

GARMIN®

GHC™ 20



Manual del usuario

© 2013 Garmin Ltd. o sus subsidiarias

Todos los derechos reservados. De acuerdo con las leyes de copyright, este manual no podrá copiarse, total o parcialmente, sin el consentimiento por escrito de Garmin. Garmin se reserva el derecho a cambiar o mejorar sus productos y a realizar modificaciones en el contenido de este manual sin la obligación de comunicar a ninguna persona u organización tales modificaciones o mejoras. Visita www.garmin.com para ver actualizaciones e información adicional sobre el uso de este producto.

Garmin® y el logotipo de Garmin son marcas comerciales de Garmin Ltd. o sus subsidiarias, registradas en Estados Unidos y otros países. GHC™ y Shadow Drive™ son marcas comerciales de Garmin Ltd. o sus subsidiarias. Estas marcas comerciales no se podrán utilizar sin autorización expresa de Garmin.

NMEA®, NMEA 2000® y el logotipo de NMEA 2000® son marcas registradas de la National Maritime Electronics Association (Asociación nacional de dispositivos electrónicos marinos).

Contenido

Introducción	1
Descripción general del dispositivo	1
Pantalla Rumbo	1
Modo standby	1
Funcionamiento del piloto automático en lanchas motoras	1
Control de rumbo	1
Habilitación del piloto automático	1
Ajuste de rumbo	2
Activación de Shadow Drive	2
Ajuste de la sensibilidad de Shadow Drive	2
Ajuste de rumbo con el timón	2
Selección del modo de navegación	2
Ajuste de rumbo con los botones	2
Ajuste del incremento de la navegación por pasos	2
Control de dirección	2
Activación del control de dirección	2
Uso del control de dirección	2
Patrones de navegación	2
Patrón Zigzag	2
Configuración del patrón Zigzag	2
Seguimiento de un patrón Zigzag	2
Patrón Círculos	2
Configuración del patrón Círculos	2
Seguimiento del patrón Círculos	2
Patrón Cambio de sentido	3
Seguimiento del patrón Cambio de sentido	3
Giro a babor o estribor	3
Seguimiento del patrón Giro a babor o estribor	3
Cancelación de un patrón de navegación	3
Patrones de navegación con GPS	3
Seguimiento de una ruta de navegación con GPS	3
Patrón Órbita	3
Patrón Trébol	3
Patrón Búsqueda	3
Funcionamiento del piloto automático en embarcaciones de vela	4
Control de viento	4
Configuración del tipo de control de viento	4
Habilitación del control de viento	4
Habilitación de Control de viento desde Control de rumbo	4
Ajuste del ángulo de control de viento con el piloto automático	4
Virada y trasluchada	4
Virada y trasluchada desde el control de rumbo	4
Virada y trasluchada desde el control de viento	4
Establecimiento de un retraso de virada y trasluchada	4
Habilitación del inhibidor de trasluchada	4
Ajustar la respuesta del piloto automático	4
Configuración del dispositivo	4
Configuración de usuario de piloto automático	4
Configuración del mando a distancia	5
Búsqueda de un mando a distancia	5
Vinculación de un mando a distancia	5
Asignación de acciones a los botones del mando a distancia	5
Desconexión de un mando a distancia	5
Configuración de la pantalla	5
Configuración del sistema	5
Seleccionar la fuente de rumbo preferida	5
Índice	6

Introducción

⚠ ADVERTENCIA

Consulta la guía *Información importante sobre el producto y tu seguridad* que se incluye en la caja del producto y en la que encontrarás advertencias e información importante sobre el producto.

Tú eres el responsable del uso seguro y prudente de la embarcación. El piloto automático es una herramienta que mejora la capacidad de dirigir la embarcación. No te exime de la responsabilidad de utilizar de forma segura la embarcación. Evita los riesgos de navegación y nunca dejes el timón sin supervisión.

Tú eres el responsable del uso seguro y prudente de la embarcación. La sonda es una herramienta que te hace conocer mejor las aguas sobre las que se desplaza la embarcación. No te exime de la responsabilidad de observar las aguas alrededor de la embarcación mientras navegas.

Aprende a utilizar el piloto automático en aguas abiertas y tranquilas donde no haya obstáculos.

Mantén la precaución cuando utilices el piloto automático cerca de obstáculos en el agua, como diques, pilotes u otras embarcaciones.

El sistema de piloto automático ajusta continuamente la dirección de la embarcación para mantener un rumbo constante. Además de la función básica de control de rumbo, el sistema permite la navegación manual y diferentes modos de funciones y patrones de navegación automática.

Puedes utilizar el sistema de piloto automático mediante el dispositivo de control del timón. A través del control del timón, activas y diriges, configuras y personalizas el sistema de piloto automático.

Para obtener información acerca de la instalación, consulta las instrucciones de instalación de cada dispositivo.

Descripción general del dispositivo



- ① Selecciónalo para establecer el piloto automático en modo standby y volver a la pantalla Rumbo.
- ② Selecciónalo para abrir un menú o realizar la función indicada en la parte superior del botón.
- ③ Selecciónalo para abrir el menú de configuración de la pantalla. Púlsalo dos veces para ajustar la retroiluminación. Manténlo pulsado para apagar el dispositivo.

Pantalla Rumbo

En la pantalla Rumbo se muestra el estado del piloto automático.



- ① Estado del piloto automático/indicador del estado del piloto automático.
"Standby" aparece en amarillo y el indicador del estado del piloto automático aparece también en amarillo cuando el dispositivo está en modo standby.
"Control de rumbo" aparece en verde y el indicador del estado del piloto automático aparece también en verde cuando el dispositivo está en modo de control de rumbo.
- ② Indicador de tendencia de rumbo.
- ③ Rumbo actual (en modo standby)
Rumbo planificado (con el piloto automático habilitado)
- ④ Indicador de posición del timón (esta función está disponible solo cuando el sensor del timón está conectado.)

Modo standby

⚠ ATENCIÓN

El piloto automático no dirige la embarcación en modo standby. Tú eres el responsable del control del timón durante el modo standby.

En el modo standby, puedes habilitar el piloto automático y ajustar la configuración.

"Standby" aparece en amarillo y el indicador LED se muestra en la esquina superior derecha de la pantalla cuando el dispositivo está en modo standby.

Funcionamiento del piloto automático en lanchas motoras

Control de rumbo

Puedes habilitar la función de control de rumbo del piloto automático para mantener el rumbo actual sin dirigir el timón.

Habilitación del piloto automático

Al poner en marcha el piloto automático, éste asume el control del timón y dirige la embarcación para mantener el rumbo especificado.

En la pantalla Rumbo, selecciona **Habilitar**.

"Control de rumbo" aparece en verde en la parte superior de la pantalla Rumbo y se muestra un icono verde en la esquina superior derecha de la pantalla cuando el dispositivo está en modo de control de rumbo. El rumbo que has planificado aparece en el centro de la pantalla de rumbo.

Ajuste de rumbo

Cuando el piloto automático está habilitado, puedes ajustar el rumbo mediante los botones del control del timón o utilizando el timón si el piloto automático incorpora la tecnología Shadow Drive™.

Activación de Shadow Drive

NOTA: la función Shadow Drive solo puede utilizarse en motoras con casco de planeo y motoras con casco de desplazamiento.

Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Shadow Drive.**

Ajuste de la sensibilidad de Shadow Drive

Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Sensibil. de Shadow Drive.**

Ajuste de rumbo con el timón

NOTA: debes habilitar la función Shadow Drive para poder ajustar el rumbo utilizando el timón (*Activación de Shadow Drive, página 2*).

Con el piloto automático habilitado, dirige manualmente la embarcación.

El piloto automático activa el modo Shadow Drive.

Cuando sueltas el timón y mantienes un rumbo determinado manualmente durante unos segundos, el piloto automático asume el control de rumbo en el nuevo rumbo. Aparece el indicador de tendencia del rumbo y el indicador del estado del piloto automático se vuelve de color verde para indicar que el piloto automático tiene el control de la embarcación.

Selección del modo de navegación

El modo de navegación con timón gira la embarcación en incrementos de 1° al seleccionar cualquier botón.

El modo de navegación por pasos gira la embarcación en incrementos de 10°. Puedes personalizar los incrementos del tamaño de giro por paso (*Ajuste del incremento de la navegación por pasos, página 2*).

- 1 Selecciona **Menú**.
- 2 Selecciona **Modo de navegación** para alternar entre el modo de navegación con timón y el modo de navegación por pasos.

NOTA: el modo de navegación con timón solo se utiliza en las motoras con casco de planeo o en las motoras con casco de desplazamiento.

Ajuste de rumbo con los botones

Para poder dirigir la embarcación utilizando los botones de la parte inferior del control del timón, debes tener el piloto automático habilitado.

- Selecciona **←** o **→** para utilizar el modo de navegación con timón.
NOTA: el modo de navegación con timón solo se utiliza en las motoras con casco de planeo o en las motoras con casco de desplazamiento.
- Mantén pulsado **1° > 10° >>** o **<< 10° < 1°** para utilizar el modo de navegación por pasos.

Ajuste del incremento de la navegación por pasos

- 1 Selecciona **Menú > Modo de navegación > Tmñ giro por paso.**
- 2 Selecciona **↑** o **↓**.
- 3 Selecciona **Hecho**.

Control de dirección

El control de dirección informa al piloto automático de la dirección en la que la embarcación se está moviendo (hacia delante o hacia atrás) al utilizar el control del timón.

Activación del control de dirección

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Control de dirección.**
- 2 Selecciona **Activado**.

Uso del control de dirección

Para poder utilizar el control de dirección, debes habilitar la función de control de dirección (*Activación del control de dirección, página 2*).

Al viajar en modo standby, selecciona **Rumbo**.

📍 se muestra en la esquina superior derecha.

Patrones de navegación

⚠ ADVERTENCIA

Tú eres el responsable del uso seguro de la embarcación. No inicies ningún patrón hasta estar seguro de que no haya ningún obstáculo en el agua.

El piloto automático puede dirigir la embarcación según patrones preestablecidos para la pesca y realizar otras maniobras especiales como cambios de sentido y giros a babor o estribor.

Este tipo de navegación no se basa en el GPS y se puede realizar sin un dispositivo GPS conectado al piloto automático.

Patrón Zigzag

El patrón Zigzag dirige la embarcación de babor a estribor y viceversa, en función de un período de tiempo y un ángulo especificados y manteniendo siempre el rumbo actual.

Configuración del patrón Zigzag

Puedes modificar la amplitud y el período del patrón Zigzag. Los valores predeterminados son 30° y 1,5 minutos.

- 1 Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Zigzag > Configuración > Amplitud de Zigzag.**
- 2 Selecciona **↑** o **↓** para ajustar la amplitud en incrementos de 5°.
- 3 Selecciona **Hecho**.
- 4 Selecciona **Configuración > Período de Zigzag.**
- 5 Selecciona **↑** o **↓** para ajustar el período.
- 6 Selecciona **Hecho**.

Seguimiento de un patrón Zigzag

Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Zigzag > Habilitar.**

Patrón Círculos

El patrón Círculos dirige la embarcación en un círculo continuo, en la dirección especificada y según el intervalo de tiempo indicado.

Configuración del patrón Círculos

- 1 Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Círculos > Hora.**
- 2 Selecciona **↑** o **↓** para ajustar el tiempo.
- 3 Selecciona **Hecho**.

Seguimiento del patrón Círculos

- 1 Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Círculos > Habilitar.**
- 2 Selecciona una opción:
 - Selecciona **⇒** para iniciar un giro en el sentido de las agujas del reloj.
 - Selecciona **⇐** para iniciar un giro en el sentido contrario a las agujas del reloj.

Patrón Cambio de sentido

El patrón Cambio de sentido gira la embarcación 180° y mantiene el nuevo rumbo. No hay ninguna configuración para ajustar el patrón de cambio de sentido.

Seguimiento del patrón Cambio de sentido

- 1 Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Cambio de sentido > Habilitar**.
- 2 Selecciona una opción:
 - Selecciona ➡ para iniciar un giro a estribor.
 - Selecciona ⬅ para iniciar un giro a babor.

Giro a babor o estribor

El patrón Giro a babor o estribor hace que la embarcación dé la vuelta con el objetivo de pasar junto a la ubicación en la que se ha iniciado el patrón Giro a babor o estribor. No hay ninguna configuración para ajustar en el patrón Giro a babor o estribor.

El patrón Giro a babor o estribor se puede utilizar en situaciones de hombre al agua.

Seguimiento del patrón Giro a babor o estribor

⚠ ADVERTENCIA

El patrón Giro a babor o estribor no depende del GPS y se ve afectado por el viento, la corriente y la velocidad. Debes estar preparado para ajustar el acelerador y controlar el timón para no herir a la persona que haya en el agua.

⚠ ATENCIÓN

La embarcación debe presentar una velocidad inferior a la velocidad de planeo al utilizar este patrón.

- 1 Selecciona **Menú > Navegación según patrón > Giro a babor o estribor > Habilitar**.
- 2 Selecciona una opción:
 - Selecciona ➡ para iniciar un giro a estribor.
 - Selecciona ⬅ para iniciar un giro a babor.

Cancelación de un patrón de navegación

- Dirige físicamente la embarcación.
NOTA: Shadow Drive debe estar activado para cancelar un patrón de navegación dirigiendo físicamente la embarcación.
- Selecciona ⬅ o ➡ para cancelar el patrón utilizando el modo de navegación con timón.
- Selecciona <<10° <1° o 1° > 10°>> para cancelar un patrón utilizando el modo de navegación por pasos.
- Selecciona **Standby**.

Patrones de navegación con GPS

⚠ ADVERTENCIA

Tú eres el responsable del uso seguro de la embarcación. No inicies ningún patrón GPS hasta estar seguro de que no haya ningún obstáculo en el agua.

⚠ ATENCIÓN

Garmin® recomienda utilizar Seguir ruta solo con motor. El uso de Seguir ruta con vela puede causar una trasluchada inesperada y poner en riesgo la embarcación de vela. La jarcia y las velas desatendidas pueden dañar o causar lesiones a la tripulación o los pasajeros durante una maniobra de trasluchada inesperada.

NOTA: el piloto automático debe estar conectado a un plotter compatible NMEA 2000® o NMEA® 0183 para seguir un patrón de navegación con GPS.

El piloto automático puede dirigir la embarcación a través de una ruta definida por el dispositivo GPS o según patrones preestablecidos basados en una ubicación del GPS (waypoint). Para utilizar la navegación con GPS, debes tener un dispositivo

GPS compatible conectado al piloto automático mediante NMEA 2000 o NMEA 0183. Los patrones de navegación con GPS se basan en un waypoint del GPS hacia el que navega activamente mediante el dispositivo GPS opcional. Este waypoint se denomina "waypoint activo".

Seguimiento de una ruta de navegación con GPS

El piloto automático puede dirigir la embarcación en función de una ruta definida en un dispositivo GPS compatible.

- 1 Crea una ruta en tu dispositivo GPS y navega por ella.
- 2 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Seguir ruta**.

Patrón Órbita

El patrón Órbita dirige la embarcación en un círculo continuo alrededor del waypoint activo. El tamaño del círculo se define según la distancia respecto al waypoint activo en el momento de iniciar el patrón Órbita.

Seguimiento de un patrón Órbita

- 1 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Órbita > Habilitar**.
- 2 Selecciona una opción:
 - Selecciona ➡ para iniciar un giro en el sentido de las agujas del reloj.
 - Selecciona ⬅ para iniciar un giro en el sentido contrario a las agujas del reloj.

Patrón Trébol

El patrón Trébol dirige la embarcación para que pase repetidamente por un waypoint activo. Al iniciar un patrón Trébol, el piloto automático dirige la embarcación hacia el waypoint activo e inicia el patrón Trébol.

Configuración del patrón Trébol

Puedes ajustar la distancia desde el waypoint en el que el piloto automático gira la embarcación para pasar de nuevo sobre el waypoint. La configuración predeterminada gira la embarcación con una escala de 1.000 ft (300 m) desde el waypoint activo.

entre el waypoint y la ubicación en la que el piloto automático gira la embarcación

- 1 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Trébol > Longitud**.
- 2 Selecciona ⬆ o ⬇ para establecer la escala.
- 3 Selecciona **Hecho**.

Seguimiento del patrón Trébol

- 1 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Trébol > Habilitar**.
- 2 Selecciona una opción:
 - Para iniciar un giro a estribor, selecciona ➡.
 - Para iniciar un giro a babor, selecciona ⬅.

Patrón Búsqueda

El patrón Búsqueda dirige la embarcación en círculos cada vez más grandes alejándose del waypoint activo, formando un patrón espiral. Al iniciar un patrón de búsqueda, el piloto automático dirige la embarcación hacia el waypoint activo e inicia el patrón.

Configuración del patrón Búsqueda

Puedes ajustar la distancia entre cada círculo de la espiral. La distancia predeterminada entre los círculos es de 50 ft (20 m).

- 1 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Buscar > Separación**.
- 2 Selecciona ⬆ o ⬇ para ajustar la distancia.
- 3 Selecciona **Hecho**.

Seguimiento del patrón Búsqueda

- 1 Selecciona **Menú > Navegación con GPS > Buscar > Habilitar**.
- 2 Selecciona una opción:
 - Para iniciar un giro a estribor, selecciona ➡.

- Para iniciar un giro a babor, selecciona ←.

Funcionamiento del piloto automático en embarcaciones de vela

⚠ ATENCIÓN

Cuando está activado el piloto automático, éste controla sólo el timón. Mientras está activado el piloto automático, tú y tu tripulación sois los responsables de las velas.

Además del control de rumbo, puedes utilizar el piloto automático para mantener un control de viento. También puedes utilizar el piloto automático para controlar el timón al virar y trasluchar.

Control de viento

Puedes ajustar el piloto automático para que mantenga un rumbo a waypoint específico en relación al ángulo del viento actual. El dispositivo debe estar conectado a un sensor de viento compatible con NMEA 2000 o NMEA 0183 para realizar un control de viento o virar o trasluchar según el viento.

Configuración del tipo de control de viento

Para poder activar el tipo de control de viento, debes conectar un sensor de viento NMEA 2000 o NMEA 0183 al piloto automático.

Para una configuración avanzada del piloto automático, consulta las instrucciones de instalación incluidas con el mismo.

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Tipo ctrl de viento.**
- 2 Selecciona **Aparente** o **Real**.

Habilitación del control de viento

Para poder activar el tipo de control de viento, debes conectar un sensor de viento NMEA 2000 o NMEA 0183 al piloto automático.

Con el piloto automático en modo standby, selecciona **Ctrl. viento**.

Habilitación de Control de viento desde Control de rumbo

Para poder activar el tipo de control de viento, debes conectar un sensor de viento NMEA 2000 o NMEA 0183 al piloto automático.

Con el control de rumbo habilitado, selecciona **Menú > Ctrl. viento**.

Ajuste del ángulo de control de viento con el piloto automático

Cuando el control de viento está habilitado, puedes ajustar el ángulo de control de viento en el piloto automático.

- Para ajustar el ángulo de control de viento en incrementos de 1°, selecciona <<10° <1° o 1°> 10°>>.
- Para ajustar el ángulo de control de viento en incrementos de 10°, mantén pulsado <<10° <1° o 1°> 10°>>.

Virada y trasluchada

Puedes ajustar el piloto automático para virar y trasluchar mientras está habilitado el control de rumbo o el control de viento.

Virada y trasluchada desde el control de rumbo

- 1 Habilita el control de rumbo (*Habilitación del piloto automático, página 1*).
- 2 Selecciona **Menú > Virar/Trasluchar**.
- 3 Selecciona ← o → para elegir una dirección.

El piloto automático dirige la embarcación en una virada o trasluchada y se muestra el mensaje "Virando" en la pantalla Rumbo hasta completar la maniobra.

Virada y trasluchada desde el control de viento

Para poder habilitar el control de viento, es necesario tener instalado un sensor de viento.

- 1 Habilita el control de viento (*Habilitación del control de viento, página 4*).
- 2 Selecciona **Menú > Virar/Trasluchar**.
- 3 Selecciona **Amura** o **Trasluchar**.

El piloto automático dirige la embarcación en una virada o trasluchada, y se muestra información sobre el progreso de la virada o trasluchada en la pantalla.

Establecimiento de un retraso de virada y trasluchada

El retraso de virada y trasluchada te permite retrasar la dirección de virada o trasluchada una vez iniciada la maniobra.

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Configuración de vela > Retraso virada/trasluchada**.
- 2 Selecciona la duración del retraso.
- 3 Si es necesario, selecciona **Hecho**.

Habilitación del inhibidor de trasluchada

NOTA: el inhibidor de trasluchada no te impide realizar una trasluchada manualmente con el timón o la navegación por pasos.

El inhibidor de trasluchada impide que el piloto automático realice una trasluchada.

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom. > Configuración de vela > Inhib. trasluchada**.
- 2 Selecciona **Activado**.

Ajustar la respuesta del piloto automático

En el modo embarcación de vela, la opción Respuesta te permite ajustar la ganancia del timón rápidamente para tener en cuenta las distintas condiciones del viento.

- 1 En la pantalla del piloto automático, selecciona **Menú > Respuesta**.
- 2 Ajusta la respuesta del timón.

Si necesitas que el timón tenga mayor capacidad de respuesta y se mueve más rápido, aumenta el valor. Si el timón se mueve demasiado, reduce el valor.

Configuración del dispositivo

Configuración de usuario de piloto automático

Selecciona **Menú > Configuración > Config. usuario de pil. autom.**

Modo de energía: permite establecer el modo de energía en modo normal o de ahorro. El modo de ahorro de energía te permite establecer el porcentaje de energía utilizado para ejecutar el piloto automático.

Ahorro de energía: permite controlar la brusquedad del piloto automático. El piloto automático realiza menos ajustes en el modo de ahorro de energía.

Limitador de viento: en modo embarcación de vela, ralentiza la velocidad de giro a medida que la dirección del viento se aproxima a la popa durante una trasluchada. Si la velocidad de giro es demasiado lenta, disminuye este valor. Si la velocidad de giro es demasiado rápida, aumenta este valor.

Configuración del mando a distancia

NOTA: el reloj Garmin quatix® se puede configurar para que actúe como mando a distancia para el control del timón. Consulta las instrucciones suministradas con el reloj para obtener más información.

Puedes conectar un mando a distancia opcional al control del timón.

Selecciona **Menú > Configuración > Control remoto**.

Búsqueda de un mando a distancia

Selecciona **Menú > Configuración > Control remoto > Buscar mando**.

Vinculación de un mando a distancia

- 1 Busca un mando a distancia (*Búsqueda de un mando a distancia, página 5*).
- 2 Inicia la vinculación del mando a distancia según las instrucciones suministradas con el accesorio.
Aparece un mensaje en el control del timón cuando se realiza correctamente la vinculación del mando.
- 3 Selecciona **Conectar**.

Asignación de acciones a los botones del mando a distancia

⚠ ATENCIÓN

Si asignas un patrón a un botón del mando a distancia, recuerda que eres el responsable del uso seguro de la embarcación. No inicies ningún patrón hasta estar seguro de que no haya ningún obstáculo en el agua.

NOTA: si asignas una funcionalidad de control de la dirección a un botón del mando, el piloto automático debe estar en modo standby para cambiar la dirección (hacia delante o hacia atrás).

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Control remoto**.
- 2 Selecciona un botón del mando para asignarle una acción.
- 3 Selecciona una acción para el botón.
- 4 Si es necesario, repite los pasos 2 y 3 para el resto de botones.

Desconexión de un mando a distancia

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Control remoto**.
- 2 Selecciona **Desconectar mando**.

Configuración de la pantalla

Selecciona **Menú > Configuración > Pantalla**.

Modo de color: permite configurar el dispositivo para mostrar colores de día o de noche.

Configurar colores: permite establecer la configuración de los colores para cada modo de color. Para el modo de color de día, puedes seleccionar una configuración a todo color o de contraste alto. Para el modo de color de noche, puedes seleccionar una configuración a todo color, en rojo y negro, o en verde y negro.

Retroiluminación: permite establecer el nivel de retroiluminación.

Uso compartido en red: te permite compartir el modo de color, la configuración del color y la de retroiluminación con otros dispositivos a través de la red NMEA 2000.

Configuración del sistema

Selecciona **Menú > Configuración > Sistema**.

Unidades: permite cambiar las unidades de medida.

Dirección: permite definir la referencia utilizada para calcular la información de rumbo.

Variación: permite ajustar la variación respecto al norte real. Este parámetro solo está disponible si el rumbo se ha establecido en Real.

Pitido: permite establecer si se utilizan y cuándo se utilizan alarmas sonoras.

Encendido automático: permite al dispositivo girar automáticamente cuando se activa la red NMEA 2000.

Alarma de voltaje bajo de GHC: suena una alarma cuando el voltaje del suministro eléctrico conectado al dispositivo baja de un nivel especificado.

Idioma: permite establecer el idioma de la pantalla.

Modo de funcionam.: te permite establecer el modo de funcionamiento en normal o en modo de demostración de tienda.

Información del sistema: te permite ver la información del software.

Valores de fábrica: permite restablecer la unidad a los valores por defecto de fábrica.

Seleccionar la fuente de rumbo preferida

Si dispones de más de una fuente de rumbo en la red, puedes seleccionar la que prefieras. La fuente puede ser un compás GPS compatible o un sensor de rumbo magnético.

AVISO

Para obtener resultados óptimos, utiliza un sensor Garmin como fuente de rumbo. El uso de un compás GPS de terceros puede provocar que los datos se ofrezcan de manera irregular y que se produzcan demoras excesivas. El piloto automático necesita información actualizada, de modo que, en ocasiones, no se podrán utilizar datos de compases GPS de terceros para determinar la ubicación o velocidad GPS. Si se utiliza un compás GPS de terceros, es posible que el piloto automático informe de la pérdida de datos de navegación y de la fuente de velocidad frecuentemente.

- 1 Selecciona **Menú > Configuración > Fuentes preferidas > Fuente de rumbo**
- 2 Selecciona una fuente.

Si la fuente de rumbo seleccionada no está disponible, la pantalla del piloto automático no mostrará datos. Si es posible, debes seleccionar una fuente de rumbo distinta.

Índice

C

- configuración **4, 5**
- configuración de la pantalla **5**
- control de dirección **2, 4**
- control de viento **4**
 - ajustar **4**

F

- fuerza de datos preferida **5**

M

- mando a distancia **5**
 - desconectar **5**
 - vincular **5**
- mando a distancia búsqueda **5**
- modo de energía ahorro de energía **4**
- modo de navegación, seleccionar **2**
- modo de navegación por pasos, tamaño de giro por paso **2**

N

- navegación con GPS **3**
- navegación según patrón **2, 3**
 - Giro a babor o estribor **3**
 - patrón Cambio de sentido **3**
 - patrón Círculos **2**
 - patrón Giro a babor o estribor **3**
 - patrón Zigzag **2**

P

- patrón Búsqueda **3**
- patrón Órbita **3**
- patrón Trébol **3**
- piloto automático **1, 4**

R

- rumbo **1, 2**
 - ajustar **2**
 - control de rumbo **1, 4**
 - Shadow Drive **2**

S

- Shadow Drive
 - activar **2**
 - sensibilidad **2**
- sistema, información del sistema **5**
- standby **1**

T

- trasluchada. **4**. *Consulta* virada y trasluchada
 - Consulta también* virada y trasluchada
- trébol **3**

V

- vela **4**
- virada y trasluchada **4**
 - control de rumbo **4**
 - control de viento **4**

