ci si trova in aree dove l'uso dell'autopilota è proibito dalla legge

Quando si utilizza l'autopilota:

- non lasciare il timone senza sorveglianza
- non posizionare oggetti o apparecchi magnetici vicino al sensore di rotta utilizzato dal sistema autopilota
- verificare a intervalli regolari la rotta e la posizione della barca
- mettere sempre l'autopilota in modalità standby e ridurre la velocità al momento giusto per evitare situazioni pericolose

### Allarmi dell'autopilota

Per motivi di sicurezza, si consiglia di attivare tutti gli allarmi dell'autopilota durante il funzionamento.

Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Allarmi*" a pagina 197.



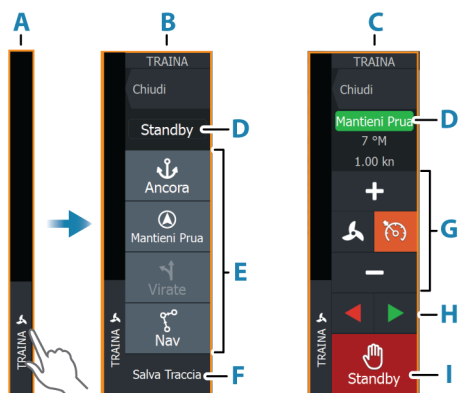
## Selezione dell'autopilota attivo

Se sia il computer dell'autopilota che il motore da traina sono configurati per il controllo MFD, è possibile attivare solo uno di essi alla volta.

I pulsanti per entrambi gli autopiloti sono visualizzati nella barra di controllo.

Per attivare un pilota automatico, selezionare il relativo pulsante nella barra di controllo, quindi selezionare il pulsante di accensione/ spegnimento nel controller dell'autopilota.

## Il controller dell'autopilota del motore da traina



- A** Barra di controllo
- B** Controller dell'autopilota, disinserito
- C** Controller dell'autopilota, inserito
- D** Indicazione modalità
- E** Elenco delle modalità disponibili
- F** Pulsante Registra/Salva
- G** Informazioni dipendenti dalle modalità
- H** Pulsanti dipendenti dalle modalità
- I** Pulsante di attivazione/standby

Se il controller dell'autopilota è il riquadro attivo, viene delineato con un margine.

→ **Nota:** Il controller dell'autopilota può essere attivato anche dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

## Inserimento e disinserimento dell'autopilota

Per inserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante Modalità preferito



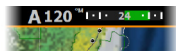
L'autopilota viene attivato nella modalità selezionata e il comando dell'autopilota cambia per mostrare la modalità attiva.

Per disinserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante di standby

Quando l'autopilota si trova in modalità di standby, è necessario governare l'imbarcazione manualmente.

## Indicazione dell'autopilota



La barra delle informazioni dell'autopilota riporta le relative informazioni. Se l'autopilota è in modalità attiva, la barra è presente in tutte le pagine. Nella finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota, è possibile scegliere di disattivare la barra quando l'autopilota è in modalità standby.

## Modalità dell'autopilota

Il pilota automatico è dotato di diverse modalità di governo.

## Modalità di ancoraggio

In queste modalità, il motore da traina mantiene la posizione dell'imbarcazione nel punto selezionato.

→ **Nota:** In modalità di ancoraggio, la direzione dell'imbarcazione può essere influenzata da vento o correnti.

Sono disponibili le seguenti opzioni di ancoraggio:

### **Cursore**

Naviga verso la posizione del cursore, quindi mantiene l'imbarcazione in tale posizione.

### **Waypoint**

Naviga verso il waypoint selezionato, quindi mantiene l'imbarcazione in tale posizione.

### **Qui**

Mantiene l'imbarcazione nella posizione corrente.

### **Modifica della posizione in modalità di ancoraggio**

Utilizzare i pulsanti freccia per riposizionare l'imbarcazione quando si trova in modalità di ancoraggio. Ciascuna pressione su un pulsante consente di spostare la posizione di ancoraggio di 1,5 m (5 piedi) nella direzione selezionata.

### **Modalità Direzione bloccata**

In questa modalità, l'autopilota governa l'imbarcazione in base alla direzione impostata.

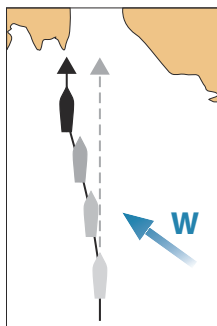
Quando viene attivata la modalità, l'autopilota seleziona la direzione indicata dalla bussola come direzione impostata.

→ **Nota:** In questa modalità, l'autopilota non esegue alcuna compensazione per l'eventuale scarroccio causato dalla corrente e/o dal vento (**W**).

### **Per modificare la direzione impostata**

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo

Il cambio di direzione avviene immediatamente. La direzione viene mantenuta finché non ne viene impostata una nuova.



## Modalità NAV

**⚠ Avvertenza:** È opportuno usare la modalità NAV solo in acque aperte.

Per attivare la modalità NAV, il navigatore deve navigare su una rotta o verso un waypoint.

In modalità NAV, è possibile utilizzare l'autopilota per governare automaticamente l'imbarcazione verso una specifica posizione di un waypoint o su una rotta predefinita. Le informazioni di posizione vengono utilizzate per gestire il governo in modo che l'imbarcazione mantenga la rotta verso il waypoint di destinazione.

Quando arriva a destinazione, l'autopilota passa alla modalità di arrivo selezionata. È importante selezionare una modalità di arrivo adatta alle proprie esigenze di navigazione prima di attivare la modalità NAV. Fare riferimento a "*Modalità di arrivo*" a pagina 123.

### **Opzioni della modalità NAV**

In modalità NAV, sono disponibili i seguenti pulsanti nel controller dell'autopilota:



#### **Riavvia**

Consente di riavviare la navigazione dalla posizione corrente dell'imbarcazione.

#### **Salta**

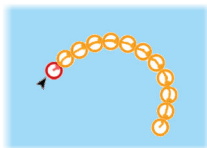
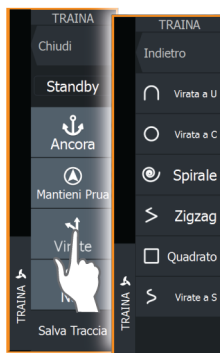
Consente di saltare il waypoint attivo e di procedere verso quello successivo. Questa opzione è disponibile solo quando si naviga su una rotta con più di un waypoint tra la posizione dell'imbarcazione e la fine della rotta.

## Governo con schemi di virata

Il sistema comprende una serie di funzionalità di governo con schemi di virata automatici.

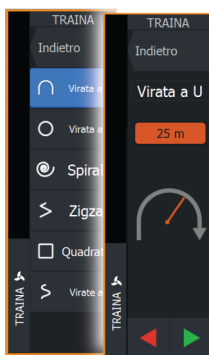
Se si attiva uno schema di virata, il sistema crea waypoint temporanei sulla virata.

L'ultimo waypoint della virata rappresenta il waypoint finale. Quando l'imbarcazione raggiunge il waypoint finale, entra in modalità di arrivo. Fare riferimento a *"Modalità di arrivo"* a pagina 123.



### Avvio di una virata

- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo



### Variabili di virata

Tutti gli schemi di virata hanno impostazioni regolabili prima dell'inizio o in qualsiasi momento durante una virata.

#### Virata a U

Consente di modificare la direzione attualmente impostata di 180°.

Variabile di virata:

- Raggio di virata



### ***Virata a C***

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

Variabile di virata:

- Raggio di virata
- Gradi di virata

### ***Spirale***

Fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente.

Variabili di virata:

- Raggio iniziale
- Cambio raggio per giro
- Numero di giri

### ***Virata a zig-zag***

Governa l'imbarcazione con un movimento a zig-zag.

Variabili di virata:

- Cambio di rotta per tratta
- Distanza di tratta
- Numero di tratte

### ***Quadrato***

Governa l'imbarcazione con un movimento a quadrato, apportando cambi di rotta di 90°.

Variabile di virata:

- Distanza di tratta
- Numero di tratte

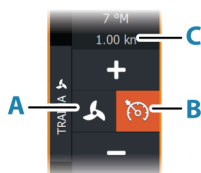
### ***Virata a S***

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale.

Variabili di virata:

- Raggio di virata
- Cambio di rotta
- Numero di tratte

## Controllo velocità motore per pesca alla traina



In modalità Direzione bloccata, Nav. e Governo con schemi di virata, il sistema dell'autopilota può controllare la velocità del motore da traina.

La velocità target impostata viene visualizzata nel controller dell'autopilota.

Esistono due modi per controllare la velocità target del motore da traina:

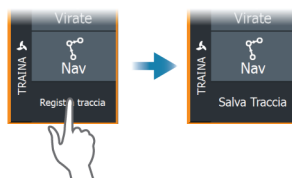
- Rapporto elica, impostato come percentuale di potenza (**A**)
- Velocità di controllo navigazione (**B**)

Scorrere le opzioni di velocità selezionando l'icona corrispondente.

La velocità viene aumentata/diminuita ad incrementi predefiniti selezionando i pulsanti più e meno. La velocità può anche essere impostata manualmente selezionando il campo Velocità (**C**).

## Registrazione e salvataggio di una traccia

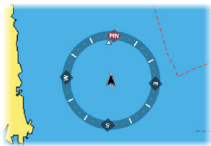
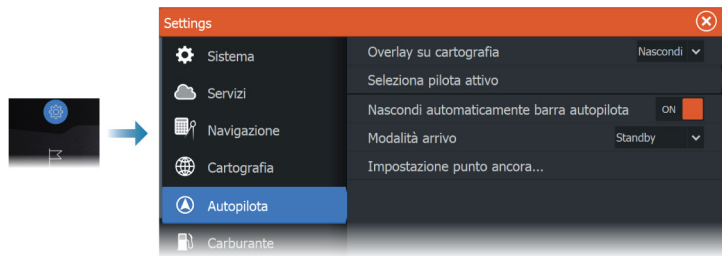
Una traccia può essere salvata come rotta dai comandi del pilota automatico. Se la Registrazione tracce è disattivata, può essere attivata dai comandi del pilota automatico.



Per ulteriori informazioni fare a riferimento a "*Waypoint, rotte e tracce*" a pagina 57.

## Impostazioni Autopilota

La finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota dipende dal relativo computer connesso al sistema. Se è collegato più di un autopilota, la finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota mostra le opzioni dell'autopilota attivo.



## Bussola sulla carta

Scegliere di visualizzare il simbolo di una bussola intorno alla propria imbarcazione sul riquadro cartografico. Il simbolo della bussola scompare quando il cursore è attivo nel riquadro.

## Selezione pilota attivo

Consente di selezionare se l'autopilota controlla il motore per pesca alla traina o fuoribordo.

## Nascondi automaticamente barra timone

Controlla se la barra delle informazioni sull'autopilota sia visualizzata quando l'autopilota è in modalità standby.

## Modalità di arrivo

L'autopilota passa dalla modalità di navigazione alla modalità di arrivo selezionata quando l'imbarcazione raggiunge il punto di destinazione.

## Standby

Disinserisce l'autopilota. Il motore da traina è controllato dal pedale o dal telecomando manuale.

## Direzione Bloccata

Blocca e mantiene l'ultima direzione dell'imbarcazione.

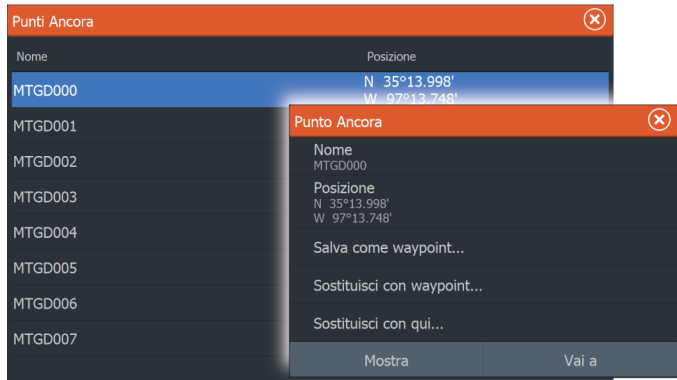
## Ancora

Ancora l'imbarcazione al punto di destinazione.

## Impostazione punto Ancora

Il motore da traina può memorizzare un numero di punti di ancoraggio, contrassegnati con il prefisso MTG. I punti di ancoraggio nel motore da traina sono visualizzati nella finestra di dialogo Punto Ancora.

È possibile salvare questi punti di ancoraggio MTG come waypoint nel sistema MFD. È possibile ridefinire la posizione di un punto di ancoraggio MTG in modo da risultare identica a quella di un waypoint esistente o all'attuale posizione dell'imbarcazione.



# 17

## Autopilota fuoribordo

---

### Utilizzo sicuro del pilota automatico

⚠ **Avvertenza:** Un autopilota fornisce un utile aiuto nella navigazione, ma NON sostituisce mai un navigatore umano.

⚠ **Avvertenza:** Assicurarsi che l'autopilota sia stato installato correttamente, messo in servizio e calibrato prima dell'utilizzo.

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, deve essere disponibile un tasto di standby fisico.

Non utilizzare il governo automatico quando:

- ci si trova in aree altamente trafficate o in acque ristrette
- ci si trova in condizioni di scarsa visibilità o di mare estremo
- ci si trova in aree dove l'uso dell'autopilota è proibito dalla legge

Quando si utilizza l'autopilota:

- non lasciare il timone senza sorveglianza
- non posizionare oggetti o apparecchi magnetici vicino al sensore di rotta utilizzato dal sistema autopilota
- verificare a intervalli regolari la rotta e la posizione della barca
- mettere sempre l'autopilota in modalità standby e ridurre la velocità al momento giusto per evitare situazioni pericolose

### Allarmi dell'autopilota

Per motivi di sicurezza, si consiglia di attivare tutti gli allarmi dell'autopilota durante il funzionamento.

Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a "*Allarmi*" a pagina 197.



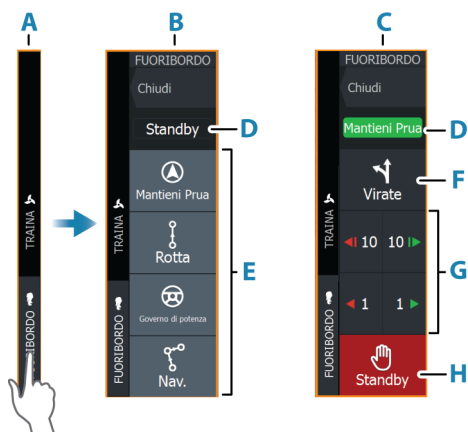
## Selezione dell'autopilota attivo

Se sia il computer dell'autopilota che il motore da traina sono configurati per il controllo MFD, è possibile attivare solo uno di essi alla volta.

I pulsanti per entrambi gli autopiloti sono visualizzati nella barra di controllo.

Per attivare un pilota automatico, selezionare il relativo pulsante nella barra di controllo, quindi selezionare il pulsante di accensione/spegnimento nel controller dell'autopilota.

## Il controller dell'autopilota per motori fuoribordo



- A** Barra di controllo
- B** Controller dell'autopilota, disinserito
- C** Controller dell'autopilota, inserito
- D** Indicazione modalità
- E** Pulsanti delle modalità
- F** Pulsante virate
- G** Pulsanti dipendenti dalle modalità
- H** Pulsante standby

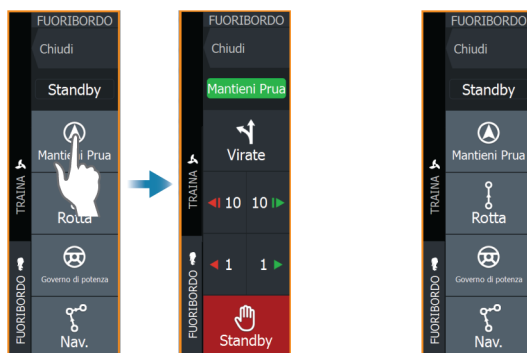
Se il controller dell'autopilota è il riquadro attivo, viene delineato con un margine.

→ **Nota:** Il controller dell'autopilota può essere attivato anche dalla finestra di dialogo Controlli sistema.

## Inserimento e disinserimento dell'autopilota

Per inserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante Modalità preferito



L'autopilota viene attivato nella modalità selezionata e il comando dell'autopilota cambia per mostrare la modalità attiva.

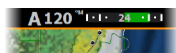
Per disinserire l'autopilota:

- Selezionare il pulsante di standby

Quando l'autopilota si trova in modalità di standby, è necessario governare l'imbarcazione manualmente.

## Indicazione dell'autopilota

La barra delle informazioni dell'autopilota riporta le relative informazioni. Se l'autopilota è in modalità attiva, la barra è presente in tutte le pagine. Nella finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota, è possibile scegliere di disattivare la barra quando l'autopilota è in modalità standby.



## Modalità dell'autopilota

Il pilota automatico è dotato di diverse modalità di governo. Il numero di modalità e di funzionalità offerte in una modalità dipende dal computer autopilota, dal tipo di imbarcazione e dagli input disponibili.

### Modalità Non-Follow Up (NFU)

In questa modalità, i pulsanti di babordo e di tribordo vengono utilizzati per controllare il timone.

Attivare questa modalità premendo il pulsante di babordo o di tribordo quando l'autopilota è in standby.

#### **Per modificare la posizione del timone**

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo.

Finché si tiene premuto il pulsante, il timone continua a spostarsi.

### Modalità Mantieni prua (A)

In questa modalità, l'autopilota governa l'imbarcazione in base alla direzione impostata.

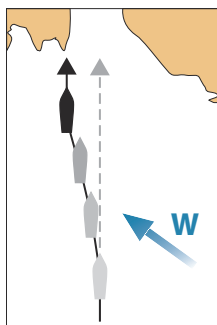
Quando viene attivata la modalità, l'autopilota seleziona la direzione indicata dalla bussola come direzione impostata.

- **Nota:** In questa modalità, l'autopilota non esegue alcuna compensazione per l'eventuale scarroccio causato dalla corrente e/o dal vento (**W**).

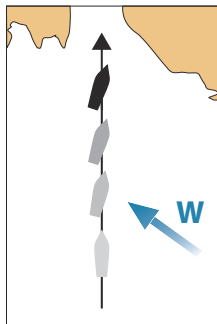
#### **Per modificare la direzione impostata**

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo

Il cambio di direzione avviene immediatamente. La direzione viene mantenuta finché non ne viene impostata una nuova.







## Modalità NoDrift

In modalità NoDrift l'imbarcazione naviga lungo una rotta calcolata, procedendo dalla posizione attuale nella direzione impostata dall'utente.

Quando la modalità è attivata, l'autopilota traccia una traiettoria invisibile basata sulla direzione attuale dalla posizione dell'imbarcazione. L'autopilota utilizza le informazioni sulla posizione per calcolare la distanza di spostamento laterale e governare automaticamente l'imbarcazione lungo la rotta calcolata.

→ **Nota:** Se l'imbarcazione si allontana dalla linea di rotta originale per via del vento e/o della corrente (**W**), continuerà comunque a seguirla mantenendo un'inclinazione trasversale.

### **Per modificare la linea di traccia impostata**

- Selezionare un pulsante di babordo o di tribordo

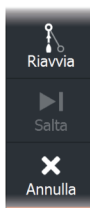
## Modalità NAV

**⚠ Avvertenza:** È opportuno usare la modalità NAV solo in acque aperte.

Per attivare la modalità NAV, il navigatore deve navigare su una rotta o verso un waypoint.

In modalità NAV, è possibile utilizzare l'autopilota per governare automaticamente l'imbarcazione verso una specifica posizione di un waypoint o su una rotta predefinita. Le informazioni di posizione vengono utilizzate per gestire il governo in modo che l'imbarcazione mantenga la rotta verso il waypoint di destinazione.

→ **Nota:** Per informazioni sulla navigazione, fare riferimento a "*Navigazione*" a pagina 67.



## **Opzioni della modalità NAV**

In modalità NAV, sono disponibili i seguenti pulsanti nel controller dell'autopilota:

### **Riavvia**

Consente di riavviare la navigazione dalla posizione corrente dell'imbarcazione.

### **Salta**

Consente di saltare il waypoint attivo e di procedere verso quello successivo. Questa opzione è disponibile solo quando si naviga su una rotta con più di un waypoint tra la posizione dell'imbarcazione e la fine della rotta.

### **Cancel (Annulla)**

Consente di annullare la navigazione attiva e di deselezionare la navigazione corrente di una rotta o verso un waypoint. L'autopilota passa in modalità mantieni prua e porta l'imbarcazione sulla direzione attiva prima di selezionare il pulsante Annulla.

→ **Nota:** Questa operazione non equivale a selezionare la modalità Standby che invece non interrompe la navigazione corrente.

## **Virata in modalità NAV**

Quando l'imbarcazione raggiunge un waypoint, l'autopilota emette un segnale acustico e visualizza una finestra di dialogo con le nuove informazioni sulla rotta.

Il cambio di rotta automatico consentito fino al waypoint successivo è limitato:

- Se il cambio di rotta necessario per il waypoint successivo è inferiore al limite di cambio della rotta, quest'ultima viene modificata automaticamente dal sistema autopilota
- Se il cambio di rotta richiesto per il waypoint successivo supera il limite impostato, il sistema chiede di verificare che la variazione imminente sia accettabile. Se la virata non viene accettata, la barca continua a navigare nella direzione corrente.

L'impostazione del limite di cambio rotta dipende dal computer autopilota. Fare riferimento alla documentazione del computer autopilota.

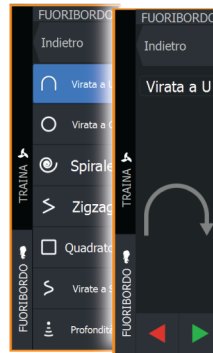
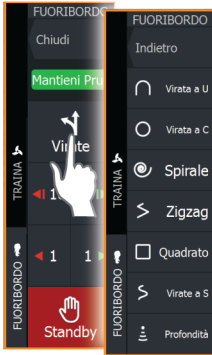
## Schemi di virata

Durante il funzionamento automatico, il sistema comprende una serie di schemi di virata. Il numero di schemi di virata dipende dal computer del pilota automatico.

→ **Nota:** Gli schemi di virata non sono disponibili quando come tipo di imbarcazione è impostata una barca a vela.

### Avvio di una virata

- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo



### Variabili di virata

Tutti gli schemi di virata, ad eccezione della virata a U, hanno impostazioni regolabili prima dell'inizio o in qualsiasi momento durante il movimento.

#### Virata a U

Consente di modificare la direzione attualmente impostata di 180°. La velocità di virata è identica all'impostazione Velocità di virata.

#### Virata a C

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

Variabile di virata:

- Velocità di virata. Incrementando il valore, l'imbarcazione esegue un cerchio più piccolo.

### ***Spirale***

Fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente.

Variabili di virata:

- Raggio iniziale
- Cambio/virata. Se questo valore è impostato su zero, l'imbarcazione si muoverà in cerchio. I valori negativi indicano un raggio decrescente mentre quelli positivi indicano un raggio crescente

### ***Zigzag***

Governa l'imbarcazione con un movimento a zig-zag.

Variabili di virata:

- Cambio di rotta
- Distanza di tratta

### ***Quadrato***

Governa l'imbarcazione con un movimento a quadrato, apportando cambi di rotta di 90°.

Variabile di virata:

- Distanza di tratta

### ***Virata a S***

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale.

Variabili di virata:

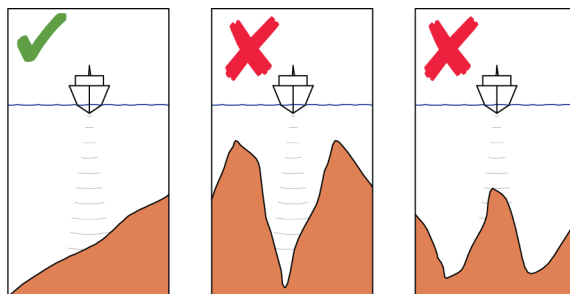
- Cambio di rotta
- Raggio di virata

### ***DCT (Depth Contour Tracking)***

Fa in modo che l'autopilota segua un'isobata.

→ **Nota:** Lo schema di virata DCT è disponibile solo se il sistema riceve un input di profondità valido.

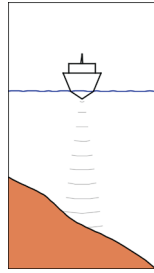
⚠ **Avvertenza:** Non utilizzare la funzione dello schema di virata DCT se il fondale non è adatto. Non utilizzarla in acque in zone rocciose caratterizzate da significative variazioni di profondità in brevi spazi.



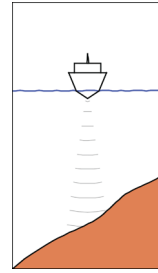
→ **Nota:** Se i dati di profondità vengono persi durante la funzione DCT, l'autopilota passerà automaticamente alla modalità AUTO. Si consiglia di attivare l'allarme dei dati profondità AP mancanti quando si utilizza la funzione DCT. Verrà in questo modo generato un allarme nel caso in cui i dati di profondità vadano persi durante la funzione DCT.

#### Per iniziare una virata DCT

- Governare la barca verso la profondità che si intende tracciare e nella direzione dell'isobata
- Attivare la modalità auto, quindi selezionare il governo DCT monitorando la lettura della profondità
- Selezionare il pulsante di babordo o di tribordo per consentire al governo DCT di seguire la pendenza del fondo verso babordo o tribordo



*Opzione di babordo  
(la profondità diminuisce a babordo)*



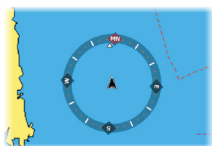
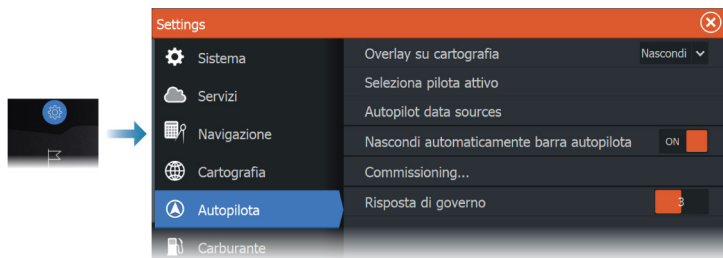
*Opzione di tribordo  
(la profondità diminuisce a tribordo)*

### Variabili di virata

- Rif. profondità: questa è la profondità di riferimento per la funzione DCT. All'avvio del governo DCT, l'autopilota legge la profondità corrente e la imposta come profondità di riferimento. È possibile modificare la profondità di riferimento durante l'esecuzione della funzione
- Guadagno profondità: questo parametro determina il rapporto tra i comandi di timone e la deviazione dall'isobata selezionata. Più elevato è il guadagno di profondità, maggiore timone viene applicato. Se il valore è troppo ridotto, sarà necessario molto tempo per compensare l'allontanamento dall'isobata e il pilota automatico non riuscirà a mantenere l'imbarcazione alla profondità selezionata. Se il valore è troppo elevato, il pendolamento aumenta e il governo risulterà instabile.
- CCA: il CCA è un angolo che viene aggiunto o sottratto dalla rotta impostata. Questo parametro consente di far procedere l'imbarcazione con un movimento a serpentina attorno alla profondità di riferimento. Maggiore è il CCA, più ampio sarà il movimento a serpentina. Se il CCA viene impostato su zero, la barca non procederà a serpentina.

## Impostazioni Autopilota

La finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota dipende dal relativo computer connesso al sistema. Se è collegato più di un autopilota, la finestra di dialogo delle impostazioni dell'autopilota mostra le opzioni dell'autopilota attivo.



## Bussola sulla carta

Scegliere di visualizzare il simbolo di una bussola intorno alla propria imbarcazione sul riquadro cartografico. Il simbolo della bussola scompare quando il cursore è attivo nel riquadro.

## Selezione pilota attivo

Consente di selezionare se l'autopilota controlla il motore per pesca alla traina o fuoribordo.

## Sorgenti dati autopilota

Consente di selezionare automaticamente e manualmente le sorgenti dati per l'autopilota fuoribordo.

## Nascondi automaticamente barra timone

Controlla se la barra delle informazioni sull'autopilota sia visualizzata quando l'autopilota è in modalità standby.

## Attivazione

Utilizzata per calibrare il timone dell'imbarcazione (cable-steer o timone idraulico) con il NAC-1.

→ **Nota:** l'autopilota deve essere attivato prima del primo utilizzo e dopo ogni ripristino delle impostazioni predefinite dell'autopilota.

## Risposta governo

Utilizzata per aumentare o diminuire la sensibilità del sistema di governo. Un livello di risposta basso riduce l'attività del timone e dà luogo a un governo più sciolto. Un livello di risposta elevato incrementa l'attività del timone e dà luogo a un governo più rigido.

Con un valore di risposta troppo elevato, l'imbarcazione avanzerà a serpentina.

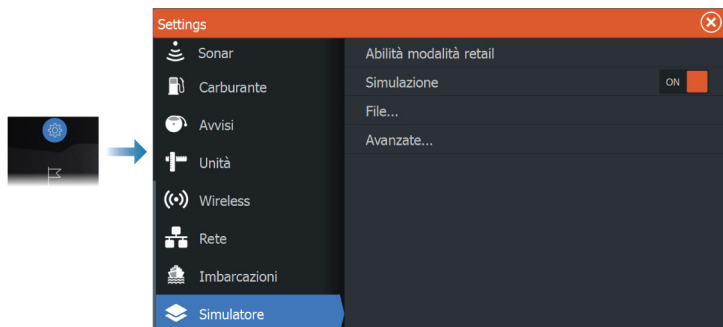


# 18

## Simulatore

### Informazioni di sistema

La funzione di simulazione consente di osservare il funzionamento dell'unità senza il collegamento a sensori o ad altri dispositivi.



### Modalità demo

In questa modalità viene visualizzata una dimostrazione per la regione selezionata.

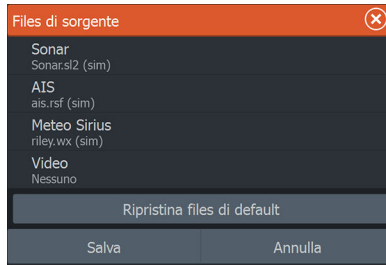
Se lo schermo tattile viene toccato o un tasto viene premuto mentre la modalità demo è attiva, la presentazione viene pausata.

Dopo una breve interruzione, l'esecuzione della modalità demo riprende automaticamente.

→ **Nota:** La modalità demo è destinata a dimostrazioni di vendita al dettaglio e showroom.

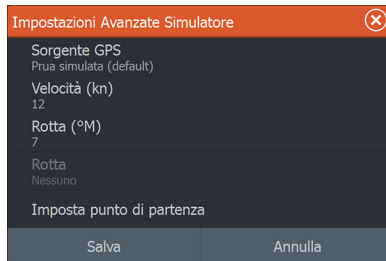
### File sorgente del simulatore

È possibile selezionare i file di dati utilizzati dal simulatore. Possono essere dati preregistrati inclusi nel dispositivo, file log registrati dall'utente o file log su un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.



## Impostazioni avanzate del simulatore

Le impostazioni avanzate del simulatore consentono di controllare manualmente il simulatore.



### Sorgente GPS

Seleziona la posizione da cui verranno generati i dati GPS.

### Velocità e rotta

Utilizzato per l'immissione manuale dei valori se la sorgente GPS è impostata sulla rotta simulata. In caso contrario, i dati GPS, comprese velocità e rotta, provengono dal file di origine selezionato.

### Imposta punto di partenza

Consente di spostare la posizione simulata dell'imbarcazione sulla posizione del cursore.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo se la sorgente GPS è impostata su Direzione simulata.

# 19

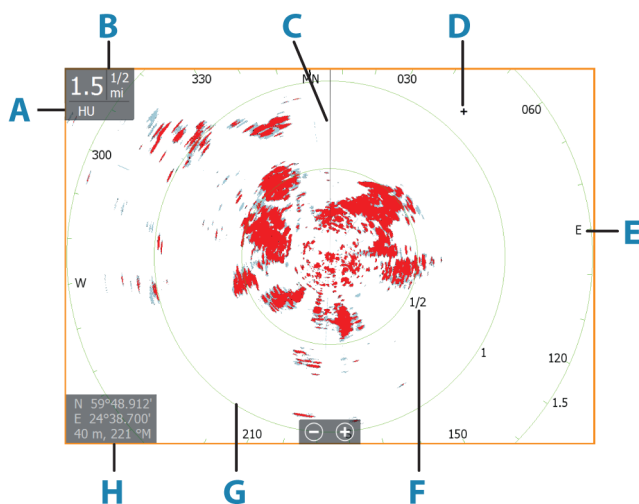
## Radar

### Informazioni su radar

Sono supportati diversi sensori radar.

Le opzioni del menu disponibili dipendono dai sensori radar connessi al sistema.

### Riquadro del radar



- A** Orientamento
- B** Scala
- C** Linea di direzione\*
- D** Cursore
- E** Bussola\*
- F** Marcatori di distanza\*
- G** Cerchi di distanza\*
- H** Finestra posizione cursore

\* Simbologia radar opzionale.

La simbologia radar può essere attivata o disattivata collettivamente dal menu Radar o individualmente come descritto nel riquadro Impostazioni radar.

## Doppio radar

È possibile connettersi a una combinazione qualsiasi di due radar supportati e visualizzare contemporaneamente entrambe le immagini.

→ **Nota:** quando un radar a impulsi o Halo e un Broadband Radar trasmettono nello stesso momento e dalla stessa imbarcazione, è possibile che per la maggior parte delle scale si verifichino interferenze sul radar a banda larga. Si consiglia di trasmettere solo su un radar alla volta. Ad esempio, utilizzare il Broadband Radar per la navigazione standard oppure il radar a impulsi o Halo per individuare a distanza celle meteo e coste definite e per attivare radarfari a risposta.

È possibile selezionare un riquadro del radar doppio tenendo premuto il pulsante dell'applicazione Radar nella pagina iniziale oppure creando una pagina preferita con due riquadri radar.

## Selezione della sorgente radar

È possibile specificare il radar nel riquadro selezionando uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. In caso di più riquadri, impostare il radar singolarmente per ciascun riquadro cartografico. Attivare uno dei riquadri del radar, quindi selezionare uno dei radar disponibili nella voce di menu Sorgente del radar. Ripetere il processo per il secondo riquadro del radar e selezionare un radar alternativo per questo riquadro.

→ **Nota:** il numero a 3 cifre della sorgente del radar corrisponde alle ultime 3 cifre del numero di serie del radar.

## Modalità operative radar

Le modalità operative del radar vengono controllate dal menu Radar. Sono disponibili le seguenti modalità:

### Spegnimento

L'alimentazione allo scanner del radar è disattivata. **Spegnimento** è disponibile solo quando il radar è in modalità standby.

## Standby

L'alimentazione allo scanner del radar è inserita, ma il radar non sta trasmettendo alcun segnale.

→ **Nota:** è anche possibile mettere il radar in modalità standby dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

## Luce Halo

Controlla i livelli dell'illuminazione di accento a luce blu del radar Halo. La luce di accento può essere regolata solo se il radar è in standby.

→ **Nota:** L'illuminazione di accento sulla base a luce blu potrebbe non essere approvata nella propria località di ormeggio. Consultare le normative locali sulla navigazione prima di accendere le luci di colore blu.

## Trasmissione

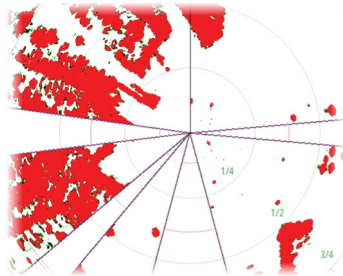
Lo scanner è attivo e trasmette i segnali. I target rilevati vengono tracciati sul PPI (Plan Position Indicator, Indicatore di posizione sulla mappa) del radar.

→ **Nota:** è anche possibile mettere il radar in modalità di trasmissione a partire dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

## Oscuramento del settore del radar

(solo radar Halo)

È possibile definire nell'indicatore PPI fino a quattro settori nei quali non vengono trasmessi dati del radar. In questo modo è possibile oscurare le interferenze causate dalle funzioni sull'imbarcazione o da un radar secondario. L'oscuramento si verifica sull'immagine del radar principale e sulla sovrapposizione del radar su una carta. Un settore abilitato viene visualizzato con un profilo magenta con 3 archi intersecanti l'area in questione. Per specificare l'oscuramento del settore del radar, consultare il manuale di installazione del HDS Live.



*PPI radar principale*



*Sovrapposizione del radar su una carta*

## Distanza radar

È possibile regolare il raggio di portata del radar:

- Selezionando i pulsanti di zoom (+ o -)
- Utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -)

## Dual Range (Doppia scala)

(solo radar Halo e Broadband 4G)

Se si è collegati a un Broadband Radar 4G o un radar Halo, è possibile avviare il radar in modalità Dual Range (Doppia scala).

Il radar viene visualizzato come due sorgenti virtuali A e B nel relativo menu. I comandi scala e radar per ciascuna sorgente radar virtuale sono completamente indipendenti ed è possibile selezionare la sorgente per un riquadro radar o cartografico specifico esattamente come per la procedura di selezione del radar doppio, descritta in *"Selezione della sorgente radar"* a pagina 140.

→ **Nota:** alcuni comandi relativi alle proprietà fisiche del radar stesso dipendono dalla sorgente. Si tratta dei comandi: Scansione veloce, Altezza antenna e Allineamento Rilevamento.

MARPA è completamente indipendente ed è possibile tracciare fino a 10 target per ciascuna sorgente radar virtuale.

Inoltre, è possibile definire fino a due zone di guardia indipendenti per ciascuna sorgente radar virtuale.

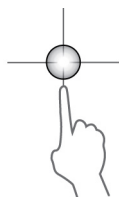
## Utilizzo del cursore nel riquadro del radar

Per impostazione predefinita, il cursore non viene mostrato sul pannello del radar.

Quando si posiziona il cursore sul riquadro del radar, viene attivata la finestra della posizione e vengono visualizzate le opzioni del menu del cursore.

Per rimuovere il cursore e gli elementi del cursore dal riquadro, selezionare **Elimina cursore** o premere il tasto **X**.

### Funzione di assistenza cursore



In caso di utilizzo di uno schermo tattile, la funzione di assistenza cursore consente di posizionare in modo più preciso e accurato il cursore senza coprire i dettagli con il dito.

Attivare il cursore sul pannello, quindi tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione nella posizione desiderata.

Se si rimuove il dito dallo schermo, il cursore tornerà all'utilizzo normale.

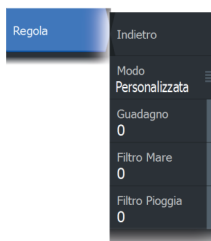
### Vai a cursore

Per iniziare a navigare verso una posizione selezionata sull'immagine, posizionare il cursore sul riquadro, quindi utilizzare l'opzione di menu Vai a cursore.

## Regolazione dell'immagine del radar

È possibile migliorare l'immagine del radar regolando la sensibilità del radar e filtrando i segnali derivanti da echi casuali dovuti alle condizioni meteo e del mare.

È possibile regolare le impostazioni dell'immagine dal menu del radar.



### Modalità operative del radar

Le modalità del radar sono disponibili con impostazioni di controllo ottimali predefinite per ambienti diversi. Sono disponibili le seguenti modalità:

- **Personalizzata:** in questa modalità, è possibile regolare tutti i controlli radar e questi verranno conservati dopo una modifica della modalità o un ciclo di spegnimento e accensione del radar. I valori predefiniti del radar vengono impostati per uso generale.

- **Porto:** in questa modalità, le impostazioni radar sono ottimizzate per aree come corsi d'acqua ad alto traffico e grandi strutture costruite dall'uomo in cui sono necessari una buona discriminazione dei target e aggiornamenti rapidi dell'immagine.
- **Mare aperto:** in questa modalità, le impostazioni radar sono ottimizzate per condizioni in mare aperto, rendendo i target isolati più grandi e visibili.
- **Condizioni Meteo:** in questa modalità, le impostazioni sono ottimizzate per il migliore rilevamento e presentazione degli echi parassiti della pioggia. L'aggiornamento dell'immagine è rallentato e viene aumentata la profondità dei colori.
- **Uccelli:** in questa modalità, le impostazioni sono ottimizzate per il migliore rilevamento degli uccelli. Il radar è impostato per la massima sensibilità. Questa modalità non è consigliata per l'uso in ambienti portuali ad alto traffico.

Non tutti i controlli sono regolabili in ciascuna modalità. L'elenco seguente mostra i controlli preimpostati e la possibilità di regolazione per ciascun controllo.

### Scala

Personalizzata: regolabile  
 Porto: Pieno\*  
 Mare aperto: Pieno\*  
 Condizioni Meteo: Pieno\*  
 Uccelli: fino a 24nm

### Soglia

Personalizzata: regolabile  
 Porto: 30%  
 Mare aperto: 30%  
 Condizioni Meteo: 0%  
 Uccelli: 0%

### Guadagno

Personalizzata: regolabile  
 Porto: regolabile  
 Mare aperto: regolabile  
 Condizioni Meteo: regolabile  
 Uccelli: regolabile

### Ingrandisci bersaglio

Personalizzata: regolabile  
 Porto: Bassa  
 Mare aperto: Media  
 Condizioni Meteo: OFF  
 Uccelli: OFF

### Mare

Personalizzata: regolabile  
 Porto: regolabile  
 Mare aperto: regolabile  
 Condizioni Meteo: regolabile  
 Uccelli: regolabile

### Rifiuto interferenze

Personalizzata: regolabile  
 Porto: regolabile  
 Mare aperto: regolabile  
 Condizioni Meteo: regolabile  
 Uccelli: regolabile



### **Pioggia**

Personalizzata: regolabile  
Porto: regolabile  
Mare aperto: regolabile  
Condizioni Meteo: regolabile  
Uccelli: regolabile

### **Elimina disturbi**

Personalizzata: regolabile  
Porto: Media  
Mare aperto: Alta  
Condizioni Meteo: Media  
Uccelli: Alta

### **Separazione obiettivi**

Personalizzata: regolabile  
Porto: Media  
Mare aperto: OFF  
Condizioni Meteo: OFF  
Uccelli: OFF

### **Scansione veloce**

Personalizzata: regolabile  
Porto: Alta  
Mare aperto: Alta  
Condizioni Meteo: OFF  
Uccelli: OFF

\* La distanza massima dipende dalla lunghezza dell'antenna.

### **Modalità nelle scale doppie**

(solo radar Halo)

Per ciascuna scala è possibile impostare le modalità in modo indipendente. Ad esempio, è possibile scegliere la modalità Mare aperto per la scala A e la modalità Meteo per la scala B. Tuttavia, in alcuni casi può verificarsi un'interazione tra le scale:

- Se si utilizza la modalità Uccelli per entrambe le scale, la scala massima è limitata a 24 Nm e la risoluzione della scala viene ridotta.
- Scansione veloce - La velocità di rotazione dell'antenna è impostata sulla modalità più lenta tra le due selezionate. Scansione veloce è disabilitata in caso di utilizzo delle modalità Porto e Meteo, poiché Scansione veloce è disabilitata in modalità Meteo.
- L'impostazione di rifiuto delle interferenze può incidere sull'interferenza percepita o rimossa in entrambe le scale.

### **Directional clutter rejection (Eliminazione disturbi direzionali)**

(solo radar Broadband 4G)

Questa modalità funziona automaticamente quando le impostazioni sono: GUADAGNO = AUTOMATICO e MARE = PORTO o MARE APERTO. Lo scopo è quello di consentire a imbarcazioni di dimensioni più ridotte di essere avvistate anche in direzione controvento rispetto a disturbi del mare. Il GUADAGNO del

ricevitore radar viene incrementato in maniera dinamica durante lo spazzolamento, in direzione controvento, per maggiore sensibilità dei target in condizioni marine difficili.

Quando GUADAGNO o MARE sono impostati su MANUALE, la modalità Eliminazione disturbi direzionali verrà impostata su OFF (non direzionali).

Inoltre, le impostazioni della curva STC CALMA, MODERATA o BURRASCOSA risultano disponibili nel menu delle opzioni Radar per ottimizzare al meglio l'immagine radar, a seconda delle esigenze.

## **Guadagno**

Il guadagno controlla la sensibilità del ricevitore radar.

Un guadagno superiore rende il radar più sensibile ai segnali restituiti dal radar, consentendo la visualizzazione di target con segnali più deboli. Se il guadagno impostato è troppo elevato, l'immagine potrebbe essere disturbata da rumori di fondo.

Il guadagno dispone di due modalità: una manuale e una automatica. Per alternare la modalità manuale e quella automatica, utilizzare la barra di scorrimento.

## **Echi parassiti mare**

Filtra gli effetti di echi casuali restituiti da onde o mare burrascoso in prossimità dell'imbarcazione.

Quando si incrementa la funzione, viene ridotto il disturbo sullo schermo causato dalle eco delle onde.

Il sistema include impostazioni di echi parassiti mare predefinite per condizioni di porto o mare aperto per tutti i sistemi radar ad eccezione di Halo, oltre alla modalità manuale in cui è possibile regolare le impostazioni.

Per tutti i sistemi radar a eccezione di Halo, è possibile selezionare la modalità Echi parassiti di mare dal menu.

## **Offset mare automatico**

(solo radar Halo)

Per consentire la messa a punto del controllo del mare in modalità Auto (Auto utilizza l'eliminazione adattiva dei disturbi direzionali), è possibile compensare l'impostazione Auto.

## Stato Mare

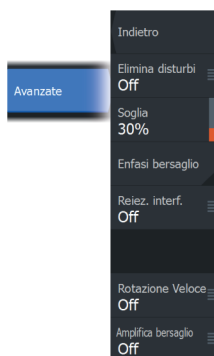
Impostare il controllo Stato Mare in base alle condizioni del mare correnti per garantire un'eliminazione ottimale dei disturbi.

## Echi parassiti pioggia

La modalità Echi parassiti pioggia è utilizzata per ridurre l'effetto della pioggia, della neve o di altre condizioni meteo sull'immagine radar.

Il valore non dovrebbe essere incrementato troppo, poiché in tal caso si potrebbero filtrare target reali.

## Opzioni avanzate del radar



### Elimina disturbi

(solo radar Halo e Broadband 4G)

Consente di controllare la quantità di disturbi che il radar è in grado di filtrare. La sensibilità del target viene incrementata su scale maggiori, quando il comando è impostato su Basso o Alto, ma comporta perdite riguardo alla differenziazione dei target.

**Suggerimento:** Per una prestazione di massima portata per Broadband Radar 4G, effettuare la trasmissione solo su una scala, impostare il comando Elimina disturbi su Alto e regolare al minimo consentito il comando di soglia. Per limitare gli eventuali disturbi sullo schermo, il valore predefinito è pari al 30%. Se per l'unità è selezionato OFF, la prestazione di portata risulta la stessa che si ottiene da un radar 3G. In alcune zone dove il livello di interferenza risulta estremamente elevato, provare a impostare il comando su OFF per ottenere un'immagine radar migliore.

### Soglia radar

La soglia imposta l'intensità del segnale richiesta per i segnali radar più deboli. I segnali restituiti dal radar al di sotto di questo limite vengono filtrati e non visualizzati.

Valore predefinito: 30%.

### Espansione bersaglio

L'espansione bersaglio aumenta la lunghezza dei target nel raggio di copertura rendendoli più visibili.

## Eliminazione dell'interferenza radar

L'interferenza potrebbe essere causata da segnali radar provenienti da altri apparecchi radar che funzionano sulla stessa banda di frequenza.

L'impostazione Alta riduce l'interferenza degli altri radar.

Per non far sparire i target con segnali deboli, l'eliminazione dell'interferenza dovrebbe essere impostata su Bassa quando non sono presenti interferenze.

## Separazione bersaglio

(solo radar Halo e Broadband 4G)

Controlla la distinzione target del radar (la separazione tra gli oggetti è più marcata).

## Scansione veloce

(solo radar Halo e Broadband).

Imposta la velocità di rotazione dell'antenna del radar. Questa opzione offre un aggiornamento più rapido dei target.

→ **Nota:** potrebbe non essere possibile raggiungere la velocità massima a seconda delle impostazioni, della modalità e della scala del radar selezionate. Il radar ruoterà nella velocità massima consentita dalle impostazioni di controllo correnti.

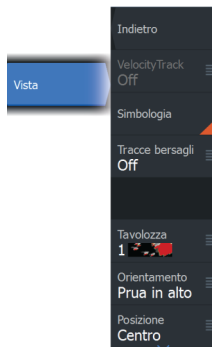
## Accentua target

(solo radar Broadband 3G, 4G e a impulsi)

L'opzione Accentua target aumenta la lunghezza dell'impulso o riduce la larghezza di banda del radar per fare in modo che i target appaiano in scala più grande e per aumentare la sensibilità del radar.

## Opzioni di visualizzazione del radar

Le opzioni del menu Visione variano a seconda dell'antenna radar di cui si dispone.



### VelocityTrack

Questa opzione è disponibile per antenne radar dotate della funzione Doppler coloring.

- **Nota:** Quando VelocityTrack è attivo, la velocità di rotazione dell'antenna potrebbe essere ridotta.
- **Nota:** Utilizzando il radar in modalità Doppia scala con una delle scale impostata su 36 nm o più, potrebbe verificarsi un aumento dei disturbi di colore del VelocityTrack sulle aree di terra.

Doppler coloring è un ausilio alla navigazione che serve a distinguere target mobili in avvicinamento o in allontanamento dalla propria imbarcazione. Il radar indica se un target si sta avvicinando o allontanando dall'imbarcazione quando si verificano queste due condizioni:

- La velocità relativa del target è maggiore della soglia di velocità VelocityTrack.
- Il target non è geostazionario (p. es. terra o boa segna sub).

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Off - disattiva il Doppler coloring
- Normale - vengono colorati i target in fase di avvicinamento e di allontanamento.
- Target in approccio - sono colorati solo i target in fase di approccio

Il colore dei target in avvicinamento e in allontanamento dipende dalla tavolozza utilizzata:

#### Tavolozze per immagini radar

- I target divergenti sono colorati in blu in tutte le tavolozze delle immagini radar.
- Colori di target in avvicinamento sulle tavolozze delle immagini radar:
  - tavolozza nero/rosso - giallo
  - tavolozza bianco/rosso - giallo

- tavolozza nero/verde - rosso
- tavolozza nero/giallo - rosso

#### Tavolozze per sovrapposizioni radar sulle carte

- I target divergenti sono di color grigio scuro.
- I target in avvicinamento sono di colore giallo.

### ***Impostazioni VelocityTrack***

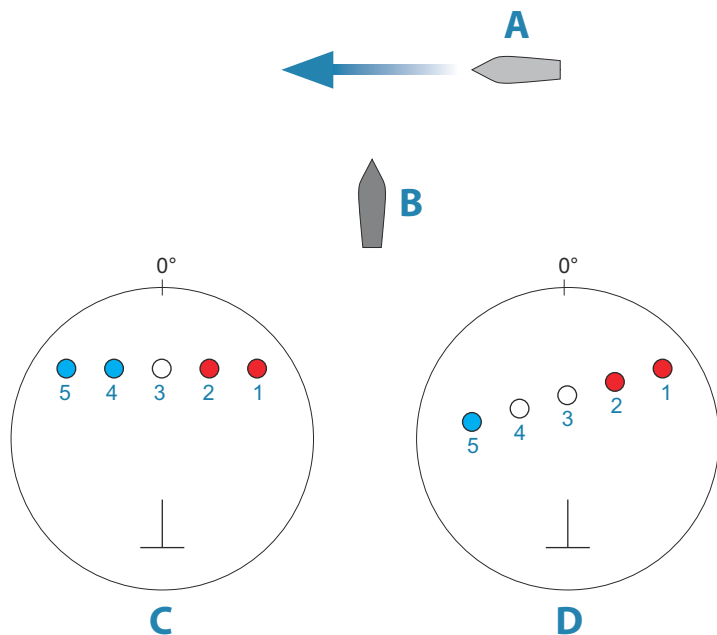
Utilizzare questa finestra di dialogo per impostare le soglie di velocità dei target da colorare.

Le soglie di velocità si possono definire in modo da essere applicate solo alla sorgente radio del riquadro radar selezionato oppure a tutte le sorgenti radar collegate al sistema. L'impostazione si applica solo ai radar accesi e collegati nel momento in cui viene effettuata. Se è selezionata l'opzione Tutte le sorgenti radar, i nuovi radar collegati utilizzeranno automaticamente i valori specificati.

### ***Esempi di VelocityTrack***

In determinate circostanze, l'avvicinamento e l'allontanamento da obiettivi mobili può essere indicato come neutro (non colorato). Il navigatore dovrebbe rilevare queste situazioni per utilizzare la funzione VelocityTrack in modo sicuro come aiuto per evitare collisioni.

Qui di seguito sono illustrati alcuni esempi del comportamento del VelocityTrack in 2 scenari di navigazione. Le illustrazioni mostrano un obiettivo **(A)** che incrocia il percorso di una imbarcazione **(B)**.



Gli esempi mostrano il movimento del target (1-5) in 5 acquisizioni radar in modalità Movimento relativo.

Nell'esempio **C**, la COG dell'imbarcazione è  $0^\circ$  e la velocità è 0 nodi.

Nell'esempio **D**, la COG dell'imbarcazione è  $0^\circ$  e la velocità è 10 nodi.

In entrambi gli esempi, la COG target è  $270^\circ$  e la velocità è 20 nodi.

I colori negli esempi corrispondono a quelli usati per le tavolozze nero/verde e nero/giallo del radar:

- Rosso (**C1/C2** e **D1/D2**), indica che il target si trova su un percorso in avvicinamento verso l'imbarcazione. La sua velocità relativa in quel punto è maggiore della soglia di velocità del VelocityTrack.
- Non colorato (**C3** e **D3/D4**), indica che è temporaneamente neutro perché la sua velocità relativa in quel punto è inferiore alla soglia di velocità del VelocityTrack.
- Blu (**C4/C5** e **D5**), indica che il target si sta allontanando dall'imbarcazione e la sua velocità relativa in quel punto è superiore alla soglia di velocità del VelocityTrack.

## **Radar symbology (Simboli del radar)**

La simbologia radar definita nel riquadro delle impostazioni del radar può essere attivata o disattivata collettivamente. Vedere l'illustrazione relativa al riquadro del radar, che raffigura elementi opzionali.

## **Scie bersaglio**

È possibile impostare per quanto tempo le scie generate da ogni target dovranno rimanere sul riquadro del radar. È inoltre possibile disattivare le scie dei target.

→ **Nota:** si consiglia di utilizzare il movimento effettivo quando si usano scie di target.

## **Cancellazione delle scie bersaglio dal riquadro**

Quando vengono visualizzate le scie nel riquadro, nel menu del radar viene inserita l'opzione per eliminare momentaneamente le scie dei target dal riquadro del radar. Le scie dei target inizieranno a comparire nuovamente se non le si disattiva come sopra descritto.

## **Tavolozza del radar**

Si possono utilizzare diversi colori (tavolozze) per rappresentare i dettagli sul riquadro del radar.

## **Orientamento radar**

L'orientamento del radar viene indicato nell'angolo superiore sinistro del riquadro del radar come HU (Heading UP, prora in su), NU (North Up, nord in su) o CU (Course up, rotta in su).

## **Head-up (Prora in su)**

Nella modalità Head-up (Prora in su), la linea di rotta sul PPI è orientata a 0° sulla scala di rilevamento e verso la parte superiore dello schermo. L'immagine radar viene visualizzata in relazione alla propria imbarcazione e ruota al virare dell'imbarcazione.

→ **Nota:** La modalità Head-up (Prora in su) è disponibile solo in movimento relativo ed è l'unica modalità di orientamento disponibile se il radar non è collegato a una sorgente di rotta.



### **Nord in su**

Nella modalità Nord in su, l'indicazione 0° sul PPI rappresenta il Nord. La linea di rotta sul PPI viene orientata in base alla rotta della propria imbarcazione ottenuta dalla girobussola. Quando l'imbarcazione vira, la linea di rotta cambia direzione in base alla rotta dell'imbarcazione mentre l'immagine radar rimane stabilizzata.

L'orientamento Nord in su non è disponibile se al radar non è collegata alcuna sorgente di rotta. Se i dati di rotta vengono persi, il sistema passa automaticamente all'orientamento Head-up (Prora in su).

### **Rotta in su**

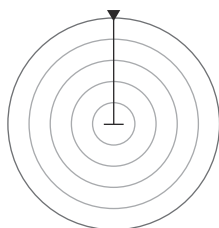
Nella modalità Rotta in su, la parte superiore della scala di rilevamento indica la rotta vera dell'imbarcazione misurata rispetto al Nord nel momento dell'attivazione di Rotta in su. Quando l'imbarcazione vira, la scala di rilevamento rimane fissa mentre la linea di rotta ruota in base alla strarozata e al cambio di rotta dell'imbarcazione.

L'orientamento Rotta in su viene reimpostato selezionando nuovamente la modalità Rotta in su.

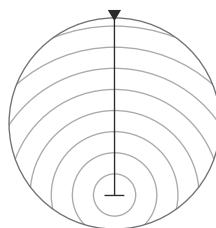
### **Impostazione dell'offset del centro del PPI**

È possibile impostare l'origine della posizione dell'antenna su un punto diverso del PPI del radar. Sono disponibili le opzioni descritte nelle sezioni seguenti.

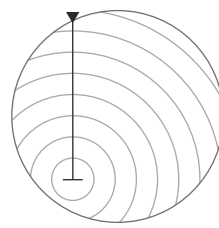
→ **Nota:** L'impostazione dell'offset del centro del PPI è consentita solo in movimento relativo.



*Centro del PPI: Centro*



*Centro del PPI: Guarda  
Avanti*



*Centro del PPI: Offset*

È possibile riportare il centro dell'antenna al centro del PPI utilizzando l'opzione Offset nel menu Visione.

→ **Nota:** La scala di rilevamento è in base al CCRP (costante punto di riferimento comune) mentre l'offset imposta la posizione dell'antenna radar sul PPI. Il decentramento massimo consentito è il 75% del raggio alla distanza corrente. In questo modo, il CCRP potrebbe trovarsi all'esterno della scala di rilevamento. In tali casi, le misurazioni vengono comunque effettuate in base al CCRP e la scala di rilevamento viene compressa di conseguenza.

### **Centro**

L'opzione Centro consente di ripristinare la posizione dell'antenna al centro del PPI.

### **Guarda avanti**

L'opzione Guarda avanti viene utilizzata per ingrandire al massimo la vista davanti all'imbarcazione. Quando è selezionata, il centro del PPI viene collocato al 70% del raggio del PPI, a 180° rispetto alla parte superiore del display.

→ **Nota:** L'opzione Guarda avanti è disponibile solo nell'orientamento radar Prora in su.

### **Imposta offset su cursore**

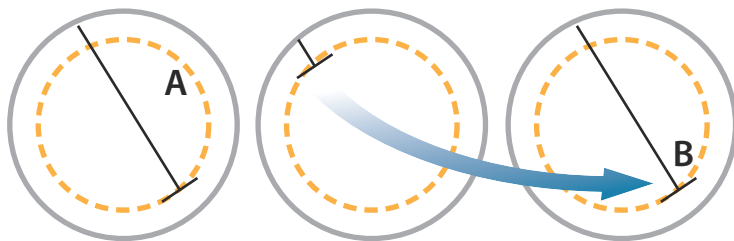
Questa opzione consente di utilizzare il cursore per selezionare il centro dell'antenna.

Quando l'opzione è selezionata, il cursore viene visualizzato sul PPI.

- Spostare il cursore nella posizione di compensazione preferita, quindi premere il tasto Invio o il tasto sinistro del mouse per spostare il centro del PPI sulla posizione del cursore.

### **Moto reale**

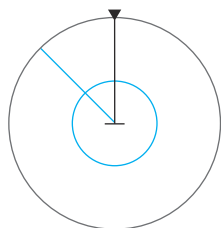
In modalità moto reale, durante il viaggio, l'imbarcazione e tutti i target in movimento si muovono sul PPI radar. Tutti gli oggetti stazionari rimangono in una posizione fissa. Quando il simbolo dell'imbarcazione raggiunge il 75% del raggio del PPI (**A**), l'immagine radar viene nuovamente tracciata con il simbolo dell'imbarcazione riposizionato (**B**) a 180° rispetto al rilevamento di rotta corrente.



Se è selezionata la modalità Moto Vero, l'opzione di reimpostazione del movimento vero è disponibile nel menu. In questo modo è possibile reimpostare manualmente l'immagine del radar e il simbolo dell'imbarcazione in corrispondenza della posizione iniziale.

→ **Nota:** Il movimento vero è disponibile solo se il PPI è in modalità di orientamento Nord in su o Rotta in su.

## Indicatori EBL/VRM

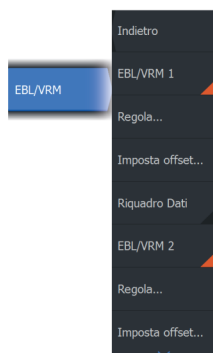


L'EBL (Electronic Bearing Line, traiettoria elettronica) e il VRM (Variable Range Marker, indicatore di distanza variabile) consentono di misurare rapidamente la distanza e la direzione rispetto ad altre imbarcazioni e masse continentali all'interno del raggio del radar. Sull'immagine radar è possibile posizionare due diversi EBL/VRM.

Per impostazione predefinita, queste variabili vengono posizionate dal centro dell'imbarcazione. Tuttavia, è possibile compensare il punto di riferimento in qualunque posizione sull'immagine del radar.

### Definizione di un oggetto EBL/VRM

1. Verificare che il cursore non sia attivo.
2. Attivare il menu, selezionare EBL/VRM, quindi selezionare EBL/VRM 1 o EBL/VRM 2.
  - L'indicatore EBL/VRM verrà posizionato sull'immagine del radar.
3. Selezionare l'opzione Regolazione dal menu se si deve riposizionare l'indicatore
  - Regolare l'indicatore trascinandolo in posizione
4. Salvare le impostazioni.



## Attivazione e disattivazione degli indicatori EBL/VRM

Quando un indicatore EBL/VRM è posizionato, è possibile attivare o disattivare l'EBL/VRM in questo modo:

- deselezionare l'indicatore dal menu

## Posizionamento degli indicatori EBL/VRM tramite il cursore

1. Posizionare il cursore sull'immagine del radar
2. Attivare il menu.
3. Selezionare uno degli indicatori EBL/VRM.
  - La linea EBL e il cerchio VRM vengono posizionati nel punto in cui si trova il cursore.

## Impostazione dell'offset di un indicatore EBL/VRM

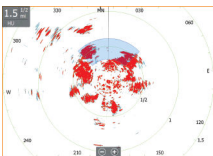
1. Verificare che il cursore non sia attivo
2. Attivare il menu, , selezionare **EBL/VRM**, quindi selezionare l'indicatore di cui impostare l'offset
3. Selezionare l'opzione imposta offset
4. Posizionare il cursore sul riquadro del radar per impostare la posizione di offset
5. Selezionare l'opzione di salvataggio nel menu per salvare le impostazioni.

È possibile reimpostare il centro di EBL/VRM sulla posizione dell'imbarcazione dal menu.

## Riquadro dati

Mostra i dati EBL/VRM sovrapposti al riquadro.

## Impostazione di una zona di guardia attorno all'imbarcazione

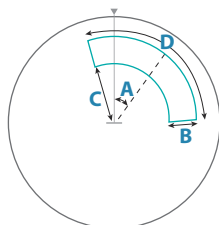


Una zona di guardia è un'area (circolare o un settore) che è possibile definire sull'immagine del radar. Se utilizzata, un allarme avvisa quando un target del radar entra o esce dalla zona.

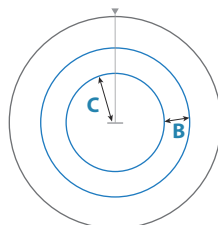
## Definizione di una zona di guardia

1. Verificare che il cursore non sia attivo.

2. Attivare il menu, selezionare **Guard zones** (Zone di guardia), quindi scegliere una delle zone di guardia.
3. Selezionare la forma per la zona.
  - Le opzioni di regolazione dipendono dalla forma della zona di guardia.
4. Selezionare **Regola** per le impostazioni per la zona di guardia. I valori possono essere impostati dal menu o tramite trascinamento sul pannello del radar.
  - **A**: direzione in relazione alla rotta dell'imbarcazione
  - **B**: profondità
  - **C**: distanza in relazione al centro dell'imbarcazione
  - **D**: larghezza
5. Selezionare l'opzione di salvataggio nel menu per salvare le impostazioni.



*Forma: settore*



*Forma: cerchio*

## Accensione e spegnimento zone di guardia

Quando una zona di guardia viene definita, è possibile attivarla o disattivarla:

- deselezionando la zona di guardia dal menu

## Impostazioni allarme

Quando un target del radar supera i limiti della zona di guardia, viene attivato un allarme. È possibile scegliere se attivare l'allarme quando il target entra o quando esce dalla zona.

## Sensibilità

È possibile regolare la sensibilità della zona di guardia per evitare gli allarmi relativi a target di piccole dimensioni.

## Target MARPA

Se il sistema è dotato di sensore di direzione, la funzione MARPA (Mini Automatic Radar Plotting Aid) può essere utilizzata per tracciare fino a dieci target radar.







È possibile impostare gli allarmi in modo da ricevere una notifica quando un target si trova a una distanza troppo ravvicinata. Fare riferimento a *"Impostazioni Radar"* a pagina 160.

Lo strumento di tracciamento MARPA è importante per evitare collisioni.

→ **Nota:** MARPA richiede i dati di direzione sia per il radar sia per l'unità.

### Simboli dei target MARPA

Il sistema utilizza i simboli target elencati di seguito.

	Acquisizione di un target MARPA. Solitamente sono richieste fino a 10 rotazioni complete dello scanner.
	Target MARPA tracciato non in movimento o all'ancora.
	Target MARPA tracciato e sicuro con linee di estensione.
	Target MARPA pericoloso. Un target viene considerato pericoloso quando rientra nella zona di guardia definita nel riquadro del radar.
	Se non vengono ricevuti segnali entro un limite di tempo, un target viene considerato perso. Il simbolo del target rappresenta l'ultima posizione valida del target prima della perdita della ricezione dei dati.
	Target MARPA selezionato, attivato posizionando il cursore sull'icona del target. Il target assume nuovamente il simbolo predefinito quando si rimuove il cursore.

### Localizzazione dei target MARPA



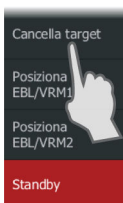
1. Posizionare il cursore sul target nell'immagine del radar
2. Selezionare **Acquisisci bersagli** dal menu
3. Ripetere il processo per localizzare più target

Una volta identificati i target, possono essere necessarie fino a 10 scansioni radar per acquisire e quindi tracciare il target.

## Annullamento del tracciamento dei target MARPA

Una volta tracciati i target, nel menu del radar vengono aggiunte opzioni per eliminare singoli target o per interrompere la funzione di tracciamento.

Annullare il tracciamento di singoli target selezionando l'icona del target e quindi **Cancella target** nel menu.



## Visualizzazione delle informazioni del target MARPA

È possibile visualizzare informazioni dettagliate per i target MARPA. Selezionare il target desiderato e il relativo popup oppure fare clic su **Dettagli target** nel menu.

Dettagli targets MARPA	
ID:	6
Stato:	acquisizione
Distanza (mi):	0.35
Rilevamento (°M):	323
SOG (mph):	0.0
Velocità relativa (mph):	0.0
COG (°M):	0
Rotta relativa (°M):	341
CPA (mi):	62.1
TCPA (hrs):	-199860:53:20

## Impostazioni degli allarmi MARPA

È possibile definire gli allarmi MARPA indicati di seguito.

- **Target MARPA perso**  
Specifica se viene attivato un allarme quando un target MARPA viene perso.
- **MARPA non disponibile**  
Specifica se viene attivato un allarme se non sono disponibili i dati richiesti per il funzionamento di MARPA (posizione GPS valida e sensore di direzione connesso al server del radar).

È inoltre possibile configurare una zona di guardia attorno all'imbarcazione e quando un target si trova in questa zona è possibile attivare un allarme. Per ulteriori informazioni, fare riferimento alle impostazioni Marpa in *"Impostazioni Radar"* a pagina 160.

## Registrazione dati radar

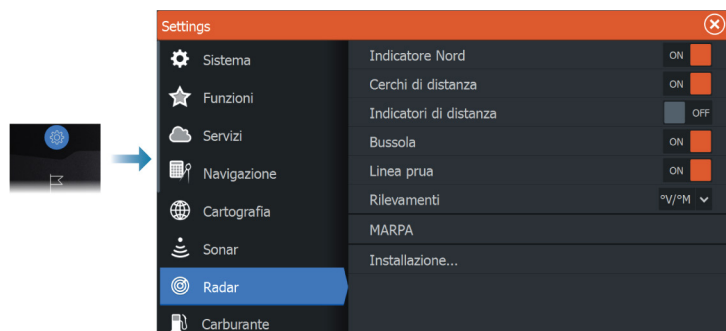
È possibile registrare i dati del radar e salvare il relativo file all'interno dell'unità o su un dispositivo di archiviazione collegato all'unità.

È possibile utilizzare un file radar registrato per documentare un evento o un errore operativo. Un file di radar registrato può inoltre essere utilizzato dal simulatore.

→ **Nota:** L'opzione del menu di registrazione è disponibile se la registrazione è attivata nelle impostazioni di sistema avanzate.

Se è disponibile più di un radar, è possibile selezionare la sorgente da registrare.

## Impostazioni Radar



### Radar symbology (Simboli del radar)

È possibile scegliere quali elementi facoltativi del radar devono essere attivati o disattivati collettivamente dal menu. Fare riferimento all'illustrazione del riquadro del radar.

### Rilevamenti

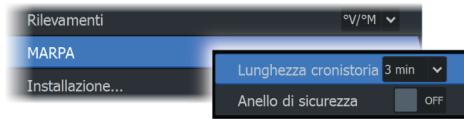
Utilizzati per scegliere se il rilevamento del radar deve essere misurato in relazione al nord magnetico effettivo (°T/°M) o in base alla rotta relativa (°R).



## MARPA

È possibile stabilire la lunghezza della scia dei target MARPA in modo da seguire più agevolmente i movimenti dei target.

Intorno all'imbarcazione è possibile aggiungere un cerchio per delimitare la zona di pericolo. Il raggio dell'anello coincide con il punto di approccio più vicino impostato nella finestra di dialogo Imbarcazioni pericolose. Fare riferimento a "*Identificazione delle imbarcazioni pericolose*" a pagina 173. Se viene registrata un'imbarcazione nella zona di guardia, viene attivato un allarme.



## Installazione

L'opzione Installazione viene utilizzata per l'installazione del radar, descritta nei manuali di installazione del radar o di HDS Live.

# 20

## Audio

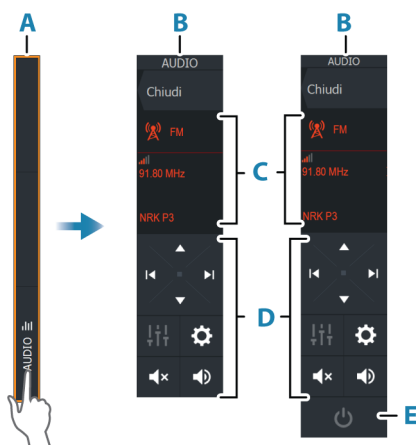
### Informazioni sulla funzione audio

Se un sistema audio Ethernet o NMEA 2000 compatibile è collegato alla rete, è possibile utilizzare l'unità per controllare e personalizzare il sistema audio sull'imbarcazione.

Prima di poterla utilizzare, l'apparecchiatura audio deve essere installata seguendo le istruzioni contenute nel manuale d'installazione dell'unità e nella documentazione fornita con il dispositivo audio.

### Il controller audio

I pulsanti dei controlli, gli strumenti e le opzioni variano da una sorgente audio a un'altra.



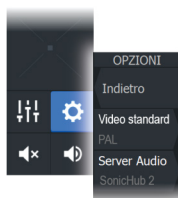
- A** Barra di controllo
- B** Audio Controller, schermo piccolo e grande
- C** Sorgente e informazioni sulla sorgente
- D** Pulsanti di controllo
- E** Pulsante On/Off

→ **Nota:** Sui display piccoli, il pulsante Off si trova nell'elenco sorgenti.

## Configurazione del sistema audio

### Server Audio

Se più sorgenti radio sono collegate alla stessa rete, uno dei dispositivi deve essere selezionato come server Audio. Se è presente solo un dispositivo, viene selezionato come server Audio per impostazione predefinita.



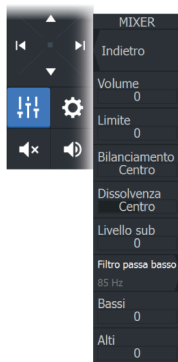
### Impostazione degli altoparlanti

→ **Nota:** Il numero di opzioni mixer dipende dal server audio attivo.

### Zone altoparlanti

Questo dispositivo può essere impostato in modo da controllare le diverse zone audio. Il numero di zone dipende dal server audio collegato al sistema.

È possibile regolare le impostazioni di bilanciamento, volume e limite di volume in modo individuale per ogni zona. Le regolazioni alle impostazioni dei bassi e degli alti hanno effetto su tutte le zone.



### Controllo del volume master

Per impostazione predefinita, il volume di tutte le zone degli altoparlanti viene regolato contestualmente al volume.

È possibile regolare ciascuna zona degli altoparlanti individualmente. È anche possibile definire quali zone vengono influenzate dalla regolazione del volume.

## Selezionare la sorgente audio

Utilizzare il pulsante Sorgente per visualizzare la lista delle sorgenti audio. Il numero di sorgenti varia a seconda del server audio attivo.



### Dispositivi Bluetooth

Se il server audio supporta il Bluetooth, il Bluetooth sarà inserito nell'elenco delle sorgenti.

Utilizzare l'icona dei dispositivi Bluetooth nel controller audio per abbinare il server audio a un dispositivo Bluetooth, come uno smartphone o un tablet.

## Utilizzo di una radio FM/AM

### Selezione della regione di sintonizzazione

Prima di utilizzare la radio FM, AM o VHF, è necessario selezionare la regione appropriata per la posizione.

### Canali radio

Per sintonizzare un canale radio AM/FM:

- Tenere premuto il pulsante di controllo audio destro o sinistro

Per salvare un canale tra i preferiti:

- Selezionare l'opzione di menu Preferiti

Per sfogliare i canali preferiti:

- Selezionare il pulsante di controllo audio su o giù

### Elenco dei canali preferiti



L'elenco dei canali preferiti può essere utilizzato per selezionare un canale e per l'eliminazione dei canali salvati dall'elenco.

## Radio Sirius

→ **Nota:** La radio Sirius è disponibile solo in America settentrionale.

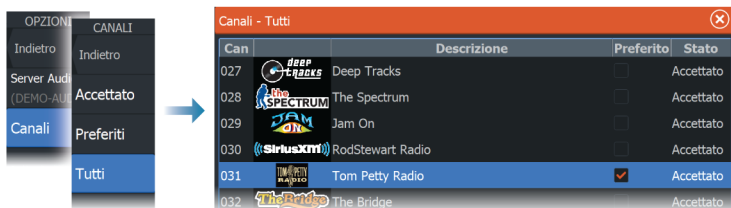
È possibile collegare un modulo satellitare compatibile al server audio per ricevere la radio SiriusXM sul sistema.

Il servizio Sirius copre l'entroterra degli USA, e le aree costiere degli oceani Atlantico e Pacifico, del Golfo del Messico, nonché del Mar dei Caraibi. I prodotti audio SiriusXM ricevuti variano in funzione del pacchetto di abbonamento sottoscritto. Per maggiori informazioni

fare riferimento a [www.siriusXM.com](http://www.siriusXM.com) e alla documentazione del server.

## Elenco dei canali Sirius

Sono disponibili diverse opzioni per la visualizzazione dei canali Sirius.



## Canali Sirius preferiti

È possibile creare i canali preferiti dall'elenco di tutti i canali e l'elenco dei canali per i quali si è sottoscritto un abbonamento.

## Selezione di un canale Sirius

Per selezionare un canale:

- Selezionare il pulsante di controllo audio sinistro o destro

Per sfogliare i canali preferiti:

- Selezionare il pulsante di controllo audio su o giù

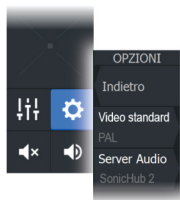
## Blocco dei canali

È possibile bloccare la trasmissione di canali Sirius. Per bloccare e sbloccare i canali è necessario un codice a 4 cifre scelto dall'utente.

## Visualizzazione di video su DVD

È possibile visualizzare video DVD da un dispositivo FUSION-Link nelle unità con un cavo adattatore video (000-11010-001), venduto separatamente. Il DVD viene visualizzato in un riquadro Video.

È possibile controllare il video dal controller audio quando la sorgente audio è impostata su DVD.



## Standard video

Questa unità supporta i video NTSC e PAL. Verificare lo standard video locale o lo standard delle telecamere.

# 21

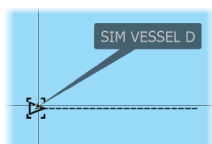
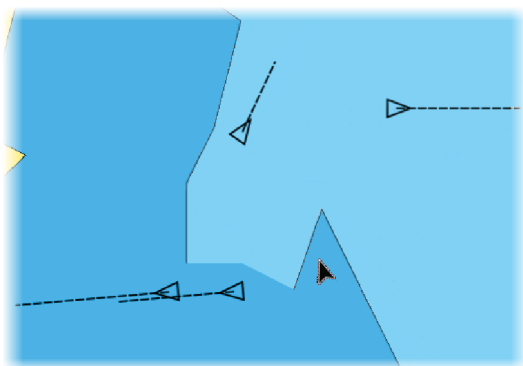
## AIS

### Informazioni su AIS

Se al sistema radar è collegato un AIS (Automatic Identification System) compatibile, i target rilevati da questi dispositivi possono essere visualizzati e tracciati. È altresì possibile visualizzare messaggi e posizione degli apparecchi di trasmissione DSC nel raggio di rilevamento.

I target AIS possono essere visualizzati in sovrapposizione alla mappa e alle immagini radar.

L'AIS è uno strumento importante per viaggiare in sicurezza ed evitare le collisioni. È possibile impostare allarmi che avvertono se un target AIS si avvicina eccessivamente o se viene perso.



### Selezione di un target AIS

Quando si seleziona un'icona AIS, il simbolo diventa quello del target selezionato. Può essere selezionato un solo target alla volta.

→ **Nota:** Le informazioni popup devono essere abilitate per visualizzare il nome dell'imbarcazione. Fare riferimento a *"Impostazioni di cartografia"* a pagina 55.

### Ricerca di imbarcazioni AIS

Per cercare target AIS, utilizzare l'opzione Trova nel menu. Se il cursore è attivo, il sistema cerca le imbarcazioni attorno alla

posizione del cursore. Senza un cursore attivo, il sistema cerca quelle attorno alla posizione della propria imbarcazione.

## Visualizzazione delle informazioni sui target

### Finestra di dialogo Imbarcazioni

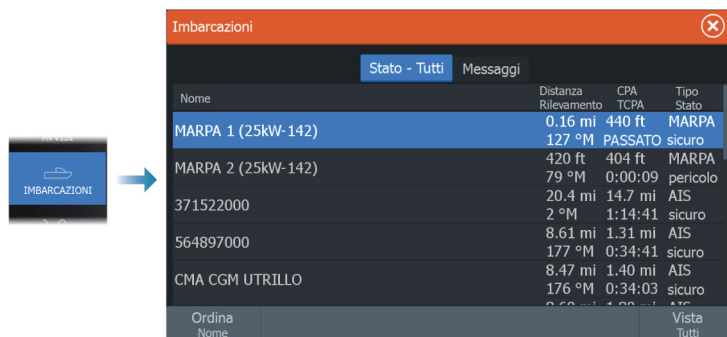
La finestra di dialogo Imbarcazioni visualizza un elenco di tutti i target AIS e MARPA.

Per impostazione predefinita, la finestra di dialogo elenca i target in ordine di distanza dall'imbarcazione. È possibile modificare i parametri dell'elenco e visualizzare solamente alcune tipologie di target.

La finestra di dialogo elenca anche i messaggi AIS ricevuti.

Per visualizzare la finestra di dialogo Imbarcazioni:

- selezionare l'opzione Dati nel menu



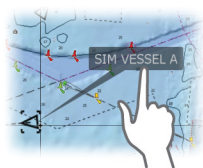
### Dettagli imbarcazione AIS

Informazioni dettagliate su una destinazione AIS sono disponibili nella finestra di dialogo Dettagli imbarcazione AIS.

Per visualizzare la finestra di dialogo:

- Selezionare il pop-up AIS
- Selezionare l'opzione Informazioni dal menu





Dettagli imbarcazione AIS	
SIM VESSEL A (MMSI: 366771124)	
Nominativo Chiamata: ABC1234	Stato: Sicuro
IMO: 123	NavStatus: A Motore
Classe AIS: A	Pescaggio (m): 1.0
Tipo: Sconosciuto	Latitudine: N 25°45.00
Lunghezza (m): 12.2	Longitudine: W 80°07.10
Baglio (m): 6.1	Precisione: Alta (10m)
	ROT (°/s): 0.0
Rilevamento (°M): 86	SOG (kn): 15.00
Distanza (MN): 0.87	COG (°M): 272
CPA (MN): 0.45	Prua (°M): 272
TCPA (hrs): 0:02:15	Destinazione: MIAMI
	ETA: 04/10/2009

## Chiamata di un'imbarcazione AIS

Se il sistema include una radio VHF che supporta chiamate DSC (Digital Select Calling) tramite NMEA 2000 o NMEA 0183, è possibile avviare una chiamata DSC ad altre imbarcazioni dall'unità.

L'opzione di chiamata è disponibile nella finestra di dialogo Dettagli imbarcazione AIS e nella finestra di dialogo di stato Imbarcazione. Fare riferimento a *"Visualizzazione delle informazioni sui target"* a pagina 168.

## AIS SART

Quando un AIS SART (segnalatore di ricerca e salvataggio) viene attivato, inizia a trasmettere la propria posizione e i dati identificativi. Il dispositivo AIS riceve tali dati.

Se il ricevitore AIS non è conforme ad AIS SART, interpreta i dati AIS SART ricevuti come segnale proveniente da un trasmettitore AIS standard. Un'icona viene posizionata nella carta, ma si tratta dell'icona di un'imbarcazione AIS.

Se il ricevitore AIS è conforme ad AIS SART, quando si ricevono i dati AIS SART si verifica quanto segue:

- Un'icona AIS SART appare sulla carta nella posizione ricevuta da AIS SART
- Viene visualizzato un messaggio di allarme

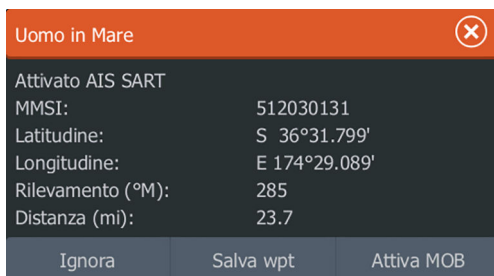
Se si è attivata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro.

→ **Nota:** Se i dati AIS SART ricevuti riguardano un test e non un messaggio attivo, l'icona sarà verde.



## Messaggio di allarme di AIS SART

Quando si ricevono i dati da AIS SART, viene visualizzato un messaggio di allarme. Tale messaggio include il numero univoco MMSI di AIS SART, la posizione, la distanza e la direzione dell'imbarcazione.

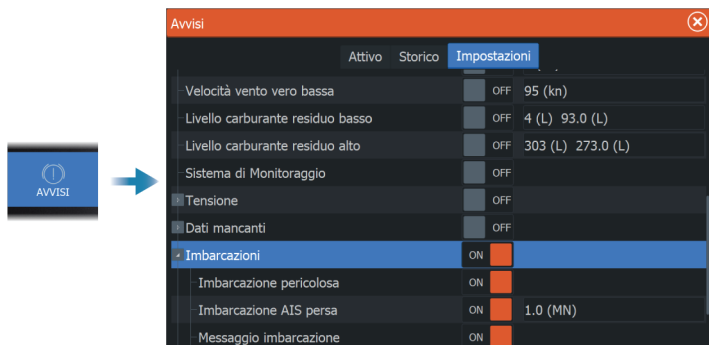


Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Ignore
  - L'allarme viene spento e il messaggio viene chiuso. L'allarme non compare più.
- **Nota:** Se si sceglie di ignorare l'allarme, l'icona di AIS SART resta visibile nella carta e AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni.
- Salva wpt
  - Il waypoint viene salvato nell'elenco dei waypoint. Il nome del waypoint è preceduto dal prefisso MOB AIS SART, seguito dal numero MMSI univoco del transponder SART, ad esempio MOB AIS SART - 12345678.
- Attiva MOB
  - La visualizzazione passa a un riquadro cartografico zoomato, centrato sulla posizione AIS SART
  - Il sistema crea una rotta attiva verso la posizione AIS SART
- **Nota:** Se la funzione MOB è già attiva, verrà terminata e sostituita con una nuova rotta verso la posizione AIS SART.
- **Nota:** Se AIS smette di ricevere i messaggi di AIS SART, AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni per 10 minuti dopo aver ricevuto l'ultimo segnale.

## Allarmi dell'imbarcazione

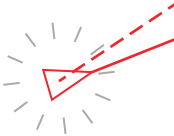
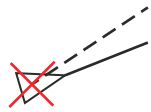


È possibile definire diversi allarmi per essere avvertiti nel caso in cui un target venga a trovarsi all'interno di una distanza limite predefinita o se viene perso un target precedentemente identificato.



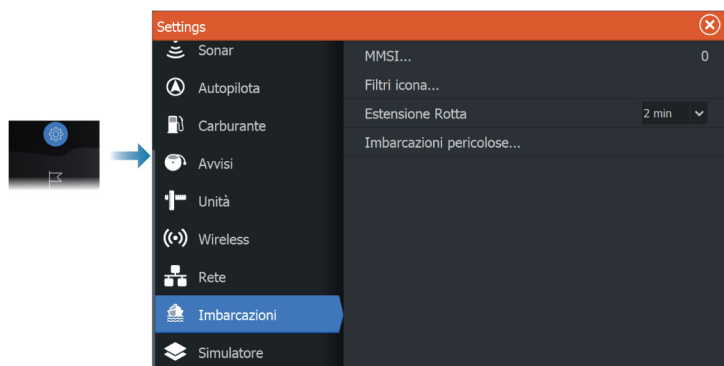
## Simboli dei target AIS

Per i target AIS vengono utilizzate le seguenti icone nel sistema:

Sim- bolo	Descrizione
	<b>Target AIS sospeso</b> , allineato alle informazioni ricevute sulla direzione o alle informazioni sulla rotta rispetto al fondo se la direzione non è disponibile
	<b>Target AIS</b> con linea di rotta e velocità o rotta rispetto al fondo (linea tratteggiata) e con direzione di virata indicata
	<b>Target AIS</b> con traccia passata
	<b>Target AIS selezionato</b> , indicato da un quadrato (linea tratteggiata) attorno al simbolo del target

Sim- bolo	Descrizione
	<b>Target AIS pericoloso</b> , indicato da una linea in grassetto e in rosso. Il simbolo lampeggia finché l'allarme del target non viene confermato dall'operatore
	<b>Target AIS perso</b> , indicato da una linea sul simbolo del target. Il simbolo è situato sull'ultima posizione ricevuta dal target
	<b>AIS SART</b> (segnalatore di ricerca e salvataggio AIS)
	<b>AtoN</b> (Aiuto alla navigazione)

## Impostazioni dell'imbarcazione



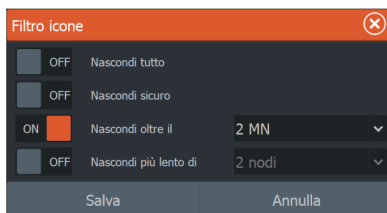
### MMSI

Opzione utilizzata per inserire il codice MMSI (Maritime Mobile Service Identity) nel sistema. L'inserimento di questo codice è necessario per ricevere messaggi indirizzati da imbarcazioni AIS e DSC. È necessario inserire anche il proprio codice MMSI per evitare di visualizzare la propria imbarcazione come target AIS.

## Filtri Icone

Per impostazione predefinita, tutti i target vengono mostrati sul riquadro se un dispositivo AIS è collegato al sistema.

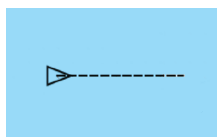
È possibile scegliere di non visualizzare i target o di filtrare le icone in base alle impostazioni di sicurezza, alla distanza e alla velocità dell'imbarcazione.



## Estensione di rotta

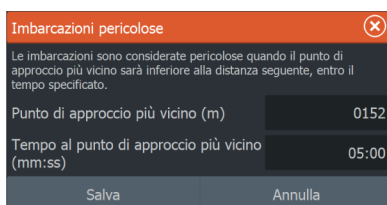
È possibile impostare la lunghezza della linea di estensione di rotta rispetto al fondo (COG, Course Over Ground) per imbarcazioni AIS. La lunghezza della linea di estensione può essere impostata su una distanza fissa o può indicare la distanza che verrà percorsa dall'imbarcazione nell'intervallo di tempo selezionato.

Per informazioni sulle linee di estensione dell'imbarcazione, fare riferimento a "*Linee di estensione*" a pagina 55.



## Identificazione delle imbarcazioni pericolose

È possibile utilizzare i valori CPA (Closest point of approach, punto d'approccio più vicino) e TCPA (Tempo al punto d'approccio più vicino) per definire quando un target deve essere considerato pericoloso. Quando un target rientra nella distanza impostata per il CPA o nel limite di tempo impostato per il TCPA, il simbolo diventa quello di target pericoloso.



# 22

## Meteo SiriusXM

### Informazioni su Meteo SiriusXM

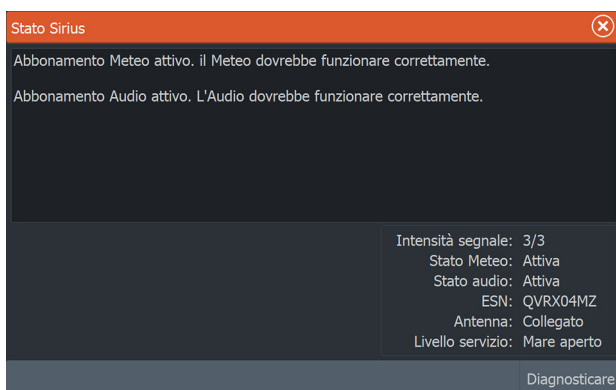
→ **Nota:** L'applicazione meteo SiriusXM è disponibile solo in America settentrionale.

Se connessi a un modulo meteo Navico, è possibile sottoscrivere un abbonamento e includere il servizio Sirius meteo al sistema.

A seconda del pacchetto di abbonamento selezionato, il servizio meteo Sirius copre una varietà di acque interne e di aree costiere americane. Per ulteriori informazioni, visitare il sito [www.siriusxm.com/sxmmarine](http://www.siriusxm.com/sxmmarine).

### Riquadro dello stato di Sirius

Quando il modulo meteo è collegato al sistema, è possibile accedere al riquadro dello stato di Sirius.

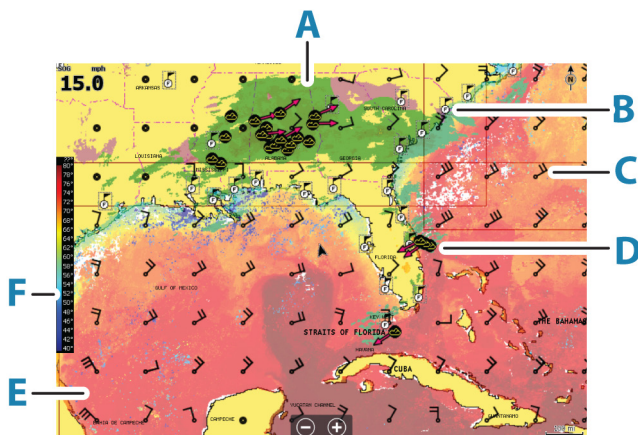


Il riquadro dello stato mostra che i valori dell'intensità del segnale sono indicati come 1/3 (debole), 2/3 (buono) o 3/3 (preferito). Esso include anche lo stato dell'antenna, il livello del servizio e il numero di serie elettronico del modulo meteo.

### Riquadro meteo Sirius

L'opzione meteo Sirius può essere visualizzata come immagine sovrimpressa al riquadro cartografico.

Quando è selezionata la sovrapposizione delle informazioni meteo, il menu Cartografia include anche le opzioni meteo disponibili.



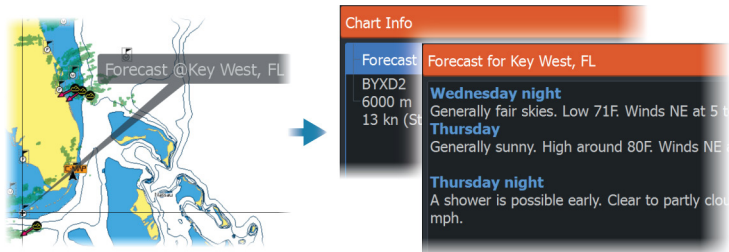
- A** Tonalità colori precipitazioni
- B** Icona Previsione per la città
- C** Picco di vento
- D** Icona Tempesta
- E** Barra colori SST
- F** Tonalità colori SST

## Mostrare dettagli Meteo

Se i pop-up sono attivati, è possibile selezionare un'icona Meteo per visualizzare l'identità dell'osservazione.

Se si seleziona il pop-up, vengono mostrate informazioni dettagliate riguardo all'osservazione. È inoltre possibile visualizzare le informazioni dettagliate dal menu quando l'icona Meteo è selezionata.

N 24°03.491'  
W 81°30.898'  
115.5 NM, 224 °M  
Moderate rain



## Meteo locale

La finestra di dialogo Meteo locale mostra le condizioni meteo attuali e le previsioni meteo per la posizione corrente.



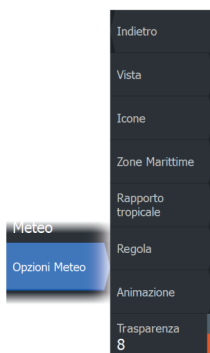
## Opzioni Meteo

### Opzioni di visione

#### **Precipitazione**

Le tonalità di colore vengono utilizzate per indicare il tipo di precipitazione e l'intensità. Il colore più scuro indica la massima intensità.

Pioggia	Da verde chiaro (pioggia di debole intensità) - giallo - arancio - a rosso scuro (pioggia di forte intensità)
Neve	Blu





Misto	Rosa
-------	------

### **Temperatura del mare in superficie (SST)**

È possibile mostrare la temperatura del mare in superficie sotto forma di testo o tonalità di colore.

Se si sceglie la codifica a colori, la barra dei colori SST viene mostrata a sinistra del display.

È possibile definire la modalità di utilizzo dei codici colore per identificare la temperatura del mare in superficie. Fare riferimento a *"Regolazione dei codici colore"* a pagina 179.

### **Indicazione previsione onde**

È possibile utilizzare i colori per indicare l'altezza prevista delle onde. L'altezza massima delle onde è indicata in rosso scuro, l'altezza minima in blu.

È possibile definire la modalità di utilizzo dei codici colore per identificare l'altezza delle onde. Fare riferimento a *"Regolazione dei codici colore"* a pagina 179.




### **Previsione picchi di vento**


I picchi di vento previsti possono essere mostrati o nascosti nel riquadro Meteo.

#### **Picchi di vento**

La rotazione dei picchi di vento mostra la direzione relativa del vento, con la coda a indicare la direzione di origine. Nel grafico seguente il vento proviene da nord-ovest.

La velocità del vento è indicata da una combinazione di picchi alti e bassi in fondo alla coda del vento.

	Zero nodi/Direzione del vento non determinata
	Picco basso = 5 nodi
	Picco alto = 10 nodi

	Picco freccia = 50 nodi
--	-------------------------

Se una coda mostra una combinazione di picchi da 5 e 10 nodi, questi dovranno essere aggiunti insieme per dare la velocità del vento totale. Nei seguenti esempi 3 picchi alti + 1 picco basso indicano 35 nodi, mentre 1 picco freccia + 1 picco alto indicano 60 nodi.



*Velocità del vento: 35 nodi*












*Velocità del vento: 60 nodi*

## Icone meteo

Per mostrare le condizioni meteo correnti o previste sono disponibili numerose icone meteo.

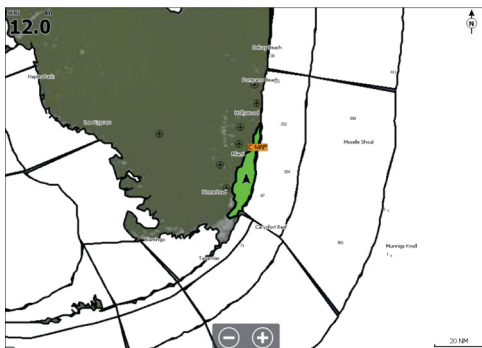
Selezionare un'icona per visualizzare informazioni meteo dettagliate.

	Previsione per la città
	Osservazione superficie
	Traccia tempesta tropicale: passata (grigio) - in corso (rosso) - prevista (giallo)
	Traccia uragano (categoria da 1 a 5): passato (grigio) - in corso (rosso) - previsto (giallo)
	Traccia temporale/depressione tropicale: passato (grigio) - in corso (rosso) - previsto (giallo)
	Attributi tempesta
	Fulmini
	Posizione zona di sorveglianza e segnale di attenzione
	Posizione zona marittima

## Zona marittima

A seconda dell'abbonamento scelto, i servizi di SiriusXM includono l'accesso a bollettini meteo delle zone marittime degli Stati Uniti e del Canada, ad eccezione delle acque internazionali.

È possibile selezionare una zona marittima e visualizzarne le previsioni meteo. È anche possibile selezionare una zona marittima come quella di interesse corrente per essere avvisati di qualsiasi allerta meteo di quella zona.



## Rapporti tropicali

È possibile leggere rapporti tropicali, comprese informazioni sulle condizioni meteo in regioni tropicali. Tali rapporti sono disponibili per l'intero Atlantico e il Pacifico orientale.

## Regolazione dei codici colore

È possibile definire la codifica a colori dell'intervallo di temperature del mare in superficie e dell'altezza delle onde.

Le temperature che superano i valori più caldi e più freddi vengono visualizzate in una tonalità sempre più scura di rosso e di blu, rispettivamente.

Le onde con altezza superiore al valore massimo vengono indicate con una tonalità di rosso sempre più scura. Alle onde con altezza inferiore al valore minimo non vengono associati colori.

## Animazione dei grafici meteo

Le informazioni meteorologiche attivate vengono registrate. Queste informazioni possono essere utilizzate per animare condizioni

meteorologiche passate o future. La quantità di informazioni disponibili nel sistema dipende dalla quantità di attività meteo: più è complessa, meno tempo è disponibile per l'animazione.

È possibile guardare l'animazione delle condizioni meteo passate o future in base al tipo di visione meteo attivato.

- Con la sovrapposizione delle informazioni sulle precipitazioni è possibile vedere l'animazione delle precipitazioni passate e prevedere solo le condizioni meteo nell'immediato futuro.
- Con la sovrapposizione dell'altezza delle onde a colori, è possibile vedere l'animazione delle condizioni future (le previsioni).

Se l'opzione è attiva, nel riquadro viene visualizzato il tempo per l'animazione grafica corrente.

Ora: +3 hours

## Trasparenza

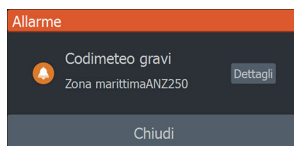
Regola la trasparenza della sovrapposizione.

## Allarmi meteo

È possibile impostare allarmi che segnalano la possibilità di fulmini o tempesta entro una determinata distanza dalla propria imbarcazione.

È inoltre possibile configurare un allarme come allarme meteo grave emesso nella zona marittima scelta.

La sorveglianza è definita dal servizio meteorologico nazionale (National Weather Service). Quando l'allarme per la sorveglianza viene attivato, si riceverà un allarme se la propria imbarcazione sta entrando in una zona di sorveglianza o è all'interno di essa.



# 23

## Controllo remoto dell'MFD

### Opzioni di controllo in remoto

Sono disponibili le seguenti opzioni per controllare in remoto l'MFD:

- uno smartphone o un tablet connesso allo stesso hotspot WiFi a cui è connesso l'MFD
- uno smartphone o un tablet, connesso a un MFD che agisce come punto di accesso WiFi
- un telecomando opzionale, collegato tramite Bluetooth

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, le funzioni Autopilota e CZone non possono essere controllate da un'unità in remoto.

### Smartphone e tablet



#### L'app Link

L'app Link deve essere utilizzata per connettere un telefono o un tablet all'MFD.

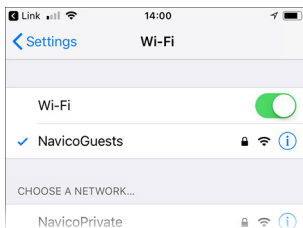
Quando connesso, l'applicazione Link sul telefono o tablet può essere utilizzata per:

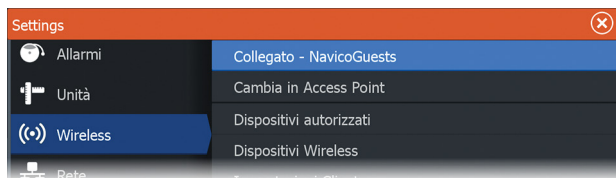
- Visualizzare e controllare da remoto il sistema
- Eseguire il backup e il ripristino delle impostazioni
- Eseguire il backup e il ripristino di waypoint, percorsi e tracce

L'app Link può essere scaricata dall'archivio applicazioni del telefono/tablet.

#### Connessione tramite un hotspot

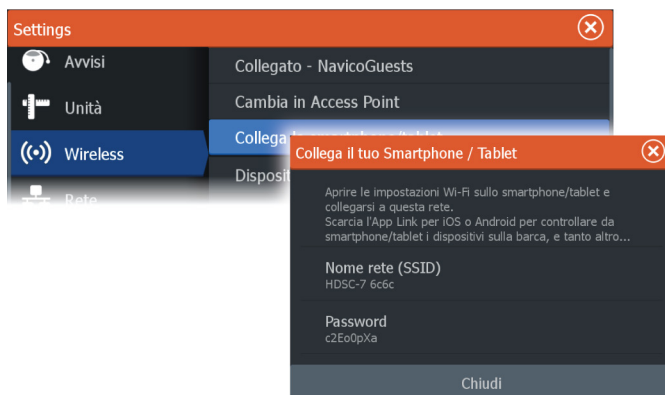
Se si connette un telefono/tablet e l'MFD allo stesso hotspot, è possibile utilizzare il telefono/tablet per controllare tutti gli MFD sulla stessa rete.





## Collegamento a un MFD che funge da punto di accesso

Se non si dispone dell'accesso a una rete wireless, è possibile connettere il proprio telefono/tablet direttamente all'MFD quando questo viene impostato come punto di accesso.



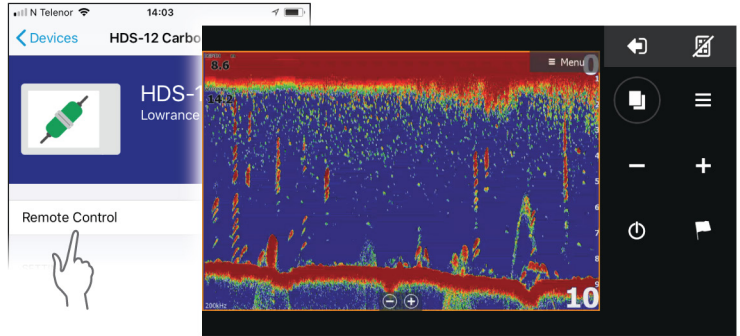
Il MFD deve essere impostato in modalità Punto di accesso per poter trasmettere. Se non è già in modalità Punto di accesso, verrà richiesto di passare a questa modalità quando si seleziona l'opzione Connetti nella finestra di dialogo.

Il nome di rete dell'MFD (SSID) verrà visualizzato come una rete disponibile nel telefono/tablet.

## Utilizzare l'app Link

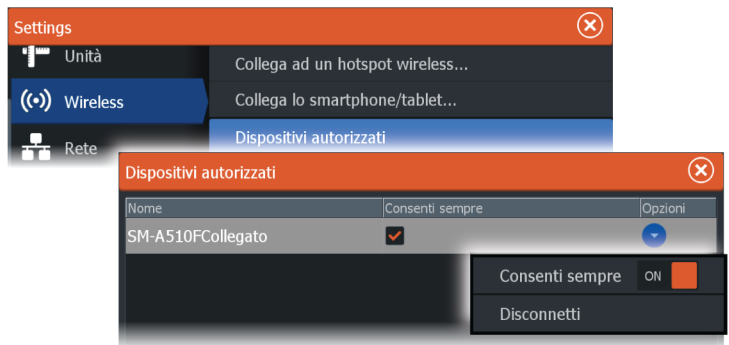
Avviare l'app Link per visualizzare i collegamenti MFD disponibili per il controllo remoto. L'elenco comprende sia gli MDF collegati sia quelli non collegati.

Selezionare l'MFD da controllare. Se l'MFD non è collegato, seguire le istruzioni sull'MFD e sul tablet/telefono per collegarli.



## Gestione dei telecomandi WiFi collegati

È possibile modificare il livello di accesso e rimuovere i telecomandi collegati tramite WiFi.



## Dispositivo di controllo remoto LR-1

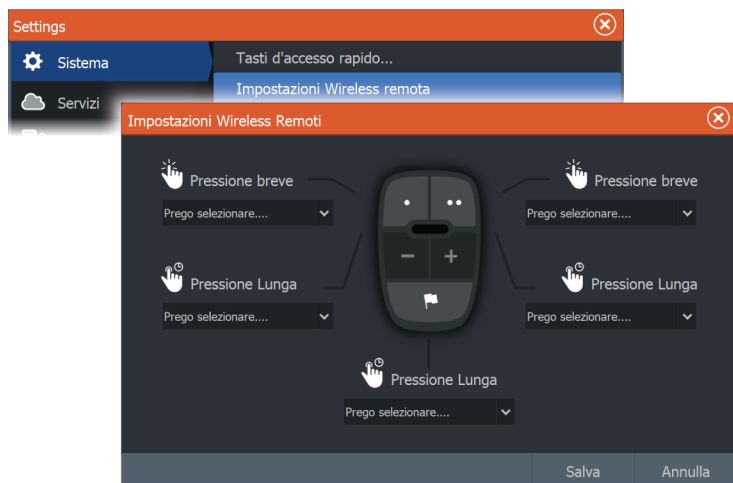
### Configurazione dei pulsanti sull'LR-1

I pulsanti del telecomando wireless opzionale vanno configurati prima che l'unità possa essere utilizzata.

I pulsanti possono essere riconfigurati in qualsiasi momento in modo da corrispondere alle preferenze dell'utente.

→ **Nota:** Le batterie devono essere inserite nel telecomando e le unità non devono distare più di 30 m (98 piedi) l'una dall'altra per configurare telecomando.

Selezionare una configurazione dall'elenco a discesa per ciascuno dei pulsanti che si desidera configurare.



## Utilizzo dell'LR-1

Premere il tasto dedicato sull'LR-1 per controllare in remoto l'MFD.

Un LED verde lampeggia sul telecomando ogni volta che si preme un tasto, per indicare che il telecomando è collegato e funzionante.



# 24

## Utilizzare il telefono tramite l'MFD

---

### Informazioni sull'integrazione del telefono

Le seguenti funzioni sono disponibili quando si collega un telefono alla HDS Live:

- Leggere e inviare messaggi di testo
  - Identificazione del chiamante per le chiamate in arrivo
- **Nota:** È possibile utilizzare uno smartphone per controllare a distanza l'MFD. Vedere "*Controllo remoto dell'MFD*" a pagina 181.

Limitazioni iPhone:

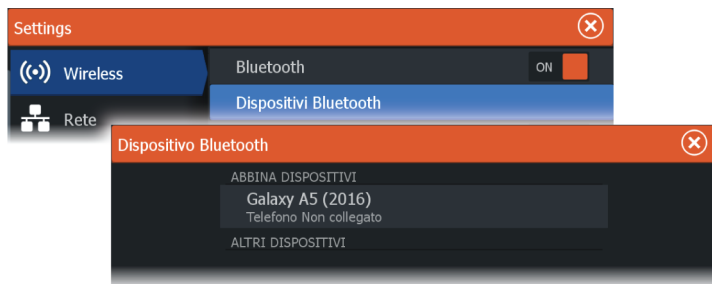
- Sono disponibili solo le chiamate in arrivo e i messaggi ricevuti quando il telefono è collegato all'MFD
- Non è possibile inviare messaggi dall'MFD. L'iPhone non supporta l'invio di messaggi da dispositivi Bluetooth connessi.

### Collegamento e associazione di un telefono

- **Nota:** Il Bluetooth deve essere attivato sul telefono prima di potersi collegare all'MFD.
- **Nota:** Se si desidera abbinare un secondo telefono mentre un telefono è collegato al MFD, consultare "*Gestione dispositivi Bluetooth*" a pagina 189.
- **Nota:** È sempre necessario connettersi a un telefono dall'MFD, non viceversa.

Usare l'icona del telefono per collegare il telefono all'MFD. Quando l'icona viene selezionata, avvengono le seguenti operazioni:

- La modalità Bluetooth viene attivata nell'MFD
- La finestra di dialogo dei dispositivi Bluetooth si apre, elencando tutti i dispositivi Bluetooth entro il raggio d'azione



Per abbinare un telefono elencato come **altri dispositivi** nella finestra di dialogo Dispositivi:

- Selezionare il telefono che si desidera associare e seguire le istruzioni visualizzate sul telefono e nell'MFD

Una volta associato, il telefono viene spostato nella sezione **dispositivo associato** all'interno della finestra di dialogo.

Per collegare un telefono associato:

- Selezionare il telefono che si desidera collegare

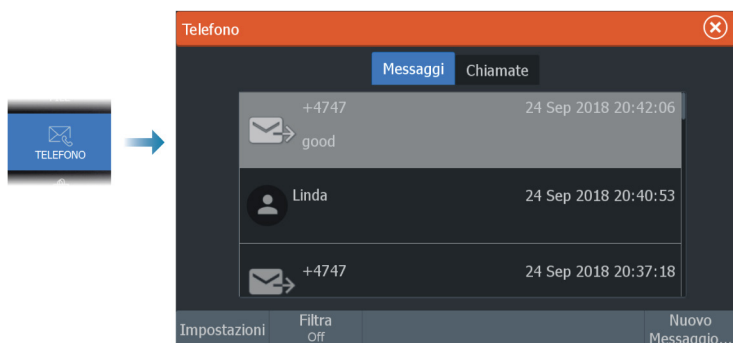
Quando il telefono e l'unità sono collegati, l'icona del telefono viene visualizzata nella pagina iniziale.

I messaggi in arrivo e le notifiche compariranno ora sull'MFD.



## Le notifiche del telefono

Dopo che il telefono e l'unità sono associati e connessi, utilizzare l'icona del telefono per visualizzare l'elenco dei messaggi e la cronologia delle chiamate.



Per impostazione predefinita, l'elenco dei messaggi mostra tutti i messaggi. L'elenco può essere filtrato per mostrare solo i messaggi inviati o quelli ricevuti.

## Creazione di un messaggio di testo

→ **Nota:** Questa opzione non è disponibile per iPhone.

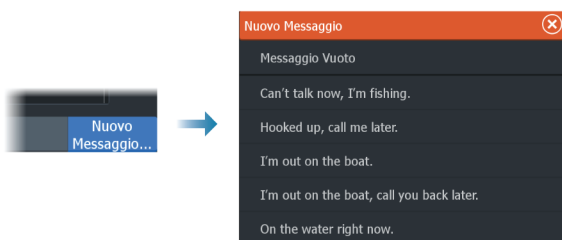
Per creare un nuovo messaggio di testo:

- Selezionare l'opzione Nuovo messaggio nella finestra di dialogo Messaggio

Per rispondere a un messaggio di testo o a una chiamata:

- Selezionare il messaggio o la chiamata a cui si desidera rispondere

Tutte le opzioni visualizza la nuova finestra Nuovo messaggio.



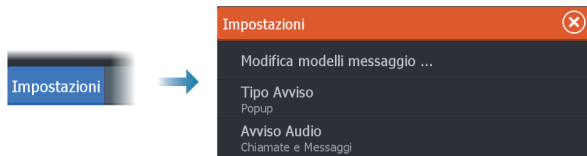
## Rispondere a una chiamata in entrata

È necessario rispondere o rifiutare una chiamata dal telefono.

È possibile rispondere a una chiamata in entrata con un messaggio di testo (non disponibile per i dispositivi iPhone).

## Impostazioni dei messaggi

È possibile definire modelli di messaggi e impostare il modo in cui si desidera che l'avviso appaia nella finestra di dialogo Impostazioni.



## Risoluzione dei problemi telefonici

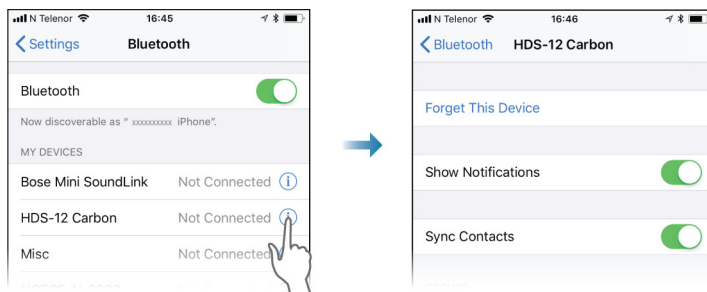
### Non è possibile connettere un iPhone

La prima volta che un MFD tenta di connettersi a un iPhone, potrebbero verificarsi i seguenti errori:

- fallimento della connessione, con la comparsa di un messaggio che indica che il telefono non è disponibile per la connessione
- Nell'elenco del telefono non compare il nome corretto dell'MFD

In questo caso, provare a effettuare le seguenti operazioni:

- Riavviare l'MFD e riavviare il telefono
- Verificare che il telefono non sia connesso ad altri dispositivi Bluetooth
- Impostare manualmente l'iPhone per consentire la visualizzazione di notifiche dall'MFD:

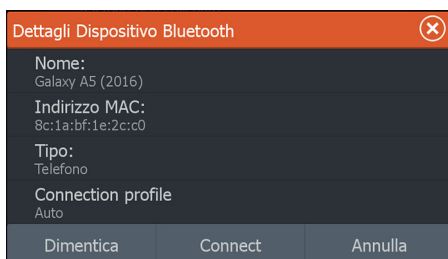


### Notifiche mancanti

Per impostazione predefinita, il profilo di connessione per il telefono è impostato su **auto**.

Il profilo di connessione deve essere impostato su **alternativo** se si verifica uno dei seguenti problemi:

- Il telefono è collegato e il tipo di avviso è impostato su pop-up o notifica, ma non vi è nessun avviso o l'avviso compare con grande ritardo
- Il telefono è collegato ma non emette alcun suono quando si parla



Per ulteriori dettagli su come visualizzare le informazioni sul dispositivo, consultare *"Gestione dispositivi Bluetooth"* a pagina 189.

Per modificare le impostazioni di avviso per notifiche del telefono, consultare *"Impostazioni dei messaggi"* a pagina 187.

## **I messaggi di testo compaiono sull'iPhone, ma non sull'MFD**

Verificare che l'applicazione di messaggistica non sia aperta e attiva sull'iPhone.

## **Gestione dispositivi Bluetooth**

I dispositivi Bluetooth entro il raggio d'azione sono visualizzati nella finestra di dialogo Dispositivi Bluetooth. Fare riferimento a *"Dispositivi Bluetooth"* a pagina 196.

# 25

## Strumenti e impostazioni

Questo capitolo include una descrizione degli strumenti e delle impostazioni che non corrispondono ad alcun riquadro dell'applicazione.

Per le impostazioni dell'applicazione, fare riferimento al relativo capitolo per l'applicazione.

Strumenti e impostazioni sono disponibili dalla home page.

### La barra strumenti



#### Waypoint

Include finestre di dialogo di waypoint, rotte e percorsi utilizzate per gestire questi elementi definiti dall'utente.

#### Allarmi

Finestre di dialogo per gli allarmi attivi e per la cronologia allarmi. Includendo la finestra di dialogo Impostazioni allarmi, elenca le opzioni per tutti i sistemi d'allarme disponibili.

#### Imbarcazioni

L'elenco Stato mostra lo stato e le informazioni disponibili per i seguenti tipi di imbarcazione:

- AIS
- DSC

Per i dettagli, consultare "AIS" a pagina 167.

#### Info

Include le informazioni sulle maree per le stazioni disponibili, un computer di bordo che mostra le informazioni sul percorso e sul motore, e una finestra di dialogo che comprende le informazioni su sole e luna per la data e la posizione selezionate.

#### Conservazione

Accedere al sistema di gestione dei file. Utilizzata per visualizzare e gestire il contenuto della memoria interna dell'unità e dei dispositivi di archiviazione collegati all'unità.

## Telefono

Utilizzata per connettere un telefono all'MFD. Vedere *"Utilizzare il telefono tramite l'MFD"* a pagina 185.

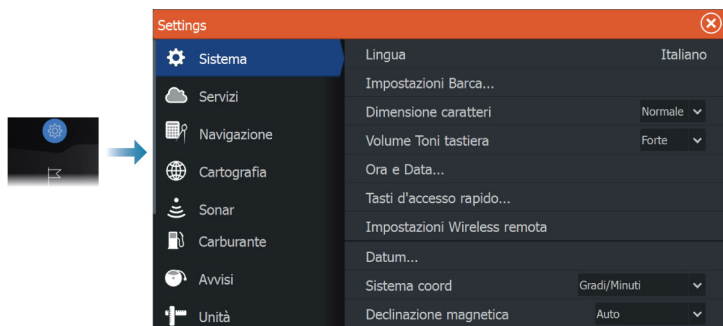
## Store

Permette di collegarsi all'Internet store Navico. Nello Store è possibile navigare, acquistare, acquisire le chiavi di sblocco delle funzioni, scaricare mappe/carte nautiche compatibili con il sistema e molto altro.

→ **Nota:** L'unità deve essere connessa a Internet per permettere l'uso di questa funzione.

# Impostazioni

## Impostazioni di sistema



## Lingua

Consente di regolare la lingua utilizzata nell'unità per i riquadri, i menu e le finestre di dialogo. Modificando la lingua, l'unità verrà riavviata.

## Impostazioni Barca

Utilizzata per specificare gli attributi fisici della barca.

## Dimensione caratteri

Consente di impostare le dimensioni del carattere nei menu e nelle finestre di dialogo.

Impostazione predefinita: Normale

### ***Cicalino Tasti***

Consente di regolare l'intensità del suono che si produce quando si preme un tasto.

### ***Ora***

Configurare le impostazioni di tempo in base alla posizione dell'imbarcazione, insieme ai formati di ora e data.

### ***Pulsanti di accesso rapido***

Imposta le azioni corrispondenti alla pressione dei pulsanti configurabili.

### ***Pulsanti di accesso rapido del telecomando wireless***

Imposta l'azione quando i tasti di un telecomando wireless configurabile vengono premuti.

### ***Punto di riferimento***

La maggior parte delle carte nautiche è realizzata secondo il formato WGS84, utilizzato anche dal HDS Live.

Se le carte nautiche in uso sono realizzate in un formato differente, è possibile modificare le impostazioni di riferimento in modo che corrispondano alle carte nautiche utilizzate.

### ***Sistema coordinate***

Per controllare il formato delle coordinate di latitudine/longitudine, è possibile utilizzare diversi sistemi di coordinate.

### ***Variazione magnetica***

La variazione magnetica è la differenza tra destinazioni magnetiche e destinazioni effettive ed è causata dalla diversa posizione del polo nord magnetico e di quello geografico. Inoltre, qualsiasi anomalia, ad esempio depositi di ferro, potrebbe influire sulle destinazioni magnetiche.

Se la modalità impostata è Auto, il sistema converte automaticamente il nord magnetico nel nord effettivo. Se si desidera immettere una variazione magnetica locale, selezionare la modalità manuale.



### **Satelliti**

Pagina di stato per i satelliti attivi.

È possibile attivare o disattivare la correzione differenziale della posizione WAAS (e EGNOS).

### **Ripristina impostazioni**

Consente di selezionare quali impostazioni devono essere ripristinate alle impostazioni di fabbrica originarie.

**⚠ Avvertenza:** Se sono selezionati waypoint, rotte e tracce, questi verranno definitivamente eliminati.

### **Avanzate**

Si tratta di una finestra di dialogo per le impostazioni avanzate, che mostra anche in che modo il sistema visualizza varie informazioni sull'interfaccia utente.

### **Registrazione**

Linee guida per la registrazione online del dispositivo.

### **Informazioni di sistema**

Consente di visualizzare le informazioni sul copyright, la versione del software e le informazioni tecniche dell'unità.

L'opzione Supporto consente di accedere all'assistente ai servizi. Fare riferimento a "*Relazione di servizio*" a pagina 204.

### **Servizi**

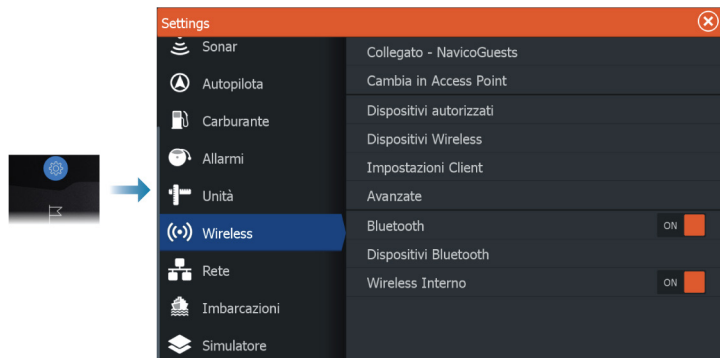
Utilizzato per accedere a siti Web che forniscono servizi legati alle funzioni.

### **Navigazione**

Viene utilizzata per definire le impostazioni di navigazione. Fare riferimento a "*Navigazione*" a pagina 67.

### **Impostazioni wireless**

Forniscono opzioni di configurazione e impostazione per la funzionalità wireless.



### **Connessione a un hotspot**

Utilizzata per la connessione a un hotspot.

Una volta collegati, il testo cambia per mostrare il nome dell'hotspot (SSID).

### **Riconverti in punto di accesso**

Riconverte l'unità in un punto di accesso e disconnette l'unità dall'hotspot wireless.

Questa opzione è disponibile solo se l'unità è connessa a un hotspot.

### **Connettere il proprio telefono/tablet**

Utilizzato per connettere un telefono o un tablet al MFD. Fare riferimento a *"Controllo remoto dell'MFD"* a pagina 181.

### **Comandi remoti**

I dispositivi wireless (smartphone o tablet) connessi vengono visualizzati nell'elenco Comandi Remoti. Selezionare l'opzione Consenti sempre al dispositivo di connettersi automaticamente senza dover immettere nuovamente una password. Questa finestra di dialogo consente anche di disconnettere i dispositivi che non richiedono più l'accesso.

### **Apparati Wireless**

Questa finestra di dialogo mostra gli apparati wireless disponibili. Selezionando un dispositivo, vengono forniti ulteriori dettagli.

## **Hotspot memorizzati**

Visualizza gli hotspot ai quali l'unità è stata collegata in passato.

## **Avanzate**

Nel software sono disponibili strumenti che consentono di rilevare errori e configurare la rete wireless.

### **DHCP Probe**

Il modulo wireless contiene un server DHCP che assegna indirizzi IP a tutti gli MFD e il sonar/ecoscandaglio in una rete. Se viene integrato con altri dispositivi, ad esempio un modem 3G o un telefono satellitare, anche altri dispositivi nella rete possono fungere da server DHCP. Per individuare tutti i server DHCP su una rete è possibile eseguire il comando `dhcp_probe` da HDS Live. Su una rete può essere utilizzato un solo dispositivo DHCP alla volta. Se viene rilevato un secondo dispositivo, disattivare la relativa funzione DHCP se possibile. Per ulteriori informazioni, consultare le istruzioni del dispositivo.

→ **Nota:** Iperf e Sonda DHCP sono strumenti forniti a scopo di diagnostica agli utenti esperti di terminologia e configurazioni di rete. Navico non è lo sviluppatore originale di questi strumenti e non può fornire assistenza in merito al loro utilizzo.

### **Iperf**

Iperf è uno strumento comunemente utilizzato per verificare le prestazioni di rete. Viene fornito per testare le prestazioni della rete wireless nell'imbarcazione e identificare i punti in cui il segnale è debole o le aree interessate da problemi. L'applicazione deve essere installata ed eseguita da un dispositivo tablet.

L'unità deve eseguire il server Iperf prima di avviare il test dal tablet. Se si esce dalla pagina, l'esecuzione dello strumento Iperf viene automaticamente interrotta.

### **Bluetooth**

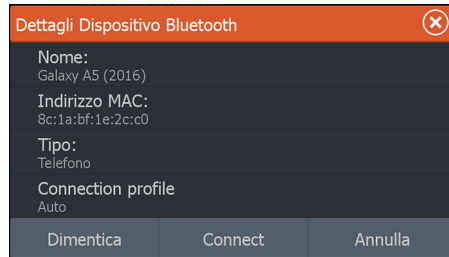
Abilita la funzionalità Bluetooth incorporata.

## **Dispositivi Bluetooth**

Consente di visualizzare la finestra di dialogo Dispositivi Bluetooth. Utilizzare questa finestra di dialogo per abbinare o annullare l'abbinamento dei dispositivi Bluetooth abilitati.

Seleziona un dispositivo per:

- visualizzare i dettagli del dispositivo
- collegare e scollegare o rimuovere il dispositivo dall'elenco dei dispositivi



## **Wireless Interno**

Selezionare questa opzione per attivare o disattivare il wireless interno.

Disattivando il wireless si ridurrà il consumo di energia dell'unità.

# 26

## Allarmi

### Informazioni sul sistema di allarmi

Il sistema verifica di continuo la presenza di situazioni pericolose e di guasti al sistema mentre questo è in funzione.

L'allarme viene registrato nell'elenco degli allarmi, in modo che sia possibile esaminare i dettagli ed intraprendere la misura correttiva adatta.

### Tipi di messaggi

I messaggi sono classificati in base al modo con cui la situazione segnalata influisce sull'imbarcazione. Sono utilizzati i seguenti codici colore:

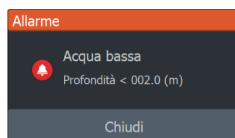
Colore	Importanza
Rosso	Allarme critico
Arancione	Allarme importante
Giallo	Allarme standard
Blu	Avvertenza
Verde	Avviso lieve

### Indicazione dell'allarme

Una situazione di allarme viene indicata con:

- una notifica di allarme
- un'icona di allarme lampeggiante

Se si è attivata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro.



Un singolo allarme viene visualizzato con il nome dell'allarme nel titolo e con i dettagli correlati.

In caso di attivazione contemporanea di più allarmi, la finestra popup di allarme può visualizzarne solo 3. Gli allarmi sono elencati nell'ordine in cui si verificano, con l'allarme scattato per ultimo all'inizio dell'elenco. Gli altri allarmi sono disponibili nella finestra di dialogo Allarmi.

## Conferma di un messaggio

La finestra di dialogo degli allarmi dispone di due opzioni per la conferma di un messaggio:

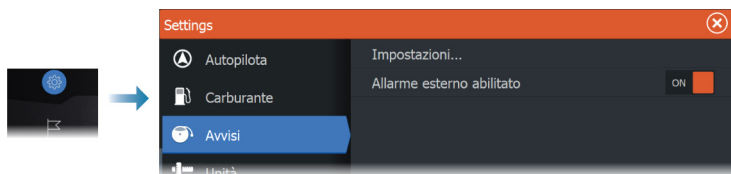
- **Chiudi**  
Imposta lo stato dell'allarme su confermato, intendendo che si è a conoscenza della condizione di allarme. La sirena si interrompe e la finestra di dialogo dell'avviso scompare. L'allarme continuerà comunque ad essere attivo nell'elenco Allarmi fino a quando non sarà stata eliminata la causa.
- **Disabilita**  
Disattiva l'impostazione dell'allarme corrente. L'allarme non si ripresenta a meno che non lo si riabiliti nella finestra di dialogo delle impostazioni allarmi.

Non è previsto un timeout per il messaggio o per la sirena di allarme, che rimangono attivi finché non vengono confermati o non si elimina la causa che li ha innescati.

## Impostazione allarmi

È possibile abilitare o disabilitare la sirena dalla finestra di dialogo Impostazioni allarmi.

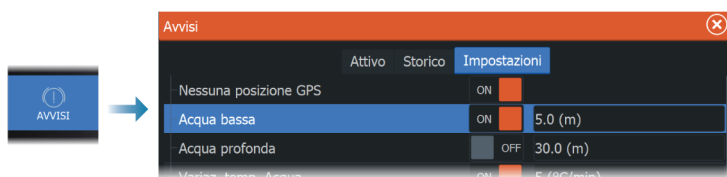
Questa finestra di dialogo fornisce anche l'accesso alla finestra di dialogo impostazioni da cui è possibile abilitare o disabilitare tutti gli allarmi di sistema.



## Finestre di dialogo degli allarmi

Le finestre di dialogo degli allarmi vengono attivate dalla finestra di dialogo Impostazioni o dalla barra degli strumenti.

- Impostazioni: elenco di tutte le opzioni allarmi disponibili nel sistema. Da questa finestra di dialogo è possibile impostare il limite di allarmi e attivare o disattivare un allarme
- Attiva: elenca tutti gli allarmi attivi con i relativi dettagli
- Cronologia: elenca la cronologia degli allarmi con definizioni orarie. Gli allarmi rimangono nell'elenco finché non vengono cancellati manualmente



# 27

## Manutenzione

---

### Manutenzione preventiva

L'unità non contiene componenti che possano essere sottoposti a manutenzione sul campo, pertanto l'operatore dovrà eseguire solo un numero ridotto di interventi di manutenzione preventiva.

Si raccomanda di applicare sempre il parasole (se disponibile) quando l'unità non viene utilizzata.

### Controllo dei connettori

I connettori devono essere controllati solo tramite ispezione visiva.

Premere gli spinotti nel connettore. Se gli spinotti sono dotati di blocco, assicurarsi che questo sia nella posizione corretta.

### Pulizia dello schermo dell'unità

Per pulire lo schermo:

- Pulire lo schermo con un panno di cotone morbido o in microfibra. Utilizzare la giusta quantità di acqua per sciogliere e rimuovere il sale depositato. Il sale cristallizzato, la sabbia, lo sporco, ecc. possono graffiare il rivestimento protettivo se si utilizza un panno umido. Spruzzare dell'acqua fresca e strofinare con un panno di cotone morbido o in microfibra. Non applicare pressione con il panno.

Per pulire l'alloggiamento:

- Utilizzare acqua calda con un po' di sapone per i piatti o del detergente liquido.

Evitare di usare detergenti abrasivi o prodotti contenenti solventi (acetone, trementina minerale, ecc.), acido, ammoniaca o alcool per non danneggiare lo schermo e l'alloggiamento in plastica.

Non lavare con getti d'acqua o ad alta pressione. Non far passare l'unità in un autolavaggio.

### Calibrazione dello schermo tattile

- **Nota:** Assicurarsi che lo schermo sia pulito e asciutto prima di eseguire la calibrazione. Non toccare lo schermo a meno che non venga richiesto.



In alcuni casi potrebbe essere necessario ricalibrare lo schermo tattile. Per ricalibrare lo schermo tattile, effettuare le operazioni indicate di seguito.

1. Spegnerè l'unità
2. Tenere premuto il tasto Waypoint e accendere l'unità
3. Continuare a tenere premuto il tasto Waypoint durante l'accensione, finché non appare la schermata dell'utility di calibrazione
4. Per seguire la calibrazione, seguire le istruzioni sullo schermo.

Al termine, l'unità tornerà a visualizzare la schermata dell'applicazione.

## Registrazione dei dati NMEA

Tutti i dati in uscita seriali inviati tramite la connessione TCP NMEA vengono registrati in un file interno. È possibile esportare ed esaminare questo file a scopo di manutenzione e di individuazione dei guasti.

La dimensione massima del file è predefinita. Se sono stati aggiunti molti altri file al sistema (registrazioni di file, musica, immagini e file PDF), questo può ridurre la dimensione massima consentita per il file di registro.

Il sistema registra il maggior numero di dati possibile entro il limite per la dimensione del file, quindi inizia a sovrascrivere i dati meno recenti.

## Esportazione di file NMEA

Il file log NMEA può essere esportato dalla finestra di dialogo File.

Quando si seleziona Registro database, viene richiesto di selezionare una cartella di destinazione e un nome di file. Una volta accettato, il file log viene scritto nella posizione selezionata.

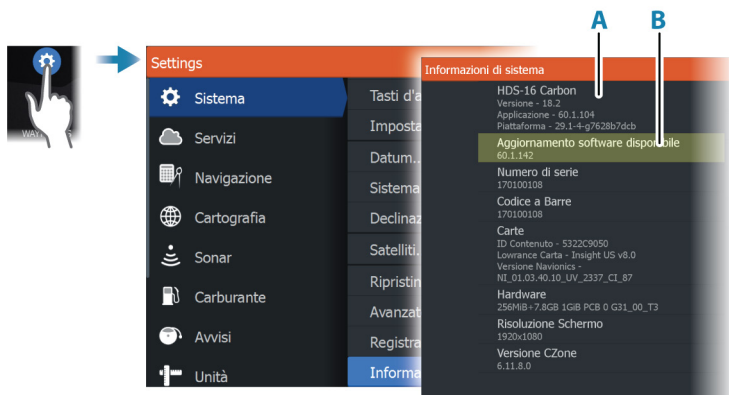
## Aggiornamenti software

Prima di installare un aggiornamento, accertarsi di eseguire il backup di tutti i dati utente importanti. Fare riferimento a "*Copia di backup dei dati del sistema*" a pagina 205.

## Software installato e relativi aggiornamenti

Finestra di dialogo Informazioni mostra la versione del software installata su questa unità (A).

Se l'unità è collegata a internet, la finestra di dialogo mostra anche gli aggiornamenti del software disponibili (B).

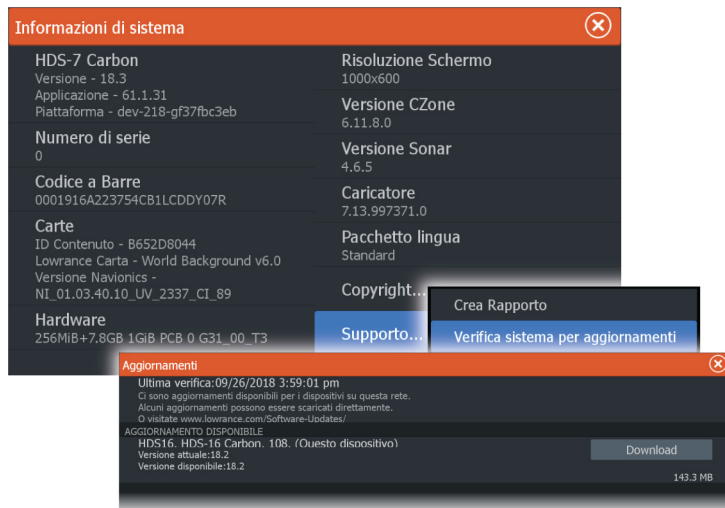


## Aggiornare il software con un'unità connessa a internet

Se l'unità è collegata a Internet, il sistema controllerà automaticamente la disponibilità di aggiornamenti software. L'utente riceverà una notifica se sono disponibili nuovi aggiornamenti software.

- **Nota:** Alcuni file di aggiornamento software potrebbero richiedere spazio aggiuntivo nell'unità. In tal caso, verrà chiesto di inserire una scheda di memoria nell'unità.
- **Nota:** Non aggiungere file di aggiornamento software a una scheda carte.
- **Nota:** Non spegnere l'unità o il dispositivo mobile finché l'aggiornamento non è completato o non viene richiesto di riavviare l'unità.

È possibile avviare l'aggiornamento dalla finestra di dialogo Aggiornamenti.



## Aggiornare il software da un dispositivo di archiviazione

È possibile scaricare l'aggiornamento del software da [www.lowrance.com](http://www.lowrance.com).

Trasferire il file di aggiornamento su un dispositivo di archiviazione compatibile, quindi inserire il dispositivo nell'unità.

→ **Nota:** Non aggiungere file di aggiornamento software a una scheda carte.

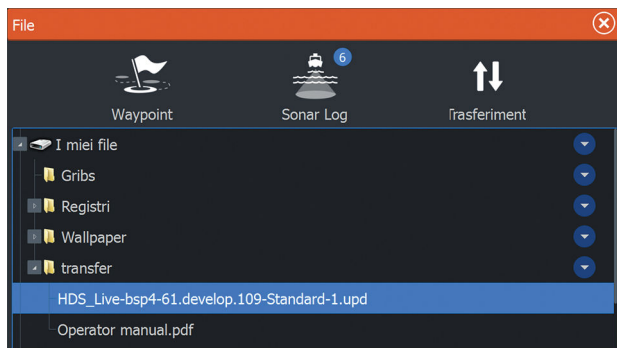
Per aggiornare solamente questa unità:

- riavviare l'unità per forzare l'avvio dal dispositivo di archiviazione

Per aggiornare questa unità o un dispositivo sulla rete NMEA 2000:

- Selezionare il file di aggiornamento nella finestra di dialogo Dispositivi di archiviazione

→ **Nota:** Non spegnere l'unità o il dispositivo mobile finché l'aggiornamento non è completato o non viene richiesto di riavviare l'unità.



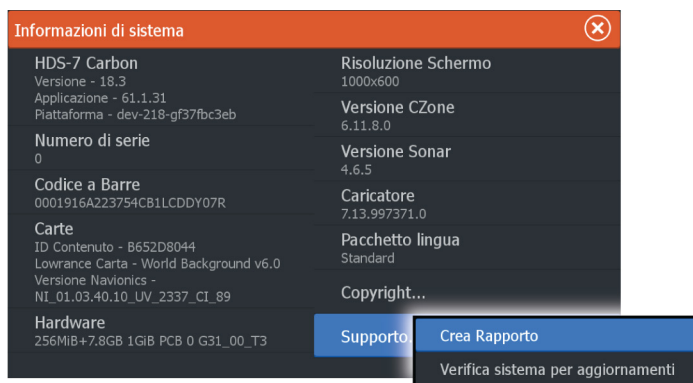
## Relazione di servizio

Il sistema è dotato di un servizio assistente che crea una relazione sui dispositivi collegati alla rete. Questo include informazioni come la versione del software, il numero di serie e le informazioni dal file Impostazioni. La relazione di servizio viene usata per facilitare la soluzione di problemi tecnici.

È possibile aggiungere screenshot e file di log che verranno allegati al rapporto.

→ **Nota:** Per gli allegati è imposto un limite di 20 MB.

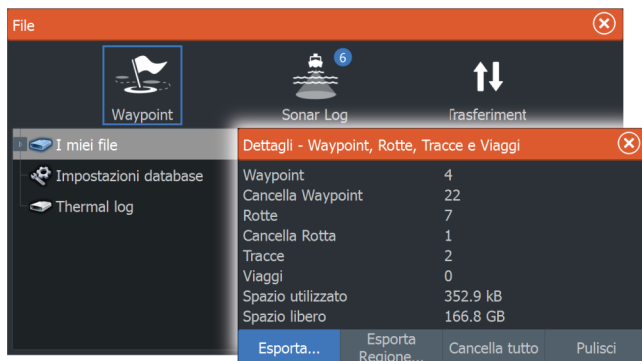
È possibile salvare il rapporto su un dispositivo di archiviazione e inviarlo via e-mail al supporto o caricarlo direttamente tramite connessione internet. Se si contatta il supporto tecnico prima di creare una relazione, è possibile immettere un numero di richiesta per agevolare il monitoraggio.



## Copia di backup dei dati del sistema

Si raccomanda di copiare regolarmente i dati utente e il database delle impostazioni di sistema come parte della routine di backup.

### Waypoint



L'opzione Waypoint nella finestra di dialogo File permette di gestire l'archiviazione dei waypoint.

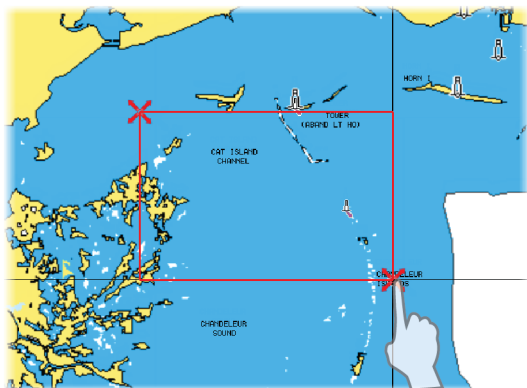
### **Esporta tutti i waypoint**

L'opzione Esporta viene utilizzata per esportare tutti i waypoint, le rotte, i percorsi e i viaggi.

### **Esportare una regione**

L'opzione Esporta Regione consente di selezionare l'area da cui esportare i dati.

1. Selezionare l'opzione Esporta regione
2. Trascinare il riquadro per definire la regione desiderata



3. Selezionare l'opzione di esportazione dal menu
4. Selezionare il formato file appropriato

### ***Rimozione dei dati utente***

I dati utente eliminati sono archiviati nella memoria dell'unità finché non vengono rimossi. Se sono presenti numerosi dati utente eliminati ma non rimossi, la loro rimozione può consentire di migliorare le prestazioni del sistema.

→ **Nota:** Quando i dati utente vengono eliminati e/o rimossi dalla memoria, non è possibile recuperarli.

### ***Formato di esportazione waypoint***

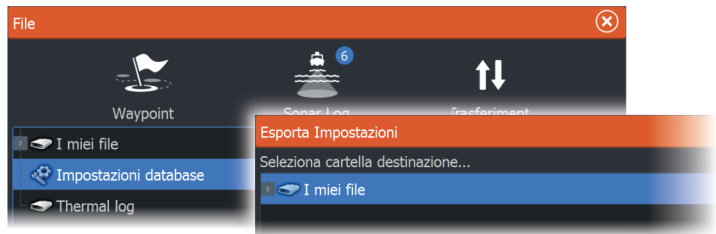
I seguenti formati sono disponibili per l'esportazione dei waypoint:

- **File dati utente versione 6**  
Utilizzato per esportare waypoint, percorsi e tracce colorate.
- **File dati utente versione 5**  
Utilizzato per esportare waypoint e rotte con un identificatore univoco universale (UUID) standardizzato, estremamente affidabile e intuitivo. I dati includono informazioni quali data e ora di creazione di una rotta.
- **File dati utente versione 4**  
È preferibile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati da un sistema a un altro, poiché contiene tutte le ulteriori informazioni che questi sistemi memorizzano riguardo agli oggetti.
- **File dati utente versione 3 (con profondità)**  
È consigliabile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati dell'utente da un sistema a un prodotto precedente (Lowrance, LMS, LCX).

- **File dati utente versione 2 (senza profondità)**  
È possibile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati dell'utente da un sistema a un prodotto precedente (Lowrance, LMS, LCX).
- **GPX (scambio GPS, senza profondità)**  
Si tratta del formato più utilizzato sul Web che condivide numerosi sistemi GPS di tutto il mondo. Utilizzare questo formato se si trasferiscono dati a un'unità di un altro produttore.

## Esportare le impostazioni del database

Utilizzare l'opzione impostazioni del database nella finestra di dialogo File per esportare le impostazioni utente.



# 28

## Integrazione di dispositivi di terze parti

---

È possibile connettere al HDS Live vari dispositivi di terze parti. Le applicazioni vengono visualizzate in riquadri separati o integrate in altri riquadri.

Un dispositivo collegato alla rete NMEA 2000 dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, abilitare la funzione dall'opzione Avanzate della finestra di dialogo Impostazioni Sistema.

Il dispositivo di terze parti viene utilizzato mediante menu e finestre di dialogo, come per gli altri riquadri.

Questo manuale non include specifiche istruzioni sul funzionamento di dispositivi di terze parti. Per le varie funzioni, fare riferimento alla documentazione inclusa con il dispositivo di terze parti.

### Integrazione di SmartCraft VesselView

In caso di presenza di un prodotto compatibile con Mercury Marine VesselView o VesselView Link sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere controllati e monitorati dall'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Mercury alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.  
È possibile personalizzare i dati visualizzati sul riquadro informazioni. Fare riferimento a *"Riquadri Info"* a pagina 112.
- Viene aggiunta una finestra di dialogo delle impostazioni di Mercury: utilizzare questa finestra di dialogo per modificare le impostazioni del motore.
- Anche i pulsanti di controllo Mercury e Vessel vengono aggiunti sulla Barra di controllo:
  - Selezionando il pulsante Mercury verranno visualizzati i dati del motore e del serbatoio.
  - Selezionando il pulsante Vessel del contenitore si aprirà la centralina del motore.



Quando le funzioni sono attivate, il display potrebbe richiedere all'utente alcune informazioni sulla configurazione di base.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale VesselView o al fornitore del motore.

## Integrazione del motore Suzuki

Se l'indicatore Suzuki C-10 è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Suzuki alla pagina iniziale - selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.  
È possibile personalizzare i dati visualizzati sul riquadro informazioni. Fare riferimento a *"Riquadri Info"* a pagina 112.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

## Integrazione del motore Yamaha

Se alla rete NMEA 2000 è connesso un gateway Yamaha compatibile, i motori possono essere monitorati tramite l'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Yamaha alla pagina iniziale - selezionala per visualizzare il riquadro della strumentazione del motore.  
È possibile personalizzare i dati visualizzati sul riquadro informazioni. Fare riferimento a *"Riquadri Info"* a pagina 112.
- Se il sistema Yamaha supporta la funzione Comando traina, alla barra di controllo viene aggiunto un apposito pulsante. Selezionare questo pulsante per attivare/disattivare la funzione Comando traina e per controllare la velocità di pesca alla traina.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento al Manuale del motore o al fornitore del motore.

## Integrazione del motore Evinrude

Se una testa di controllo del motore Evinrude è disponibile sulla rete NMEA 2000, i motori Evinrude possono essere controllati e monitorati dall'unità.

Quando anche la funzione è attivata, nella finestra di dialogo delle impostazioni avanzate:

- Viene aggiunta un'icona Evinrude alla pagina iniziale: selezionandola verrà visualizzato il riquadro della strumentazione del motore.  
È possibile personalizzare i dati visualizzati sul riquadro informazioni. Fare riferimento a *"Riquadri Info"* a pagina 112.
- Viene aggiunta una finestra di dialogo delle impostazioni di Evinrude: utilizzare questa finestra di dialogo per modificare le impostazioni del motore.
- Un pulsante Evinrude viene aggiunto alla barra di controllo: selezionando questo pulsante si apre la centralina del motore. Utilizzare la centralina del motore per controllare i motori.

È supportato un massimo di due teste di controllo e quattro motori. Per ulteriori informazioni, fare riferimento al manuale del motore o al fornitore del motore.

## Integrazione FUSION-Link

È possibile controllare i dispositivi FUSION-Link collegati alla rete NMEA 2000 dal sistema .

I dispositivi FUSION-Link vengono visualizzati come sorgenti aggiuntive in caso di utilizzo della funzione audio. Non sono disponibili ulteriori icone.

Per ulteriori informazioni fare riferimento a *"Audio"* a pagina 162.

## Integrazione BEP CZone

L'unità si integra con il sistema BEP CZone utilizzato per il controllo e il monitoraggio di un sistema di alimentazione distribuito sull'imbarcazione.

L'icona CZone è disponibile nel riquadro Strumenti della pagina iniziale se nella rete è presente un sistema CZone.

Per il sistema CZone, viene fornito un manuale a parte. Fare riferimento a tale documentazione e alle istruzioni di installazione dell'unità per informazioni sull'installazione e sulla configurazione del sistema CZone.

## Pannello CZone

Quando CZone è installato e configurato, nei riquadri Info viene aggiunto un pannello CZone.

Per passare da un pannello all'altro del riquadro, selezionare i simboli freccia destra e sinistra o selezionare il pannello dal menu.

### Modifica di un pannello CZone

È possibile personalizzare un pannello CZone modificando i dati di ciascun indicatore. Le opzioni di modifica disponibili dipendono dal tipo di indicatore e da quali fonti dati sono collegate al sistema.

Per ulteriori informazioni, fare a riferimento a *"Riquadri Info"* a pagina 112.

## Ancore Power-Pole

È possibile utilizzare l'unità per controllare le ancore Power-Pole, che possono essere manovrate dal sistema di controllo C-Monster installato sull'imbarcazione. Per controllare le ancore Power-Pole, abbinarle all'unità tramite la tecnologia wireless Bluetooth disponibile su entrambi i prodotti.

### Controlli Power-Pole

Quando il Bluetooth è attivo, diventa disponibile il pulsante Power-Pole nella Barra di controllo. Selezionarlo per visualizzare il controller Power-Pole.

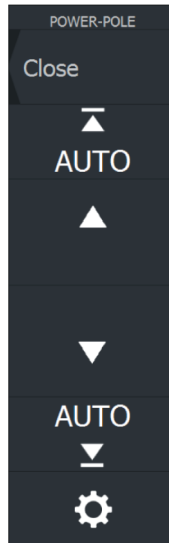
Per associare dispositivi Bluetooth, fare riferimento a *"Dispositivi Bluetooth"* a pagina 196. Per associare due Power-Pole, esaminare inoltre *"Associazione con due Power-Pole"* a pagina 213.

Quando si apre il controller Power-Pole, il sistema si collega ai Power-Pole abbinati. Se il collegamento viene confermato, i pulsanti di controllo vengono attivati.

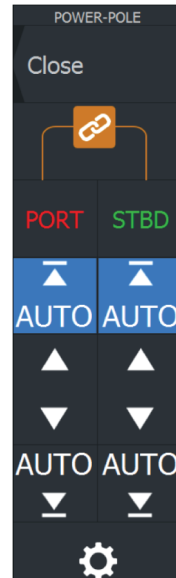
Il controller Power-Pole visualizza i pulsanti di controllo per ciascun Power-Pole abbinato all'unità.

Premere una volta i pulsanti Auto per alzare e abbassare completamente i Power-Pole automaticamente. I pulsanti su e giù manuali alzano e abbassano i poli del livello desiderato.





Controller singolo Power-Pole



Controller doppio Power-Pole



Su un controller doppio, è possibile alzare o abbassare i Power-Pole separatamente oppure premere il pulsante di sincronizzazione (icona collegamenti) per consentire il controllo di entrambi mediante la singola pressione dei pulsanti Auto o dei pulsanti su e giù manuali.



### **Rimani collegato**

Selezionare il pulsante Impostazioni sul controller Power-Pole per aprire la finestra di dialogo delle impostazioni Power-Pole dove è possibile selezionare di rimanere collegati a tutte le ancore Power-Pole abbinata.

→ **Nota:** La selezione dell'opzione Rimani collegato velocizza l'accesso ai controlli ma, quando è selezionata, non è possibile controllare le ancore da un altro display. Disattivare questa opzione per consentire il collegamento da altri display.

La finestra di dialogo delle Impostazioni Power-Pole fornisce anche l'opzione di aggiunta o eliminazione di Power-Pole. Questa opzione apre la stessa finestra di dialogo Dispositivi Bluetooth che si apre dalla finestra di dialogo Impostazioni wireless. Fare riferimento a "Dispositivi Bluetooth" a pagina 196.

## **Associazione con due Power-Pole**

Se sull'imbarcazione sono installate due Power-Pole, quella abbinata per prima automaticamente diventa Sinistra e la seconda è impostata su Destra nei controlli Power-Pole.

Per invertirle, annullare l'abbinamento delle due Power-Pole collegate. In seguito, disattivare e attivare il Bluetooth nella finestra di dialogo Impostazioni wireless per azzerare la memoria Bluetooth. Una volta riattivato il Bluetooth, procedere all'abbinamento delle Power-Pole nell'ordine corretto.







# LOWRANCE®