

# 737, 767 GPS

## Podręcznik Użytkownika chartplotera

ii

### Dziękujemy!

Dziękujemy, że wybrali Państwo najlepszą w USA echosondę wędkarską Humminbird®. Humminbird® znany jest z projektowania i produkcji najlepszego i niezawodnego sprzętu morskiego. Urządzenia Humminbird® są łatwe w użyciu i działają bez usterek nawet w najtrudniejszych warunkach. W przypadku jednak, gdyby urządzenie Humminbird® wymagało naprawy, oferujemy Państwu bezpłatny serwis przez pierwszy rok od daty zakupu, a w latach następnych usługi serwisu oferujemy po przystępnych cenach. Szczegóły znajdują Państwo w oddzielnej karcie gwarancyjnej załączonej do urządzenia. Zachęcamy do zapoznania się z podręcznikiem użytkownika w celu uzyskania informacji na temat dostępnych funkcji i możliwości urządzenia Humminbird®.

Prosimy o kontakt z Customer Resource Center, nr telefonu 1-800-633-1468 lub odwiedzić naszą stronę internetową [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com).

**UWAGA!** Urządzenia nie należy używać jako sprzętu nawigacyjnego dla unikania kolizji, uszkodzenia łodzi, obrażeń fizycznych czy wyszukiwania mielizn. Gdy łódź znajduje się w ruchu, głębokość wody może zmienić się zbyt szybko, aby umożliwić czas na odpowiednią reakcję. Jeżeli podejrzewają Państwo, że woda może być płytka lub wystąpić mogą zanurzone obiekty, należy zawsze poruszać się z bardzo małą prędkością.

**UWAGA!** Naprawy i demontażu urządzenia powinien dokonywać wyłącznie uprawniony personel. Wszelkie zmiany numeru seryjnego lub próby naprawienia oryginalnego sprzętu lub akcesoriów przez osoby nieuprawnione mogą spowodować unieważnienie gwarancji. Otworzenie czy nieumiejętne obchodzenie się z urządzeniem może narazić na wystawienie na działanie ołowiu, znajdującego się w lutach.

**UWAGA!** Produkt zawiera ołów, który powoduje raka, uszkodzenia płodu i inne uszkodzenia organizmu. Humminbird®, DualBeam PLUS™, SmartCast®, Selective Fish ID+™, WhiteLine®, QuadraBeam™, RTS®, X-Press™ Menu, Fish ID+™, WideSide®, Structure ID®, TrueArch™, UltraBlack™, Angler Profile Presets™, and WeatherSense® to znaki towarowe Humminbird®. © 2005 Humminbird®, Eufaula AL, USA Wszystkie prawa zastrzeżone.

i

### Jak działa sonar

QuadraBeam™ Sonar 3

DualBeam PLUS™ Sonar 3

WideSide® Sonar (z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)

### Jak działa GPS i Kartografia (z opcjonalnym Odbiornikiem GPS)

Karta Multi-Media (gniazdo MMM/SD)

Update oprogramowania

### Co widać na wyświetlaczu

#### Widoki

Sonar View (widok sonaru) 10

Historia Sonaru

Okno Real Time Sonar (RTS®) (sonar w czasie rzeczywistym)

Freeze Frame (kadr zatrzymany):

Prezentacja dna

Sonar Zoom View (widok zoom)

Split Sonar View 200/83 kHz (podzielone okno sonaru)

Big Digits View (Widok Powiększony)

Screen Snapshot View (widok migawki)

Side Beam View (widok bocznej wiązki)

(z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)

Bird's Eye View (widok z lotu ptaka) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Chart View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Combo View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

View Orientation (kierunek widoku) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

### Viewing Cartography (przeglądanie map) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Wprowadzenie do nawigacji

Waypoints, Routes and Tracks (Punkty, trasy i ścieżki)

Zapisz, edytuj lub usuń punkt nawigacyjny

Nawiguj do Waypoint lub pozycji

Dodaj Waypoint Target lub siatkę trolingu  
Zapisz, edytuj lub usuń Trasę  
Zapisz lub wyczyść obecną ścieżkę  
Edytuj, usuń lub schowaj zapisane ścieżki

## Spis treści

iv

### Główne funkcje

Włącznik zasilania/światła  
Klawisz Widoku  
Klawisz INFO  
Klawisz MENU  
Klawisz Czterokierunkowej kontroli kursora  
Klawisz MARK  
Klawisz GOTO (idź do)  
Klawisz ZOOM (+/-)  
Klawisz EXIT (WYJŚCIE)

### Magistrala akcesoriów

#### Włączanie Urządzenia

#### System Menu

#### Start-Up Options Menu (menu opcji uruchamiania)

Tryb normalny  
Symulator  
Status systemu  
Samotest  
Test akcesoriów.  
GPS Diagnostic View (widok diagnostyczny GPS) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Połączenie do PC (wyłącznie z Kablem do PC)

#### Sonar X-Press™ Menu

Strona (przetwornik *WideSide®* : wyłącznie w widoku *WideSide®*)  
Sensitivity (czułość):  
Upper range (górny zakres) *W funkcji zaawansowanej wyłącznie w widokach: Sonar, Split Sonar, Big Digits i Circular Flasher*)  
Lower range (dolny zakres)  
Zakres wiązki bocznej (przetwornik *WideSide®* : wyłącznie w widoku *WideSide®*)  
Chart Speed (prędkość wykresu):  
Bottom View (widok dna)  
Dolny zakres (tylko widok: Sonar Zoom View, przy włączonym Bottom Lock)  
Bottom Lock (Wyłącznie w widoku Sonar Zoom)  
Anulowanie nawigacji (tylko podczas nawigowania)

## Spis treści

iii

### Navigation X-Press™ Menu (opcjonalny odbiornik GPS, wyłącznie w widoku nawigacji)

Waypoint [nazwa] (wyłącznie, gdy aktywny kursor jest na punkt nawigacyjny)  
Cursor to Waypoint (kursor do punktu nawigacyjnego) (wyłącznie w widoku Chart lub Combo)  
Zapisz obecną ścieżkę  
Wyczyść obecną ścieżkę  
Zapisz obecną trasę (tylko podczas nawigowania)  
Opuść następny Waypoint (tylko podczas nawigowania)  
Anulowanie nawigacji (tylko podczas nawigowania)  
Usuń Cel (tylko, gdy Cel jest aktywny)  
Usuń siatkę (tylko, gdy siatka jest aktywna)  
Okno Sonaru (Wyłącznie w widoku Combo)  
Waypoint [nazwa] (najnowszy utworzony punkt nawigacyjny)

### Screen Snapshot X-Press™ (wyłącznie w widoku Migawki)

Usuń obraz (wyłącznie z opcjonalną kartą MMC/SD)  
Usuń wszystkie obrazy (wyłącznie z opcjonalną kartą MMC/SD)

### Zakładka Menu Sonaru

Selekcja wiązki  
Fish ID+™:  
Fish ID Sensitivity.  
Okno Real Time Sonar (RTS®) (sonar w czasie rzeczywistym):  
Zoom Width (szerokość powiększenia)  
Czułość 83 KHZ (Zaawansowana)

Balans 455 kHz (zaawansowana)  
WideSide® Sensitivity – czułość WideSide (zaawansowana, wyłącznie z przetwornikiem WideSide®)  
Linie głębokości (funkcja zaawansowana)  
Surface Clutter (zakłócenia powierzchniowe) (funkcja zaawansowana)  
Noise Filter (filtr hałasu) (funkcja zaawansowana)  
Max Depth (głębokość maksymalna) (funkcja zaawansowana)  
Water type (rodzaj wody) (funkcja zaawansowana)  
Selekcja przetwornika

### **Zakładka menu nawigacji (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

Obecna ścieżka  
Zapisane ścieżki  
Punkty nawigacyjne  
Trasy  
Orientacja wykresu

## **Spis treści**

vi v

Odniesienie do północy  
Rotacja siatki  
Interwał punktów ścieżki  
Śledzenie minimalnej odległości (funkcja zaawansowana)  
Podstawa wymiarowa mapy (funkcja zaawansowana)  
Linia rzutowania punktu  
Eksport wszystkich danych nawigacyjnych (funkcja zaawansowana)  
Usunięcie wszystkich danych nawigacyjnych (funkcja zaawansowana)

### **Zakładka menu wykresu (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

Poziom szczegółowości wykresu  
Granice mapy  
Siatka długości i szerokości geograficznej  
Sondowanie punktowe  
Ustawianie pozycji symulacji (funkcja zaawansowana)  
Ustawianie rzędnych mapy (funkcja zaawansowana)  
Wyczyszczenie rzędnych mapy (funkcja zaawansowana)

### **Zakładka menu Alarm**

Depth Alarm (alarm głębokości)  
Fish ID Alarm  
Low Battery Alarm (alarm słaby akumulator)  
Temp Alarm (alarm temperatury)  
Alarm zboczenia z kursu (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Alarm przybycia do celu (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Alarm dryfowania (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Alarm Tone (dźwięk alarmu)

### **Setup Menu Tab (zakładka ustawień menu):**

Units - Depth (jednostki – głębokość)  
Units – Temp (jednostki temperatura) (tylko międzynarodowe)  
Units - Distance (Jednostki - odległość) (z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Units - Distance (Jednostki - prędkość) (z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
User Mode (Tryb użytkownika)  
Język (tylko międzynarodowe)  
Triplog Reset (Ponowne ustawienie Triplog) (z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Restore Defaults (Przywracanie ustawień domyślnych)  
Wybór odczytów (funkcja zaawansowana, tylko widok Sonar)  
Depth Offset (wyrównanie głębokości) (funkcja zaawansowana)

## **Spis treści**

Temp Offset (wyrównanie temperatury) (funkcja zaawansowana)  
Kalibracja prędkości (funkcja zaawansowana, tylko z temperatura/prędkość)  
Lokalna strefa czasowa (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Czas letni (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Position format (format pozycji) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Time Format (format czasu) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
Date Format (format daty) (funkcja zaawansowana, wyłącznie w międzynarodowych i z opcjonalnym odbiornikiem GPS)  
NMEA Output (funkcja zaawansowana)

SONAR:

### **Zakładka menu widoków**

### **Zakładka menu akcesoriów**

Korzystanie z migawki ekranu

### **Troubleshooting (usuwanie usterek)**

700 Series™ nie chce się włączyć.

700 Series™ włącza się do trybu Symulatora przy podłączonym przetworniku

Display Problems (Problemy z wyświetlaniem)

Identyfikacja źródła hałasu

### **Akcesoria 700 Series™ Fishing System**

#### **Specyfikacje**

#### **Słowniczek terminów**

Terminologia sonaru:

Terminologia GPS i Nawigacji

#### **Kontakt**

**UWAGA:** Pozycje zaznaczone jako "tylko międzynarodowe" dostępne są wyłącznie w produktach sprzedawanych przez uprawnionych Dystrybutorów Międzynarodowych poza terenem USA. Listę uprawnionych Dystrybutorów Międzynarodowych można znaleźć na naszej stronie internetowej lub uzyskać informacje w naszym Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

**UWAGA:** Pozycje wymienione w spisie treści zawierające (temp/prędkość lub odbiornik GPS) lub (wyłącznie z kablem PC) lub (opcjonalny przetwornik WideSide) lub (opcjonalna karta MMCS) wymagają zakupu oddzielnych akcesoriów. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

## **Spis treści**

1 2

### **Jak działa sonar**

Technologia sonaru opiera się na działaniu fal dźwiękowych. 700 Series™ Fishing System używa sonaru do lokalizowania i identyfikacji struktur, konturu i składu dna oraz określania głębokości bezpośrednio pod przetwornikiem.

700 Series™ Fishing System wysyła fale dźwiękowe i określa odległość mierząc czas, jaki upłynął od wysłania fali dźwiękowej do momentu odbicia jej od obiektu, a następnie wykorzystuje odbity sygnał w celu określenia lokalizacji, rozmiaru i składu obiektu.

Sonar działa bardzo szybko. Fala dźwiękowa może przebyć drogę od powierzchni do głębokości 240 stóp (70 m) i z powrotem w czasie krótszym niż 1 sekundy. Jest mało prawdopodobne, aby jakkolwiek łódź mogła wyprzedzić sygnał sonaru.

SONAR to akronim Sound i Navigation Ranging. Sonar wykorzystuje precyzyjne impulsy dźwiękowe, emitowane do wody w wiązce o kształcie kropli wody. Impulsy odbijają się od obiektów w wodzie, np. od dna, od ryb i innych zanurzonych obiektów. Sygnały powrotne wyświetlane są na ekranie LCD. Gdy sonar otrzymuje nowy sygnał zwrotny, stare sygnały przesuwały się po ekranie.

Gdy ogląda się wszystkie sygnały obok siebie, pojawia się łatwy w interpretacji wykres dna, ryby czy struktury.

Impulsy dźwiękowe transmitowane są na różnych częstotliwościach, w zależności od aplikacji. Bardzo wysokie częstotliwości (455 kHz) umożliwiają widok bardziej szczegółowy, ale przy ograniczonej głębokości operacyjnej. Wysokie częstotliwości (200 kHz) stosowane są często w sonarach konsumenckich, ponieważ zapewniają one dobrze wyważone działanie i rozdzielczość. Niskie częstotliwości (83 kHz) używane są zazwyczaj w celu dotarcia do większej głębokości. Moc wyjściowa to wartość energii emitowanej przez nadajnik sonaru. Mierzy się ją przy użyciu dwóch metod:

(RMS) średnia kwadratowa mierzy moc wyjściową w całym cyklu transmisji.

Peak-to-Peak (szczytowa) mierzy moc wyjściową w punktach szczytowych.

Przy użyciu większych mocy wyjściowych można wykrywać mniejsze obiekty na większych odległościach, wyeliminować hałas, uzyskać lepsze działanie na dużej prędkości i na większej głębokości.

4

3

### **QuadraBeam™ Sonar**

700 Series™ Fishing System współpracuje z sonarem QuadraBeam™. Sonar QuadraBeam™ zapewnia bardzo szeroki zakres obserwacji (90°). QuadraBeam™ posiada dwie wiązki 45° 455 kHz zapewniające ciągłą obserwację obszaru 160 stóp - 90°. Wiązki umożliwiające lokalizację struktur i ryb po prawej i lewej stronie łodzi niedaleko dna. W przypadku struktur znajdujących się bezpośrednio pod łodzią, QuadraBeam™ wykorzystuje technologię DualBeam PLUS™.

### **Sonar DualBeam PLUS™**

700 Series™ Fishing System używa sonaru 200/83 kHz o szeroki zakresie pola obserwacji (60°). DualBeam PLUS™ posiada wiązkę centralną o wąskim zakresie (20°) oraz drugą wiązkę (60°) umożliwiającą obszar obserwacji równy

głębokości. W wodzie o głębokości 20 stóp, szersza wiązka pokrywa obszar o szerokości 20 stóp. Wiązka 20° skoncentrowana jest na dno w celu wykrywania struktur, wodorostów i pokrycia dna. Wiązka 60° wyszukuje ryby w szerszym obszarze. Sygnały zwrotne sonaru DualBeam PLUS™ można analizować łącznie, oddzielnie lub porównać obok siebie. DualBeam PLUS™ jest idealny w wielu warunkach – od płytkiej do bardzo głębokiej wody, zarówno słodkiej, jak i morskiej. Zdolność penetracji zależy od prędkości łodzi, ruchu fal, twardości dna, warunków wodnych oraz instalacji przetwornika.

## WideSide® Sonar

*(z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)*

System 700 Series™ Fishing współpracuje również z sonarem WideSide® przy zakupie dodatkowego przetwornika WideSide®. Przetwornik WideSide® to wyspecjalizowany przetwornik, bardzo użyteczny w przypadku łowienia przy brzegu lub przy szukaniu drobnicy na otwartych wodach. Przetwornik WideSide® wykorzystuje trzy różne elementy sonaru wysyłające sygnały na prawo, lewo i bezpośrednio w dół od łodzi. Wiązka skierowana w dół ma 200 kHz i 24° zasięg. Wiązka ta zapewnia ciągły cyfrowy odczyt głębokości bezpośrednio pod łodzią. Wiązka skierowana w dół ma 455 kHz i 16° zasięg. Z wiązek skierowanych na bok można korzystać osobno lub razem, w celu lokalizacji obiektów niedaleko powierzchni wody po obu stronach łodzi.

## 56

**Wkładanie karty MMC/SD do gniazda**

### Jak działa GPS i Kartografia

*(z opcjonalnym odbiornikiem GPS)*

System 700 Series™ Fishing współpracuje również z GPS i chartploterem przy zakupie dodatkowego przetwornika odbiornika GPS. Przy użyciu odbiornika GPS, system 737 wykorzystuje GPS i sonar dla określenia pozycji, wyświetlenia jej na siatce i dostarczenia szczegółowych informacji na temat sytuacji pod wodą. System GPS to system nawigacji satelitarnej zbudowany i utrzymywany przez Ministerstwo Obrony USA. GPS początkowo wykorzystywano dla celów wojskowych; jednakże osoby cywilne również mogą korzystać z tego bardzo dokładnego systemu umożliwiającego określenie pozycji w granicach +/- 10 metrów, w zależności od warunków. Oznacza to, że w 95% przypadków, odbiornik GPS odczyta lokalizację w granicach 10 m od danej pozycji, w której się znajdujesz. Odbiornik GPS wykorzystuje również dane z satelitów (the Wide Area Augmentation System), EGNOS (the European Geostationary Navigation Overlay Service), oraz MSAS (the MTSAT Satellite Augmentation System), jeżeli dostępne są w danym obszarze. GPS korzysta z 24 satelitów, które nieustannie wysyłają sygnały radiowe w kierunku ziemi. Twoją obecną pozycję można określić przy pomocy sygnałów otrzymanych z 16 satelitów i pomiaru odległości pomiędzy nimi.

Wszystkie satelity wysyłają unikalnie kodowane sygnały w odstępach sekundowych. Odbiornik GPS na łodzi odbiera sygnały z satelitów, które są dla niego widoczne. Na podstawie odstępu czasu pomiędzy otrzymanymi sygnałami, GPS określa odległość od każdego z satelitów. Gdy znane są już odległości, odbiornik trianguluje matematycznie swoją własną pozycję. Na podstawie sygnałów otrzymywanych co sekundę, GPS może obliczyć prędkość i namiary. Odbiornik GPS zakupiony dodatkowo do 700 Series™ Fishing System umożliwia połączenie funkcji chartplotera FishingGPS™ i możliwości nawigacyjnych sonaru. Obecnie 700 Series™ Fishing System wspiera następujące funkcje GPS:

- podgląd obecnej pozycji
- podgląd obecnej ścieżki (breadcrumb trail)
- podgląd prędkości i kursu z GPS
- zapisanie ścieżek, punktów nawigacyjnych i tras
- płynięcie po trasie i nawigację od jednego punktu nawigacyjnego do drugiego.

700 Series™ współpracuje z Navionics® Gold, HotMaps™ i HotMaps™Premium na kartach MMC lub SD.

**UWAGA:** 700 Series™ nie współpracuje z Navionics® Classic Charts, a tylko z Navionics® Gold, HotMaps™, i HotMaps™ Premium

Urządzenie ma również wbudowaną mapę świata.

700 Series™ wykorzystuje odbiornik GPS w celu automatycznego określania pozycji łodzi i przy pomocy ustawień zoom umożliwia wybór najlepszego wykresu. Zobacz Viewing Cartography (Przeglądanie Map).

### Karta Multi-Media (gniazdo MMM/SD)

700 Series™ Fishing System posiada również gniazdo karty multimedialnej (MMC/SD) dla dodatkowo zakupionych kart zawierających szczegółowe mapy.

**UWAGA:** Karty MMC/SD wymagają zakupu odbiornika GPS.

Gdy włożymy kartę MMC/SD zawierającą bardziej szczegółowy wykres danej lokalizacji, 700 Series™ Fishing System odtworzy i automatycznie wyświetli taki wykres. Znajdź lokalizację gniazda karty MMC/SD na rysunku, wyjmij gniazdo i włóż kartę. Etykieta na karcie MMC/SD powinna być skierowana na prawo od urządzenia. Dokładnie wciśnij kartę w

gniazdo, włóż gniazdo z powrotem, upewniając się przed zamknięciem pokrywy, że uszczelka znajduje się we właściwej pozycji, i zamknij. Nie wolno zakręcać zbyt mocno, ponieważ może to zniszczyć pokrywę, a nie spowoduje większej szczelności.

## Aktualizacja oprogramowania

Aktualizacji oprogramowania dokonuje się przy pomocy karty MMC/SD. Należy włożyć odpowiednią kartę MMC/SD z aktualnym oprogramowaniem. Urządzenie rozpozna oprogramowanie i poda wersję oprogramowania zainstalowanego aktualnie i zapyta, czy chcesz zaktualizować oprogramowanie zgodnie z oprogramowaniem na karcie. Aktualne wersje oprogramowania można otrzymać na stronie internetowej [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com).

87

## Co widać na wyświetlaczu

700 Series™ Fishing System może wyświetlać różne użyteczne informacje na temat obszaru pod łodzią i wokół niej, np.:

**UWAGA:** *Pozycje, zawierające dopisek (temperatura/prędkość) dostępne są jedynie, gdy urządzenie podłączone jest do 700 Series™ Fishing System. Jeżeli podłączone są oba urządzenia, na wyświetlaczu ukaza się jedynie dane z odbiornika GPS.*

**Czasomierz** – mierzy czas, dostępny z akcesorium Temperatura/Prędkość

**Średnia prędkość** – odczyt średniej prędkości, dostępny z akcesorium Temperatura/Prędkość lub odbiornika GPS

**Głębokość** – głębokość wody; można nastawić alarm, powiadamiający o zbyt płytkiej wodzie

**Prędkość** – jeżeli podłączone jest akcesorium Temperatura/Prędkość czy GPS, 700 Series™ może wyświetlić prędkość łodzi i zapisywać w Triplogu przepłynięte mile morskie lub lądowe.

**Powtórny sygnał zwrotny** – gdy sygnał sonaru odbija się od dna, następnie od powierzchni i wraca w dół Sygnał ten można wykorzystać do określenia twardości dna. W przypadku twardego dna, powtórny sygnał jest silny, a w przypadku dna miękkiego jest słaby lub w ogóle nie występuje.

**Okno dialogowe kursora** – pokazuje głębokość kursora oraz głębokość dna bezpośrednio pod kursorem.

**Napięcie akumulatora** – napięcie akumulatora łodzi, można ustawić alarm, gdy napięcie spadnie zbyt nisko.

**Okno Real Time Sonar (RTS®)**

**Miękkie dno**

**Termokliny – warstwy wody o różnych temperaturach, które występują na różnych głębokościach i w różnych porach roku.** Termokliny zazwyczaj pokazywane są jako ciągłe, wielokolorowe pasmo przesuwające się po ekranie na tej samej głębokości.

**Struktura – gdzie mogą ukrywać się ryby.**

**Ryby – Echosonda wędkarska pokazuje ryby jako łuki i/lub ikony ryb; można ją ustawić, aby alarmowała w przypadku wykrycia ryb o określonym rozmiarze.** Po wykryciu obiektu, na wyświetlaczu pojawia się symbol Fish ID+TM wraz z podaną głębokością. Rozmiar symbolu określa intensywność zwrotnego sygnału sonaru. Urządzenie pokazuje ławice drobnicy jako „chmury” o różnym kształcie i rozmiarze, w zależności od ilości ryb i prędkości łodzi.

**Przynęta**

**Twarde dno**

**Dno skaliste**

**Kursor** – dostępny w funkcji Freeze Frame, można go umieścić w widoku sonaru, w celu określenia głębokości zwrotnego sygnału oraz głębokości, na jakiej znajduje się dno pod kursorem.

**Odległość** – przemierzona odległość, dostępny z akcesorium Temperatura/Prędkość lub odbiornikiem GPS.

**Temperatura – temperatura powierzchni wody**

**Pusty symbol ryby w wiązce szerokiej 83 kHz**

**Zacieniony symbol ryby w wąskiej wiązce 200 kHz**

109

## Widoki

Widoki dostępne w 700 Series™ Fishing System:

**Widoki sonaru: Widoki nawigacyjne:**

- Sonar View (Widok sonaru)
- Bird's Eye View (widok z lotu ptaka)
- Widok zoom
- Widok wykresu
- Split Sonar View 200/83 kHz (podzielone okno sonaru)
- Combo View
- Big Digits View (Widok Powiększony):
- Circular Flasher View (widok migacza okrągłego)
- Screen Snapshot View (widok zatrzymany)
- Side Beam View (widok bocznej wiązki)
- WideSide® View

(z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)

**UWAGA:** Przy zmianie ustawień menu, które mają wpływ na sonar, widok uaktualni się natychmiast (tzn. nie trzeba wychodzić z menu, aby widok na ekranie się zmienił). Na przykład, przełączając się pomiędzy widokiem „Inverse” (odwrócenie) i „Structure ID®” dostępnych z menu X-Press™ można szybko przejść z jednej do drugiej metody wyświetlania.

**UWAGA:** WideSide® View wymaga zakupu przetwornika WideSide®. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com) lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

**UWAGA:** Widoki nawigacyjne wymagają zakupu odbiornika GPS. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com) lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

**Widok Sonaru jest widokiem domyślnym.** Po naciśnięciu klawisza VIEW (Widok), na wyświetlaczu pojawią się kolejno dostępne widoki. Po naciśnięciu klawisza EXIT (Wyjście), na wyświetlaczu pojawią się dostępne widoki w kolejności odwrotnej. Widok można wywołać lub ukryć przy użyciu zakładki menu Widoki.

## Widok sonaru:

**Widok Sonaru przedstawia rejestr sygnałów zwrotnych sonaru.** Zawsze pokazana jest głębokość. Odczyty temperatury i prędkości wyświetlane są automatycznie, jeżeli podłączone zostało odpowiednie akcesorium dodatkowe. Najnowsze sygnały zwrotne sonaru wyświetlane są w prawej części okna, w miarę otrzymywania nowych danych, a starsze sygnały przesuwają się w lewą stronę. W górnym lewym rogu wyświetla się Digital Depth Readout (odczyt cyfrowy głębokości). Na prawej stronie Widoku Sonary pokazana jest skala odczytów górnego i dolnego zakresu głębokości (Upper i Lower Depth Range). Skala określa odległości od powierzchni wody do takiego zakresu głębokości, który umożliwia pokazanie dna. Automatycznie wybierany jest taki zakres głębokości, aby na wyświetlaczu pokazane było dno. Istnieje również możliwość ustawienia ręcznego (zobacz Menu Sonar X-Press™). Można dokupić sześć dodatkowych Odczytów Cyfrowych (Digital Readout) w akcesoriach dodatkowych. Okienka z informacjami można ustawić tak, aby pokazywały tylko wybrane informacje (zobacz Zakładka Menu Ustawień, Wybierz Odczyt – Select Readouts).

**UWAGA:** Jeżeli liczba oznaczająca głębokość miga, oznacza to, że urządzenie ma problemy z lokalizacją dna. Dzieje się to zazwyczaj, gdy woda jest zbyt głęboka, przetwornik nie styka się z wodą, łódź płynie zbyt szybko, lub w przypadkach, gdy urządzenie nie otrzymuje dokładnych i ciągłych danych.

**Widok sonaru:**

Upper Depth Range – górny zakres głębokości  
Sonar History Window – historia widoków sonaru  
Depth  
Okno dialogowe kursora  
Temperatura:  
TripLog  
Lower Depth Range – dolny zakres głębokości  
RTS® Window  
Kursor

12  
11

## Interpretacja historii sonaru

Bardzo ważne jest, aby dobrze zrozumieć, jak działa wyświetlacz 700 Series™ Fishing System. Wyświetlacz NIE pokazuje trójwymiarowego obrazu tego, co dzieje się pod wodą. Każde pionowe pasmo danych otrzymanych przez głowicę kontrolną i wyświetlanych na ekranie przedstawia element wykryty przez sygnał zwrotny sonaru w określonym momencie. Ponieważ zarówno łódź jak i obiekty (ryby) mogą być w ruchu, sygnały zwrotne pokazują wyłącznie określony segment w czasie, gdy obiekty zostały wykryte, a nie w jakim miejscu są te obiekty w stosunku do innych obiektów pokazanych na ekranie.

### Okno Real Time Sonar (RTS®) (sonar w czasie rzeczywistym):

Okno Real Time Sonar (RTS®) pojawia się po prawej stronie wyświetlacza tylko w Widoku Sonaru. RTS® Window zawsze aktualizuje się tak szybko, jak na to pozwala dana głębokość i pokazuje tylko sygnały odbite od dna, struktur i ryb, które znajdują się w zasięgu wiązki przetwornika. RTS® Window pokazuje głębokość i intensywność sygnału zwrotnego sonaru (zobacz **Sonar Menu - RTS® Window**).

### Freeze Frame (kadr zatrzymany):

**Freeze Frame** – przy naciśnięciu dowolnego klawisza czterokierunkowego kursora, wyświetlany obraz zatrzyma się i na ekranie ukaże się kursor. Kursor można umieścić na wyświetlaczu przy pomocy klawisza czterokierunkowego kursora, aby określić głębokość zwrotnego sygnału sonaru. Okno RTS® Window dokonuje bieżącej aktualizacji Freeze Frame. Dodatkowo, można skorzystać z ustawień Instant Image Update (natychmiastowa aktualizacja obrazu). Klawisz EXIT zamyka Freeze Frame i powoduje ponowne przesunięcie obrazu na wyświetlaczu. Freeze Frame dostępna jest w widoku Sonar, Sonar Zoom oraz 200/83 kHz Split Sonar.

## Prezentacja dna

W miarę jak łódź się porusza, urządzenie wyświetla zmiany głębokości na ekranie i tworzy profil Konturu dna. Z wykresu sygnałów zwrotnych na ekranie można określić rodzaj dna. Twarde dno, np. zagęszczony osad lub płaska skała pojawia się na ekranie jako cieńsza linia. Miękkie dno, np. muł lub piasek przedstawiane jest jako grubsza linia. **Dno skaliste reprezentuje łamana, nierówna linia.** Sygnały sonaru odbijane od dna, struktur lub ryb mogą być reprezentowane przez **Inverse** (ustawienie domyślne), **WhiteLine®**, **Structure ID®**, lub **Bottom Black**. Zobacz Sonar X-Press™ Menu **Widok Dna: umożliwia ustawienie widoku dna**  
**Profil konturu dna w oknie RTS® Window.**

**Dodatkowe akcesorium Temperatura/prędkość jest opcjonalne.**

*Dno skaliste*

*Twarde dno*

*Miękkie dno*

### **Narrow RTS® Window**

określa natężenie sygnału sonaru w skali szarości. Skala szarości odpowiada skali szarości dna wykorzystywanej w oknie historii sonaru (tzn. w widoku Inverse, Structure ID®, WhiteLine®, Bottom Black).. Głębokość sygnału zwrotnego sonaru określana jest pionowym obrazem sygnału na skali głębokości.

Wide RTS® Window

określa natężenie sygnału sonaru w formie wykresu słupkowego. Długość wyświetlanego sygnału określa, czy sygnał jest słaby czy mocny. Głębokość sygnału zwrotnego sonaru określana jest pionowym obrazem sygnału na skali głębokości. Wide RTS® Window nie używa skali szarości.

14  
13

**Inverse (odwrócenie)** to metoda umożliwiająca wyświetlanie słabych sygnałów zwrotnych na ciemno, a mocnych – na jasno. Pozwala to wyraźne wyświetlanie słabych sygnałów.

**Structure ID®** wyświetla słabe sygnały zwrotne w kolorze jasnym, a silne – w ciemnym. Pozwala to wyraźne wyświetlanie mocnych sygnałów.

**WhiteLine®** zaznacza najsilniejsze sygnały zwrotne sonaru na białą, co daje wyraźny zarys. i wyraźnie oznacza dno na ekranie.

**Bottom Black (czarne dno)** wyświetla wszystkie piksele konturu dna w kolorze czarnym, niezależnie od siły sygnału. Umożliwia to zapewnienie wyraźnego kontrastu pomiędzy dnem i innymi sygnałami zwrotnymi sonaru. Wszelkie obiekty, np. ryby, struktury czy termokliny pokazywane są przy użyciu metody Structure ID®.

## **Sonar Zoom View (widok zoom)**

**Sonar Zoom View (Widok zoom) zwiększa rozdzielczość poszczególnych sygnałów zwrotnych sonaru, które są bardzo blisko siebie, np. wywołane przez ryby zawieszane blisko dna lub w strukturze.** W widoku zoom, na ekranie podzielonym wyświetla się wąski fragment pełnego widoku na prawej stronie ekranu, a widok przybliżony po lewej. Pełny widok po prawej stronie zawiera również Zoom Preview Box (okienko podglądu zoom), które pokazuje, jaka część pełnego zakresu przybliżona jest po lewej stronie; Zoom Preview Box śledzi dno w widoku pełnego zakresu. W miarę, gdy zmienia się głębokość, widok przybliżony automatycznie aktualizuje się i wyświetla powiększony obraz dna. Zoom Preview Box pokazuje, gdzie znajduje się widok przybliżony w stosunku do widoku pełnego zakresu. Zoom Level (poziom przybliżenia) wyświetlany jest w dolnym lewym rogu i można go zmieniać w zależności od warunków (zobacz **Sonar X-Press™ Menu: Zoom Level**). Liczby określające wyższy i niższy zakres głębokości określają głębokość obserwowanej wody. Digital Depth Readout (odczyt cyfrowy głębokości) wyświetla się górnym lewym rogu. Odczytów cyfrowych w widoku Sonar Zoom View nie można zmieniać; dlatego niedostępne są informacje takie jak temperatura wody czy napięcie.

**Sonar Zoom View (widok zoom)**

*Pełny zakres*

*Upper Depth Range, full range view – górny zakres głębokości, pełny zakres widoku*

*Lower Depth Range – dolny zakres głębokości, zoom*

*Upper Depth Range, full range view – górny zakres głębokości, pełny zakres widoku*

*widok przybliżony*

*Okno podglądu*

*Zoom Level (Poziom przybliżenia)*

*Depth*

*Upper Depth Range, zoom view – dolny zakres głębokości, widok przybliżony*

16 15

## **Split Sonar View 200/83 kHz (podzielone okno sonaru)**

**Split Sonar View** wyświetla sygnały zwrotne sonaru z wiązki szerokiej 83 kHz po lewej stronie ekranu, a sygnały zwrotne z wiązki wąskiej 200 kHz po prawej stronie. Digital Depth Readout (odczyt cyfrowy głębokości) wyświetla się górnym lewym rogu. Split Sonar View można wykorzystywać w celu porównywania sygnałów zwrotnych sonaru z

wiązki szerokiej 83 kHz i wąskiej 200 kHz. Odczytów cyfrowych w widoku Split Sonar Zoom View nie można zmieniać; dlatego niedostępne są informacje takie jak temperatura wody czy napięcie.

#### **Split Sonar View 200/83 kHz (podzielone okno sonaru)**

*Depth*

*Historia Sonaru 83 kHz*

*Historia Sonaru 200 kHz*

*Upper Depth Range – górny zakres głębokości*

*Lower Depth Range – dolny zakres głębokości*

### **Big Digits View (Widok Powiększony):**

**Big Digits View wyświetla dane cyfrowe w dużym, widocznym formacie.** Zawsze pokazana jest głębokość. Odczyty temperatury, prędkości i informacje TripLog wyświetlane są automatycznie, jeżeli do systemu podłączone jest odpowiednie akcesorium. TripLog pokazuje przebytą odległość, średnią prędkość oraz czas, jaki upłynął od ostatniego wyzerowania Triplog. Odczytów cyfrowych w Big Digits View nie można ustawiać.

### **Circular Flasher View (widok migacza okrągłego)**

Circular Flasher View wyświetla dane Real Time Sonar (RTS®) w tradycyjnym formacie. Zawsze pokazana jest głębokość i temperatura. Odczytów cyfrowych we Flasher View nie można ustawiać.

#### **Big Digits View (Widok Powiększony):**

*Depth*

*Temperatura:*

*Speed (prędkość):*

*Czasomierz – pokazuje czas, jaki upłynął od ostatniego wyzerowania ustawienia Triplog.*

*Odległość – to dystans przebyty od ostatniego wyzerowania Triplog.*

*Napięcie – napięcie akumulatora*

*Średnia prędkość – pokazuje prędkość ostatniego wyzerowania Triplog.*

**18 17**

### **Screen Snapshot View (widok zatrzymany)**

Przy włączonym Screen Snapshot (dostępny z zakładki menu Akcesoriów), po naciśnięciu klawisza MARK, otrzymujemy zapisany obraz na wyświetlaczu (przy zainstalowanej karcie MMC/SD). Zdjęcie widoku ekranu wymaga trzech operacji:

1. Uruchomienie funkcji Screen Snapshot z Menu Akcesoriów.
2. Zrobienie zdjęcia.
3. Podgląd Screen Snapshot w widoku Screen Snapshot.
4. Usunięcie Screen Snapshot przy pomocy menu Screen Snapshot X-Press™.

Zobacz Zakładka Menu Akcesoriów: korzystanie ze Screen Snapshot oraz Menu **Screen Snapshot X-Press™**. Przy uruchomieniu Screen Snapshot wyświetli się informacja o utworzeniu punktu nawigacyjnego w miejscu, w którym kursor znajduje się na ekranie, a widok zostanie zatrzymany na ekranie. Pojawi się okno dialogowe statusu, na którym pokazany będzie postęp zapisywania oraz nazwę i numer pliku przypisanego do tworzonego pliku BMP, a także procentowy postęp operacji.

Widok Screen Snapshot pokazuje do trzech zminiaturyzowanych zdjęć ekranu na raz. W tym widoku można przeglądać listę miniatury zdjęć ekranu przy użyciu czterokierunkowego kursora. Wybrana miniatura oznaczona będzie strzałką. Wyświetl pełny widok wybranej miniatury (przy użyciu czterokierunkowego kursora). Obwódka wokół pełnego widoku zdjęcia ekranu wskazuje, że jest to tylko zdjęcie, a nie widok "na żywo". Wybrany obraz, lub wszystkie obrazy można usunąć przy pomocy funkcji Delete Image (usuń obraz) lub Delete All Images (usuń wszystkie obrazy) z menu Screen Snapshot X-Press™.

### **Side Beam View (widok bocznej wiązki)**

**Widok bocznej wiązki sonaru** pokazuje informacje z prawej i lewej wiązki 90° 455 kHz oraz z wiązki 200 kHz skierowanej w dół. W górnej części ekranu wyświetla się historia sygnałów zwrotnych sonaru z wiązki 200 kHz skierowanej w dół. W dolnej części ekranu wyświetla się historia sygnałów zwrotnych sonaru z wiązki 455 kHz skierowanej na prawo i na lewo. Nowe informacje pojawiają się u góry ekranu i przesuwiają w dół.

Informacja sonaru z wiązek bocznych pozwala określić kontur dna, struktury i ryby podobnie jak w przypadku wiązki skierowanej na dół, z tą jednak różnicą, że oprócz dna widoczna jest również prawa i lewa strona, co daje znacznie szerszy obraz dna. Obszar objęty wiązkami 90° opiera się na głębokości ustawionej dla wiązki skierowanej w dół, maksymalnie do 160 stóp.

#### **Side Beam View (widok bocznej wiązki)**

*Depth*

*Temperatura:*

*Historia Sonaru, strona lewa 455 kHz*

*Historia Sonaru, strona prawa 455 kHz*

*Historia Sonaru 200 kHz*

*Linia powierzchni wody dla 455 kHz*

*Sonar History Window – historia widoków sonaru*

## Widok Screen Capture

20 19

### WideSide® Sonar (z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)

**WideSide® View** dostępny jest wyłącznie przy zakupie i podłączeniu przetwornika WideSide® i ustawieniu przetwornika na WideSide® (zobacz Zakładka Menu Sonaru: wybór przetwornika). Widok WideSide® wyświetla informacje z przetwornika WideSide® 455 kHz. Dostępne są trzy widoki: Lewy, prawy i obydwa. Widok domyślny pokazuje obydwa wiązki. Informacje z obu wiązek wyświetlane są jednocześnie. Zawsze wyświetlana jest głębokość wody pod łodzią. W przypadku łowienia przy brzegu lub w korycie rzeki, może też być wyświetlony kontur dna. Gdy łowimy na otwartej wodzie, kontur dna nie będzie wyświetlany, z wyjątkiem sygnałów zwrotnych sonaru odbitych od zanieczyszczeń lub ryb.

#### WideSide® View

*Widok lewej wiązki*

*Kontur brzegu*

*Linia powierzchni wody*

*Depth*

*Widok prawej wiązki*

*Otwarta woda (nie wyświetla się kontur dna)*

*wiązka boczna*

*zakres głębokości*

### Bird's Eye View (widok z lotu ptaka) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Widok z lotu ptaka** – dostępny wyłącznie przy zakupie i podłączeniu GPS. Pokazuje trójwymiarową perspektywę ścieżki oraz kontur lądu na wykresie z punktu widzenia znajdującego się ponad łodzią i z tyłu (punkt obserwacji). Gdy łódź odwraca się, widok przesuwa się razem za łodzią. Po naciśnięciu klawisza czterokierunkowego kursora, punkt obserwacji zmienia swoją pozycję. Umożliwia to przesuwanie punktu obserwacji, aby można było obserwować bok i tył łodzi. PO naciśnięciu lewego lub prawego kursora, punkt obserwacji przesuwa się odpowiednio w prawo lub lewo; po naciśnięciu kursora GÓRA, strzałka przesuwa punkt obserwacji do przodu, a po naciśnięciu przycisku DÓŁ, strzałka przesuwa punkt obserwacji do tyłu.

Po naciśnięciu EXIT, punkt obserwacji przesuwa się do pozycji pierwotnej (tzn. za i ponad łodzią).

#### Bird's Eye View (widok z lotu ptaka)

*Depth*

*Kontury lądu*

*Ikona łodzi*

*Temperatura powierzchni wody*

*Długość i szerokość geograficzna*

*Pozycja łodzi*

*Prędkość łodzi*

*Namiary łodzi w odniesieniu do północy rzeczywistej*

21 22

### Chart View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Chart View** – dostępny wyłącznie przy podłączonym odbiorniku GPS. Pokazuje mapy z wbudowanej mapy świata lub opcjonalnej mapy na karcie MMC dla obszaru wokół bieżącej pozycji. Bieżąca ścieżka (zwana również historią pozycji lub „breadcrumb trail”) pokazuje pozycje łodzi, zapisane ścieżki, punkty nawigacyjne oraz bieżącą trasę (podczas nawigacji) naniesione są na mapę. W celu przesunięcia wykresu w inny obszar należy posługiwać się czterokierunkowym kursorem. Można również używać klawiszy ZOOM (+/-). Klawisz INFO służy do otrzymywania informacji o obiektach znajdujących się niedaleko kursora.

#### Widok Chart z aktywnym kursorem

*Depth*

*Kartografia*

*Długość i szerokość geograficzna*

*Pozycja kursora*

*Namiary łodzi w odniesieniu do północy rzeczywistej*

*Odległość od kursora i namiary kursora*

*Skala mapy*

*Kursor aktywny*

#### Widok Chart z nieaktywnym kursorem

*Depth*

*Kartografia*

*Prędkość łodzi*

*Namiary łodzi w odniesieniu do północy rzeczywistej*

*Temperatura powierzchni wody*

*Skala mapy*

## Combo View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Combo View** – dostępne jest jedynie przy podłączonym odbiorniku GPS; wyświetla się jako podzielony ekran, przy czym widok mapy znajduje się po lewej stronie, a widok sonaru po prawej stronie ekranu. Szerokość okna sonaru można regulować.

## View Orientation (kierunek widoku) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Zarówno widok Chart, jak i Combo (dostępne po zakupie i podłączeniu GPS) umożliwiają wybór orientacji widoku. Po wybraniu orientacji North-UP, na górze ekranu wyświetla się północ rzeczywista. Innymi słowy, obiekty zlokalizowane na północ od łodzi pokazane są ponad nią. Przy wyborze orientacji Course-UP, na górze ekranu pokazany jest kierunek ruchu łodzi. Innymi słowy, obiekty przed łodzią pokazane są ponad nią. W obu przypadkach, widok aktualizuje się automatycznie, tak że łódź jest zawsze w centrum ekranu. Gdy łódź nie płynie, przedstawiona jest na ekranie jako kółko. Gdy łódź znajduje się w ruchu, przedstawiana jest na ekranie jako łódka ustawiona dziobem w kierunku ruchu (zawsze do góry, w przypadku orientacji Course-Up).

### Combo View

Depth

Depth

Kartografia

Okno sonaru

Namiary łodzi w odniesieniu do północy rzeczywistej

Temperatura powierzchni wody

Prędkość łodzi

Skala mapy

24

23

## Viewing Cartography (przeglądanie map) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

W widoku Chart lub Combo (dostępnych po zakupie i instalacji GPS) udostępnionych jest szereg funkcji kartograficznych, które można uruchomić przy użyciu różnych klawiszy. **Panning (panorama):** Przy użyciu czterokierunkowego kursora można poruszać się po wykresie w kierunku przyciskanego klawisza. W centrum ekranu pojawia się wówczas okrągły kursor, połączony z łodzią szarą linią, nawet, gdy łódź znajduje się poza ekranem. W tym samym czasie, okna temperatury i prędkości w lewym dolnym rogu ekranu zastąpione zostają informacjami o odległości i namiarze łodzi względem pozycji kursora oraz jego współrzędnymi geograficznymi.

**Zooming:** Przy użyciu (+) i (-) można odpowiednio zwiększać lub zmniejszać skalę mapy. Skala wyświetlona jest po lewej stronie ekranu. Jeżeli powiększymy obraz za bardzo, tak, że wykracza poza dane mapy, ekran przełączy się na Overzoom, a ostatnie dostępne dane zostaną powiększone, aby odzwierciedlić wybraną skalę. Jeżeli z kolei obraz zostanie za bardzo pomniejszony, na ekranie pojawi się siatka szerokości/długości geograficznej.

**Chart Info:** Przy użyciu klawisza INFO można uzyskać szczegółowe informacje na temat wykresu. Jeżeli kursor jest aktywny, na ekranie wyświetlą się informacje o obiektach znajdujących się w jego sąsiedztwie. Jeżeli kursor nie jest aktywny, pojawi się menu Chart Info. Można na nim wybrać najbliższy port, najbliższa stacja pływowa lub prąd, a potem przy pomocy prawego kursora wywołać wymagane informacje.

**UWAGA:** Wbudowana mapa świata nie zawiera informacji na temat portów, pływów czy prądów. Informacje te dostępne są wyłącznie przy zakupie karty MMC/SD.

**Najbliższy port:** Funkcja wyświetla pozycję i informacje o najbliższym porcie. Naciśnij EXIT, aby usunąć okienko informacyjne. Wówczas okrągły kursor wskaże nam położenie portu. Okna informacyjne na dole ekranu pokażą odległość i namiary na port względem obecnej pozycji łodzi. **Najbliższa stacja pływowa:** Funkcja wyświetla pozycję i informacje o najbliższej stacji pływowej. Obejmuje to pozycję stacji oraz godziny przyplływów i odpływów na dany dzień. Wyświetla się również wykres pływów, pokazujący dobowe przyplwy i odpływy na dany dzień. Można zmienić datę wyświetlanych danych na poprzedzającą (przycisk LEFT) lub następną (przycisk RIGHT) kursora. Naciśnij EXIT, aby usunąć okienko informacyjne. Wówczas okrągły kursor wskaże nam położenie stacji. Okna informacyjne na dole ekranu pokażą odległość i namiary na stację względem obecnej pozycji łodzi.

### Widok Chart z aktywnym kursorem

**Najbliższa stacja pomiaru prądów:** Funkcja wyświetla pozycję i informacje o najbliższym prądzie. Obejmuje to pozycję stacji oraz zmiany w prądach morskich na dany dzień. Wyświetlają się również dwa wykresy z godziną, kierunkiem i prędkością prądu w ciągu doby na daną datę. Można zmienić datę wyświetlanych danych na poprzedzającą (przycisk LEFT) lub następną (przycisk RIGHT) kursora. Naciśnij EXIT, aby usunąć okienko informacyjne. Wówczas okrągły kursor wskaże nam położenie stacji. Okna informacyjne na dole ekranu pokażą odległość i namiary na stację względem obecnej pozycji łodzi.

## Wprowadzenie do nawigacji (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Po zakupieniu i podłączeniu odbiornika GPS, 700 Series™ Fishing System można wykorzystać do ustalenia punktów nawigacyjnych w interesujących nas obszarach i do nawigowania do tych punktów trasą, którą można zapisać w

pamięci (najkrótsza odległość pomiędzy punktami). Można również wyświetlać i zapisywać ścieżki, które reprezentują rzeczywisty ślad łodzi.

**UWAGA:** Nawigacja wymaga zakupu odbiornika GPS. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com) lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

## **Punkty nawigacyjne, ścieżki i trasy (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Punkty nawigacyjne** to zapisywane pozycje, umożliwiające zaznaczanie interesujących nas obszarów lub punktów. 700 Series™ Fishing System może zapisać do 750 punktów nawigacyjnych, pod warunkiem zakupu i podłączenia odbiornika GPS.

### **Waypoints, Routes and Tracks (Punkty, trasy i ścieżki)**

Route (trasa)

Track (ścieżka)

Waypoint (punkt nawigacyjny).

Depth

Temperatura powierzchni wody

DTG: odległość od punktu nawigacyjnego

Prędkość łodzi

Cross Track Error (XTE): Odległość łodzi od trasy

Namiary łodzi w odniesieniu do północy rzeczywistej

BRG: namiar na punkt nawigacyjny

## **26 25**

**Trasy** łączą dwa lub więcej punktów nawigacyjnych, tworząc ścieżkę nawigacyjną, i używane są do planowania podróży.

Poszczególne punkty można łączyć przy pomocy klawisza GOTO. Trasa reprezentuje zamierzony kierunek nawigacji i wskazuje najkrótszą drogę od jednego punktu do drugiego. Trzymanie się trasy, to najbardziej skuteczny sposób dotarcia do miejsca przeznaczenia, zawsze jednak należy zwracać uwagę na przeszkody, których nie ma na wykresie. 700 Series™ Fishing System może zapisać do 50 tras, po 50 punktów nawigacyjnych każda.

**Ścieżki** zawierają szczegółową historię pozycji i wyświetla się je jako breadcrumb trail punktów ścieżki. Bieżąca ścieżka pokazuje historię przebytej drogi od momentu włączenia urządzenia (maksymalnie do 2000 punktów). Można zapisać lub wyczyścić bieżącą ścieżkę w dowolnym momencie. 700 Series™ Fishing System może zapisać do 10 ścieżek, po 2000 punktów każda. Bieżąca ścieżka pokazuje przebytą do tej pory drogę.

## **Zapisz, edytuj lub usuń punkt nawigacyjny (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Zapisz bieżącą pozycję punktu nawigacyjnego:** W dowolnym widoku naciśnij klawisz MARK, zapisując w ten sposób pozycję łodzi jako punkt nawigacyjny.

**Zapisz bieżącą pozycję kursora jako punkt nawigacyjny:** W widoku Chart lub Combo naprowadź kursor na punkt, który chcesz zapisać. Następnie naciśnij klawisz MARK, aby zapisać zaznaczoną pozycję jako punkt nawigacyjny.

**Zapisz pozycję z historii sonaru:** W dowolnym widoku sonaru, naprowadź kursor na wybraną pozycję z historii sonaru (zwaną również funkcją Sonar Saver). Naciśnij klawisz MARK, tworząc punkt nawigacyjnych w miejscu, gdzie pobrany został odczyt sonaru. Informacja o nowym punkcie zawierać będzie również głębokość w tym miejscu.

**UWAGA:** Punkt nawigacyjny tworzony jedną z powyższych metod otrzymuje od systemu automatycznie nadany numer. Można później zmienić tę informację i nadać punktowi inną nazwę lub wybrać ikonę (zobacz Waypoint submenu w Navigation Main Menu Tab).

**Wywołaj Waypoints Submenu:** Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Navigation Tab. Wybierz punkty nawigacyjne i naciśnij prawy kursor w celu wywołania menu punktów nawigacyjnych.

**Zaprogramuj określoną pozycję punktu nawigacyjnego:** W celu utworzenia punktu nawigacyjnego, w którym nie znajdujesz się w danym momencie, z menu punktów nawigacyjnych wybierz polecenie Create i naciśnij prawy przycisk kursora. Przy pomocy klawiszy kursora zaprogramuj nazwę, szerokość, długość i ikonę punktu, a następnie wybierz opcję Save (zapisz).

**Edytowanie punktu nawigacyjnego:** W menu punktów nawigacyjnych wybierz Edit i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych punktów. Wybierz punkt, który chcesz edytować i naciśnij prawy przycisk kursora. Przy pomocy czterokierunkowego kursora można przesuwając się po poszczególnych polach; klawisze UP i DOWN służą do zmiany wartości w danym polu. W polach odpowiadających nazwie, szerokości i długości punktu litery i cyfry zmienia się klawiszem UP i DOWN. Dostępne są litery duże i małe oraz cyfry od 0-9, a także niektóre znaki interpunkcyjne. W polu ikony punktu nawigacyjnego, przy pomocy klawiszy UP i DOWN można zmienić ikonę reprezentującą dany punkt, w widoku Combo i Chart. Z pół wychodzi się przy pomocy klawiszy LEFT i RIGHT lub EXIT. Wybierz punkt, i naciśnij prawy przycisk kursora, aby zapisać wprowadzone zmiany.

Aby łatwiej wybrać punkt, wybierz Sort By (sortuj według) i naciśnij RIGHT lub LEFT przycisk kursora, aby wybrać sposób sortowania:

Name – wyświetla punkty alfabetycznie

Time – wyświetla ostatnio utworzone punkty jako pierwsze

Distance – wyświetla najbliższe punkty jako pierwsze

**Usuwanie punktu nawigacyjnego:** W menu punktów nawigacyjnych wybierz Delete i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych punktów. Wybierz punkt, który chcesz usunąć i naciśnij prawy przycisk kursora. Zanim punkt zostanie usunięty, pojawi się pytanie o potwierdzenie komendy.

### **Nawiguj do punktu lub pozycji (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Nawigowanie do pozycji kursora:** Z widoku Chart lub Combo, przy pomocy kursora wybierz pozycję lub punkt nawigacyjny, do którego chcesz nawigować. Naciśnij GOTO. Proces nawigacji rozpocznie się natychmiast.

**Nawiguj do punktu nawigacyjnego:** Naciśnij klawisz GOTO, następnie wybierz punkt, do którego chcesz płynąć i naciśnij prawy przycisk kursora.

**UWAGA:** Powyższe czynności można powtórzyć wielokrotnie, tworząc w ten sposób trasę złożoną z wybranych punktów w nawigacyjnych.

**Ominięcie punktu nawigacyjnego:** Z menu Navigation X-Press™ wybierz Skip Next Waypoint (pomiń następny punkt) i naciśnij prawy przycisk kursora. Jeżeli nie ma takiego punktu, proces nawigacji zostanie anulowany.

**Anulowanie nawigacji:** Z menu Navigation X-Press™ wybierz Cancel Navigation i naciśnij prawy przycisk kursora. Anulowanie nawigacji powoduje usunięcie trasy i wszelkich punktów nawigacyjnych utworzonych przy pomocy klawisza GOTO, ale nie usuwa tras zapisanych w pamięci. Po anulowaniu nawigacji, wyświetli się okno dialogowe, pytające o zapisanie bieżącej trasy.

28

27

## **Dodaj Waypoint Target lub siatkę trolingu**

*(z opcjonalnym odbiornikiem GPS)*

**Dodaj lub usuń Cel punktu:** W menu punktów nawigacyjnych wybierz Target i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych punktów. Wybierz docelowy punkt. Wybrany punkt nawigacyjny oznaczony zostanie koncentrycznymi kółkami we wszystkich widokach nawigacyjnych; cel wskazywać będzie różne zakresy odległości od punktu docelowego. Aby usunąć cel, wybierz Remove Target z menu Navigation X-Press™.

**Dodaj lub usuń siatkę trolingu:** W menu punktów nawigacyjnych wybierz Grid i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych punktów. Wybierz punkt, który chcesz dodać do siatki. Siatka pojawi się we wszystkich widokach nawigacyjnych; może służyć jako przewodnik dla trolingu wokół danego punktu. Siatkę można obrócić w dowolnym kierunku przy pomocy opcji Grid Rotation w głównym menu nawigacyjnym. Aby usunąć siatkę, wybierz Remove Grid z Navigation X-Press™ menu.

**UWAGA:** W danym momencie, tylko jeden punkt może być oznaczony jako docelowy lub użyty w siatce. Jeżeli naniesiemy cel lub siatkę na nowy punkt, pierwszy punkt zostanie automatycznie pominięty.

**UWAGA:** Odległości pomiędzy pierścieniami celu oraz między liniami siatki trolingu odpowiadają długości skali umieszczonej po lewej stronie ekranu. Odległość taką można zmniejszyć lub zwiększyć przy pomocy funkcji zoom.

## **Zapisz, edytuj lub usuń Trasę (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Zapisz bieżącą trasę:** Trasę bieżącą można zapisać podczas nawigowania. Z menu Navigation X-Press™ wybierz Save Current Route i naciśnij prawy przycisk kursora. Proces nawigacji będzie kontynuowany.

**Wywołaj menu tras:** Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Navigation Tab. Wybierz trasy i naciśnij prawy kursor w celu wywołania menu tras.

**Widok Chart z siatką**

*punkt nawigacyjny*

*Trolling Grid (siatka trolingu)*

**Widok Chart z Celem**

*Waypoint Target (cel punktu nawigacyjnego)*

**Tworzenie trasy:** Z menu tras wybierz Create i naciśnij prawy przycisk kursora. Pojawi się ekran Route Edit (edycja trasy) z pustą trasą. Można nadać jej nazwę, dodać punkty nawigacyjne z listy oraz wskazać wybrane punkty przy pomocy kursora.

**Edycja zapisanej trasy:** Z menu tras wybierz Edit i naciśnij prawy przycisk kursora. Pojawi się ekran Route Edit (edycja trasy). Wybierz trasę, którą chcesz edytować i naciśnij prawy przycisk kursora. Można zmienić nazwę trasy, albo usunąć lub zmienić punkty nawigacyjne w trasie.

**Usunięcie zapisanej trasy:** Z menu tras wybierz Delete i naciśnij prawy przycisk kursora. Wybierz trasę, którą chcesz usunąć i naciśnij prawy przycisk kursora. Zanim trasa zostanie usunięta, pojawi się pytanie o potwierdzenie selekcji przy pomocy prawego przycisku kursora.

**Płynięcie zapisaną trasą:** Z menu tras wybierz Travel i naciśnij prawy przycisk kursora. Pojawi się lista zapisanych tras. Wybierz trasę i naciśnij prawy przycisk kursora, aby ustawić tę trasę jako bieżącą trasę do nawigacji. Trasą można płynąć w dowolnym kierunku.

**Informacja o trasie:** Z menu tras wybierz Info i naciśnij prawy przycisk kursora. Pojawi się lista zapisanych tras. Wybierz trasę i naciśnij prawy przycisk kursora. Pojawi się lista punktów nawigacyjnych danej trasy, odległości i namiary na każdy punkt oraz odległości i namiar na pierwszy punkt trasy względem bieżącej pozycji.

### **Zapisz lub wyczyść obecną ścieżkę (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Zapisz obecną ścieżkę:** Z menu Navigation X-Press™ wybierz Save Current Track i naciśnij prawy przycisk kursora. Ścieżka pozostanie na ekranie, ale zmieni kolor z czarnego na szary. W celu usunięcia ścieżki, naciśnij Edit, Delete lub Hide Saved Tracks.

**UWAGA:** Po zapisaniu ścieżki, system automatycznie nada jej nazwę. Nazwa składa się z daty/godziny; można ją następnie zmienić (zobacz Edit a Saved Track).

**Wyczyść obecną ścieżkę** Z menu Navigation X-Press™ wybierz Clear Current Track i naciśnij prawy przycisk kursora. Ścieżka zostanie usunięta.

### **Edytuj, usuń lub ukryj zapisane ścieżki (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Wywołaj Tracks Submenu:** Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Navigation Tab. Wybierz ścieżki i naciśnij prawy kursor w celu wywołania menu ścieżek.

**Edycja zapisanej ścieżki:** W menu ścieżek wybierz Edit i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych ścieżek. Wybierz ścieżkę, którą chcesz edytować i naciśnij prawy przycisk kursora. Gdy pojawi się okno dialogowe, przy pomocy kursora wybierz pola, w których chcesz wprowadzić zmiany. W polu Track Name (nazwa ścieżki), litery i cyfry zmienić można przy pomocy przycisków UP i DOWN. Dostępne są litery duże i małe oraz cyfry od 0-9, a także niektóre znaki interpunkcyjne. Z pól wychodzi się przy pomocy klawiszy LEFT i RIGHT lub EXIT. Wybierz punkt, i naciśnij prawy przycisk kursora, aby zapisać wprowadzone zmiany.

## **29 30**

**Usunięcie zapisanej ścieżki:** W menu ścieżek wybierz Delete i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych ścieżek. Wybierz ścieżkę, którą chcesz usunąć i naciśnij prawy przycisk kursora. Zanim ścieżka zostanie usunięta, pojawi się pytanie o potwierdzenie komendy.

**Ukryj lub pokaż zapisaną ścieżkę:** W menu ścieżek wybierz Visibility i naciśnij prawy przycisk kursora, aby wywołać listę zapisanych ścieżek. Wybierz ścieżkę, którą chcesz wyświetlić lub ukryć i przy pomocy kursora wybierz Hidden lub Visible. Naciśnij EXIT, aby wrócić do menu ścieżek.

## **Główne funkcje**

Interfejs użytkownika 700 Series™ Fishing System składa się z szeregu łatwych w użyciu klawiszy, które obsługują różne widoki i menu i zapewniają sprawną kontrolę nad procesem łowienia ryb.

### **Włącznik zasilania/światła**

Wyłącznik światła/zasilania włącza i wyłącza 700 Series™ Fishing System i ustawia podświetlenie i kontrast wyświetlacza. W celu włączenia urządzenia, należy przycisnąć wyłącznik światła/zasilania. Wyświetla się wówczas ekran tytułowy, do momentu uruchomienia Fishing System. Fishing System uruchomi się przy włączonym podświetleniu i automatycznie je wyłączy w celu oszczędności energii. Aby ponownie włączyć podświetlenie lub skorygować kontrast wyświetlacza, naciśnij WŁĄCZNIK ZASILANIA/ŚWIATŁA i wejdź do menu ŚWIATŁO i KONTRAST. Przy pomocy czterokierunkowego kursora, należy wybrać światło i kontrast i przy pomocy kursora LEFT lub RIGHT zmienić ustawienia. Nacisnąć EXIT, aby wyjść z menu.

W celu wyłączenia urządzenia, należy nacisnąć i przytrzymać wyłącznik zasilania/światła przez 3 sekundy. Pojawi się wówczas komunikat informujący za ile sekund urządzenie wyłączy się. Fishing System należy zawsze wyłączać przy użyciu wyłącznika zasilania/światła. Zapewni to prawidłowe zamknięcie systemu i zachowanie ustawień menu.

## **30**

### **Klawisz Widoku**

Klawisz Widoku używa się do przechodzenia do kolejnych dostępnych widoków. W celu przejścia do następnego widoku, należy nacisnąć klawisz VIEW. Klawisz VIEW przyciskany kilkakrotnie umożliwia przejście przez wszystkie dostępne widoki. Widoki można ukryć, aby dostosować system do indywidualnych wymogów (zobacz Setup Menu Tab).

### **Klawisz INFO**

Info – naciśnij klawisz INFO w widoku Bird's Eye, Chart lub Combo View w celu wyświetlenia informacji na temat obiektów znajdujących się najbliższej aktywnego kursora.

**UWAGA:** Klawisz INFO działa wyłącznie przy zakupionych i podłączonym GPS, a widoki Bird's Eye, Chart i Combo dostępne są tylko przy podłączonym odbiorniku GPS.

Jeżeli kursor nie jest aktywny, wyświetli się następujące menu. Przy pomocy czterokierunkowego kursora wybierz najbliższy port, najbliższa stacja pływowa lub prąd, a potem przy pomocy prawego kursora wywołać wymagane informacje.

**UWAGA:** Wbudowana mapa świata nie zawiera informacji z wykresu, np. informacji na temat portów, pływów czy prądów. Informacje te dostępne są jedynie na zakupionej karcie MMC/SD, przy jednoczesnym podłączeniu odbiornika GPS.

## Klawisz MENU

Klawisz MENU umożliwia wejście do menu systemu.

**Start-Up Options Menu (opcje rozruchu) - w celu wywołania menu Start-Up Options, należy nacisnąć klawisz MENU w momencie uruchamiania systemu.**

**X-Press™ Menu – aby wejść do tego menu, należy nacisnąć klawisz MENU jeden raz.** Menu X-Press™ umożliwia dostęp do często używanych ustawień bez przechodzenia przez cały system. Gdy wyświetlone jest Menu X-Press™, można się w nim poruszać przy pomocy kursora GÓRA lub DÓŁ. Po zmianie parametru (przy użyciu prawego lub lewego kursora) The X-Press™ Menu opuści się na chwilę, a ekran zaktualizuje się, jeżeli wprowadzono zmiany w ustawieniu menu, dzięki czemu można natychmiast sprawdzić wyniki nowych ustawień. Menu X-Press™ można ponownie wywołać przy użyciu kursora GÓRA lub DÓŁ.

32  
31

**Menu Główne – aby wywołać główne menu systemu, należy nacisnąć dwa razy klawisz MENU.** System Menu Głównego zaopatrzone jest w zakładki, które ułatwiają znalezienie określonego menu. Zakładki Alarm, Sonar, Chart, Setup, Views i Akcesoria stanowią część Głównego Sytemu Menu. Przy użyciu kursora czterokierunkowego należy wybrać zakładkę a następnie przy użyciu kursora GÓRA lub DÓŁ. wybrać element menu, a przy użyciu przycisku PRAWY lub LEWY można zmienić ustawienia menu.

**UWAGA:** Zakładki Navigation i Chart dostępne są jedynie przy zakupionym i podłączonym odbiorniku GPS.

## Klawisz Czterokierunkowej kontroli kursora

Klawisz czterokierunkowej kontroli kursora posiada wiele funkcji, w zależności od sytuacji.

Przy pomocy klawiszy DOWN i UP wybiera się opcje menu z listy, a następnie klawiszami LEFT lub RIGHT zmienia ustawienia menu.

**UWAGA:** Opcje menu wprowadzane są i zapisywane natychmiast – nie wymaga się żadnych dalszych działań.

We wszystkich widokach sonaru, z wyjątkiem widoku Big Digits, można aktywować Freeze Frame przy pomocy czterokierunkowego kursora i zmieniać pozycję kursora na wyświetlaczu.

## Klawisz MARK

W celu zaznaczenia punktu nawigacyjnego, naciśnij klawisz MARK w dowolnym widoku, w obecnej pozycji łodzi, lub, gdy aktywny jest Cursor, w obecnej pozycji kursora.

Klawisz MARK działa wyłącznie przy zakupionym i podłączonym odbiorniku GPS, lub przy włączonym Screen Snapshot dostępnym z zakładki menu Akcesoriów. Przy włączonej funkcji Screen Snapshot, po naciśnięciu klawisza MARK utworzy się punkt nawigacyjny, a widok ekranu zapisze się na karcie MMC/SD.

**UWAGA:** Funkcja Screen Snapshot będzie działać wyłącznie przy zakupionej karcie MMC/SD.

Funkcja Screen Snapshot nie ma wpływu na funkcje nawigacji. Dodatkowo, przy włączonej funkcji Screen Snapshot, bez podłączonego GPS, po przyciśnięciu klawisza MARK wyświetli się informacja o błędzie, i że dla utworzenia punktu nawigacyjnego wymagana jest pozycja GPS.

## Klawisz GOTO (idź do)

Przy aktywnym kursorze, po naciśnięciu klawisza GOTO w dowolnym widoku utworzony zostanie punkt nawigacyjny i rozpocznie się proces nawigowania do tego punktu. Jeżeli kursor nie jest aktywny, po naciśnięciu klawisza GOTO wyświetli się lista punktów nawigacyjnych, z której można wybrać dany punkt nawigacyjny.

**UWAGA:** Funkcja GOTO dostępna jest jedynie przy zakupionym i podłączonym odbiorniku GPS.

## Klawisz ZOOM (+/-)

Aby zmienić skalę wyświetlanego obrazu, należy używać klawiszy Zoom (-) lub (+), w widoku Navigation lub Sonar Zoom.

## Klawisz EXIT (WYJŚCIE)

Klawisz EXIT posiada wiele funkcji, w zależności od sytuacji.

Jeżeli włączy się alarm, można sygnał wyłączyć klawiszem EXIT.

Przy wybraniu zakładki menu, przy pomocy klawisza EXIT wychodzi się z opcji menu i wraca do widoku.

Jeżeli menu jest aktywne, klawisz EXIT przywraca poprzedni poziom w menu.

Klawisz EXIT pozwala na przejście przez wszystkie dostępne widoki w odwrotnej kolejności.

Przy aktywnej funkcji Freeze Frame, po naciśnięciu EXIT obraz zacznie ponownie się przesuwać.

Jeżeli kursor jest aktywny, po naciśnięciu EXIT zniknie on z ekranu.

## Magistrala akcesoriów

Używa się jej do rozszerzenia funkcji 700 Series™ Fishing System. Akcesoria podłącza się bezpośrednio do 700 Series™ Fishing System, co umożliwia instalację takich funkcji zaawansowanych, jak WeatherSense®, GPS Functionality oraz SmartCast® Wireless Sonar Link. Po podłączeniu danego akcesorium, automatycznie zostaną

dodane zakładki i opcje menu. Można jednocześnie podłączać kilka akcesoriów. Zobacz Accessories Menu Tab i **700 Series™ Fishing System Accessories** w niniejszym podręczniku, a także w podręczniku obsługi akcesoriów.  
**UWAGA:** WeatherSense®, GPS Functionality oraz SmartCast® Wireless Sonar Link sprzedawane są oddzielnie. Prosimy o kontakt z Customer Resource Center, nr telefonu 1-800-633-1468 lub odwiedzić naszą stronę internetową [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com).

34  
33

## Włączanie Urządzenia

700 Series™ Fishing System włącza się przyciskiem POWER/LIGHT. Wyświetla się wówczas ekran tytułowy, do momentu uruchomienia Fishing System. Fishing System rozpoczyna wówczas działanie normalne lub symulowane, w zależności od tego, czy obecny jest przetwarzacz.

## System Menu

System menu podzielony jest na łatwe w obsłudze moduły menu. System menu składa się z następujących składników głównych:

**Start-Up Options Menu (opcje rozruchu) - w celu wywołania menu Start-Up Options, należy nacisnąć klawisz MENU w momencie uruchamiania systemu.**

**Menu X-Press™ - X-Press™ Menu umożliwia dostęp do często używanych ustawień bez przechodzenia przez całe menu systemu.** W celu wywołania X-Press™ Menu należy nacisnąć klawisz MENU jeden raz. Po wybraniu pozycji menu z X-Press™ Menu, menu zwinie się, pozostawiając na ekranie jedną opcję. Menu X-Press™ można ponownie wywołać przy użyciu kursora UP lub DOWN.

**UWAGA:** Opcje X-Press™ Menu różnią się w zależności od tego, który widok jest w aktywny w momencie przyciśnięcia klawisza MENU, a także od tego, czy znajdujemy się w Trybie normalnym czy zaawansowanym. W zależności od widoku, wyświetli się menu Sonar, Navigation, lub Screen Snapshot X-Press™.

**Główne zakładki menu – rzadziej ustawiane menu pogrupowane zostały w Systemie Głównym.** System Menu Głównego zaopatrzone jest w zakładki, które ułatwiają znalezienie określonego menu.

Alarms, Sonar, Navigation, Chart, Setup, Views i Accessories

**UWAGA:** Zakładki Navigation i Chart dostępne są wyłącznie przy zakupionym i podłączonym odbiorniku GPS.

System Menu Głównego

Tryb użytkownika normalny

X-Press™ Menu:

737 Ekran tytułowy

## 737

Dla wywołania Głównego Menu należy przycisnąć klawisz MENU dwa razy, a następnie przy pomocy czterokierunkowego kursora LEFT lub RIGHT wybrać zakładkę i przy pomocy przycisków UP lub DOWN, wybrać określoną pozycję menu z zakładki, następnie przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT zmienić ustawienia menu. Aby przejść szybko do samej góry zakładki, można użyć EXIT. Strzałka skierowana w dół znajdująca się na dole menu oznacza, że można odwinąć dodatkowe opcje menu przy pomocy klawisza DOWN. Strzałki w lewo lub prawo umieszczone na opcjach menu oznaczają, że przy pomocy klawisza RIGHT lub LEFT można wprowadzić zmiany lub zobaczyć więcej informacji.

**UWAGA:** Opcje Menu Głównego różnią się w zależności od tego, czy znajdujemy się w normalnym czy zaawansowanym trybie użytkownika i czy podłączony jest odbiornik GPS.

**User Mode (tryb użytkownika) – normalny lub zaawansowany – Tryb zaawansowany przeznaczony jest dla użytkowników, którzy chcą zachować najwyższy poziom kontroli Fishing System, a system normalny – dla użytkowników, którzy potrzebują systemu uproszczonego i mniejszej liczby opcji menu.** Dodatkowe opcje menu zaawansowanego dostępne są w określonych menu w trybie zaawansowanym. Wszelkie zmiany wprowadzone w trybie zaawansowanym zostaną zachowane, nawet, jeżeli przełączymy się do trybu normalnego. Zobacz Setup Menu Tab (zakładkę ustawień menu): **User Mode (tryb użytkownika) w którym znajdują się instrukcje, jak przełączyć się na tryb zaawansowany.**

**Total Screen Update (aktualizacja ekranu) - przy zmianie ustawień menu, które mają wpływ na Widok Sonaru, widok uaktualni się natychmiast (tzn. nie trzeba wychodzić z menu, aby widok na ekranie się zmienił).** Na przykład, przełączając się pomiędzy widokiem „Inverse” (odwrotny) i "Structure ID®" dostępnych z menu X-Press™ można szybko przejść z jednej do drugiej metody wyświetlania.

Zakładka sonaru, tryb normalny

Zakładka sonaru, tryb zaawansowany

36  
35

## Start-Up Options Menu (menu opcji uruchamiania)

Menu Start-up Options dostępne jest po naciśnięciu klawisza MENU w ekranie tytułowym.

Przy użyciu klawiszy UP lub DOWN wybieramy pozycję kursora, a następnie klawiszem RIGHT wybieramy jedną z następujących opcji. Jeżeli będziemy czekać zbyt długo, system automatycznie otworzy to menu, które w danym momencie jest zaznaczone.

Tryb normalny

Symulator

Status systemu

Podłączenie do komputera (przy pomocy Kabla PC)

Więcej informacji na temat poszczególnych opcji znajduje się w poniższych paragrafach.

### Tryb normalny

W trybie normalnym pracuje się przy podłączonym przetworniku, gdy łódź znajduje się w wodzie. Dodatkowo, 700 Series™ Fishing System posiada zaawansowane metody wykrywania przetwornika. Jeżeli podłączony został sprawnie działający przetwornik, w momencie włączania urządzenie automatycznie wybierze tryb normalny, i system można będzie używać w wodzie. Po wyłączeniu Fishing System, następuje wyjście z trybu normalnego.

### Symulator

Przy pomocy Symulatora można nauczyć się działania 700 Series™ Fishing System przed spuszczeniem łodzi na wodę. Symulator to bardzo przydatne narzędzie symulujące działania na wodzie, w sposób wybiórczy aktualizujące wyświetlane dane. Zaleca się zapoznanie z niniejszym podręcznikiem przy pomocy pracy Symulatora, ponieważ w tym trybie wszystkie funkcje menu wyświetlają się na ekranie tak, jak przy pracy w trybie normalnym.

**Symulator, z opcjonalnym akcesorium WeatherSense™**

**Start-Up Options Menu (menu opcji uruchamiania)**

**UWAGA:** Aby w pełni wykorzystać możliwości Symulatora, należy wybrać tę opcję ręcznie z Start-Up Options, nie pozwalając systemowi na automatyczne włączenie Symulatora (co dzieje się, gdy nie jest podłączony przetwornik i gdy podczas uruchamiania urządzenia nie wybrana zostanie żadna opcja). Ręczne wybranie Symulatora w menu Start-Up Options umożliwia wstępną konfigurację 700 Series™ Fishing System, przed uruchomieniem systemu na wodzie. Wszelkie zmiany wprowadzone do menu zostaną zachowane.

Na ekranie pojawiać się będzie od czasu do czasu informacja, że urządzenie pracuje w trybie Symulatora. Po wyłączeniu Fishing System, następuje wyjście z trybu Symulatora.

### Status systemu

Status Systemu umożliwia podgląd połączeń i przeprowadzenie samotestu urządzenia. Jeżeli w Statusie Systemu naciśniemy przycisk VIEW, wyświetlą się następujące ekrany:

Self test (samotest)

Accessory Test (Test akcesoriów)

GPS Diagnostic View (widok diagnostyczny GPS) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Po wyłączeniu Fishing System, następuje wyjście z trybu Status Systemu.

### Samotest

**Self Test (samotest) wyświetla wyniki wewnętrznego testu diagnostycznego, takie jak numer seryjny urządzenia, numer seryjny PCB (płytki obwodu drukowanego), wersja oprogramowania, łączny czas działania w godzinach oraz napięcie wejściowe.**

Ekran wyświetlający Samotest w trybie Status Systemu.

38

37

### Test akcesoriów.

**Accessory Test (test akcesoriów) wyświetla listę wszystkich akcesoriów podłączonych do systemu.**

**UWAGA:** Akcesorium prędkości wykryte będzie tylko wówczas, gdy koło topatkowe było w ruchu od momentu włączenia 700 Series™ Fishing System.

### GPS Diagnostic View (widok diagnostyczny GPS) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Widok diagnostyczny GPS** wyświetla wykres nieba oraz dane liczbowe z odbiornika GPS. Wykres nieba pokazuje lokalizację wszystkich satelitów, które są widoczne dla GPS, numery tych satelitów oraz skalę siły sygnału.

Ciemnoszary słupek wskazuje, że GPS korzysta z danego satelity do określenia obecnej pozycji. Jasnoszary słupek wskazuje, że GPS monitoruje danego satelitę, ale z niego nie korzysta.

**UWAGA:** Okno diagnostyczne GPS dostępne jest jedynie przy podłączonym GPS.

W tym widoku wyświetla się również bieżąca pozycja, czas i data lokalna oraz inne dane liczbowe. Bieżąca pozycja GPS Fix wyświetla się jako No Fix, 2D fix, 3D Fix lub Enhanced (ulepszona). W Enhanced fix można uwzględnić informacje z WAAS, EGNOS czy MSAS. Dla nawigacji wymaga się 3D lub Enhanced Fix. HDOP (Horizontal Dilution of Precision) to parametr systemu GPS, który zależy od konfiguracji satelity. HDOP służy do obliczania Estimated Position Error (szacunkowy błąd pozycji).

## Widok diagnostyczny GPS

Satelita monitorowany

Satelita wykorzystywany

Bieżąca długość i szerokość geograficzna

Wykres nieba

Ekran wyświetlający Test akcesoriów w trybie Status Systemu.

## Połączenie do PC (wyłącznie z Kablem do PC)

PC Connect służy do aktualizacji oprogramowania 700 Series™. Wymaga kabla do PC. Instrukcje dotyczące tej funkcji załączone zostały do akcesorium PC Connect Cable.

**UWAGA:** PC Connect Cable sprzedawany jest oddzielnie. Prosimy o kontakt z Customer Resource Center, nr telefonu 1-800-633-1468 lub odwiedzić naszą stronę internetową [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com)

Z trybu PC Connect wychodzi się wyłączając Fishing System.

40

39

## Sonar X-Press™ Menu

Sonar X-Press™ Menu umożliwia dostęp do najczęściej używanych ustawień. Sonar X-Press™ Menu uruchamia się naciskając jeden raz przycisk MENU w dowolnym widoku sonaru.

**UWAGA:** Opcje menu różnią się w zależności od ustawień systemu, np. gdy urządzenie ustawione jest w trybie zaawansowanym.

**Sonar X-Press™ Menu**

## Wiązka boczna

(przetwornik WideSide® : wyłącznie w widoku WideSide®)

Przy pomocy funkcji Side wybiera się, którą wiązkę wyświetlana będzie w Widoku WestSide®. W tym celu należy podłączyć przetwornik WideSide®. Menu Side dostępne jest, przy wybraniu WestSide® z menu Transducer Select (wybór przetwornika) (zob. **Sonar Menu Tab: Transducer Select**). Dostępne jest jedynie z menu Sonar X-Press™, w widoku WideSide®.

**UWAGA:** WideSide® View wymaga zakupu przetwornika WideSide®. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

**Zmiana ustawień w trybie Side:**

1. Upewnij się, że jesteś w trybie Przetwornika WideSide® i że przetwornik jest podłączony, a następnie zaznacz „Side” na menu Sonar X-Press™
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Side. (L [lewa], Both (obie), R [prawa], ustawienie domyślne = Both).

41 42

## Sensitivity (czułość):

Przy pomocy czułości kontrolujemy szczegółowość wyświetlanych danych oraz korygujemy czułość wszystkich częstotliwości sonaru. Zwiększona czułość umożliwia otrzymywanie większej liczby sygnałów zwrotnych sonaru odbitych od drobnicy i zanieczyszczeń zawieszonych w wodzie; czasami jednak obraz może być zbyt zakłócony. Gdy urządzenie działa w czystej wodzie lub na dużej głębokości, zwiększona czułość umożliwi odczytywanie słabszych sygnałów, które również mogą być przydatne. Zmniejszona czułość pozwoli na wyeliminowanie zakłóceń obrazu, które często występują w błotnistej lub mętnej wodzie. Jeżeli nastawimy zbyt niską czułość, wyświetlacz może nie pokazać wielu sygnałów zwrotnych sonaru odbitych od ryb.

**UWAGA:** Ustawienia Czułości to ustawienia globalne, które zmieniają czułość wszystkich częstotliwości sonaru, w przeciwieństwie do korekty danej czułości (np. 83 kHz, 455 kHz lub Czułość WideSide), która umożliwia nastawienie poziomu czułości danej wiązki.

**Ustawianie czułości:**

1. Zaznacz Sensitivity na Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmniejszyć lub zwiększyć czułość. (niska = 1, wysoka = 20, domyślna = 10)

**Niska czułość, średnia czułość, wysoka czułość**

## Upper range (górnny zakres)

**W funkcji zaawansowanej wyłącznie w widokach: Sonar, Split Sonar, Big Digits i Circular Flasher)**

Górny zakres ustawia zakres najmniejszej głębokości wyświetlanej w widokach Sonar, Split Sonar, Big Digits i Circular Flasher. Menu górnego zakresu pojawi się wyłącznie w Trybie zaawansowanym użytkownika (zobacz Setup Menu Tab: User Mode) w następujących widokach: Sonar, Split Sonar, Big Digits i Circular Flasher. Górny zakres jest często używany łącznie z zakresem dolnym.

**UWAGA:** Niezależnie od ustawień ręcznych, odległość górnego i dolnego zakresu głębokości nigdy nie będzie mniejsza niż 10 stóp.

#### **Ustawianie zakresu górnego:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Upper Range na Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmniejszyć lub zwiększyć zakres ustawień. (0 do 1490 stóp lub 0 do 497 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 0)

**Na przykład, jeżeli interesuje nas wyłącznie głębokość od 20 do 50 stóp, należy nastawić zakres górny głębokości na 20 a dolny na 50. W widoku Sonar View wyświetli się wówczas obszar 30 stóp pomiędzy granicą 20 i 50, bez pokazywania powierzchni wody czy dna (zakładając, że dno znajduje się poniżej 50 stóp), przy czym obszar pomiędzy 20-50 stóp będzie pokazany bardzo dokładnie.**

43 44

## **Lower range (dolny zakres)**

**Dolny zakres ustawia zakres największej głębokości, która będzie wyświetlona na ekranie.**

. Domyślnie, zakres ten ustawia się automatycznie. W trybie automatycznym, urządzenie ustawia dolny zakres, aby śledzić dno. Można ustawić urządzenie, aby pracowało w trybie ręcznym. Używając górnego i dolnego zakresu razem, można wyświetlić określony zakres głębokości, gdy szukamy ryb czy też struktur w dnie. W momencie, gdy zaczniemy ręcznie ustawiać zakres dolny, w dolnym prawym rogu ekranu ukaże się informacja, że znajdujemy się teraz w trybie ustawiania ręcznego.

**UWAGA:** Niezależnie od ustawień ręcznych, odległość górnego i dolnego zakresu głębokości nigdy nie będzie mniejsza niż 10 stóp.

#### **Ustawianie zakresu dolnego:**

1. Zaznacz Lower Range na Sonar X-Press™ Menu.
  2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmniejszyć lub zwiększyć zakres ustawień. (AUTO, 10 do 1500 stóp lub 3 do 500 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = AUTO)
- Na przykład, gdy łowimy w wodzie o głębokości 60 stóp, ale interesuje nas tylko górne 30 stóp (od powierzchni wody w dół), należy ustawić zakres dolny na 30. Wyświetli się wówczas zakres od 0 do 30 stóp, co da nam obraz bardziej szczegółowy, niż gdybyśmy obserwowali wodę aż do samego dna.**

## **Zakres wiązki bocznej**

**(przetwornik WideSide® : wyłącznie w widoku WideSide®)**

**Zakres wiązki bocznej** ustawia najgłębszy zasięg wyświetlany w widoku WideSide®. Aby na wyświetlaczu widoczne było dno, zakres należy ustawić ręcznie. Jeżeli zakres wiązki bocznej ustawiony zostanie na zbyt głęboki zakres, informacje z sonaru zostaną ścięte i utracimy w ten sposób cenne szczegóły. W tym celu należy podłączyć przetwornik WideSide®. Menu Side Beam Range dostępne jest, przy wybraniu WestSide® z menu Transducer Select (wybór przetwornika) (zob. **Sonar Menu Tab: Transducer Select**). Dostępne jest jedynie z widoku WideSide®.

**UWAGA:** Side Beam Range wymaga zakupu przetwornika WideSide®. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

#### **Zmiana ustawień w trybie Side Beam Range:**

1. Upewnij się, że jesteś w trybie Przetwornika WideSide® i że przetwornik jest podłączony, a następnie zaznacz „Side Beam Range” na menu Sonar X-Press™
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmniejszyć lub zwiększyć zakres ustawień. 6-160 stóp lub 2 - 50 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 160 stóp [50 metrów]

## **Chart Speed (prędkość wykresu):**

**Chart Speed określa prędkość, z jaką informacje przesuwają się po ekranie, co ma wpływ na szczegółowość informacji.** Przy większej szybkości, wyświetla się więcej informacji, co preferuje większość wędkarzy; jednakże, informacje przesuwają się wówczas szybko. Przy mniejszej szybkości, informacje wyświetlane są na ekranie dłużej, ale informacje na temat dna i ryb są wówczas skompresowane i trudne w odczytaniu. Niezależnie od ustawień Chart Speed, RTS® Window aktualizuje się tak szybko, jak na to pozwala dana głębokość. Prędkość wykresu należy ustawić zgodnie z indywidualnymi preferencjami.

#### **Ustawianie Chart Speed:**

1. Zaznacz Chart Speed na Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmniejszyć lub zwiększyć ustawienia. (1-9, Ultra, gdzie 1 = wolny, 9 = szybki, Ultra = najszybszy, ustawienie domyślne = 5)

45 46

## Bottom View (widok dna)

**Bottom View** pozwala wybrać metodę przedstawiania dna i struktur na ekranie wyświetlacza.

**Inverse (odwrócenie)** wyświetla słabe sygnały zwrotne na ciemno, a silne – na jasno. Pozwala to wyraźne wyświetlanie słabych sygnałów.

**Structure ID®** wyświetla słabe sygnały zwrotne w kolorze jasnym, a silne – w ciemnym. Pozwala to wyraźne wyświetlanie mocnych sygnałów.

**WhiteLine®** zaznacza najsilniejsze sygnały zwrotne sonaru na biało, co daje wyraźny zarys. i wyraźnie oznacza dno na ekranie.

**Bottom Black (czarne dno)** wyświetla wszystkie piksele konturu dna w kolorze czarnym, niezależnie od siły sygnału. Umożliwia to zapewnienie wyraźnego kontrastu pomiędzy dnem i innymi sygnałami zwrotnymi sonaru.

Wszelkie obiekty, np. ryby, struktury czy termokliny pokazywane są przy użyciu metody Structure ID®.

Zobacz Bottom Presentation (Prezentacja Dna).

**Ustawianie widoku dna:**

1. Zaznacz Bottom View w menu Sonar X-Press™.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Bottom View. (Inverse, Structure ID®, WhiteLine®, Bottom Black, ustawienie domyślne = Inverse)

## Zakres dolny

*(Wyłącznie widok: Sonar Zoom View, przy włączonym Bottom Lock)*

**Zakres dolny** umożliwia kontrolowanie, jaki obszar wody, mierzony od dna, pokazany będzie w widoku Sonar Zoom. W celu obserwacji niskich struktur na dnie lub szczegółów dna, należy wybrać niską wartość zakresu. W przypadku obserwacji większych struktur w głębszej wodzie, należy wybrać wartość wyższą. Można ustawić zakres dolny przekraczający głębokość. Umożliwia nam to wyświetlenie zakłóceń powierzchniowych w formie falistego pasma, które odzwierciedla zmiany głębokości.

**Ustawianie zakresu dolnego:**

1. W widoku Sonar Zoom, zaznacz Bottom Lock w Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Bottom Range. (10-60 stóp lub 2-10 sążni lub 3-20 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 15 stóp)

## Bottom Lock:

*(Wyłącznie w widoku Sonar Zoom)*

**Bottom Lock** zmienia tryb widoku powiększonego w Sonar Zoom View. Funkcja ta pokazuje dno zawsze w tym samym miejscu na wyświetlaczu, bez względu na głębokość. Spłaszcza to kontur dna, ale jest przydatne przy wykrywaniu ryb tuż przy dnie i jest popularne wśród wędkarzy morskich.

**Uruchamianie funkcji Bottom Lock:**

1. W widoku Sonar Zoom, zaznacz Bottom Lock w Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora włączyć Bottom Lock. (Off, On, domyślnie = Off)

## Anulowanie nawigacji (tylko podczas nawigowania)

**Anulowanie Nawigacji** odrzuca bieżącą trasę i wychodzi z trybu Navigation. Ta opcja menu wyświetli się wyłącznie w momencie nawigowania daną trasą. Funkcja ta nie usuwa uprzednio zapisanych tras.

**W celu anulowania nawigacji:**

1. Zaznacz Cancel Navigation na Sonar X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję anulowania.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu anulowania nawigacji, naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. Aby odwołać anulowanie nawigacji, naciśnij jeszcze raz lewy (LEWY) przycisk kursora.
4. Pojawi się okno dialogowe Save Current Route (zapisz bieżącą trasę). Trasę zapisujemy przy pomocy prawego klawisza czterokierunkowego kursora, a odrzucamy przy pomocy lewego klawisza.

45

48 47

## Navigation X-Press™ Menu

*(Widoki nawigacyjne wymagają zakupu odbiornika GPS)*

Navigation X-Press™ Menu umożliwia dostęp do najczęściej używanych ustawień. Navigation X-Press™ Menu uruchamia się naciskając jeden raz przycisk MENU w widoku Bird's Eye, Chart lub Combo View.

**UWAGA:** Opcje menu różnią się będą w zależności od ustawień systemu, np. gdy w danej chwili nawigujemy.

**UWAGA:** Menu Navigation X-Press™ dostępne są wyłącznie przy zakupionym i podłączonym odbiorniku GPS i w widoku nawigacji.

Navigation X-Press™ Menu

## Waypoint (punkt nawigacyjny) [nazwa]

*(wyłącznie, gdy aktywny kursor jest nakierowany na punkt nawigacyjny)*

**Waypoint [name]** umożliwia wyświetlenie menu pomocniczego punktów nawigacyjnych.

**W celu wywołania menu punktów nawigacyjnych (Waypoint [name]):**

1. Przesuń kursor na istniejący punkt nawigacyjny i naciśnij MENU jeden raz lub użyj funkcji Cursor to Waypoint w celu wybrania danego punktu z listy punktów zapisanych.
2. Zaznacz Waypoint [name] na menu Navigation X-Press™.
3. Przy pomocy czterokierunkowego kursora wybierz menu punktów nawigacyjnych, które ma następujące opcje:

**Edit (edytuj)** umożliwia edycję Nazwy, Pozycji (długość i szerokość geograficzna) i wyboru ikony, która będzie symbolizować dany punkt nawigacyjny w widoku Chart i Combo View.

**Delete (usuń)** umożliwia usunięcie punktu z listy zapisanych punktów nawigacyjnych.

**Obiekt** umożliwia przypisanie obiektu do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Siatka** umożliwia przypisanie siatki trójkątowej do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Menu punktów nawigacyjnych**

50  
49

## Cursor to Waypoint (kursor do punktu nawigacyjnego)

*(wyłącznie w widoku Chart lub Combo)*

**Cursor to Waypoint** umożliwia szybkie przesuwanie kursora do dowolnego zapisanego punktu w celu jego lokalizacji lub edycji.

**UWAGA**

*Pozycja pojawi się wyłącznie w przypadku, gdy uprzednio zapisaliśmy jakieś punkty nawigacyjne.*

**Aby przesunąć kursor na zapisany punkt nawigacyjny:**

1. Zaznacz Cursor to Waypoint na menu Navigation X-Press™.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję Cursor to Waypoint
3. Przy użyciu klawisza UP zaznacz punkt, do którego chcesz przesunąć kursor, a następnie przy pomocy klawisza RIGHT, wybierz dany punkt.

## Zapisz obecną ścieżkę

**Save Current Track** umożliwia zapisanie ścieżki, która jest w danym momencie wyświetlana. Po zapisaniu ścieżki, rozpoczyna się nowa.

**W celu zapisania ścieżki:**

1. Zaznacz Save Current Track na Navigation X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję zapisywania ścieżki.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu zapisania ścieżki naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. W celu anulowania zapisania ścieżki naciśnij jeszcze raz lewy (LEFT) przycisk kursora.

## Wyczyść obecną ścieżkę

**Clear Current Track** umożliwia wyczyszczenie wyświetlanej ścieżki i rozpoczęcie nowej w bieżącej pozycji.

**Aby wyczyścić obecną ścieżkę:**

1. Zaznacz Clear Current Track na Navigation X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję czyszczenia ścieżki.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu wyczyszczenia ścieżki naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. W celu anulowania czyszczenia ścieżki naciśnij jeszcze raz lewy (LEFT) przycisk kursora.

## Zapisz bieżącą trasę

*(tylko podczas nawigowania)*

**Save Current Route** umożliwia zapisanie trasy wyświetlanej w danym momencie. Ta opcja menu wyświetli się wyłącznie w momencie nawigowania daną trasą.

**Aby zapisać bieżącą trasę:**

1. Zaznacz Save Current Route na Navigation X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję zapisywania trasy.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu zapisania trasy naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. W celu anulowania zapisania trasy naciśnij jeszcze raz lewy (LEFT) przycisk kursora.

## Opuść następny Waypoint (tylko podczas nawigowania)

**Skip Next Waypoint** usuwa następny punkt nawigacyjny z bieżącej trasy. Ta opcja menu wyświetli się wyłącznie w momencie nawigowania daną trasą.

**W celu ominięcia następnego punktu nawigacyjnego:**

1. Zaznacz Skip Next Waypoint w menu Navigation X-Press™.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję.

3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu pominięcia następnego punktu nawigacyjnego, naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. W celu anulowania pominięcia następnego punktu nawigacyjnego, naciśnij jeszcze raz lewy (LEFT) przycisk kursora.

## **Anulowanie nawigacji**

*(tylko podczas nawigowania)*

**Anulowanie Nawigacji** odrzuca bieżącą trasę i wychodzi z trybu Navigation. Ta opcja menu wyświetli się wyłącznie w momencie nawigowania daną trasą. Funkcja ta nie usuwa uprzednio zapisanych tras.

**W celu anulowania nawigacji:**

1. Zaznacz Cancel Navigation na Navigation X-Press™ Menu.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję anulowania.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu anulowania nawigacji, naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. Aby odwołać anulowanie nawigacji, naciśnij jeszcze raz lewy (LEWY) przycisk kursora.
4. Pojawi się okno dialogowe Save Current Route (zapisz bieżącą trasę). Trasę zapisujemy przy pomocy prawego klawisza czterokierunkowego kursora, a odrzucamy przy pomocy lewego klawisza.

51 52

## **Remove cel (usuń obiekt)**

*(tylko przy aktywnym Target)*

**Usuń obiekt** usuwa punkt nawigacyjny z wyświetlacza. Ta opcja pojawi się wyłącznie, gdy ustalono już cel dla danego punktu nawigacyjnego.

**UWAGA:** Zobacz Dodaj Waypoint Target lub siatkę trolingu.

**Aby usunąć Cel:**

1. Zaznacz Remove Target na menu Navigation X-Press™ .
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję usuwania celu.

## **Usuń siatkę (tylko, gdy siatka jest aktywna)**

**Remove Grid** usuwa siatkę punktów nawigacyjnych z wyświetlacza. Ta opcja pojawi się wyłącznie, gdy ustalono już siatkę dla danego punktu nawigacyjnego.

**UWAGA:** Zobacz Dodaj Waypoint Target lub siatkę trolingu.

**Aby usunąć Siatkę:**

1. Zaznacz Remove Grid na menu Navigation X-Press™ .
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję usuwania siatki.

## **Okno Sonaru (Wyłącznie w widoku Combo)**

**Sonar Window** ustawia rozmiar Okna sonaru w widoku Combo. Sonar Window dostępne jest wyłącznie z widoku Combo.

**Aby ustawić rozmiar Okna sonaru w widoku Combo:**

1. Zaznacz Sonar Window na menu Navigation X-Press™ .
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia okna sonaru. (szerokie, średnie, wąskie, ustawienie domyślne = średnie).

## **Waypoint (punkt nawigacyjny) [nazwa]**

*(najnowszy utworzony punkt nawigacyjny)*

**Waypoint [name]** umożliwia wyświetlenie menu pomocniczego najnowszych punktów nawigacyjnych.

**UWAGA:** Aby wywołać to menu, należy nacisnąć klawisz MARK przynajmniej raz od ostatniego włączenia echosondy.

**W celu wywołania menu punktów nawigacyjnych (Waypoint [name]):**

1. Przesuń kursor na wybraną pozycję i naciśnij MARK jeden raz w celu zapisania punktu nawigacyjnego.
2. Zaznacz Waypoint [name] na menu Navigation X-Press™ .
3. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom menu punktów nawigacyjnych.

**Menu punktów nawigacyjnych zawiera następujące opcje:**

**Edit (edytuj)** umożliwia edycję Nazwy, Pozycji (długość i szerokość geograficzna) i wyboru ikony, która będzie symbolizować dany punkt nawigacyjny w widoku Chart i Combo View.

**Delete (usuń)** umożliwia usunięcie punktu z listy zapisanych punktów nawigacyjnych.

**GoTo (idź do)** umożliwia selekcję punktu nawigacyjnego i rozpoczęcie nawigacji w jego kierunku lub dodanie punktu na końcu bieżącej trasy.

**Target (Cel)** umożliwia przypisanie obiektu do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Grid (Siatka)** umożliwia przypisanie siatki trolingowej do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Menu punktów nawigacyjnych**

53 54

## **Screen Snapshot X-Press™ Menu**

### **(Wyłącznie w widoku Screen Snapshot)**

Menu **Screen Snapshot X-Press™** umożliwia dostęp do funkcji Delete Image (usuń obraz) i Delete All Images (usuń wszystkie obrazy). Screen Snapshot X-Press™ Menu uruchamia się naciskając jeden raz przycisk MENU w widoku Screen Snapshot.

### **Delete image (usuń obraz) (wyłącznie z kartą MMC/SD, w widoku Screen Snapshot)**

**Delete Image** umożliwia usunięcie pojedynczego obrazu z widoku Screen Snapshot. Ta opcja jest dostępna wyłącznie wtedy, gdy zainstalowana została karta MMC/SD i gdy znajdujemy się w widoku Screen Snapshot.

#### **W celu usunięcia obrazu:**

1. W widoku Screen Snapshot, przy pomocy kursora UP i DOWN wybierz obraz do usunięcia.
2. Zaznacz Delete Image na Screen Snapshot X-Press™ Menu.
3. Naciśnij prawy (PRAWY) klawisz czterokierunkowego kursora, aby rozpocząć procedurę usuwania.
4. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. Wybierz Yes w celu usunięcia obrazu, lub NO, aby unieważnić operację.

### **Delete All Images (usuń wszystkie obrazy)**

#### **(wyłącznie z kartą MMC/SD, w widoku Screen Snapshot)**

**Delete All Images** umożliwia usunięcie wszystkich obrazów z widoku Screen Snapshot. Ta opcja jest dostępna wyłącznie wtedy, gdy zainstalowana została karta MMC/SD i gdy znajdujemy się w widoku Screen Snapshot.

#### **Aby usunąć wszystkie obrazy:**

1. Zaznacz Delete All Images na Screen Snapshot X-Press™ Menu.
2. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające usunięcie obrazów. Naciśnij YES, jeżeli chcesz usunąć obrazy, a NO, jeżeli chcesz unieważnić operację.

#### **Screen Snapshot X-Press™ Menu**

## **Zakładka Menu Sonaru**

Wejść do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Sonaru.

**UWAGA:** Opcje menu różnią się będą w zależności od ustawień systemu, np. gdy urządzenie ustawione jest w trybie zaawansowanym.

#### **Menu Sonaru**

55 56

## **Beam select (selekcja wiązki)**

**Beam Select** pozwala wybrać sygnał zwrotny sonaru, który będzie wyświetlany na ekranie.

Jeżeli ustawimy funkcję na 200/83 kHz, sygnały z obu wiązek mieszają się ze sobą, zaczynając od sygnału zwrotnego z szerokiej wiązki 83 kHz, który następnie osłabia się i odbierany jest sygnał z wąskiej wiązki 200 kHz. Ciemniejszy obraz wiązki 200 kHz wyraźnie odróżniać się będzie od bliźszego sygnału wiązki 83 kHz. W widoku Split Sonar wyświetlane są sygnały zwrotne sonaru z każdej wiązki, w oddzielnym oknie. Informacja wspólna wyświetla się w Sonar View, Sonar Zoom view i Big digits View. Okno RTS® w Sonar View oraz Circular Flasher View pokazują wyłącznie sygnał zwrotny z wiązki 200 kHz.

Przy ustawieniu na 200 kHz, w widoku Sonar View, Sonar Zoom View, Big Digits View i Circular Flasher View wyświetlane będą wyłącznie sygnały zwrotne z wiązki 200 kHz. W widoku Split Sonar nadal wyświetlane będą sygnały zwrotne z obu wiązek w oddzielnych oknach. Okno RTS® w widoku Sonar View wyświetlać będzie sygnały zwrotne z wiązki 200 kHz.

Przy ustawieniu na **83 kHz**, w widoku Sonar View, Sonar Zoom View, Big Digits View i Circular Flasher View wyświetlane będą wyłącznie sygnały zwrotne z wiązki **83 kHz**. W widoku Split Sonar nadal wyświetlane będą sygnały zwrotne z obu wiązek w oddzielnych oknach. Okno RTS® wyświetlać będzie sygnały zwrotne z wiązki 83 kHz.

#### **Aby wybrać wiązkę:**

1. Zaznacz Beam Select w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora wybierz wiązkę 200 kHz, 83 kHz lub obie wiązki. (200/83 kHz, 200 kHz, 83 kHz, ustawienie domyślne = 200 kHz)

## **Fish ID+™:**

**Fish ID+™** to funkcja zaawansowanego przetwarzania sygnału w celu interpretacji sygnałów zwrotnych sonaru, która wyświetla **Symbol Ryby**, gdy spełnione zostały określone wymogi. Gdy urządzenie wykryje ryby, na ekranie, nad sygnałem określającym rybę pojawi się ikona ryby oraz głębokość, na jakiej ryba się znajduje. Intensywność sygnału zwrotnego przedstawiana jest za pomocą trzech ikon ryb o różnej wielkości, co umożliwia określenie wielkości ryb.

Obiekty wykryte w wiążce 200 kHz wyświetlane są jako zacienione symbole ryby, a obiekty wykryte w wiążce 83 kHz – jako puste zarysy ryb. Gdy funkcja Fish ID+™ jest włączona, Fishing System

wyświetla wyłącznie nieprzetworzone sygnały zwrotne. Sygnały te często powodują formowanie się „łuków” na ekranie, co wskazuje na potencjalne cele. Ze względu na kąt wiązki przetwornika, odległość od ryby zmniejsza się w miarę, jak ryba przesuwa się do środka wiązki a następnie zwiększa się, gdy ryba z niej wypływa, co tworzy Fish Arch (łuk ryby) w miarę wyświetlania odległości na ekranie. Kształt łuku zmienia się w zależności od prędkości łodzi, szybkości wyświetlania informacji oraz pozycji ryby względem wiązki sonaru.

#### **Uruchamianie/zamykanie funkcji Fish ID+:**

1. Zaznacz Fish ID+ na głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora włącz lub wyłącz funkcję Fish ID+TM . (Off, On, domyślnie = Off)

**Stożek przetwornika i łuki ryb**

**Wąska wiązka, 200 kHz**

**Zacienione Symbole ryb**

**Wiązka szeroka, 83 kHz**

**Puste zarysy ryb**

57 58

### **Fish ID Sensitivity.**

**Fish ID Sensitivity** ustawia progi algorytmów wykrywania funkcji Fish ID+TM .

Wyższa czułość umożliwi wyświetlanie słabszych sygnałów oznaczających ryby. Jest to użyteczne przy identyfikowaniu mniejszych gatunków ryb lub drobnicy. Niższa czułość umożliwi wyświetlanie mniejszej liczby ryb spośród słabych sygnałów zwrotnych sonaru. Jest to pomocne przy szukaniu większych gatunków ryb. Fish ID Sensitivity używa się w połączeniu z Fish ID+TM. Fish ID+TM musi być włączona, aby funkcja Fish ID Sensitivity umożliwiła identyfikację sygnałów sonaru jako oznaczających ryby.

#### **Zmiana ustawień Fish ID Sensitivity:**

1. Zaznacz Fish ID Sensitivity na głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Fish ID Sensitivity. (niska = 1, wysoka = 10, domyślna = 5)

### **Okno Real Time Sonar (RTS®) (sonar w czasie rzeczywistym):**

**RTS® Window** ustawia okno RTS® Window w widoku szerokim lub wąskim lub wyłącza je w widoku Sonaru. RTS® Window zawsze aktualizuje się w najkrótszym możliwym czasie i wyświetla tylko te sygnały zwrotne, które znajdują się w wiązce przetwornika. (Zobacz również Real Time Sonar (RTS®) Window).

#### **Zmiana ustawień RTS® Window**

1. Zaznacz RTS Window na głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia RTS® Window. (Wide, Narrow, Off, domyślnie = Wide)

**RTS® Window (Narrow) RTS® Window (Off) RTS® Window (Wide)**

### **Zoom Width (szerokość powiększenia)**

**Zoom Width** ustawia szerokość okna Zoom w widoku Sonar Zoom.

#### **Zmiana ustawień Zoom Width:**

1. Zaznacz Zoom Width w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Zoom Width. (Narrow, Medium, Wide, domyślnie = Wide)

### **Czułość 83 KHZ (zaawansowana)**

**Czułość 83 kHz** zmienia czułość wiązki 83 kHz. Przy zwiększonej czułości, wiązka 83 kHz wyświetlać będzie dodatkowo słabe sygnały zwrotne, a przy zmniejszonej czułości wyświetlać się będzie mniej takich słabych sygnałów. Menu 83 kHz Sensitivity dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** 83 kHz Sensitivity jest szczególnie użyteczna przy ustawianiu czułości sygnałów zwrotnych 83 kHz w Split Sonar View. Czułość 83 kHz można ustawić bez jednoczesnej zmiany czułości 200 kHz wyświetlanej w oknie sonaru.

#### **Aby ustawić czułość 83 kHz:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Czułość 83 kHz w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora nastawić czułość. (-10 do +10, domyślnie = 0)

59 60

### **Balans 455 KHZ (funkcja zaawansowana)**

**Balance 455 kHz** zmienia czułość wiązki 455 kHz. Zwiększenie czułości spowoduje wyświetlanie dodatkowych słabych sygnałów zwrotnych, a zmniejszenie – mniejszą ich liczbę. W tym celu do 700 Series™ Fishing System należy podłączyć przetwornik QuadraBeam™. Menu 455 kHz Balance dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** 455 kHz Balance jest szczególnie użyteczna przy ustawianiu czułości sygnałów zwrotnych 455 kHz w Side Beam View. Czułość 455 kHz można ustawić bez jednoczesnej zmiany czułości 200 kHz wyświetlanej w oknie sonaru.

#### **Zmiana ustawień 455 kHz Balance:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym i w przetworniku QuadraBeam™, następnie zaznaczyć 455 kHz Balance w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmienić ustawienia 455 kHz Balance. (-10 do +10, domyślnie = 0)

### **WideSide® Sensitivity – czułość WideSide (funkcja zaawansowana, wyłącznie z przetwornikiem WideSide®)**

**WideSide® Sensitivity** ustawia czułość wiązki WideSide®. Zwiększenie czułości spowoduje wyświetlanie dodatkowych słabych sygnałów zwrotnych, a zmniejszenie – mniejszą ich liczbę. W tym celu do 700 Series™ Fishing System należy podłączyć przetwornik WideSide®. Menu WideSide® Sensitivity dostępne jest, przy wybraniu WestSide® z menu Transducer Select (wybór przetwornika) (zob. **Sonar Menu Tab: Transducer Select**) w trybie zaawansowanym (zob. **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** WideSide® Sensitivity wymaga zakupu przetwornika WideSide®. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

**UWAGA:** WideSide® Sensitivity jest szczególnie użyteczna przy ustawianiu czułości sygnałów zwrotnych 455 kHz w WideSide® View. Czułość 455 kHz można ustawić bez jednoczesnej zmiany innych czułości sonaru.

#### **Zmiana ustawień WideSide® Sensitivity:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym i w przetworniku WideSide®, następnie zaznaczyć WestSide® Sensitivity w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia WideSide® Sensitivity. (-10 do +10, domyślnie = 0)

### **Depth Lines (Linie głębokości) (funkcja zaawansowana)**

**Linie głębokości** dzielą wyświetlacz na cztery równe części, oddzielone przez trzy poziome linie. Wyświetlana jest głębokość każdej linii, a także skala głębokości. Można włączyć lub wyłączyć funkcję linii głębokości. Menu Depth Lines dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

#### **Zmiana ustawień Depth Lines:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Depth Lines w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora włącz lub wyłącz funkcję Depth Lines. (Off, On, domyślnie = Off)

*Linie głębokości*

61 62

### **Surface Clutter (zakłócenia powierzchniowe) (funkcja zaawansowana):**

**Surface Clutter** ustawia filtr eliminujący hałas powierzchniowy spowodowany przez algi i napowietrzenie wody. Im niższe będą ustawienia, tym mniej wyświetli się zakłóceń. Menu Surface Clutter dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

#### **Zmiana ustawień funkcji Surface Clutter:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Surface Clutter w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Surface Clutter. (niska = 1, wysoka = 10, domyślna = 5)

*Surface Clutter (zakłócenia powierzchniowe):*

### **Noise Filter (filtr hałasu)**

*(funkcja zaawansowana)*

**Noise filter** ustawia Filtr Hałasu w celu ograniczenia interferencji powodowanej pracą silnika, turbulencjami czy innymi urządzeniami sonaru. Menu Noise Filter dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** Ustawienie na Off usuwa wszystkie filtry, ustawienie na Low, Medium czy High uruchamia progresywnie filtrowanie sygnałów zwrotnych sonaru. W przypadku niektórych głębokości, ustawienie filtru na wartość High może uniemożliwić urządzeniu znalezienie dna.

#### **Zmiana ustawień Noise Filter:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Noise Filter w głównym menu Sonaru.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Noise Filter. (Off, Low, Medium, High1, High2, High3, domyślnie = Low)

## Max Depth (głębokość maksymalna)

*(funkcja zaawansowana)*

**Max Depth** ustawia maksymalną głębokość działania urządzenia. Zakres działania Fishing System można ustawić na maksymalną głębokość połowu przy pomocy funkcji Max Depth. Gdy nastawimy maksymalną głębokość, Fishing System nie będzie próbował odczytać sygnałów sonaru odbijanych poniżej tej głębokości, co pozwala na większą efektywność działania urządzenia. Gdy ustawimy funkcję Max Depth w trybie Auto, Fishing System odczytywać będzie sygnały z dna w miarę potrzeby (w granicach możliwości danego urządzenia). Jeżeli dno znajduje się poniżej ustawionej głębokości maksymalnej, migać będzie odczyt cyfrowy głębokości, sygnalizując, że Fishing System nie może zlokalizować dna. Menu Max Depth dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**Zmiana ustawień Max Depth:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Max Depth w głównym menu Sonaru.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Max Depth (AUTO, 10 do 1500 stóp lub 3 do 500 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = AUTO)

63 64

## Water type (rodzaj wody)

*(funkcja zaawansowana)*

**Water Type** ustawia działanie urządzenia w wodzie morskiej i słodkiej. Menu Water Type dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** W wodzie słonej, ryby uważane za duże mogą być 2 do 10 razy większe niż ryby uważane za duże w wodzie słodkiej (w zależności od rodzaju poszukiwanych ryb). Ustawienie urządzenia na działanie w wodzie morskiej umożliwia uzyskanie większego zakresu wielkości ryb. Dodatkowo, należy upewnić się, że funkcja Water Type została poprawnie ustawiona, szczególnie w przypadku wody morskiej, ponieważ ma to wpływ na odczyt głębokości wody.

**Zmiana ustawień funkcji Water Type:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Water Type w głównym menu Sonaru.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Water Type. (Fresh, Salt, domyślnie = Fresh)

## Selekcja przetwornika

**Transducer Select** umożliwia wybór przetwornika (700 Series™ Fishing System wyposażony jest w przetwornik DualBeam PLUS™ QuadraBeam™, i współpracuje również z przetwornikiem WideSide®).

**Aby zmienić wybrany przetwornik:**

1. Zaznacz Transducer select w głównym menu Sonaru.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia przetwornika. (QuadBeam, WideSide, ustawienie domyślne = QuadBeam)

## Zakładka menu nawigacji (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Wejść do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Navigation Tab.

**UWAGA:** Zakładka Navigation dostępna jest wyłącznie przy podłączonym odbiorniku GPS.

**UWAGA:** Opcje menu różnią się w zależności od ustawień systemu.

Navigation Menu Tab (zakładka menu nawigacji)

65 66

## Current Track (bieżąca ścieżka)

**Current Track** umożliwia wywołanie menu Current Track.

**Aby wyświetlić menu Current Track:**

1. Zaznacz Current Track na głównym menu Navigation.

2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom menu Current Track.

**Menu Current Track zawiera następujące opcje:**

**Save Current Track** umożliwia zapisanie ścieżki, która jest w danym momencie wyświetlana.

**Clear Current Track** umożliwia wyczyszczenie bieżącej ścieżki.

**Appearance (wygląd)** umożliwia zmianę stylu i koloru bieżącej ścieżki. (Breadcrumb Trail, linia przerywana lub linia stała, kolor linii, od jasno szarego, poprzez ciemnoszary do czarnego).

## Saved Tracks (zapisane ścieżki)

**Saved Tracks** umożliwia przeglądanie menu Saved Tracks.

**Aby wyświetlić menu Saved Tracks:**

1. Zaznacz Saved Track na głównym menu Navigation.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom menu Saved Tracks.

**Menu Saved Track zawiera następujące opcje:**

**Edytuj** umożliwia wybór wcześniej zapisanej ścieżki i zmianę jej nazwy, czy jest widoczna czy też nie, oraz wyglądu.

**Delete (usuń)** umożliwia usunięcie ścieżki z listy wcześniej zapisanych ścieżek.

**Default (ustawienie domyślne)** ustawia wygląd ścieżki utworzonej przez wybranie Save Current Track (zapisz bieżącą ścieżkę).

**Menu Saved Tracks**

**Menu Current Track**

## Waypoints (punkty nawigacyjne)

**Waypoints** umożliwia wywołanie menu Waypoints.

**W celu wywołania menu Waypoint:**

1. Zaznacz Waypoints na głównym menu Navigation.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom menu Waypoints.

**Menu punktów nawigacyjnych zawiera następujące opcje:**

**Create (utwórz)** umożliwia utworzenie nowego punktu nawigacyjnego i natychmiastową jego edycję. Ustawieniem domyślnym będzie bieżąca pozycja łodzi, ale można odpowiednio zmienić współrzędne do każdej wybranej pozycji. Można również zmienić ikonę reprezentującą punkt nawigacyjny w widoku Chart lub Combo.

**Edit (edytuj)** umożliwia wybranie punktu z listy, edycję Nazwy, Pozycji (długość i szerokość geograficzna) i wyboru ikony, która będzie symbolizować dany punkt nawigacyjny w widoku Chart i Combo View.

**Delete (usuń)** umożliwia usunięcie punktu z listy zapisanych punktów nawigacyjnych.

**Cursor To (kursor do)** umożliwia szybkie przesunięcie kursora na wybrany punkt nawigacyjny na liście zapisanych punktów.

**GoTo (idź do)** umożliwia selekcję punktu nawigacyjnego i rozpoczęcie nawigacji w jego kierunku lub dodanie punktu na końcu bieżącej trasy.

**Target (Cel)** umożliwia przypisanie obiektu do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Grid (Siatka)** umożliwia przypisanie siatki trolingowej do punktu nawigacyjnego wybranego z listy.

**Menu punktów nawigacyjnych**

67 68

## Trasy

**Routes** umożliwia wywołanie menu Routes.

**W celu wywołania menu Routes:**

1. Zaznacz Routes na głównym menu Navigation.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom menu Routes.

**Menu Routes zawiera następujące opcje:**

**Create (utwórz)** umożliwia utworzenie nowej, pustej trasy i dodawania do niej punktów nawigacyjnych.

**Edit (edytuj)** umożliwia wybranie uprzednio zapisanej trasy, edytowanie jej i dodawanie punktów nawigacyjnych.

**Delete (usuń)** umożliwia usunięcie trasy z listy wcześniej zapisanych tras.

**Travel (podróż)** umożliwia wybór uprzednio zapisanej trasy w celu ustawienia trasy bieżącej; ustawienia tego menu rozpoczynają również nawigację dla danej trasy. Trasą można podróżować w obydwu kierunkach.

**Info** wyświetla informacje na temat trasy, łącznie z odległością i zamiarami poszczególnych punktów nawigacyjnych.

## Chart orientation (orientacja wykresu)

**Chart Orientation** umożliwia wybranie ustawienia Widok Chart lub Combo na North-Up lub Course-Up.

**Zmiana ustawień Chart Orientation:**

1. Zaznacz Chart Orientation na głównym menu Navigation.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Chart Orientation. (North-Up, Course-Up, ustawienie domyślne = North-Up)

**UWAGA:** Ustawienia Chart Orientation nie mają zastosowania do Widoku Bird's Eye (z lotu ptaka).

**Menu tras**

## North Reference (Odniesienie do północy)

**North Reference** umożliwia wyświetlanie namiarów na: Północ rzeczywistą lub magnetyczną.

**Zmiana ustawień North Reference:**

1. Zaznacz North Reference na głównym menu nawigacji.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia North Reference. (rzeczywista, magnetyczna, ustawienie domyślne – rzeczywista)

## **Grid rotation (Rotacja siatki)**

**Grid Rotation** umożliwia ustawienie orientacji siatki trolingowej w stopniach, gdzie ustawienie 0° wyświetla standardowe ustawienia północ, południe, wschód i zachód. Zobacz Waypoints w celu uzyskania informacji o ustawianiu siatki.

### **Zmiana ustawień Grid Rotation:**

1. Zaznacz Grid Rotation na głównym menu nawigacji.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Grid Rotation. (0° do 89°, domyślnie = 0°)

## **Trackpoint Interval (odstęp między punktami ścieżki)**

**Trackpoint Interval** umożliwia wybranie interwałów czasowych pomiędzy poszczególnymi punktami ścieżki. Bieżąca ścieżka może zawierać do 2000 punktów, więc dłuższe odstępy czasu mogą spowodować wydłużenie ścieżki w czasie, ale będzie ona wówczas mniej szczegółowa.

**UWAGA:** *Trackpoint Interval* pracuje łącznie z *Track Min. Distance*. Przed dodaniem punktu do bieżącej ścieżki, muszą być spełnione oba warunki.

### **Zmiana ustawień Trackpoint Interval:**

1. Zaznacz Trackpoint Interval na głównym menu Nawigacji.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Trackpoint Interval. (1 sekunda, 5 sekund, 10 sekund, 15 sekund, 30 sekund lub 60 sekund, ustawienie domyślne = 15 sekund)

**UWAGA:** *Gdy łódź płynie wolno lub dryfuje, ustawienie zarówno Trackpoint Interval, jak i Track Min Distance na niskie wartości umożliwi zwiększenie rozdzielczości.*

69 70

## **Track Min distance (śledzenie minimalnej odległości)**

*(funkcja zaawansowana)*

**Track Min Distance** umożliwia ustawienie minimalnej odległości podróży przed dodaniem następnego punktu. Menu Track Min Distance dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** *Track Min. Distance* pracuje łącznie z *Track Interval*. Przed dodaniem punktu do bieżącej ścieżki, muszą być spełnione oba warunki.

### **Zmiana ustawień Track Minimum Distance:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Track Min distance w głównym menu Nawigacji.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Track Min Distance. (1 do 300 stóp lub 1 do 100 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 16 stóp, 5 m)

**UWAGA:** *Gdy łódź płynie wolno lub dryfuje, ustawienie zarówno Trackpoint Interval, jak i Track Min Distance na niskie wartości umożliwi zwiększenie rozdzielczości.*

## **Map Datum (podstawa wymiarowa mapy)**

*(funkcja zaawansowana)*

**Map Datum** umożliwia zmianę współrzędnych mapy używanych przez 700 Series™ Fishing System, tak aby dopasować je do współrzędnych mapy papierowej. Menu Map Datum dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

### **Zmiana ustawień funkcji Map Datum:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Map Datum w głównym menu Nawigacji.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Map Datum. (wartość domyślna = WGS 84)

## **Course Projection Line (linia rzutowania punktu)**

**Course Projection Line** umożliwia wyświetlanie lub ukrywanie strzałki wychodzącej z dziobu łodzi i wskazującej bieżący kurs oraz miejsce, w którym łódź się znajdzie przy utrzymaniu bieżącego kursu.

### **Zmiana ustawień Course Projection Line:**

1. Zaznacz Course Projection Line na głównym menu Navigation.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Course Projection Line (Ukryta, widoczna, wartość domyślna = ukryta).

## **Export All Nav Data (Eksport wszystkich danych nawigacyjnych)**

*(funkcja zaawansowana)*

**Export All Nav Data** umożliwia eksport wszystkich zapisanych ścieżek, punktów nawigacyjnych i tras na kartę MMC/SD. Menu Export All Nav Data dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab**: User Mode).

**Eksport wszystkich danych nawigacyjnych:**

1. Upewnij się, że jesteś w Trybie zaawansowanym i że karta MMC/SD włożona jest do gniazda, następnie zaznacz Export All Nav Data na głównym menu Nawigacji.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora eksportuj dane. Pojawi się okno dialogowe umożliwiające zmianę decyzji lub potwierdzenie selekcji. Jeżeli nie została zainstalowana karta MCC, pojawi się informacja o błędzie. Należy wówczas włożyć kartę MMC i spróbować jeszcze raz.

**Delete All Nav Data (Usunięcie wszystkich danych nawigacyjnych)**

*(funkcja zaawansowana)*

**Delete All Nav Data** umożliwia usunięcie wszystkich zapisanych ścieżek, punktów nawigacyjnych i tras. Należy zachować ostrożność przy używaniu tej opcji. Menu Delete All Nav Data dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab**: User Mode).

**Usunięcie wszystkich danych nawigacyjnych:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Delete All Nav Data w głównym menu Nawigacji.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora usuń dane.

71 72

**Chart Menu Tab (Zakładka Menu Wykresów)**

*(wyłącznie z opcjonalnym odbiornikiem GPS)*

Wejść do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy klawisz kursora w celu wybrania zakładki Chart.

**UWAGA:** Opcje menu różnią się będą w zależności od ustawień systemu, np. gdy urządzenie ustawione jest w trybie zaawansowanym.

**UWAGA:** Zakładka Navigation dostępna jest wyłącznie przy podłączonym odbiorniku GPS.

**Chart Menu**

**Chart Detail Level (Poziom szczegółowości wykresu)**

**Chart Detail Level** umożliwia ustawienie poziomu szczegółowości na ekranie w Widoku Nawigacji. **Basic (podstawowy)** wyświetla obszary lądu, porty, przeszkody i obszary o ograniczonym dostępie. **Navigation**, oprócz informacji podstawowych (basic) wyświetla nawaidy, znaki orientacyjne w terenie, drogi promów oraz trasy nawigacyjne. **Underwater (podwodny)**, oprócz informacji podstawowych i nawigacyjnych wyświetla kontury głębokości, obszary rybne, wraki, pływy i prądy. **All (wszystko)**, oprócz danych podstawowych, nawigacyjnych i podwodnych pokazuje również drogi, budynki, szlaki kolejowe i inne dane.

**Zmiana ustawień Chart Detail Level:**

1. Zaznacz Chart Detail Level w głównym menu Chart.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Chart Detail Level. (Basic, Navigation, Underwater, All, ustawienie domyślne = All)

**UWAGA:** Niektóre szczegóły wykresu dostępne są jedynie z opcjonalną kartą MMC/SD.

**Map Borders (Granice mapy)**

**Map Borders** umożliwia wyświetlanie lub ukrywanie granic mapy. Granica mapy oznacza obszar innej mapy.

**Zmiana ustawień Map Borders:**

1. Zaznacz Map Borders w głównym menu Chart.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Map Borders. (Ukryte, tylko MMC/SD, wszystkie widoczne, ustawienie domyślne = ukryte).

**Map Borders (Granice mapy)**

*Map Borders (Granice mapy)*

73 74

**Lat/Lon Grid (Siatka długości i szerokości geograficznej)**

**Lat/Lon Grid** umożliwia wyświetlanie lub ukrywanie siatki długości i szerokości geograficznej.

**Zmiana ustawień Lat/Lon Grid:**

1. Zaznacz Lat/Lon Grid na głównym menu Chart.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Lat/Lon Grid. (Ukryte, Widoczne, ustawienie domyślne = Ukryte)

## Spot Soundings (Sondowanie punktowe)

**Spot Soundings** umożliwia wyświetlanie lub ukrywanie punktów sondowania, które stanowią pomiary głębokości wykazane na wykresie.

**UWAGA:** *Spot Soundings dostępne są jedynie z opcjonalną kartą MMC/SD.*

### Zmiana ustawień Spot Soundings:

1. Zaznacz Spot Soundings na głównym menu Chart.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Spot Soundings. (Ukryte, Widoczne, ustawienie domyślne = Ukryte)

## Set Simulation Position (Ustawianie pozycji symulacji)

*(funkcja zaawansowana)*

**Set Simulation Position** umożliwia ustawienie pozycji łodzi w Symulatorze. Menu Set Simulation Position dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

### Ustawianie pozycji symulacji:

1. Aktywuj kursor i przesuń na współrzędne, z których ma rozpocząć pracę symulator.

**UWAGA:** *Kursor musi być aktywny.*

2. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Set Simulation Position w głównym menu Chart.
3. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Simulation Position. Pojawi się okno dialogowe umożliwiające zmianę decyzji lub potwierdzenie selekcji. Jeżeli kursor nie był aktywny przed rozpoczęciem procedury, pojawi się wiadomość o błędzie. Należy wówczas wyjść z menu, ustawić kursor i spróbować ponownie.

## Set Map Offset (Ustawianie rzędnych mapy)

*(funkcja zaawansowana)*

**Set Map Offset** umożliwia zmianę rzędnych mapy używanej przez 700 Series™. Menu Set Map Offset dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**UWAGA:** *Map Offset zastosuje się do wszystkich map, a nie tylko mapy wymagającej korekty. Map Offset należy wyczyścić przed użyciem innej mapy.*

### Zmiana ustawień Map Offset:

1. Aktywuj kursor i przesuń na pozycję, gdzie zastosowany będzie Map Offset.

**UWAGA:** *Kursor musi być aktywny.*

2. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Set Map Offset w głównym menu Chart.
3. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora ustaw Map Offset. Pojawi się okno dialogowe umożliwiające zmianę decyzji lub potwierdzenie selekcji. Jeżeli kursor nie był aktywny przed rozpoczęciem procedury, pojawi się wiadomość o błędzie. Należy wówczas wyjść z menu, ustawić kursor i spróbować jeszcze raz.

## Clear Map Offset (Wyczyszczenie rzędnych mapy)

*(funkcja zaawansowana)*

**Clear Map Offset** umożliwia wyczyszczenie ustawionej funkcji Map Offset. Menu Clear Map Offset dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy aktywnej funkcji Map Offset.

### Wyczyszczenie rzędnych mapy:

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Clear Map Offset w głównym menu Chart.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora wyczyść Map Offset.

75 76

## Alarms Menu Tab (Zakładka menu Alarmów)

Aby wejść do sytemu menu głównego, należy dwa razy nacisnąć klawisz MENU w dowolnym widoku. Domyślnie otworzy się zakładka Alarm.

**UWAGA:** *Gdy włączy się alarm, można go wyłączyć naciskając dowolny klawisz. Alarm wyłączy się i nie włączy, dopóki urządzenie nie wykryje następnego źródła alarmu.*

**UWAGA:** *Opcje menu Off Course Alarm, Arrival Alarm i Drift Alarm dostępne są jedynie przy podłączonym GPS.*

### Menu Alarmów

## Depth Alarm (alarm głębokości)

**Depth Alarm** uruchamia się, gdy głębokość jest równa lub mniejsza od głębokości ustawionej w menu.

### Zmiana ustawień Depth Alarm:

1. Zaznacz Depth Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Depth Alarm. (OFF, 1 do 100 stóp lub 0,5 do 30 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = OFF)

## Fish ID Alarm

**Fish ID Alarm** uruchamia się, gdy Fishing System wykrywa ryby odpowiadające parametrom ustawień alarmu. Alarm Fish ID uruchamia się wyłącznie przy włączonej funkcji Fish ID+TM.

### Zmiana ustawień Fish ID Alarm:

1. Zaznacz Fish ID Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Fish ID Alarm. (Off, All, Large/Medium, Large, domyślnie = Off)

**All (wszystkie)**

**Large/Medium (duże/średnie)**

**Large (duże)**

**Off (wyłączony)**

**Na przykład, jeżeli nastawimy Fish ID Alarm na sygnalizowanie wyłącznie dużych ryb, alarm uruchomi się w przypadku wykrycia ryby o dużych rozmiarach.**

77 78

## Low Battery Alarm (alarm słaby akumulator)

**Low Battery Alarm** uruchamia się, gdy napięcie wejściowe akumulatora jest równe lub mniejsze od ustawień w menu. Alarm ten włączy się tylko wtedy, gdy akumulator podłączony jest do 700 Series™ Fishing System. Low Battery Alarm należy ustawić tak, aby ostrzegał nas w sytuacjach, gdy napięcie akumulatora spadnie poniżej określonego przez nas marginesu bezpieczeństwa. Na przykład, jeżeli używamy silnika trollingowego (napędzanego akumulatorem), należałoby ustawić Low Battery Alarm tak, aby ostrzegał nas zanim napięcie akumulatora spadnie zbyt nisko, aby można było przy jego pomocy uruchomić główny silnik napędzany benzyną.

### Zmiana ustawień Low Battery Alarm:

1. Zaznacz Low Battery Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Low Battery Alarm. (Off, 8.5V - 13.5V, domyślnie = Off)

## Temp Alarm (alarm temperatury)

**Temp Alarm** uruchamia się, gdy temperatura wody odczytywana przez 700 Series™ osiągnie wartość ustawioną w menu, w stopniach Fahrenheita lub Celsjusza [Wyłącznie w modelach międzynarodowych]. Na przykład, jeżeli Temp Alarm ustawimy na 58 stopni Fahrenheita, a temperatura wody spadnie z 60 do 58 stopni, uruchomi się alarm. Podobnie, gdy temperatura wody wzrośnie z 56 do 58 stopni, alarm także się uruchomi.

### Zmiana ustawień Temp Alarm:

1. Zaznacz Temp Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Temp Alarm. (Off, 33-120 [Fahrenheit]- 0-50 [Celsjusz], domyślnie = Off)

## Off Course Alarm (Alarm zejścia z kursu)

**Off Course Alarm** uruchamia się, gdy łódź zbyt mocno zoczyła z kursu ustawionego w menu podczas nawigacji. Alarm zejścia z kursu umożliwia ustawienie dopuszczalnych wartości zmiany kursu przed włączeniem się alarmu.

### Zmiana ustawień Off Course Alarm:

1. Zaznacz Off Course Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Off Course Alarm. (25 do 3000 stóp lub 10 do 1000 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 300 stóp, 100 m)

## Arrival Alarm (Alarm przybycia na miejsce)

*(z opcjonalnym odbiornikiem GPS)*

**Arrival Alarm** uruchamia się, gdy łódź przebyła odległość od ustalonego punktu nawigacyjnego lub gdy wpłynęła w Arrival Alarm Circle (obszar alarmu przybycia na miejsce) w oparciu o ustawienia menu podczas nawigacji. Opcja ta dostępna jest w menu wyłącznie przy podłączonym GPS. Arrival Alarm umożliwia ustawienie dopuszczalnej odległości łodzi od docelowego punktu nawigacyjnego przed włączeniem się alarmu.

### Zmiana ustawień Arrival Alarm:

1. Zaznacz Arrival Alarm w głównym menu Alarmów.
  2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Arrival Alarm. (Wyłączony, 25 do 3000 stóp lub 10 do 1000 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 150 stóp, 50 m)
- Arrival Alarm Circle  
Limit zejścia z kursu

79 80

## Drift Alarm (Alarm dryfu)

(z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Drift Alarm** uruchamia się, gdy łódź przekroczyła odległość od pozycji ustalone w menu; dostępna jest wyłącznie przy podłączonym odbiorniku GPS. Drift Alarm umożliwia ustawienie obwodu wokół ustalonej pozycji łodzi. Alarm uruchamia się w momencie, gdy łódź zdryfuje poza ustalony obwód.

**Zmiana ustawień Drift Alarm:**

1. Zaznacz Drift Alarm w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Drift Alarm. (OFF, 25 do 3000 stóp lub 1 do 1000 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = OFF)

## Alarm Tone (dźwięk alarmu)

**Alarm Tone** wybiera wysokość dźwięku alarmu. Podczas ustawiania tonu, umożliwiony jest podsłuch każdej selekcji, tak aby wybrać najbardziej odpowiedni ton alarmu.

**Zmiana ustawień Alarm Tone:**

1. Zaznacz Alarm Tone w głównym menu Alarmów.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Alarm Tone. ((High, Medium, Low, domyślnie = Medium)

**Drift Alarm Perimeter**

*Drift Alarm Circle*

## Setup Menu Tab (zakładka ustawień menu):

Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy (RIGHT) klawisz kursora w celu wybrania zakładki Ustawień.

**UWAGA:** Opcje menu różnić się będą w zależności od ustawień systemu, np. gdy urządzenie ustawione jest w trybie zaawansowanym i jakie akcesoria zostały podłączone.

**Setup Menu Tab (zakładka ustawień menu):**

81 82

## Units - Depth (jednostki – głębokość)

**Units – Depth** pozwala na wybranie jednostek miary dla wszystkich odczytów dotyczących głębokości.

**Zmiana ustawień Units - Depth:**

1. Zaznacz Units – Depth w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Units – Depth. (Metry [wyłącznie modele międzynarodowe], stopy, sążnie angielskie; jednostką domyślną są metry w przypadku modeli międzynarodowych, a stopy w przypadku modeli krajowych).

## Units – Temp (jednostki temperatura)

(wyłącznie modele międzynarodowe)

**Units – Temp** pozwala na wybranie jednostek miary wszystkich odczytów dotyczących temperatury [wyłącznie dla modeli międzynarodowych] **Wyłącznie modele międzynarodowe**

**Zmiana ustawień Units – Temp:**

1. Zaznacz Units – Temp w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Units - Temp. (Celsjusz, Fahrenheit; domyślnie – Celsjusz)

## Units – Distance (jednostki odległość)

(z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Units – Distance** pozwala na wybranie jednostek miary dla wszystkich odczytów dotyczących odległości; pojawiają się w menu, gdy podłączone jest akcesorium Temp/Speed i gdy koło łopatkowe obróciło się przynajmniej raz, lub gdy podłączony jest opcjonalny odbiornik GPS.

**Zmiana ustawień Units - Distance:**

1. Zaznacz Units – Distance w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Units – Distance. (Modele krajowe: mile lądowe, mile morskie, domyślnie = mile lądowe; modele międzynarodowe: metry/kilometry, metry/mile morskie, stopy/mile lądowe, stopy/mile morskie; domyślnie = metry/kilometry).

## Units – Speed (jednostki prędkość)

(z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Units – Distance** pozwala na wybranie jednostek miary dla wszystkich odczytów dotyczących odległości; pojawiają się w menu, gdy podłączone jest akcesorium Temp/Speed i gdy koło łopatkowe obróciło się przynajmniej raz, lub gdy podłączony jest opcjonalny odbiornik GPS.

**Zmiana ustawień Units - Speed:**

1. Zaznacz Units – Speed w głównym menu ustawień.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Units – Speed. (kph [wyłącznie modele międzynarodowe], mph, kts, domyślnie = kph dla modeli międzynarodowych i mph dla modeli krajowych)

## User Mode (Tryb użytkownika)

**User Mode** ustawia menu systemu na normalne lub zaawansowane. W trybie normalnym (ustawienie domyślne), pokazują się wyłącznie podstawowe opcje menu. W trybie zaawansowanym, dostępne są dodatkowe opcje menu.

### Zmiana ustawień User Mode:

1. Zaznacz User Mode w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia User Mode. (Normal (normalny), Advanced (zaawansowany), domyślnie = Normal)

## Language (język)

*(wyłącznie modele międzynarodowe)*

**Language** umożliwia wybór języka, w którym wyświetlane jest menu. **Wyłącznie modele międzynarodowe**

### Zmiana ustawień językowych:

1. Zaznacz Language w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Language. (domyślnie = angielski)

83 84

## Triplog Reset (wyzerowanie Triplog)

*(z temp/prędkość lub opcjonalnym odbiornikiem GPS)*

**Triplog Reset** pozwala na wyzerowanie funkcji Triplog i pojawia się w menu, gdy podłączone jest akcesorium Temp/Speed i gdy koło łopatkowe obróciło się przynajmniej raz, lub przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS. Triplog dostarcza następujących informacji: licznik czasu, odległość przebyta od ostatniego wyzerowania oraz średnia prędkość.

**UWAGA:** Zobacz Setup Menu Tab (zakładkę ustawień menu): **Wybierz Readouts (odczyty) – zaawansowane – w celu uzyskania informacji, w jaki sposób wywołać Triplog na ekranie.**

### Wyzerowanie Triplog:

1. Zaznacz Reset Triplog w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję Triplog Reset.
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu wyzerowania funkcji Triplog, naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. Aby anulować wyzerowania funkcji Triplog, naciśnij lewy (LEFT) przycisk kursora.

## Restore Defaults (Przywracanie ustawień domyślnych)

**Restore Defaults** przywraca domyślne ustawienia wszystkich menu. Należy zachować ostrożność przy używaniu tej opcji.

### Przywracanie ustawień domyślnych

1. Zaznacz Restore Defaults w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję Restore Defaults
3. Pojawi się okienko dialogowe potwierdzające operację. W celu przywrócenia ustawień domyślnych, naciśnij jeszcze raz prawy (RIGHT) przycisk kursora. Aby anulować tę funkcję, naciśnij lewy przycisk kursora.

## Select Readouts (wybór odczytu)

*(Wyłącznie w widoku Sonar Zoom, funkcja zaawansowana)*

**Select Readouts** pozwala na ustawianie poszczególnych odczytów cyfrowych w widoku sonaru. Jest to funkcja zaawansowana, która umożliwi wybranie danych, które mają być wyświetlone w każdym z 6 okienek danych ustawionych na stałe z lewej i dolnej strony ekranu Sonaru, a także włączanie danego okna. Menu tej funkcji dostępne jest w trybie zaawansowanym (zobacz Setup Menu Tab: User Mode.)

**Okienka danych** mogą wyświetlać odczyty z dodatkowych akcesoriów, np. Temp/Speed. Każde okienko danych może być puste lub zawierać następujące dane:

- Kurs
- Temperatura
- Nawigacja
- Godzina + Data
- Pozycja
- TripLog
- Speed (prędkość)
- Napięcie

### Wybór odczytu:

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Select Readouts w głównym menu ustawień.
  2. Przy pomocy klawisza RIGHT czterokierunkowego kursora uruchom funkcję Select Views.
  3. Pojawi się menu Select Readouts z listą wszystkich dostępnych odczytów. Przy pomocy klawiszy UP i DOWN wybierz daną pozycję odczytu, a następnie przy pomocy przycisków RIGHT lub LEFT wprowadź odpowiednie zmiany. (Kurs, nawigacja, pozycja, wyłączone, prędkość, temperatura, godzina + data, Triplog, napięcie).
- Domyślny widok sonaru ustawiony widok sonaru:**  
**Select Readouts (wybór odczytu)**

85 86

## Depth Offset (wyrównanie głębokości)

*(funkcja zaawansowana)*

**Depth Offset** pozwala ustawić odczyt cyfrowy głębokości w celu określenia głębokości od linii wody lub kilu łodzi. Wprowadź dodatni pomiar pionowy od przetwornika do linii wody w celu odczytania głębokości od linii wody. Wprowadź ujemny pomiar pionowy od przetwornika do kilu w celu odczytania głębokości od kilu. To menu dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**Zmiana ustawień Depth Offset:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Depth Offset w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Depth Offset. (-10.0 do +10.0 stóp lub -3 do 3 metrów [Tylko w modelach międzynarodowych], wartość domyślna = 0)

## Temp Offset (wyrównanie temperatury)

*(funkcja zaawansowana)*

**Temp Offset** pozwala na ustawienie odczytu temperatury na podstawie wprowadzonych wartości. To menu dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**Zmiana ustawień Temp Offset:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Temp Offset w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Temp Offset. (-10.0 to +10.0 stopni, domyślnie = 0)

## Speed Calibration (kalibracja prędkości)

*(funkcja zaawansowana, wyłącznie z akcesorium Temp/Speed)*

**Speed Calibration** pozwala na ustawienie odczytu prędkości na podstawie wprowadzonych wartości procentowych; pojawia się w menu, gdy podłączone jest akcesorium Temp/Speed i gdy koło łopatkowe obróciło się przynajmniej raz (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**).

**Zmiana ustawień Speed Calibration:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Speed Calibration w głównym menu Sonaru.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Speed Calibration. (-20% do +20%, domyślnie = 0%)

## Local Time Zone (lokalna strefa czasowa) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Local Time Zone pozwala wybrać strefę czasową w odniesieniu do czasu podanego przez odbiornik GPS przy wybraniu funkcji Godzina +Data jako widoku odczytu cyfrowego (zobacz Select Readouts). To menu dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS.

**Zmiana lokalnej strefy czasowej:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym i że podłączony jest GPS, następnie zaznaczyć Local Time Zone w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień Local Time Zone (ustawienie domyślne = EST [UTC-5] –Czas urzędowy wschodnioamerykański).

## Daylight Saving Time (Czas letni) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**Daylight Saving Time** dopasowuje wyświetlany czas do lokalnych ustawień czasu letniego, przy wybraniu funkcji Godzina +Data jako widoku odczytu cyfrowego (zobacz Select Readouts). Przy wybranym włączonym czasie letnim (ON), funkcja dodaje jedną godzinę do wyświetlanego czasu lokalnego. Przy wybranym wyłączonym czasie letnim (OFF), funkcja dopasowuje wyświetlany czas do lokalnej strefy czasowej. To menu dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS.

### **Zmiana ustawień czasu letniego:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym i że podłączony jest GPS, następnie zaznaczyć Daylight Saving Time w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora włącz lub wyłącz/włącz Daylight Saving Time. (Off, On, domyślnie = Off)

### **Position format (format pozycji) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Position Format** pozwala wybrać format wyświetlania długości i szerokości geograficznej danej pozycji. To menu dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS.

#### **Zmiana ustawień Position Format:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Position Format w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Position Format. (dd.ddddd°, dd°mm.mmm' lub dd°mm'ss, ustawienie domyślne = dd°mm.mmm')

88 87

### **Time Format (format czasu) (funkcja zaawansowana, z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Time Format** pozwala zmienić format czasu używany przez urządzenie. To menu dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS. **Wyłącznie modele międzynarodowe** Time Format pozwala wybrać 12 lub 24-godzinny format wyświetlania czasu, przy wybraniu funkcji Godzina +Data jako widoku odczytu cyfrowego (zobacz **Select Readouts**).

#### **Zmiana formatu czasu:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Time Format w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Time Format. (12 godzinny, 24 godzinny, ustawienie domyślne = 12 godzinny)

### **Date Format (format daty) (funkcja zaawansowana, wyłącznie w międzynarodowych i z opcjonalnym odbiornikiem GPS)**

**Date Format** pozwala zmienić format daty używany przez urządzenie. To menu dostępne jest wyłącznie w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**) i przy podłączonym opcjonalnym odbiorniku GPS. **Wyłącznie modele międzynarodowe** Date Format pozwala wybrać format wyświetlania daty, przy wybraniu funkcji Godzina +Data jako widoku odczytu cyfrowego (zobacz **Select Readouts**).

#### **Zmiana formatu daty:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć Date Format w głównym menu ustawień.
2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Date Format. (mm/dd/rr, dd.mm.rr lub rr.mm.dd, ustawienie domyślne = mm/dd/rr)

### **NMEA Output**

#### **(funkcja zaawansowana)**

**NMEA Output** włącza lub wyłącza sygnał wyjściowy NMEA\*. To menu dostępne jest w zaawansowanym trybie użytkownika (zobacz **Setup Menu Tab: User Mode**). Sygnał wyjściowy NMEA powinien być włączony, gdy podłączymy kabel wyjściowy do NMEA naszego odbiornika GPS do innego urządzenia kompatybilnego z NMEA, np. autopilot.

#### **Przy włączonym sygnale NMEA transmitowane są następujące zdania:**

- DPT- Depth (głębokość)
- MTW - Water Temperature (temperatura wody)
- GLL - Lat/Lon Position (długość i szerokość geograficzna)
- GGA - GPS Fix Data
- RMC - Recommended Minimum Specific GNSS Data (zalecane minimalne dane GNSS)
- VTG - Course Over Ground and Ground Speed (kurs lądowy i prędkość lądowa)
- ZDA - Time and Date (godzina i data)

#### **Podczas nawigacji, przy włączonym sygnale NMEA transmitowane są następujące zdania:**

- APB - Autopilot Sentence B
- BWR - Bearing and Distance to Waypoint (niemiar i odległość od punktu nawigacyjnego)
- RMB - Recommended Minimum Navigation Info (zalecane minimalne informacje nawigacyjne)

#### **W celu włączenia/wyłączenia sygnału NMEA:**

1. Należy upewnić się, że jesteśmy w trybie zaawansowanym, następnie zaznaczyć NMEA Output w głównym menu ustawień.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia NMEA Output (On, Off, ustawienie domyślne = Off).

*\*NMEA 0183 to standard komunikacji danych ustalony przez National Marine Electronics Association.*

## Sonar

**Sonar** wyłącza Sonar i usuwa Widok Sonaru z dostępnych widoków. (Off, On, domyślnie = Off)

### Włączanie/wyłączanie funkcji Sonaru:

1. Zaznacz Sonar w głównym menu ustawień.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Sonar (On, Off, ustawienie domyślne = On).

90 89

## Views Menu Tab (Zakładka menu widoków)

Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy (RIGHT) klawisz kursora w celu wybrania zakładki Widoków. To menu umożliwia ustawienie dostępnych widoków, tak aby były widoczne lub ukryte podczas przeglądania. W celu ukrycia danego widoku należy wybrać opcję Hidden, a opcja Visible wyświetli dany widok na ekranie. Dostępne są następujące widoki:

Bird's Eye View (widok z lotu ptaka) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Chart View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

Combo View (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

WideSide® Sonar (z opcjonalnym przetwornikiem WideSide®)

Side Beam View (widok bocznej wiązki)

Sonar View (Widok sonaru)

Sonar Zoom View (Widok Zoom)

Split Sonar View 200/83 kHz (podzielone okno sonaru)

Big Digits View (Widok Powiększony):

Circular Flasher View (widok migacza okrągłego)

Screen Snapshot View (widok zatrzymany)

Self test (samotest)

Accessory Test (Test akcesoriów)

GPS Diagnostic View (widok diagnostyczny GPS) (z opcjonalnym odbiornikiem GPS)

**UWAGA:** Widoki *The Bird's Eye, Chart, Combo and GPS Diagnostic* wymagają zakupu odbiornika GPS. Zamówienia można składać na naszej stronie internetowej lub zamówić w Customer Resource Center, tel. 1-800-633-1468.

### Zmiana statusu Widoku w dowolnym widoku:

1. Zaznacz główną zakładkę menu Widoków.

2. Przy użyciu kursora UP lub DOWN wybierz Widok.

3. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia z Hidden (ukryty) na Visible (widoczny).

Views Menu )

## Accessories Menu Tab (Zakładka menu akcesoriów)

Z dowolnego widoku wejdź do Main Menu System, naciskając dwa razy klawisz MENU, a następnie naciśnij prawy (RIGHT) klawisz kursora w celu wybrania zakładki Akcesoriów. Jeżeli nie zostały podłączone żadne akcesoria, nie pojawi się menu akcesoriów, oprócz Screen Snapshot. Przy podłączonych akcesoriach, odpowiednie menu dodane zostaną automatycznie. Zobacz podręcznik użytkownika załączony do akcesoriów.

**UWAGA:** *WeatherSense®, GPS Functionality oraz SmartCast® Wireless Sonar Link* sprzedawane są oddzielnie. Prosimy o kontakt z Customer Resource Center, nr telefonu 1-800-633-1468 lub odwiedzić naszą stronę internetową

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

## Using Screen Snapshot (Korzystanie z migawki ekranu)

**Screen Snapshot** pozwala aktywować funkcję migawki ekranu.

Przy włączonym Screen Snapshot, po naciśnięciu klawisza MARK, otrzymujemy zapisany obraz na wyświetlaczu (przy zainstalowanej karcie MMC/SD). Wszystkie menu, okna dialogowe, ostrzeżenia i informacje zostają utrwalone i zapisane automatycznie. Można je następnie przeglądać w widoku Screen Snapshot, który wyświetla zmniejszone obrazy po trzy na raz.

**UWAGA:** Funkcja *Screen Snapshot* będzie działać wyłącznie przy zakupionej karcie MMC/SD.

### Włączanie/wyłączanie Screen Snapshot:

1. Zaznacz Screen Snapshot na głównym menu Akcesoriów.

2. Przy pomocy klawiszy LEFT lub RIGHT czterokierunkowego kursora zmień ustawienia Screen Snapshot (On, Off, ustawienie domyślne = Off).

**Zakładka menu akcesoriów (bez podłączonych akcesoriów)**

**Zakładka menu akcesoriów (z podłączonymi akcesoriami)**

92 91

**W celu zrobienia fotografii ekranu (musi być uruchomiona funkcja Screen Snapshot):**

1. Upewnij się, że w gniazdo włożona została karta MMC/SD. 2. Będąc w widoku, który chcesz zarejestrować, naciśnij przycisk MARK. Przy uruchomieniu Screen Snapshot wyświetli się informacja o utworzeniu punktu nawigacyjnego w miejscu, w którym kursor znajduje się na ekranie, a widok zostanie zatrzymany na ekranie. Pojawi się okno dialogowe statusu, na którym pokazany będzie postęp zapisywania oraz nazwę i numer pliku przypisanego do tworzonego pliku BMP, a także procentowy postęp operacji.

**UWAGA:** Funkcja Screen Snapshot nie ma wpływu na funkcje nawigacji. Dodatkowo, przy włączonej funkcji Screen Snapshot, bez podłączonego GPS, po przyciśnięciu klawisza MARK wyświetli się informacja o błędzie, i że dla utworzenia punktu nawigacyjnego wymagana jest pozycja GPS.

**UWAGA:** Prędkość rejestrowania zależy od rodzaju karty; ogólnie, karty SD pracują szybciej niż karty MMC.

#### **Przeglądanie zarejestrowanych zdjęć ekranu:**

1. Upewnij się, że karta MMC/SD, na której zarejestrowano zdjęcie ekranu została zainstalowana.  
2. Naciśnij przycisk i przytrzymaj do momentu, gdy pojawi się widok Screen Snapshot.  
3. Widok Screen Snapshot pokazuje do trzech zminiaturyzowanych zdjęć ekranu na raz. W tym widoku można przeglądać listę miniatury zdjęć ekranu przy użyciu czterokierunkowego kursora. Wybrana miniatura oznaczona będzie strzałką. Wyświetli pełny widok wybranej miniatury (przy użyciu czterokierunkowego kursora). Obwódka wokół pełnego widoku zdjęcia ekranu wskazuje, że jest to tylko zdjęcie, a nie widok "na żywo". Wybrany obraz, lub wszystkie obrazy można usunąć przy pomocy funkcji Delete Image (usuń obraz) lub Delete All Images (usuń wszystkie obrazy) z menu Screen Snapshot X-Press™. (Zobacz Menu Screen Snapshot X-Press™: Delete Image (usuń obraz) i Delete All Images (usuń wszystkie obrazy)).

**UWAGA:** Można przeglądać pliki danych przypisane do każdego zdjęcia ekranu po usunięciu karty MMC/SD i umieszczeniu karty w czytniku podłączonym do komputera. Do przeglądania zawartości karty MMC/SD używaj Windows Explorer; dla każdego pliku .BMP utworzony zostanie plik DAT (może być również wyświetlony jako .TXT); zawiera on widok zminiaturyzowany i wymagany jest dla przeglądania Screen Snapshot w urządzeniu 700, dlatego też nie należy takich plików usuwać.

## **Troubleshooting (usuwanie usterek)**

Zanim skontaktują się Państwo z Humminbird@Customer Resource Center, prosimy o zapoznanie się z poniższym tekstem. Zapoznanie się z poniższymi wskazówkami pozwoli państwu na samodzielne rozwiązanie niektórych problemów związanych z działaniem urządzenia i uniknięcie potrzeby jego naprawy.

### **700 Series™ nie chce się włączyć.**

Jeżeli urządzenie 700 Series™ nie chce się uruchomić, należy zapoznać się z załączonym Podręcznikiem Instalacji i upewnić się, że: Kabel zasilania jest prawidłowo podłączony do urządzenia 700 Series™.

Kabel zasilający jest prawidłowo podłączony, tzn. czerwony przewód powinien być podłączony do dodatniej końcówki akumulatora, a czarny – do ujemnej końcówki lub do ziemi.

Działa bezpiecznik.

Napięcie akumulatora wynosi co najmniej 10 Volt.

Należy usunąć wszelkie znane usterki, np. Usunąć rdzę z końcówek akumulatora lub przewodów albo też wymienić akumulator.

### **700 Series™ włącza się do trybu Symulatora przy podłączonym przetworniku**

Przy podłączonym przetworniku, Fishing System uruchomiony po raz pierwszy automatycznie włączy się w trybie normalnym. Jeżeli po uruchomieniu Fishing System przełącza się automatycznie do trybu Symulatora, nawet gdy podłączony jest przetwornik, oznacza to, że urządzenie nie wykrywa przetwornika. Należy wówczas wykonać następujące czynności:

Przy pomocy Podręcznika Instalacji, załączonego do Fishing System, sprawdź, czy przewód zasilający przetwornika jest bezpiecznie podłączony do Fishing System. Podłącz przewód ponownie, i uruchom Fishing System jeszcze raz, aby sprawdzić, czy problem został usunięty.

Wymień niedziałający przetwornik na inny, sprawny (jeżeli mamy taką możliwość) i podłącz ponownie do urządzenia. Sprawdź przewód przetwornika. Wymień przetwornik w przypadku, gdy przewód jest uszkodzony lub zardzewiały.

94 93

## **Display Problems (Problemy z wyświetlaniem)**

Istnieje szereg głównych przyczyn i źródeł zakłóceń wpływających na jakość informacji wyświetlanych na urządzeniu. W tabeli poniżej przedstawiono niektóre objawy problemów związanych z wyświetlaniem i ich możliwe rozwiązania:

### **Prawdopodobna przyczyna**

**Urządzenie traci moc przy dużych prędkościach.**

**Gdy łódź porusza się z dużą prędkością, dno znika lub sygnał osłabia się, lub w obrazie pojawiają się luki.**

**Urządzenie nie wykrywa ryb, nawet gdy wiemy, że są one pod łodzią, lub odczyt sonaru jest słaby albo nieprawdziwy.**

Jeżeli moc wyjściowa silnika łodzi nie jest uregulowana, urządzenie może chronić się przy użyciu funkcji ochrony przed przepięciem. Upewnij się, że moc wejściowa nie przekracza 20 Volt. Może zaistnieć potrzeba zmiany pozycji przetwornika. Mieszanka powietrza i wody przepływająca wokół przetwornika (kawitacja) może powodować zakłócenia w interpretowaniu danych sonaru. Sprawdź w Podręczniku Instalacji, czy nie ma tam sugestii dotyczących

lokalizacji przetwornika. Hałas elektryczny pochodzący z silnika może powodować zakłócenia odbioru sonaru. Zobacz Identyfikacja źródła Hałasu.

Odczyty sonaru mogą być zakłócone, jeżeli przetwornik nie został zainstalowany prawidłowo (np. pod kątem), lub gdy mają miejsce zakłócenia mechaniczne, spowodowane zainstalowaniem przetwornika w kadłubie zbyt grubym, aby umożliwić prawidłową transmisję sonaru, lub też gdy przetwornik nie jest podłączony hermetycznie do kadłuba, lub też gdy jest zanieczyszczony. Sprawdź w Podręczniku Instalacji, czy nie ma tam wskazówek dotyczących umiejscowienia przetwornika i sprawdź stan czystości przetwornika.

Zbyt niskie napięcie akumulatora może mieć wpływ na siłę transmisji sygnału.

Hałas elektryczny pochodzący z silnika może powodować zakłócenia odbioru sonaru. Zobacz Identyfikacja źródła Hałasu.

## Identyfikacja źródła hałasu

Hałas elektryczny zazwyczaj zakłóca odczyty o dużej czułości oraz wyświetlany obraz, na którym pojawiają się czarne kropki. Poniżej przedstawiono źródła hałasu lub zakłóceń:

### Możliwe źródła hałasu

#### Inne urządzenia elektroniczne

##### Silnik łodzi

##### Kawitacja spowodowana pracą śruby napędowej

Wyłącz wszystkie urządzenia elektroniczne znajdujące się w pobliżu i sprawdź, czy problem udało się wyeliminować, a następnie włączaj je po kolei, sprawdzając, czy hałas nie pojawił się ponownie. W celu stwierdzenia, czy hałasu nie powoduje silnik łodzi, należy zwiększyć obroty silnika na biegu jałowym i sprawdzić, czy hałas wzrasta proporcjonalnie do pracy silnika. Jeżeli hałas występuje w momencie zwiększenia obrotów, problem może być spowodowany przez świecę, alternator czy przewody obrotomierza. Wymień świecę na rezystorowe, zainstaluj filtr alternatora czy przeprowadź przewody łączące przetwornik i urządzenie z dala od przewodów silnika.

Turbulencja wywołwana przez śrubę napędową może wywoływać hałas. Upewnij się, że przetwornik został zainstalowany w odległości przynajmniej 38 cm od śruby i że woda przez cały czas swobodnie opływa przetwornik.

96 95

## Akcesoria 700 Series™ Fishing System

Akcesoria umożliwiają dopasowanie działania 700 Series™ Fishing System do potrzeb klienta i zapewniają najbardziej nowoczesne rozwiązania. Przy podłączeniu akcesorium do 700 Series™ Fishing System, odpowiednie menu i odczyty dodawane są automatycznie do głównego menu. Dostępne obecnie akcesoria obejmują:

**Przetwornik WideSide®:** Przetwornik WideSide® to wyspecjalizowany przetwornik, bardzo użyteczny w przypadku łowienia przy brzegu lub przy szukaniu drobnicy na otwartych wodach.

**Temperatura/prędkość:** służą do odczytu prędkości i temperatury w czasie rzeczywistym oraz zapewniają bardzo pomocną funkcję Triplog.

**UWAGA:** Jeżeli podłączymy zewnętrzną funkcję Temperatury/Prędkości (TS-W) lub Temperatury (TG-W) przy podłączonym przetworniku, który ma wbudowaną funkcję temperatury, akcesorium TS-W lub TG-W przejmie funkcję czynnika temperatury wbudowanego w przetworniku.

**WeatherSense® Fishing Condition Monitor:** służy do otrzymywania odczytów ciśnienia atmosferycznego oraz danych dotyczących trendów w czasie rzeczywistym.

**GR4 GPS Receivers:** udostępniają zaawansowaną funkcję FishingGPS™, trackplotter oraz funkcje nawigacyjne wbudowane w Fishing System.

**Kabel GPS:** służy do podłączenia GPS lub innego urządzenia kompatybilnego z NMEA\* do 700 Series™ Fishing System.

**Wireless Sonar Link (WSL):** Służy do otrzymywania sygnałów z SmartCast® Remote Sonar Sensor (RSS). Sygnały radiowe z RSS odbierane są przez WSL i przesyłane przez Magistralę akcesoriów do 700 Series™ Fishing System.

**Kabel łączący do komputera:** służy do ściągania aktualizacji oprogramowania oraz nowych funkcji pobranych z [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com). Wymaga oprogramowania HumminbirdPC™ kompatybilnego z MSWindows. Oprogramowanie można ściągnąć z naszej strony internetowej. Służy ono do komunikacji z 700 Series™ Fishing System.

Prosimy o odwiedzanie naszej strony [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com) w celu zdobycia informacji na temat nowych akcesoriów, które można dodać do 700 Series™ Fishing System!!!

**UWAGA:** Każde akcesorium sprzedawane jest oddzielnie. Prosimy o kontakt z Customer Resource Center, nr telefonu 1-800-633-1468 lub odwiedzić naszą stronę internetową [www.humminbird.com](http://www.humminbird.com). \*NMEA 0183 to standard komunikacji danych ustalony przez National Marine Electronics Association.

## Specyfikacje

Zasięg głębokości..... 1500 ft (450 m)

Moc wyjściowa 500 Wat (RMS), 4000 Wat (moce szczytowe)

Częstotliwość operacyjna ..... 200 kHz/83 kHz/455 kHz QuadraBeam™ z DualBeam PLUS™

Zakres 60° @ -10 dB w 83 kHz 20° @ -10 dB w 200 kHz 90° Total Coverage (dwie wiązki 45°) @ -10 dB w 455 kHz

Rozdzielczość docelowa..... 2 1/2 cali (63.5 mm)

Pobór mocy..... 10-20 VDC

Matryca LCD..... 640 V x 320 H

Przetwornik..... XT-6-TB-90-T

Długość kabla przetwornika..... 20 ft (6 m)

**UWAGA:** Humminbird® weryfikuje maksymalnie ustaloną głębokość w wodzie morskiej; rzeczywiste działanie może różnić się ze względu na zastosowany przetwornik, rodzaj wody, warstwy termiczne, układ i nachylenie dna. Zastrzega się możliwość wprowadzenia zmian do specyfikacji i właściwości produktu bez uprzedniego powiadomienia.

98 97

## Słowniczek terminów

### Terminologia sonaru:

**Alarm głębokości:** Alarm Głębokości to system dźwiękowy kontrolowany przez użytkownika, który uruchamia się przy głębokości mniejszej lub równej głębokości ustawionej.

**Alarm, Temperatura:** Alarm Temperatury to system dźwiękowy kontrolowany przez użytkownika, który uruchamia się, gdy temperatura powierzchni wody równa jest temperaturze ustawionej.

**Przeciwoświecenie:** Przeciwoświecenie to system oświetleniowy LCD kontrolowany przez użytkownika, używany w warunkach nocnych i przy niskim oświetleniu.

**Wiązka (wiązka sonaru):** Wiązka sonaru to stożkowa projekcja fal dźwiękowych, które powstają w momencie rozchodzenia się dźwięku pod wodą. Zob. **Cone Angle**.

**Big Digits View (Widok Powiększony):** Big Digits View to funkcja Humminbird® wyświetlająca wykres sonaru i powiększone odczyty, aby ułatwić czytanie z odległości. Jest to bardzo użyteczne narzędzie, gdy niezbędne jest monitorowanie głębokości cyfrowej – np. w przypadku dużej szybkości łodzi czy obserwowaniu urzędzenia z odległości. Gdy dostępna jest prędkość, Big Digits View wyświetla również TripLog. Zobacz **TripLog**.

**Bottom Black (Czarne dno):** Bottom Black to funkcja Humminbird®, która „wypełnia” obszar wyświetlany poniżej konturu dna. Niektórzy wędkarze używają funkcji Bottom Black, ponieważ zapewnia ona duży kontrast i ułatwia odczytywanie, nawet jeżeli zasłania informacje dotyczące twardości dna.

**Bottom Contour (kontur dna):** Bottom Contour to profil dna wyświetlany w formie diagramu w miarę zmieniającej się głębokości.

**Bottom Hardness (twardość dna):** Bottom Hardness to gęstość (skład) dna, którą można często określić przy pomocy odczytu głównego sygnału zwrotnego sonaru. Można określić różne poziomy twardości dna przy pomocy interpretacji „grubości” sygnału zwrotnego sonaru. Twarde dno to sygnał cienki i czarny, miększe dno to sygnał grubszy i jaśniejszy. Należy pamiętać, że sygnał zwrotny sonaru odbity od pochyłego dna może dawać obraz dna miękkiego.

**Cavitation (kawitacja):** Cavitation to efekt pęcherzyków powietrza, które tworzą się przy obracaniu śruby napędowej w miarę posuwania łodzi.

**Chart Speed (wykres prędkości):** Chart Speed to funkcja kontrolowana przez użytkownika, która ustawia prędkość przesuwania się informacji na ekranie sonaru. Przy szybszym ustawieniu, informacja odczytu sonaru jest bardziej szczegółowa, ale przesuwają się z dużą szybkością. Wolniejsze ustawienie umożliwia odczyt historii sonaru, ale nie jest tak szczegółowy. Najlepsze ustawienia to takie, które najlepiej odpowiadają użytkownikowi.

**Cone Angle (Kąt Stożkowy):** Kąt stożkowy to kątowy pomiar wiązki sonaru przy określonym dolnym punkcie dB (np. -10 dB). Zobacz **dB Down Point**

**Customizable Digital Readouts (Ustawiane odczyty cyfrowe):** Customizable Digital Readouts to funkcja Humminbird® umożliwiająca użytkownikowi wybranie określonych informacji cyfrowych, które mają pojawić się na wyświetlaczu Sonaru (np. Szybkość, temperatura, ciśnienie atmosferyczne, TripLog itp.)

**Dead Zone (strefa martwa):** Strefa martwa to obszar wiązki sonaru, którą otrzymuje się po otrzymaniu głównego sygnału zwrotnego odbitego od dna. Ryby i inne obiekty znajdujące się blisko dna i objęte strefą martwą nie będą prawdopodobnie widzialne w wiązce sonaru. Precyzyjne wiązki sonaru, np. Humminbird® 20°, charakteryzują się mniejszą strefą martwą niż szersze wiązki sonaru.

**Decybel:** Decybel to miara poziomu ciśnienia akustycznego, lub „intensywności” sygnału zwrotnego sonaru. Zobacz **dB Down Point**

**dB Down Point (Punkt dolny dB)** Punkt dolny dB to standardowy poziom decybeli, na którym mierzy się kąt stożkowy sonaru, wyrażony jako "@ -10 dB" lub "@ -3 dB" Pomiary w mniejszych punktach dolnych (większe wartości ujemne) wskazują, że wykonywane są one przy użyciu mniej wrażliwych sygnałach sonaru.

**Display, FSTN (wyświetlacz FSTN):** FSTN to akronim Film Super-Twist Nematic. FSTN oznacza monochromową technologię wyświetlania charakteryzującą się czarnymi pikselami o wysokim kontraście. Wszystkie mocowane na stałe monochromowe produkty Humminbird® oparte są na technologii FSTN.

**DualBeam PLUS™:** DualBeam PLUS™ to konfiguracja sonaru Humminbird®, która używa jednocześnie dwóch wiązek i łączy informacje z obu wiązek na jednym obrazie dzięki nakładaniu danych na ekranie, lub wyświetla wiązki oddzielnie, obok siebie, lub też umożliwia podgląd każdej wiązki osobno na pełnym ekranie.

**Feature Memory (pamięć funkcji):** Feature Memory to funkcja Humminbird®, która zapisuje w pamięci ustawienia menu wybrane przez użytkownika. Ustawienia pozostają zapisane w pamięci, nawet jeżeli urządzenie zostanie wyłączone na czas nieokreślony.

**Fish Arch (kształt ryby):** Fish Arch to wyraźny „łuk”, który pojawia się na wyświetlaczu w przypadku przesunięcia się dowolnego obiektu w stożku wiązki sonaru. Łuk powstaje w wyniku stopniowego zmniejszenia się odległości od obiektu gdy przesuwa się w stożku wiązki sonaru. Odległość od obiektu zmienia się z powodu stożkowego kształtu wiązki sonaru, co z kolei powoduje, że odległość jest większa na brzegach wiązki niż w jej centrum. Gdy odległość zostanie naniesiona na wyświetlaczu, pojawia się łuk.

**Fish ID+™:** Fish ID+™ to funkcja Humminbird®, wykorzystująca zaawansowane algorytmy przetwarzania w celu określenia, czy wykryty obiekt to ryba. W przypadku, gdy sygnał sonaru odbity od obiektu spełnia ściśle określone parametry, urządzenie rysuje Fish Symbol – symbol ryby (lub ikonę) oraz cyfrową głębokość docelową. W urządzeniach DualBeam i DualBeam PLUS™, ryby wykryte w wąskim centrum wiązki pokazane są jako zacienione symbole, a ryby wykryte w szerszej wiązce pokazane są jako puste zarysy.

**Fish Symbol (Symbol ryby):** Symbol ryby to graficzny obraz wyświetlany na ekranie w momencie, gdy Fish ID+ stwierdza, że sygnał sonaru prawdopodobnie odbił się od ryby. Zobacz **Fish ID+™**.

100 99

**Freeze Frame (kadr zatrzymany):** Freeze Frame to funkcja Humminbird®, która umożliwia zatrzymanie przesuwania się sonaru w celu dokładniejszego przestudiowania obrazu. Zobacz **Instant Image Update**.

**Frequency (Częstotliwość):** Częstotliwość to liczba cykli fal dźwiękowych na sekundę w impulsie dźwiękowym rozchodzącym się pod wodą. Typowa częstotliwość dla echosond wędkarskich (fishfinders) wynosi 200 kHz, co umożliwia prawidłową pracę urządzenia w różnych warunkach. Niższe częstotliwości, np. 50 kHz umożliwiają penetrację na większe głębokości, ale przy mniejszej rozdzielczości. Wyższe częstotliwości, np. 455 kHz, dają większą rozdzielczość, ale przy mniejszej penetracji na głębokości. Humminbird® wykorzystuje różne częstotliwości, dostosowane do określonych aplikacji.

**Grayscale (skala szarości):** Skala szarości wykorzystuje różne odcienie szarości przedstawiające na wyświetlaczu siłę sygnału sonaru. Jest to bardzo intuicyjna metoda przedstawiania informacji. Zazwyczaj, najsilniejsze sygnały sonaru przedstawiane są w kolorze czarnym, a coraz słabsze – w coraz jaśniejszym odcieniu szarości.

**Grayscale, Inverse (skala szarości odwrócona):** Odwrócona skala szarości do funkcja Humminbird®, która odwraca współzależność siły sygnału i odcienia szarości, który daną siłę reprezentuje. Najsilniejsze sygnały sonaru przedstawione są w kolorze białym, a coraz słabsze – w coraz ciemniejszym odcieniu szarości. Pomimo, że jest to metoda intuicyjna, sprawia, że obraz sonaru jest ostrzejszy i umożliwia zwiększenie wrażliwości urządzenia, ponieważ słabsze sygnały wydają się mocniejsze. Odwrócona skala szarości działa bardzo dobrze w czystej wodzie. W przypadku wody zanieczyszczonej, na ekranie pojawiają się zakłócenia.

**Instant Image Update (natychmiastowa aktualizacja obrazu):** Instant Image Update to funkcja Humminbird® umożliwiająca aktualizację informacji wyświetlanych na ekranie po modyfikacji ustawień sonaru (Sensitivity, Bottom View, Range itp.). Funkcja ta różni się od funkcji tradycyjnych, które aktualizują wyłącznie nowe informacje zebrane przez sonar po zmianie ustawień. Instant Image Update umożliwia bardziej precyzyjne dostrajanie wyświetlacza, dzięki czemu użytkownik może zobaczyć wyniki na pełnym wykresie sonaru. W połączeniu z funkcją Freeze Frame, funkcja ta umożliwia użytkownikowi dostrojenie i zrozumienie wyników wielu różnych ustawień sonaru w sposób łatwy i szybki.

**Maximum Depth Menu (Menu maksymalnej głębokości):** Maximum Depth Menu to funkcja Humminbird®, która optymalizuje wyniki w oparciu o maksymalną głębokość operacyjną ustawioną przez użytkownika. Wiele urządzeń Humminbird® działa w szerokim zakresie głębokości (do 2500 stóp), co powoduje, że urządzenie odnosi się do tej pełnej głębokości w niektórych okolicznościach. Ze względu na prędkość, z jaką dźwięk rozchodzi się w wodzie, może mieć to wpływ na mniej czułą reakcję urządzenia, ponieważ musi ono dłużej czekać na sygnał sonaru. Przy ustawieniu Menu Maximum Depth na niższą wartość, urządzenie sprawdza tylko wartości nastawione, co zwiększa jego reakcję. Jest to funkcja bardzo przydatna dla wszystkich pływających na małych głębokościach!

**Noise (hałas):** Hałas to niezamierzone, zewnętrzne fale dźwiękowe które zakłócają optymalną pracę sonaru. Hałas pojawia się jako przypadkowe „kropki” na wyświetlaczu i może być spowodowany wieloma czynnikami. Hałas elektryczny (z pracujących silników, pomp żęzowych, radiostacji VHF) zazwyczaj przedstawiany jest jako jednolity wzór kropek. Hałas elektryczny można odizolować, wyłączając po kolei wszystkie urządzenia elektryczne, aby zidentyfikować źródło hałasu. Hałas elektryczny można często wyeliminować poprzez zmianę położenia kabla elektrycznego lub podłączenie urządzenia do innego źródła zasilania (druga bateria). Hałas hydrodynamiczny (ze śruby napędowej i/lub kawitacji kadłuba) daje obraz bardziej przypadkowy i zazwyczaj związany jest z prędkością łodzi, tzn. im większa prędkość, tym większy hałas. Hałas hydrodynamiczny można wyeliminować przy pomocy prawidłowej instalacji przetwornika. Wiele produktów Humminbird® wyposażonych jest w menu Noise Filter (filtr hałasu), które umożliwia użytkownikowi wyczyszczenie ekranu z hałasu, który jest trudno wyeliminować.

**Pixels (piksele):** Piksele to „elementy obrazu”, czyli małe kwadraciki, które tworzą obraz na ekranie LCD. Ilość pikseli w pionie i w poziomie (np. 640 V x 320 H) reprezentuje rozdzielczość. W echosondach rybackich, całkowita rozdzielczość (w pionie i poziomie) jest często drugorzędna w stosunku do rozdzielczości „Vertical Pixel” (piksele pionowe). Zobacz **Pixels, Vertical**.

**Pixels, Vertical (piksele, pion)** Piksele w pionie, to liczba elementów obrazu w pojedynczej kolumnie na wyświetlaczu LCD. Większa liczba pikseli pionowych zapewnia większą rozdzielczość obiektów wykrytych przez sonar. Oznacza to, że odległość pionowa (głębokość), podzielona przez większą liczbę, dzieli tę odległość na mniejsze części, z których każda przedstawia mniejszy obszar i dostarcza dzięki temu więcej szczegółów. W

echosondach rybackich, piksele pionowe są ważniejsze niż piksele poziome, ponieważ oś pozioma na wyświetlaczu przedstawia czas lub historię. Informacja sonaru wyświetlona na osi poziomej może być bardzo zróżnicowana, w zależności od prędkości łodzi i ustawień Chart Speed. Większa liczba pikseli poziomych pokazuje więcej historycznych informacji sonaru. W wielu swoich modelach Humminbird® zapewnia najwyższą liczbę pikseli pionowych w celu otrzymania lepszej rozdzielczości. Zobacz Chart Speed i **Pixels**.

**Power Output (moc wyjściowa):** Moc wyjściowa to wartość energii akustycznej emitowanej dowody przez nadajnik sonaru. Moc wyjściową mierzy się przy pomocy systemów pomiaru RMS (średnia kwadratowa) lub P-T-P (amplituda całkowita). Dopuszczalne są obie metody, należy jednak pamiętać że obie moce wyjściowe należy mierzyć przy pomocy tego samego systemu, ponieważ wartości P-T-P są 8 razy większe niż wartości RMS. Większa moc wyjściowa umożliwia penetrację sygnału sonaru przez glony i termokliny, dotrzeć na większą głębokość i działać bardziej skutecznie w hałasie np. gdy łódź płynie z dużą prędkością.

**Pulse Width (Pulse Length) (szerokość / długość impulsu):** Szerokość impulsu to czas w jakim impuls sonaru przesyłany jest w wodzie. Mniejsze szerokości zapewniają lepszą rozdzielczość obiektu, ale na mniejszej głębokości. Większe szerokości umożliwiają penetrację na większą głębokość, ale przy gorszej rozdzielczości. Humminbird® zapewnia różną szerokość impulsów w oparciu o głębokość, w celu optymalnej rozdzielczości obiektów na jak największej głębokości. Zobacz **Target Separation**.

**QuadraBeam™:** QuadraBeam™ to konfiguracja sonaru Humminbird®, która używa czterech wiązek sonaru dla oddania bardziej szczegółowego obrazu dna. QuadraBeam™ używa konfiguracji DualBeam PLUS™ skierowanych w dół i dwóch dodatkowych wiązek skierowanych na lewo i prawo. Wiązki sonaru skierowane na lewo i prawo umożliwiają wykrywanie ryb i struktur w obszarze 90° oraz określenie, po której stronie łodzi się znajdują. Zobacz **DualBeam PLUS™:**

102 101

**Quick Disconnect Mount (szybkie rozłączanie)** System Quick Disconnect Mounting to funkcja oferowana wyłącznie przez Humminbird® umożliwiająca łatwe odłączenie urządzenia z podstawy przy naciśnięciu przycisku uwalniającego, i ponowną jego instalację. Wszystkie połączenia kablowe wykonane są podczas instalacji, dlatego nie potrzeba żadnych dodatkowych połączeń. Dodatkowo, obudowa umożliwia nachylenie urządzenia pod kątem 90( i obrót o 360(, tak aby umożliwić obserwację urządzenia z dowolnego miejsca na łodzi.

**Real Time Sonar (sonar w czasie rzeczywistym):** Real Time Sonar to technologia Humminbird® zapewniająca maksymalnie szybkie nadawanie/otrzymywanie sygnału sonary, co pozwala na szczegółowy i natychmiastowy obraz tego, co dzieje się pod łodzią. Okno Real Time Sonar to pionowe pasmo po prawej stronie wyświetlacza, pokazujące natychmiastowy sygnał zwrotny sonaru z przetwornika. Opcje menu RTS® Window umożliwiają użytkownikowi dostosowanie okna w taki sposób, aby widzieć pełny sygnał zwrotny sonaru lub węższy pasek pokazujący intensywność sygnału przy użyciu skali szarości. Real Time Sonar działa na zasadzie Sonar Update Rate (bardzo szybkie tempo aktualizacji sonaru) tzw. Ping Speed (szybkość impulsu). Zobacz **Sonar Update Rate**.

**Receiver (odbiornik):** Zobacz **Transmitter** (nadajnik).

**Second Return (powtórny sygnał zwrotny):** Second Return to powtórny sygnał zwrotny sonaru poniżej sygnału pierwotnego (kontur dna) na głębokości dwukrotnie większej niż prawdziwa głębokość. Powtórny sygnał powstaje, w momencie gdy impuls sonaru odbija się od dna, następnie zostaje odbity od powierzchni wody i wraca na dno, aby znów się od niego odbić. Sygnał powtórny najczęściej występuje w płytkiej wodzie i nad twardym dnem; w niektórych warunkach zdarza się również trzeci sygnał zwrotny. Sygnał powtórny jest użyteczny przy określaniu twardości dna, ponieważ powstaje zazwyczaj w obszarach o dnie twardym. Sygnał powtórny można wykorzystać przy ustawianiu funkcji Sensitivity na płytszych wodach.

**Sensitivity (czułość):** Sensitivity to funkcja, dzięki której użytkownik może dostosować czułość sonaru tak, aby widzieć więcej lub mniej szczegółów w wodzie. Zazwyczaj preferuje się wyższą czułość; w niektórych przypadkach, gdy woda jest zanieczyszczona (muł czy szczątki naniesione przez sztorm), mogą wystąpić trudności z odróżnianiem właściwego celu. I odwrotnie, jeżeli czułość jest zbyt mała, można przeoczyć obiekt, którego szukamy.

**SONAR:** SONAR to akronim Sound i Navigation Ranging. Technologia sonaru wykorzystuje precyzyjne impulsy sonaru rozchodzące się pod wodą w celu określenia odległości i innych cech obiektów w wodzie. Odległość można określić dzięki temu, że dźwięk rozchodzi się w wodzie ze stałą szybkością i można mierzyć czas pomiędzy poszczególnymi sygnałami zwrótnymi. Dźwięk rozchodzi się w wodzie z dużą prędkością, dzięki czemu sonar jest to użyteczne i ekonomiczne narzędzie. Sonar używany jest w urządzeniach szukających ryb i określających głębokość wody na jednostkach handlowych i rekreacyjnych.

**Sonar Echo Enhancement:** Sonar Echo Enhancement to Humminbird® funkcja opisująca wyższy stopień czułości sonaru uzyskany dzięki połączeniu algorytmów oprogramowania z nadajnikiem/odbiornikiem. Zadaniem Sonar Echo Enhancement jest wyświetlenie praktycznie wszystkiego, co mogłoby interesować wędkarza, np., ryby, termokliny, glony, małe struktury i inne.

**Sonar Update Rate (szybkość aktualizacji sonaru).** Sonar Update Rate określa ilość sygnałów wysyłanych i otrzymywanych przez sonar w ciągu jednej sekundy. Bardzo duża prędkość aktualizacji sonaru pozwala zebrać więcej informacji i dostarczyć bardziej szczegółowego obrazu dna, ryb i struktur. Wiele urządzeń Humminbird® działa z szybkością do 40 sygnałów na sekundę na jednej częstotliwości. Z powodu ograniczonej prędkości rozchodzenia się dźwięku w wodzie, aktualizacja spowalnia się w miarę pogłębiania wody na więcej niż 50 stóp. W bardzo płytkich wodach (poniżej 10 stóp), można osiągnąć szybkość aktualizacji w wysokości 60 sygnałów na sekundę.

**Speed (prędkość):** Prędkość to tempo poruszania się łodzi w wodzie. Prędkość łodzi można mierzyć jako Speed Over Ground (prędkość lądowa) lub Speed Through Water (prędkość w wodzie). Prędkość lądową mierzy się przy pomocy GPS dla określenia pokonania określonego dystansu przez łódź. Prędkość w wodzie mierzy się na podstawie koła łopatkowego, które mierzy przepływ wody, przez którą płynie łódź. Przepływ ten zależy od prędkości i kierunku prądu. Prędkość w wodzie jest bardzo ważną informacją dla wędkarzy używających downriggerów, ponieważ ma wpływ na ich głębokość. Prędkość lądowa jest używana w nawigacji, ponieważ dzięki niej można określić dokładny czas dotarcia na miejsce przeznaczenia. Produkty Humminbird® umożliwiają również instalację i wyświetlenie obydwu tych prędkości.

**Structure (struktura):** Struktura to termin ogólny wszystkich obiektów na dnie, które mogą przyciągać ryby. Obejmuje to struktury w dnie (uskoki, wznórki i dziury), struktury stojące (pnie, kawałki drewna, pale) oraz szeroki zakres innych potencjalnych obiektów (zatopione łodzie, rafy). Urządzenia Humminbird® świetnie pokazują szczegóły struktur na dużym obszarze dzięki unikalnym konfiguracjom sonaru przeznaczonym specjalnie dla wędkarzy.

**Structure ID®:** Structure ID® to funkcja Humminbird® opisująca tradycyjną metodę skali szarości wykorzystywanej do przedstawiania informacji sonaru. Zobacz **Grayscale**.

**Surface Clutter (zakłócenia powierzchniowe):** Zakłócenia powierzchniowe to zjawisko odbijania się sygnału zwrotnego sonaru od małych obiektów pod powierzchnią wody, takich jak algi czy nawet pęcherzyki powietrza. Zazwyczaj, w środowisku morskim, występują dużo większe zakłócenia powierzchniowe z powodu ciągłych wiatrów i fal, które powodują napowietrzenie wody. Menu Surface Clutter umożliwia kontrolę manualną w celu zmiany ustawień domyślnych w ekstremalnych warunkach.

**Target Separation.** Target Separation mierzy minimalną odległość, w której echosonda rybacka jest w stanie rozróżnić dwa obiekty będące bardzo blisko siebie (np. dwie ryby koło siebie, czy rybę znajdującą się bardzo blisko struktury). Echosondy wędkarskie Humminbird® umożliwiają rozdzielanie celu wynoszącą 2,5 cala w wodach płytszych niż 100 stóp. Rozdzielanie celu zmniejsza się w miarę pogłębiania wody, ponieważ potrzebna jest większa szerokość impulsu. Zobacz **Pulse Width**.

**Thermoclines (termokliny):** Termokliny to warstwy wody o zróżnicowanej temperaturze, które odbijają impuls sonaru z powodu różnicy w gęstości. Zazwyczaj termokliny przedstawiane są jako nieprzerwane pasmo przechodzące przez wyświetlacz w pewnej odległości od konturu dna. Informacje o termoklinach są dla wędkarzy użyteczne, ponieważ ryby zazwyczaj pływają nad lub poniżej termokliny, szukając optymalnej temperatury i poziomu zawartości tlenu.

104 103

**Time Variable Gain:** Time Variable Gain to przetwarzanie sygnału zwrotnego sonaru w celu "normalizacji" danych, aby obiekty o tej samej wielkości (np. ryby) były tak pokazywane, nawet jeżeli dzieli je znaczna odległość. Time Variable Gain to podstawowy atrybut dobrego sonaru, który często promuje się jako element wyposażenia.

**Total Screen Update®:** Jest to funkcja Humminbird®, aktualizująca wszystkie informacje sonaru na wyświetlaczu po zmianie zakresu. Bez tej funkcji, aktualizacja do nowego zakresu obejmowałaby tylko najświeższe informacje, a starsze dane przesuwałyby się po ekranie w starym zakresie.

**Transducer (przetwornik):** Przetwornik to część systemu sonaru, mocowany na łodzi w ten sposób, aby miał kontakt z wodą. Przetwornik przetwarza energię elektryczną z nadajnika w energię akustyczną i tworzy wiązkę sonaru. Przetwornik składa się z jednego lub kilku dysków piezoelektrycznych, które bardzo nieznacznie rozszerzają się w celu wytworzenia fali dźwiękowej. Urządzenie to pracuje również odwrotnie, przekształcając energię akustyczną z powrotem w sygnał elektryczny, który jest następnie interpretowany przez odbiornik. Przetworniki można mocować na łodzi w kilku miejscach, np. na pawęży, na trolingu, itp. Humminbird® oferuje wiele bardzo zaawansowanych przetworników, często zawierających dużą liczbę dysków piezoelektrycznych zaprojektowanych do wytworzenia wiązek sonaru o określonym kształcie, co ułatwia wyszukiwanie i łapanie ryb. Zobacz Transmitter i SONAR.

**Transmitter (nadajnik):** Nadajnik i odbiorniki to elementy systemu sonaru, które wysyłają i otrzymują impulsy i współpracują z przetwornikiem. Nadajniki Humminbird® są bardzo szybkie, i wysyłają do 60 impulsów na sekundę a także produkują moc na różnych poziomach, w zależności od głębokości i warunków zewnętrznych. Dodatkowo, nadajnik może produkować bardzo precyzyjne impulsy sonaru niezbędne dla dobrej rozdzielczości celu. Nadajniki Humminbird® są bardzo czułe, ale w wąskim paśmie, w celu wykluczenia hałasu ze źródeł zewnętrznych. Dodatkowo, odbiornik zapewnia szeroki zakres dynamiczny, umożliwiający otrzymywanie bardzo silnych sygnałów na przemian z sygnałami słabymi, gdzie silny sygnał nie zagłusza sygnału słabego. Zobacz Transducer i **Noise**.

**TripLog (dziennik podróży):** TripLog to funkcja Humminbird® wyświetlająca na ekranie licznik czasu, średniej prędkości oraz przebytego łącznego dystansu. Wymaga ona wprowadzenia danych o prędkości. TripLog pojawia się w widoku Big Digits i można go ustawić na zero przy użyciu menu TripLog.

**TrueArch®:** TrueArch® to funkcja Humminbird® pokazująca prawdziwy kształt ryby, a nie symbol czy kształt sztuczny. Urządzenia Humminbird® mogą pokazywać kształt ryby dzięki zewnętrznemu odbiornikowi DualBeam PLUS™ o 60° wiązce sonaru, który jest bardzo czułym odbiornikiem sonaru. Zobacz **Fish Arch**.

**Viewing Angle (kąt widoku):** Kąt widoku do cecha wyświetlacza LCD, która umożliwia podgląd pod kątem, np. gdy stoi się obok echosondy wędkarskiej. Preferowane są szersze kąty widoku, ponieważ informacje są również widoczne przy oglądaniu z boku.

**WhiteLine®:** WhiteLine® to funkcja Humminbird® zaznaczająca najsilniejszy sygnał zwrotny sonaru przy pomocy jasniejszego pasma. Jest to funkcja preferowana przez niektórych wędkarzy, którzy przyzwyczaili się używania wykresów map papierowych.

**WideSide®:** WideSide® to konfiguracja sonaru Humminbird® używana w przetwornikach opcjonalnych. WideSide® używa trzech wiązek sonaru skierowanych na lewo, prawo i w dół. Wiązki skierowane na lewo i prawo są przydatne dla wykrywania ryb i struktur znajdujących się blisko powierzchni lub na brzegu. Wiązka skierowana w dół dostarcza informacji o głębokości dokładnie pod łodzią.

**X-Press™ Menu:** The X-Press™ Menu to funkcja Humminbird® która otwiera najczęściej używane menu przy pomocy klawisza MENU. Pozycje pojawiające się w X-Press™ Menu odnoszą się do widoku bieżącego i dostarczają najbardziej logicznych ustawień tego widoku. Menu Sonar View X-Press™ różni się od Chart View X-Press™. To między innymi dzięki menu X-Press™, produkty Humminbird® są bardzo łatwe w obsłudze.

**Zoom:** Zoom to funkcja koncentrująca się na mniejszym obszarze dna dla uzyskania lepszej rozdzielczości. Przy większej rozdzielczości, wędkarz może łatwo zauważyć ryby zawieszony w strukturze lub dużo ryb znajdujących się tuż koło siebie. Zoom na ekranie podzielonym wyświetla pełny widok na prawej stronie ekranu, a widok przybliżony po lewej. Humminbird® oferuje One-Touch® Zoom, który umożliwia łatwy dostęp do tej funkcji ze standardowego widoku sonaru przy pomocy jednego klawisza, bez potrzeby używania menu.

**Zoom, Bottom Lock:** Bottom Lock Zoom to funkcja koncentrująca się na mniejszym obszarze tuż nad dnem dla uzyskania lepszej rozdzielczości. W przeciwieństwie do regularnej funkcji zoom, funkcja ta pokazuje dno zawsze w tym samym miejscu na wyświetlaczu, bez względu na głębokość. Spłaszcza to kontur dna, ale jest przydatne przy wykrywaniu ryb tuż przy dnie i jest popularne wśród wędkarzy morskich.

106 105

## Terminologia GPS i Nawigacji

**Czas określenia pozycji** Czas, jaki jest potrzebny odbiornikowi GPS do określenia pozycji z co najmniej trzech satelitów. Odbiorniki GPS Humminbird® zapewniają bardzo krótki czas określania pozycji (poniżej minuty), co umożliwia użytkownikom szybsze orientowanie się w lokalizacji.

**Alarm przybycia na miejsce:** Sygnał powiadamiający o tym, że łódź znajduje się w odległości równej lub mniejszej, niż odległość ustawiona na alarmie (25 – 3000 stóp) od miejsca przeznaczenia.

**Alarm dryfu:** Sygnał powiadamiający o tym, że łódź znajduje się w odległości równej lub mniejszej, niż odległość ustawiona na alarmie (25 – 3000 stóp) od miejsca, w którym alarm był włączony.

**Alarm zejścia z kursu:** Sygnał powiadamiający o tym, że odległość łodzi od założonej ścieżki (Cross Track Error) jest równa lub większa niż odległość ustawiona na alarmie (25 – 3000 stóp). Zobacz Track i Cross Track Error.

**Wysokość:** Wysokość ponad poziom morza. Wysokość można odczytać na GPS.

**Bearing (BRG) (namiar)** Namiar to kierunek punktu docelowego mierzony w stopniach od Północy (np. 321°, gdzie 000° to Północ, 090° - Wschód, 180° - Południe i 270° - Zachód). **Chartploter:** Chartploter to urządzenie nawigacyjne, które pokazuje na Mapie obecną pozycję, ścieżki, punkty i trasy. Wszystkie chartplotery określa się również jako trackplotery. Wszystkie jednostki GPS Combo Humminbird® to Chartplotery. Zobacz Trackploter.

**Cold Start (zimny start):** Cold Start to procedura stosowana przez odbiornik GPS w przypadku, gdy brak jest informacji historycznych dotyczących obecnej lokalizacji. Procedura taka zajmuje zazwyczaj kilka minut, najczęściej przy pierwszym włączeniu odbiornika, lub gdy odbiornik przemieścił się na znaczną odległość.

**Kurs ładowy (COG):** Kurs ładowy to obecny kurs łodzi mierzony w stopniach od Północy (np. 321°, gdzie 000° to Północ, 090° - Wschód, 180° - Południe i 270° - Zachód). Gdy COG jest równe Namiarowi, łódź płynie zgodnie z kursem i dotrze do miejsca przeznaczenia w najszybszy sposób. COG często mylony jest z Kursem. Zobacz Heading (kurs).

**Cross Track Error (XTE):** Cross Track Error to odległość łodzi w linii prostej od wybranej ścieżki. XTE określa, jak daleko łódź zjechała z kursu i włącza Alarm zbieżności z kursu. Zobacz **Track**.

**Differential GPS (DGPS) (pomiar względny):** Differential GPS to system Ministerstwa Obrony umożliwiający dokładniejsze określenie pozycji dzięki wtórnym korygującym sygnałom nadawanym ze stacji naziemnych na wybrzeżach USA i niektórych ładowych szlakach wodnych. Sygnały te nadawane są z USCG i otrzymywane przez Differential Beacon Receiver (DBR), podłączony do odbiornika GPS. Po wprowadzeniu WAAS, znacznie zmalała potrzeba korzystania z DBR w USA.

**Distance To Go (odległość do przebycia)** Distance to go to odległość w linii prostej pomiędzy bieżącą pozycją a docelowym punktem nawigacyjnym. Na podstawie DTG i SOG (prędkość ładowa) oblicza się Time To Go (czas do przebycia). Zobacz Time to Go i Speed Over Ground.

**Estimated Position Error (EPE)** (szacunkowy błąd pozycji) Szacunkowy błąd pozycji wskazuje potencjalną niedokładność pozycji, spowodowaną różnymi czynnikami, np. pozycją satelity, siłą sygnału czy innymi warunkowaniami.

**Fix Type (typ położenia ustalonego)** Fix Type określa, czy odbiornik GPS dostarcza 2D fix czy 3D fix. 2D fix wymaga sygnału z trzech satelitów i określa wyłącznie długość i szerokość geograficzną. 3D wymaga sygnału z czterech lub więcej satelitów i określa długość, szerokość i wysokość.

**GPS:** GPS to akronim Global Positioning System (globalny system nawigacyjny). GPS umożliwia określenie dokładnej pozycji (długość, szerokość i wysokość) praktycznie w każdym punkcie na kuli ziemskiej w oparciu o technologię satelitarną i odbiorniki na powierzchni ziemi. System satelitów na orbicie geostacjonarnej wysyła unikalne sygnały w kierunku ziemi w odstępach jednosekundowych. Odbiornik GPS, np. taki, który dostarczany jest z wieloma

produktami Humminbird®, otrzymuje sygnały z satelitów i określa pozycję w oparciu na nieznaczne różnice pomiędzy otrzymaniem kolejnych sygnałów a informacją zapisaną w odbiorniku na temat lokalizacji każdego z satelitów.

**Heading (Kurs):** Kurs określa kierunek, w którym płynie łódź mierzony w stopniach (np. 321°, gdzie 000° to Północ, 090° - Wschód, 180° - Południe i 270° - Zachód). Na skutek działania wiatru i fal, łódź często płynie z nieznacznie innym kierunkiem, niż wyznaczony kurs, i dlatego Kurs często mylony jest z Kursem łądowym. Zobacz Course over ground - Kurs łądowy (COG):

**Podstawa wymiarowa mapy** Map Datum odnosi się do określonego pomiaru geodezyjnego powierzchni ziemi stanowiącego odniesienie przy kreowaniu wykresu (np. WGS84). Ponieważ powierzchnia ziemi nie jest płaska, ani idealnie okrągła, współrzędne nanosi się na płaską powierzchnię mapy przy użyciu modelu matematycznego. Jest to właśnie Map Datum. W przeszłości przy sporządzaniu map korzystano z wielu takim modeli; często uwzględniane są one w legendzie mapy. Ważnym jest, aby wybrać odpowiednie ustawienia modelu Map Datum w echosondzie wędkarskiej podczas porównywania pozycji GPS z wykresem na papierze, aby uniknąć niedokładności w określeniu pozycji. Prawie wszystkie wykresy elektroniczne korzystają z modelu WGS84 Map Datum i dlatego nie wymagają zmiany ustawień.

**MMC:** MMC to akronim Multi Media Card. Jest to nośnik pamięci wymiaru znaczka pocztowego. Zapisuje się na nim dane elektroniczne dotyczące map, punktów nawigacyjnych, tras i innych informacji. MMC jest bardzo odporna na warunki morskie, ale nie wodoodporna. MMC można wyjąć z produktów Humminbird® i zainstalować w komputerze w odpowiednim czytniku kart. MMC ma taki sam format, jak format kart używanych w aparatach fotograficznych. Zobacz SD.

**Północ magnetyczna:** Północ to podstawowy punkt odniesienia kompasu (tzn. północ 000°), Północ magnetyczna ogólnie wskazuje w kierunku Północy rzeczywistej pod działaniem pola magnetycznego ziemi, jednakże, z powodu lokalnych zakłóceń ziemskiego pola magnetycznego, różnica pomiędzy Północą rzeczywistą a magnetyczną może przekroczyć 10°. Zobacz Północ rzeczywista.

**North, True (Północ rzeczywista)** Północ to podstawowy punkt odniesienia kompasu (tzn. północ 000°), Północ rzeczywista określana na podstawie osi rotacji ziemi w odniesieniu do Północy i jest stała w stosunku do wszystkich punktów na ziemi. Większość urządzeń GPS ma domyślnie ustawioną Północ rzeczywistą. Kurs GPS może różnić się od kursu zgodnego z kompasem łodzi, ponieważ kompas może wskazywać na Północ magnetyczną. Urządzenia GPS Humminbird® umożliwiają selekcję odczytów północy rzeczywistej lub magnetycznej przy użyciu menu North Reference (odniesienie do północy). Zobacz Północ magnetyczna.

**Present Position (bieżąca pozycja)** Pozycja bieżąca to obecna lokalizacja (długość, szerokość) określana na podstawie GPS. Pozycja bieżąca oznaczana jest na ekranie strzałką w kształcie łodzi, jeżeli łódź płynie, lub kółkiem, gdy łódź się nie porusza.

**Route (trasa)** Trasa to szereg punktów nawigacyjnych połączonych ze sobą w określonej kolejności w celu określenia ścieżki nawigacyjnej pomiędzy dwoma punktami, zapisana w pamięci echosondy wędkarskiej. Z tras korzysta się w przypadku częstych podróży między tymi samymi punktami, ponieważ jest to metoda szybsza i dokładniejsza, niż w przypadku wyborze poszczególnych punktów nawigacyjnych. Trasy składają się z wyjściowego punktu nawigacyjnego, końcowego punktu nawigacyjnego oraz szeregu punktów pomiędzy nimi. Użytkownicy mogą rozpocząć nawigację od początku trasy, końca trasy (kurs odwrotny) lub dowolnego punktu nawigacyjnego na danej trasie. Zobacz Waypoint (punkt nawigacyjny).

**SD:** SD to akronim Secure Digital. Karta SD ma praktycznie te same funkcje, co karta MMC, jest jednak szybsza, o większej pojemności pamięci i zaopatrzona w funkcje zabezpieczające przed dostępem do informacji zapisanych na karcie. SD ma taki sam format, jak format kart używanych w aparatach fotograficznych. Zobacz MMC.

**Selective Availability:** Selective Availability (SA) to system cech GPS, z którego korzysta Ministerstwo Obrony USA w celu zmniejszenia dokładności pomiarów GPS. Przy aktywnym SA, GPS działa z dokładnością 95% w odległości 100 m. Przy wyłączonym SA, GPS działa z dokładnością 95% w odległości 45 m. Obecnie SA jest wyłączona, i użytkownicy mogą dokonywać pomiarów GPS z większą precyzją. Jednakże, Ministerstwo Obrony USA zastrzega sobie prawo do aktywacji SA w dowolnym momencie.

**Speed Over Ground (SOG) (prędkość ładowa):** Prędkość ładowa to pomiar prędkości łodzi na określonym dystansie, na podstawie odczytu prędkości podanego przez GPS. Można również korzystać z Prędkość w wodzie, którą mierzy się na podstawie koła łopatkowego, które mierzy przepływ wody, przez którą płynie łódź. Przepływ ten zależy od prędkości i kierunku prądu. Prędkość ładowa jest używana w nawigacji, ponieważ dzięki niej można określić dokładny czas dotarcia na miejsce przeznaczenia. Produkty Humminbird® umożliwiają również instalację i wyświetlenie obydwu tych prędkości.

**Time To Go (TTG) (czas do przebycia)** Time to go to przewidywany czas, wymagany do osiągnięcia docelowego punktu nawigacyjnego. TTG oblicza się przy użyciu SOG i DTG. Zobacz SOG i DTG.

**Track (ścieżka)** Ścieżka to szereg zapisanych punktów określających ścieżkę przebytą przez łódź. Punkty te zapisuje się w regularnych odstępach czasu. Ścieżki umożliwiają szybką lokalizację miejsc przebytych przez łódź, co umożliwia szybki powrót do punktu wyjścia. W przypadku większości odbiorników GPS, można zapisać ograniczoną liczbę punktów ścieżki, z powodu ograniczonej pojemności pamięci urządzenia. Z tego względu, użytkownik może ustawić menu Track Point Interval (odstępny punktów ścieżki), aby zwiększyć czas pomiędzy zapisaniem poszczególnych punktów, co umożliwi na uwzględnienie dłuższej ścieżki. Ścieżki można zapisać w pamięci na stałe i wyświetlać, gdy zajdzie taka potrzeba.

**Track Line (TRK) (linia ścieżki):** Linia ścieżki to linia pomiędzy dwoma punktami nawigacyjnymi, stanowiąca najkrótszą drogę w linii prostej. TRK mierzy się w stopniach (tzn. np. 321°, gdzie 000° to Północ, 090° - Wschód, 180° - Południe i 270° - Zachód). Zobacz Cross Track Error, Course Over Ground.

**Trackploter:** Trackploter to urządzenie nawigacyjne, które pokazuje na Mapie obecną pozycję, ścieżki, punkty i trasy, ale bez Mapy w tle. Zobacz Chartplotter.

**Trolling Grid (siatka trollingu)** Trolling Grid to funkcja Humminbird® wyświetlająca dokładną siatkę odniesienia wokół punktu nawigacyjnego. Siatkę taką wykorzystuje się jako wytyczne dla trollingu w określonym obszarze, aby zapewnić bardziej efektywne i pełniejsze jego pokrycie. Rozdzielczość Trolling Grid można zmienić przy pomocy zoom. Trolling Grid można również obracać na ekranie, aby ustawić kurs łodzi optymalnie w zależności od wiatru i fal.

**UTC:** UTC to akronim od słów Universal Time Coordinated. UTC to standardowy czas używany w nawigacji, na podstawie czasu lokalnego w Greenwich England. (UTC to ekwiwalent GMT – średniego czasu uniwersalnego). W celu wyświetlenia prawidłowego czasu lokalnego na GPS, użytkownik musi wybrać odpowiednią strefę z menu lokalnych stref czasowych (np. EST, CST).

**WAAS:** WAAS to akronim słów Wide Area Augmentation System. WAAS to technologia wspomagająca GPS, umożliwiającą lepszą dokładność pomiarów przy pomocy sygnałów korygujących nadawanych przez satelity amerykańskie nadzorowane przez Federal Aviation Administration. Sygnały te są automatycznie odbierane przez standardowe odbiorniki GPS Humminbird®. Dzięki sygnałom WAAS, dokładność odczytu GPS zwiększa się do 95% w odległości 3 m. Systemy takie zbudowały również inne państwa, np. EGNOS (Europa) i MSAS (Japonia).

**Waypoint (punkt nawigacyjny).** Punkt nawigacyjny to lokalizacja (szerokość, długość) danego punktu zapisana w pamięci GPS. Punkty takie mogą oznaczać boję, dok, miejsce występowania ryb lub dowolny punkt, do którego użytkownik chce w przyszłości wrócić. Produkty Humminbird® oferują możliwość nazwania takich punktów i ich oznaczenia symbolami. W momencie utworzenia punktu nawigacyjnego, zapisywana jest głębokość, data i godzina.

**Waypoint Target (cel punktu nawigacyjnego):**Waypoint Target to funkcja Humminbird® wyświetlająca dokładny cel dookoła wybranego punktu nawigacyjnego. Ułatwia on monitorowanie pozycji łodzi względem punktu i wykorzystywany jest w przypadku łowienia ryb ponad zanurzonymi w wodzie strukturami. Przy użyciu Waypoint Target, można szybko określić dryf łodzi w stosunku do wybranych punktów.

Prosimy kontakt z Humminbird® Customer Resource Center:

Telefon (poniedziałek – piątek, 8 do 16:30 CST) **1-800-633-1468**

E-mail: (zazwyczaj udzielamy odpowiedzi w ciągu trzech dni roboczych):

**[custserv@johnsonoutdoors.com](mailto:custserv@johnsonoutdoors.com)**

Bezpośrednia wysyłka:

**Humminbird**

Service Department

678 Humminbird Lane

Eufaula, AL 36027 USA