

SIMRAD

GO7

Manuel de l'utilisateur

FRANÇAIS



Préface

Clause de non-responsabilité

Comme Navico améliore continuellement ce produit, nous nous réservons le droit d'y apporter des modifications, sans que pour autant celles-ci soient indiquées dans la présente version du manuel. Pour toute information complémentaire, veuillez consulter votre distributeur.

Le propriétaire est le seul responsable de l'installation et de l'utilisation du matériel et doit s'assurer qu'il ne provoque pas d'accidents, de blessures ou de dommages matériels. L'utilisateur de ce produit est l'unique responsable du respect des règles de sécurité de navigation.

NAVICO HOLDING AS. ET SES FILIALES, SUCCURSALES ET SOCIÉTÉS AFFILIÉES REJETENT TOUTE RESPONSABILITÉ EN CAS DE MAUVAISE UTILISATION DE CE PRODUIT QUI SERAIT SUSCEPTIBLE DE PROVOQUER DES ACCIDENTS OU DES DOMMAGES, OU D'ENFREINDRE LA LOI.

Langue applicable : la présente déclaration, les manuels d'instructions, les modes d'emploi et toute autre information relative au produit (Documentation) peuvent être traduits dans ou ont été traduits à partir d'une autre langue (Traduction). En cas de conflits entre une traduction quelconque de la Documentation, la version anglaise de la Documentation fera foi.

Le présent manuel décrit la version du produit en cours au moment où ce document a été imprimé. Navico Holding AS. et ses filiales, succursales et sociétés affiliées se réservent le droit de modifier les spécifications sans préavis.

Marques

Lowrance® et Navico® sont des marques déposées de Navico.

Fishing Hot Spots® est une marque déposée de Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® est une marque déposée de Navionics, Inc.

NMEA 2000® est une marque déposée de la National Marine Electronics Association.

SiriusXM® est une marque déposée de Sirius XM Radio Inc.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ est une marque déposée de FUSION Electronics Ltd.

Les termes HDMI et HDMI High-Definition Multimedia Interface, ainsi que le logo HDMI sont des marques commerciales ou des marques déposées de HDMI Licensing LLC aux États-Unis et dans les autres pays.

SD™ et microSD™ sont des marques déposées de SD-3C, LLC aux États-Unis et/ou dans d'autres pays.

Wi-Fi® est une marque déposée de Wi-Fi Alliance®.

Données cartographiques supplémentaires : Copyright© 2012 NSI, Inc. : Copyright© 2012 par Maptech Richardson.

Références des produits Navico

Ce manuel fait référence aux produits Navico suivants :

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Garantie

Le contrat de garantie est un document fourni indépendamment de cette notice.

Pour toute demande relative à la garantie, veuillez consulter le site Web concernant votre appareil : simrad-yachting.com.

Dispositions réglementaires

Cet équipement est prévu pour être utilisé dans les eaux internationales et dans les zones maritimes côtières administrées par les pays de l'Union européenne et de l'Espace économique européen.

Le GO7 est conforme :

- à la norme CE au titre de la directive R&TTE 1999/5/CE

- aux critères requis pour les appareils de niveau 2 de la norme de radiocommunications (compatibilité électromagnétique) 2008

La déclaration de conformité applicable est disponible à la section GO7 du site Web suivant : simrad-yachting.com.

À propos de ce manuel

Ce manuel est le guide servant de référence pour le fonctionnement du GO7. Il est supposé que tous les équipements sont correctement installés et configurés et que le système est prêt à être utilisé.

Il est également supposé que l'utilisateur possède des connaissances de base de navigation, de la terminologie marine et des bonnes pratiques de marin.

Les sections de texte importantes qui exigent l'attention particulière du lecteur sont signalées comme suit :

→ **Remarque:** Utilisé pour attirer l'attention du lecteur sur un commentaire ou une information importante.

⚠ Avertissement: Utilisé pour avertir le personnel qu'il est nécessaire de procéder avec prudence pour éviter tout risque de blessure aux personnes et/ou de dommage aux équipements.

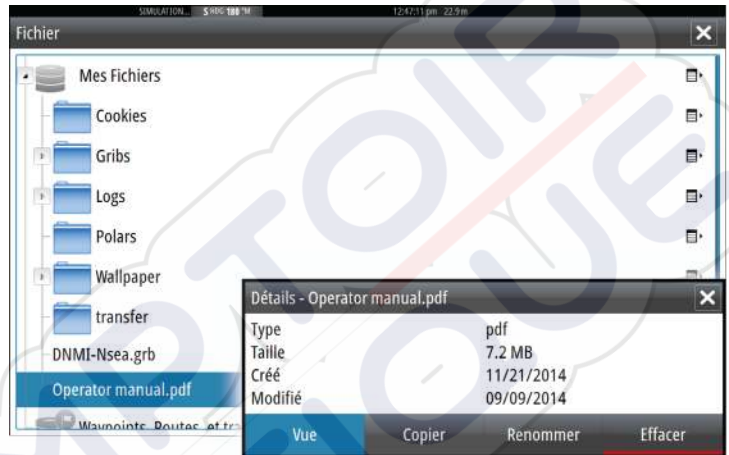
Version du manuel

Ce manuel a été rédigé pour la version logicielle 1.0 de GO7. Il fait l'objet de mises à jour régulières pour correspondre aux nouvelles versions du logiciel. Vous pouvez télécharger la dernière version disponible de ce manuel sur simrad-yachting.com.

Affichage du manuel sur l'écran

Le lecteur de fichiers pdf compris dans le GO7 permet la lecture des manuels et d'autres fichiers pdf sur l'écran. Les manuels peuvent être téléchargés à partir de simrad-yachting.com.

Les manuels peuvent être consultés à partir d'une carte insérée dans le lecteur de carte ou copiée sur la mémoire interne de l'unité.



Utilisez les options de menu et les boutons d'écran pour naviguer dans le fichier pdf comme indiqué ci-dessous :

- Rechercher, Goto page, Page précédente et suivante
Sélectionnez le bouton correspondant dans la fenêtre.
- Faire défiler les pages
Faites glisser votre doigt sur l'écran dans la direction souhaitée.
- Déplacement panoramique sur la page
Faites glisser votre doigt sur l'écran dans la direction souhaitée.
- Zoom avant/arrière
Sélectionnez le bouton correspondant dans la fenêtre.
Utilisation tactile : rapprochez ou écartez vos doigts.
- Quitter le lecteur de fichiers pdf
Sélectionnez le **X** dans le coin supérieur droit de la fenêtre.

La version du logiciel

La version du logiciel actuellement installé sur cette unité est indiquée dans la boîte de dialogue About (À propos de). Cette boîte de dialogue est accessible via les paramètres système.

Pour plus d'informations sur la mise à niveau de votre logiciel, reportez-vous à la section "*Mises à jour du logiciel*" à la page 122.



Table des matières

13 Introduction

- 13 La page Accueil
- 14 Pages d'applications
- 16 Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants
- 17 GoFree sans fil
- 18 Commandes à distance

19 Principes de base

- 19 Boîte de dialogue System Controls (Contrôles système)
- 19 Activation et désactivation du système
- 20 Éclairage de l'affichage
- 20 Verrouillage de l'écran tactile
- 21 Utilisation des menus et boîtes de dialogue
- 21 Sélection de pages et de fenêtres
- 22 Utilisation du curseur dans la fenêtre
- 23 Création d'un waypoint Homme à la mer
- 24 Capture d'écran

25 Personnalisation de votre système

- 25 Personnalisation de l'arrière-plan de la page d'accueil
- 25 Ajustement de la taille de la fenêtre
- 26 Ajout de nouvelles pages favorites
- 27 Éditer des pages favorites
- 27 Configuration de l'apparence de la barre Instruments

29 Cartes

- 29 La fenêtre de carte
- 30 Données Carte
- 30 Affichage des types de carte double
- 31 Symbole du bateau
- 31 Échelle de la carte
- 31 Déplacement panoramique sur une carte
- 32 Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte
- 32 Affichage des informations sur les éléments de la carte
- 33 Utilisation du curseur sur la fenêtre de carte
- 33 Création de routes
- 34 Trouver des objets sur les fenêtres de carte
- 34 Cartes 3D

35	Options spécifiques de cartes Insight
36	Options de vue Insight
37	Options spécifiques de cartes Navionics
37	Réglages de carte Navionics
38	Options de vue Navionics
41	Marées et courants Jeppesen
42	Réglages de carte
45	Waypoints, routes et traces
45	Waypoints
47	Routes
51	Tracks
53	Boîtes de dialogue des waypoints, routes et Tracks
54	Navigation
54	Fenêtres de navigation
55	Naviguer vers la position du curseur
56	Naviguer sur une route
57	Navigation avec le pilotage automatique
57	Réglages de navigation
60	Pilote Auto
60	Sécurité d'utilisation du pilote automatique
60	Activation du pilotage automatique
60	Passage du mode automatique au pilotage manuel
61	Indication du mode Pilote Auto sur les pages
62	La fenêtre Autopilot (Pilote automatique)
63	Mode aperçu
64	Mode Standby
65	Direction assistée
65	Pilotage Follow-up (FU)
65	Mode AUTO (compas automatique)
67	Mode No Drift (Sans dérive)
68	Mode NAV
69	Mode VENT
72	Mode Wind Nav
72	Pilotage par gabarit de virages
75	Utilisation du GO7 dans un système AP24/AP28
76	Utilisation du pilote automatique dans un système EVC
76	Réglages du Pilote Auto

80 Sondeur

- 80 L'image du Echosounder
- 81 Utilisation du curseur dans la fenêtre du Echosounder
- 82 Affichage de l'historique du Echosounder
- 83 Configuration de l'image du Echosounder
- 85 Enregistrement des données du log
- 87 Réglages du Echosounder

89 Downscan

- 89 L'image DownScan
- 90 Zoom sur l'image DownScan
- 90 Utilisation du curseur sur la fenêtre DownScan
- 91 Visualisation de l'historique DownScan
- 91 Configuration de l'image DownScan

93 AIS

- 93 Symboles des cibles AIS
- 94 Affichage des informations sur les cibles AIS
- 95 Appel d'un bateau AIS
- 96 AIS SART
- 98 Alarmes du bateau
- 98 Réglages du bateau

102 Fenêtres Instruments

- 102 Tableaux de bord
- 102 Personnalisation de la fenêtre Instruments

104 Audio

- 104 Activation de la fonction audio
- 104 La fenêtre Audio
- 107 Configuration du système audio
- 108 Utilisation du système audio
- 108 Canaux favoris
- 108 Radio Sirius (Amérique du Nord uniquement)

110 Plots temps

- 110 Fenêtre Plot temps
- 110 Sélection des données

112 Alarmes

- 112 Systèmes d'alarme
- 112 Type de messages
- 112 Alarmes individuelles
- 113 Alarmes multiples
- 113 Confirmation d'un message
- 113 Boîte de dialogue des alarmes

115 Outils

- 115 Waypoints/routes/traces
- 115 Marées
- 115 Alarmes
- 115 Paramètres
- 116 Bateaux
- 116 Soleil, Lune
- 116 Calculateur de trajet
- 116 Fichier
- 117 Trouver

118 Simulateur

- 118 Mode Démo
- 118 Fichiers source du simulateur
- 119 Réglages avancés Simulateur

121 Maintenance

- 121 Maintenance préventive
- 121 Nettoyage de l'unité d'affichage
- 121 Nettoyage de la trappe du lecteur de cartes
- 121 Vérification des connecteurs
- 122 Mises à niveau logicielles
- 122 Sauvegarde des données de votre système

124 Utilisation tactile

1

Introduction

La page Accueil

La page **Home (Accueil)** est accessible à partir de n'importe quel emplacement en appuyant sur le bouton **Home (Accueil)** dans l'angle supérieur gauche d'une fenêtre.

MAISON



1 Outils

Sélectionnez un bouton pour accéder aux boîtes de dialogue utilisées pour exécuter une tâche ou pour consulter des informations enregistrées.

2 Applications

Sélectionnez un bouton pour afficher l'application en plein écran. Maintenez un bouton enfoncé pour afficher les options de pages partagées préconfigurées pour l'application.

3 Bouton Fermer

Sélectionnez ce bouton pour quitter la page Home (Accueil) et retourner à la page active précédente.

4 Favoris

Sélectionnez un bouton pour afficher la combinaison des fenêtres.

Maintenez un bouton Favori enfoncé pour accéder au mode Éditer de la fenêtre Favoris.

5 Bouton Homme à la mer (MOB)

À sélectionner pour enregistrer un waypoint Man Over Board (MOB, Homme à la mer) à la position actuelle du bateau.

Pages d'applications



Chaque application connectée au système est présentée dans une fenêtre. L'application peut être affichée sur une page entière ou avec d'autres fenêtres sur une page multi-fenêtres.

Toutes les pages sont accessibles à partir de la page **Home (Accueil)**.

1 Fenêtre des applications

2 Barre Instruments

Informations de navigation et de capteur. La barre peut être désactivée et configurée par l'utilisateur.

3 Boîte de dialogue Contrôles système

Accès rapide aux réglages de base du système.

Affichez la boîte de dialogue en appuyant brièvement sur la touche **Marche/arrêt** ou en faisant glisser votre doigt vers le bas à partir du haut de l'écran.

4 Barre d'état

5 Boîte de dialogue

Informations en provenance ou à destination de l'utilisateur.

6 Message d'alarme

Affiché si des situations dangereuses ou des erreurs système se présentent.

7 Menu

Menu propre aux fenêtres.

Affichez le menu en sélectionnant le bouton **MENU** de la fenêtre.

Pages combinées

Chaque page peut compter jusqu'à 4 fenêtres.



Page à 2 fenêtres



Page à 3 fenêtres



Page à 4 fenêtres

La taille de toutes les fenêtres d'une page avec affichage partagé peut être réglée à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

→ **Remarque:** Les options Mercury, lorsqu'elles sont actives, ne permettent pas de pages combinées.

Pages partagées pré-configurées

Chaque application en plein-écran comprend plusieurs pages partagées pré-configurées comportant l'application sélectionnée combinée à chacune des autres fenêtres.

→ **Remarque:** Le nombre de pages partagées préconfigurées ne peut pas être modifié et les pages ne peuvent être ni personnalisées, ni supprimées.

Vous pouvez accéder à une page partagée préconfigurée en maintenant le bouton principal de la fenêtre enfoncé.



Pages favorites

Toutes les pages favorites préconfigurées peuvent être modifiées et supprimées et vous pouvez en créer de nouvelles. Vous pouvez avoir jusqu'à 12 pages favorites.

Pour plus d'informations, consultez la section "*Ajout de nouvelles pages favorites*" à la page 26.

Intégration d'appareils provenant d'autres fabricants

Plusieurs appareils provenant d'autres fabricants peuvent être connectés au GO7. Les applications sont affichées dans des fenêtres séparées ou intégrées à d'autres fenêtres.

Un appareil connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le système. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction grâce à l'option Avancé dans la boîte de dialogue Paramètres Système.

L'appareil provenant d'un autre fabricant s'utilise à partir des menus et des boîtes de dialogue des autres fenêtres.

Le présent manuel ne comprend pas d'instructions d'utilisation d'appareils provenant d'autres fabricants. Pour plus d'informations relatives aux options et à la fonctionnalité, reportez-vous à la documentation fournie avec l'appareil provenant d'un autre fabricant.

Intégration Mercury VesselView

Les fonctions d'affichage et d'interaction de données SmartCraft de Mercury VesselView sont activées via le GO7 quand un appareil passerelle VesselView 7 ou VesselView 4 se trouve sur le réseau NMEA 2000.

Une icône Mercury apparaît sur la page **Accueil** quand l'appareil est disponible.



Intégration de FUSION Link

Les appareils FUSION-Link connectés au réseau NMEA 2000 peuvent être commandés à partir du système GO7.

Les appareils FUSION-Link apparaissent comme des sources supplémentaires lorsque vous utilisez la fonction audio. Aucune icône supplémentaire n'est disponible.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Audio*" à la page 104.

Intégration CZone de BEP



Le GO7 s'intègre avec le système CZone de BEP, utilisé pour commander et surveiller un système d'alimentation multiplexé installé sur votre bateau.

L'icône CZone est accessible dans la fenêtre Outils sur la page **Accueil** lorsqu'un système Czone est disponible sur le réseau.

Un manuel est fourni avec votre système CZone. Reportez-vous à cette documentation et au manuel d'installation du GO7 pour obtenir des instructions sur l'installation et la configuration du système CZone.

Tableau de bord CZone

Une fois le système CZone installé et configuré, un tableau de bord CZone supplémentaire est ajouté aux fenêtres Instruments.

Vous pouvez basculer d'un tableau de bord à l'autre dans une fenêtre en touchant les symboles fléchés gauche et droit de cette dernière ou en sélectionnant le tableau de bord en question dans le menu.

Édition d'un tableau de bord CZone

Vous pouvez personnaliser le tableau de bord CZone en modifiant les données de chacune des jauges. Les options d'édition disponibles dépendent du type de jauge et des sources de données connectées à votre système.

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Fenêtres Instruments*" à la page 102.

GoFree sans fil

Le GO7 inclut une fonction sans fil intégrée qui vous permet d'utiliser un appareil sans fil pour visualiser (à partir d'un téléphone

ou d'une tablette) et contrôler (uniquement à partir d'une tablette) à distance le système. Le système se commande à partir de l'appareil sans fil via des applications téléchargées depuis les boutiques appropriées.

La configuration et les réglages sont décrits dans le manuel d'installation du GO7.

→ **Remarque:** Pour des raisons de sécurité, les fonctions Pilote Auto et CZone ne peuvent pas être contrôlées à partir d'un appareil sans fil.

Utilisation du système avec un appareil sans fil

Lorsque le contrôle à distance est accepté, la page active est reflétée sur l'appareil sans fil.

L'image affichée sur l'appareil sans fil inclut les touches logicielles utilisées pour faire fonctionner le système GO7.

Commandes à distance

Vous pouvez connecter un OP40 au réseau afin de commander le GO7 à distance.

Un manuel est joint avec la commande à distance.



2

Principes de base

Boîte de dialogue System Controls (Contrôles système)

La boîte de dialogue System Controls (Contrôles système) permet d'accéder rapidement aux principaux paramètres système. Vous pouvez afficher la boîte de dialogue en appuyant brièvement sur la touche **Power (Marche/arrêt)**. Les icônes qui s'affichent dans la fenêtre peuvent varier. Par exemple, l'option Adjust splits (Ajuster les splits) est disponible uniquement si une page combinée est affichée lorsque vous ouvrez la boîte de dialogue **System Controls (Contrôles système)**.



Activation des fonctions

Sélectionnez l'icône de la fonction que vous souhaitez paramétrer, activer ou désactiver. Pour les fonctions qui peuvent être activées ou désactivées, une icône en surbrillance indique que la fonction est activée, comme illustré sur l'icône de la barre des instruments ci-dessus.

Activation et désactivation du système

Vous pouvez activer et désactiver le système en pressant et en maintenant enfoncée la touche **Power (Marche/arrêt)**. Vous pouvez également désactiver l'unité via la boîte de dialogue **Contrôles système**.



Si vous appuyez sur la touche **Marche/arrêt** avant la fin de la procédure d'arrêt, la mise hors tension est annulée.

Premier démarrage

La première fois que vous démarrez l'unité après une réinitialisation générale, le système effectue automatiquement une séquence de démarrage, qui comprend la configuration de la langue et la sélection automatique des sources de données.

Vous pouvez choisir d'interrompre cette séquence et de configurer le système vous-même ultérieurement.

Mode Standby

En mode Standby, le sondeur, le rétroéclairage de l'écran et les touches sont éteints pour économiser l'énergie. Le système continue à fonctionner en arrière-plan.

Vous pouvez sélectionner le mode Standby depuis la boîte de dialogue **Contrôles système**.

Passez du mode Standby au fonctionnement normal en appuyant brièvement sur la touche **Marche/arrêt**.



Éclairage de l'affichage

Luminosité

Le rétroéclairage de l'affichage peut être réglé à tout moment à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**. Vous pouvez aussi faire défiler les niveaux de rétroéclairage prédéfinis en appuyant brièvement sur la touche **Power (Marche/arrêt)**.



Mode nuit

L'option Mode nuit optimise la palette de couleurs et le rétroéclairage pour les conditions de faible éclairage.

→ **Remarque:** Lorsque le mode Nuit est sélectionné, les détails de la carte peuvent être moins visibles !

Verrouillage de l'écran tactile

Vous pouvez verrouiller temporairement l'écran tactile pour éviter toute utilisation accidentelle du système. Il est recommandé de verrouiller l'écran tactile lorsque de grandes quantités d'eau touchent l'écran, par exemple en condition de mer forte ou de mauvais temps. Cette fonction est également utile lorsque vous nettoyez l'écran quand l'unité est allumée.

Vous pouvez verrouiller l'écran tactile à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.



Annulez la fonction de verrouillage en appuyant rapidement sur la touche **Power (Marche/arrêt)**.

Utilisation des menus et boîtes de dialogue

Menus

Affichez un menu de page en sélectionnant le bouton **MENU** dans le coin supérieur droit de la page.

- Activez un élément du menu et cochez/décochez une option en la sélectionnant
- Réglez une valeur de barre de défilement :
 - en faisant glisser la barre de défilement
 - sélection des icônes **+** ou **-**

Sélectionnez l'option de menu **Retour** pour revenir au niveau de menu précédent, puis quitter.

Vous pouvez faire glisser le menu en touchant l'écran hors de la zone de menu ou en appuyant sur le bouton **MENU**. Lorsque vous appuyez de nouveau sur le bouton **MENU**, le menu s'ouvre, identique à avant sa fermeture.

Le statut du curseur (actif ou inactif) modifie les options du menu.

Sélection de pages et de fenêtres

Sélection d'une page

- Sélectionnez une fenêtre occupant toute la page en sélectionnant le bouton d'application correspondant sur la page **Accueil**
- Sélectionnez une page favorite en sélectionnant le bouton de favori correspondant
- Sélectionnez une fenêtre combinée prédéfinie en appuyant et en maintenant enfoncée l'icône d'application correspondante

Sélectionnez la fenêtre active

Dans une page combinée, une seule fenêtre à la fois peut être active. La fenêtre active est encadrée.

Vous pouvez seulement accéder au menu de page d'une fenêtre active.

Activez une fenêtre en la touchant.

Utilisation du curseur dans la fenêtre

Le curseur peut servir à mesurer la distance, marquer une position et sélectionner des éléments.

Par défaut, le curseur n'apparaît pas dans la fenêtre.

Positionnez le curseur en touchant l'écran à l'emplacement de la destination voulue.

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

Lorsque le curseur est actif, la fenêtre de position du curseur s'affiche.

Pour supprimer les éléments du curseur et le curseur de la fenêtre, sélectionnez l'option **Clear cursor (Effacer curseur)**.

Goto Curseur

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Cursor** dans le menu.

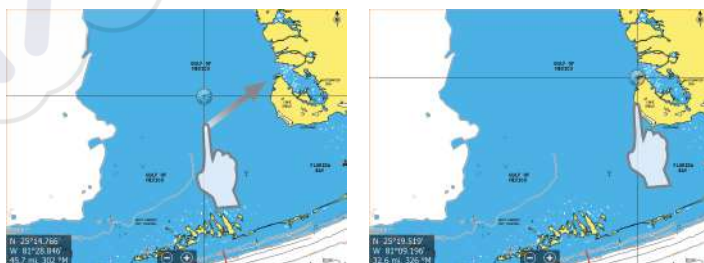
Fonction d'assistance du curseur

La fonction d'assistance du curseur permet un réglage et un placement précis du curseur sans recouvrir les détails avec votre doigt.

Maintenez votre doigt appuyé sur l'écran pour passer du symbole de curseur à un cercle de sélection apparaissant au-dessus de votre doigt.

Sans retirer votre doigt de l'écran, faites glisser le cercle de sélection sur l'objet souhaité pour afficher les informations correspondantes.

Lorsque vous retirez votre doigt de l'écran, le curseur revient à la normale.





Mesure de distances

Vous pouvez utiliser le curseur pour mesurer la distance entre votre bateau et une position sélectionnée ou entre 2 points de la fenêtre de carte.

1. Positionnez le curseur à l'endroit à partir duquel vous voulez mesurer la distance.
 2. Démarrez la fonction de mesure depuis le menu.
 - Les icônes de mesure apparaissent avec une ligne tracée entre le centre du bateau et la position du curseur, et la distance s'affiche dans la fenêtre d'information du curseur.
 3. Vous pouvez repositionner les points de mesure en faisant glisser l'une des icônes, à condition que la fonction de mesure soit active.
- **Remarque:** Le cap est toujours mesuré de l'icône grise à l'icône bleue.

Vous pouvez également démarrer la fonction de mesure sans curseur actif. Les deux icônes de mesure sont alors initialement situées sur la position du bateau. L'icône grise suit le bateau lorsque celui-ci se déplace, tandis que l'icône bleue reste à la position définie lorsque vous avez activé la fonction.

Vous pouvez mettre fin à la fonction de mesure en sélectionnant l'option de menu **Mesure terminée**.

Création d'un waypoint Homme à la mer

En cas de situation d'urgence, vous pouvez positionner un waypoint Homme à la Mer (MOB) sur la position actuelle du bateau en sélectionnant le bouton **MOB** sur la page **Accueil**.

Lorsque vous activez la fonction MOB, les actions suivantes sont automatiquement effectuées :

- un waypoint MOB est placé à la position du bateau ;
- l'écran affiche une vue agrandie de la page de carte, centrée sur la position du bateau
- le système affiche les informations de navigation du waypoint MOB

Plusieurs waypoints MOB sont sauvegardés en appuyant de façon répétée sur la touche **MOB**. Le bateau continue d'afficher les informations de navigation du waypoint MOB initial. La navigation vers les waypoints MOB suivants doit être effectuée manuellement.



Annuler la navigation vers MOB

Le système continue d'afficher les informations de navigation vers le waypoint MOB jusqu'à ce que vous annuliez la navigation à partir du menu.

Supprimer un waypoint MOB

1. Sélectionnez le waypoint MOB pour l'activer
2. Sélectionnez la fenêtre contextuelle du waypoint MOB pour afficher la boîte de dialogue du waypoint MOB
3. Sélectionnez l'option de suppression dans la boîte de dialogue

Un waypoint MOB peut également être supprimé du menu lorsqu'il est activé.

Capture d'écran

Vous devez activer l'option Screen capture (Capture d'écran) dans la boîte de dialogue System Settings (Paramètres système) pour pouvoir réaliser une capture d'écran sur un écran tactile. Lorsque la fonction est activée, vous pouvez effectuer une capture d'écran sur un écran tactile en double-cliquant sur la barre de titre d'une boîte de dialogue ouverte ou sur la barre d'état si aucune boîte de dialogue n'est ouverte.

Reportez-vous à la section "*Outils*" à la page 115 pour en savoir plus sur la visualisation des fichiers.

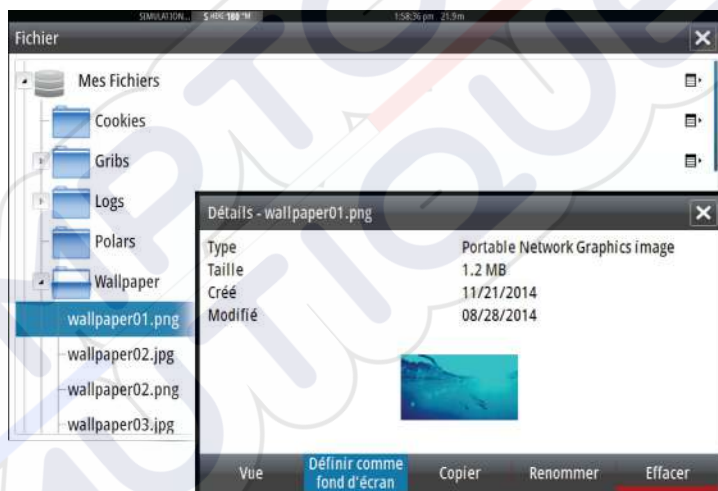
3

Personnalisation de votre système

Personnalisation de l'arrière-plan de la page d'accueil

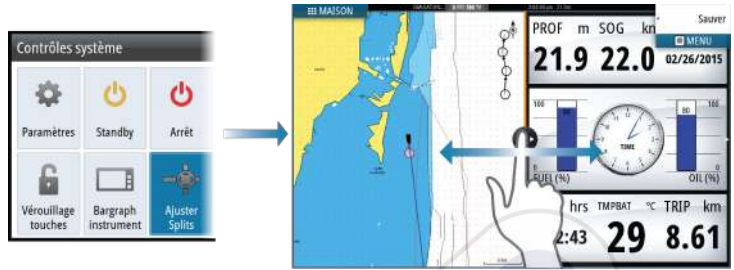
L'arrière-plan de la page Home (Accueil) peut être personnalisé. Vous pouvez sélectionner l'une des images incluses dans le système ou choisir votre propre image au format .jpg ou .png.

Les images sont accessibles à tout emplacement visible dans l'explorateur de fichiers. Lorsqu'une image est choisie comme fond d'écran, elle est automatiquement copiée dans le dossier Fond d'écran.



Ajustement de la taille de la fenêtre

Vous pouvez changer la taille de la fenêtre pour une page partagée active. Vous pouvez ajuster la taille de la fenêtre à la fois pour les pages favorites et pour les pages partagées prédéfinies.



Les modifications sont enregistrées pour la page favorite ou la page partagée active.

Ajout de nouvelles pages favorites

1. Sélectionnez l'icône **Nouveau** dans la fenêtre des favoris de la page **Accueil** pour ouvrir la boîte de dialogue de l'éditeur de page
2. Faites glisser les icônes de page pour les déplacer et configurer une nouvelle page
3. Permet de modifier l'organisation des fenêtres (possible uniquement pour 2 ou 3 fenêtres), si nécessaire.
4. Enregistrez la disposition des pages

Le système affiche la nouvelle page favorite et celle-ci est intégrée à la liste des pages favorites de la page **Accueil**.



Éditer des pages favorites

1. Sélectionnez l'icône Éditer pour une icône favorite afin d'accéder au mode Éditer
 - Sélectionnez l'icône X pour supprimer une page
 - Sélectionnez l'icône Outil pour afficher la boîte de dialogue de l'éditeur de page
2. Ajoutez ou supprimez des fenêtres dans la boîte de dialogue Page Éditeur.
3. Enregistrez ou annulez vos modifications pour quitter le mode de modification des favoris.

Configuration de l'apparence de la barre Instruments

Les sources de données connectées au système peuvent être affichées dans la barre Instruments.

Vous pouvez configurer la barre Instruments pour l'afficher sur un ou deux rangs ou la configurer de sorte qu'elle permute automatiquement entre les rangs.

Vous pouvez désactiver la barre Instruments à partir de la boîte de dialogue **Contrôles système**.

→ **Remarque:** Ceci ne désactive la barre Instruments que sur la page en cours.

Activation/désactivation de la barre Instruments

1. Activez la boîte de dialogue **Contrôles système**
2. Activez/désactivez l'icône de la barre des instruments pour activer/désactiver la barre.

Éditer le contenu de la barre Instruments

1. Sélectionnez le bouton **MENU** pour éditer le contenu
2. Sélectionnez le contenu que vous souhaitez afficher

→ **Remarque:** Vous pouvez configurer la Barre 1 pour la page active ou pour toutes les pages à l'exception de celles déjà configurées localement. La Barre 2 ne peut être configurée que pour la page active.

3. Définissez une période si vous souhaitez que les deux barres permutent automatiquement

4. Sélectionnez l'option Éditer, puis le champ à modifier pour modifier les champs d'instruments
5. Enregistrez vos modifications en sélectionnant l'option Terminer édition dans le menu.

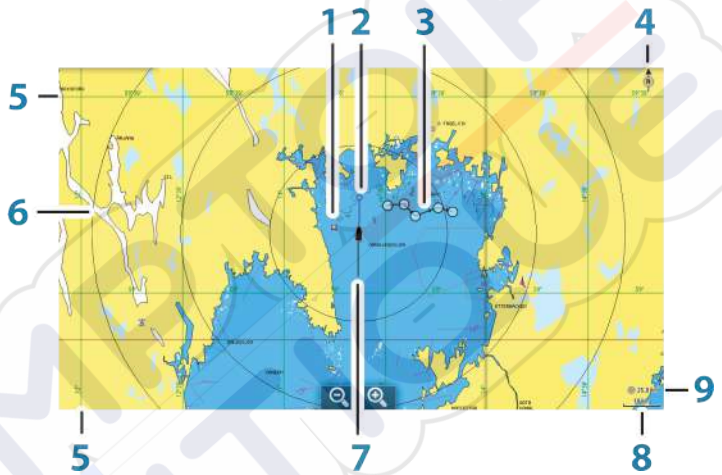


4

Cartes

La fonction Chart (Carte) affiche la position de votre bateau par rapport à la terre et à d'autres objets de la carte. Dans cette fenêtre, vous avez la possibilité de planifier des routes ou de naviguer suivant des routes, de placer des waypoints et d'afficher des cibles AIS.

La fenêtre de carte



- 1 Waypoint*
- 2 Bateau avec ligne d'extension (la ligne d'extension est optionnelle)
- 3 Route*
- 4 Indicateur Nord
- 5 Grille*
- 6 Cercles*
- 7 Traces*
- 8 Échelle de la carte
- 9 Intervalle des cercles (uniquement affiché lorsque les cercles sont actifs)

* Éléments de carte facultatifs * Vous pouvez activer ou désactiver individuellement les images optionnelles dans la boîte de dialogue Chart settings (Paramètres de la carte).

Données Carte

Le système est livré avec des cartographies intégrées qui diffèrent en fonction de la région.

Toutes les unités prennent en charge les cartes Insight de Navico, y compris Insight Genesis. Le système prend également en charge Navionics Gold, Platinum+ et Navionics+, C-MAP MAX-N/MAX-N+ de Jeppesen ainsi que les contenus créés par des fournisseurs de cartographie tiers au format AT5. Pour obtenir une sélection complète des cartes disponibles, rendez-vous sur insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com ou navionics.com.

→ **Remarque:** Si vous retirez la carte, le système ne bascule pas automatiquement sur la cartographie intégrée. Une carte à basse résolution est affichée jusqu'à ce que vous réinsérez la carte ou que vous reveniez manuellement à la cartographie intégrée.

Affichage des types de carte double

Si vous disposez de différents types de carte (cartographie intégrée ou via le lecteur de carte), vous pouvez afficher simultanément deux types de carte sur une page avec deux fenêtres de carte.

Vous pouvez sélectionner une fenêtre de carte double en appuyant et en maintenant la pression sur le bouton d'application Carte de la page **Accueil** ou en créant une page favorite avec deux fenêtres de carte.

Sélection du type de carte



Vous pouvez spécifier le type de carte dans la fenêtre de carte en sélectionnant l'un des types de carte disponibles dans l'option de menu Chart Source (Source de carte). Si vous disposez de plusieurs fenêtres de carte, le type de carte est défini individuellement pour chaque fenêtre. Activez l'une des fenêtres de carte et sélectionnez l'un des types de carte disponible à partir de l'option de menu Chart Source (Source de carte). Répétez le processus pour la seconde fenêtre de carte et sélectionnez un autre type de carte dans celle-ci.

→ **Remarque:** Pour afficher des cartes autres que les cartes Navionics, le type de carte Insight doit être sélectionné.

Si des cartes identiques sont disponibles (intégrées ou dans le logement pour carte), le système sélectionne automatiquement la carte la plus détaillée pour la région affichée.

Symbole du bateau



Lorsque le GO7 a une position GPS valide verrouillée, le symbole du bateau indique sa position. Si aucune position GPS n'est disponible, un point d'interrogation s'affiche sur le symbole du bateau.

Échelle de la carte



Vous pouvez effectuer des zooms avant et arrière en utilisant les icônes de la fenêtre de zoom, ou en plaçant vos doigts sur l'écran et en les rapprochant (zoom avant) ou en les éloignant (zoom arrière). L'échelle portée de la carte et l'intervalle entre les cercles (lorsque la fonction est activée) sont indiqués dans le coin inférieur droit de la fenêtre de carte.

Déplacement panoramique sur une carte

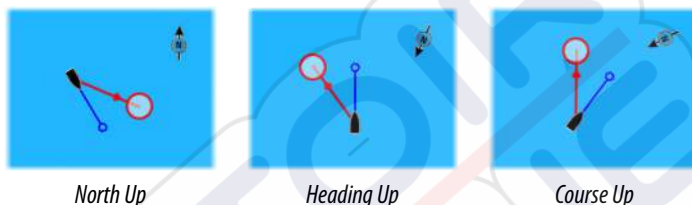
Vous pouvez déplacer la carte dans n'importe quelle direction en faisant glisser votre doigt sur l'écran.

Sélectionnez l'option de menu **Clear cursor (Effacer curseur)** pour supprimer le curseur et la fenêtre du curseur de la fenêtre de carte. Cela permet aussi de centrer la carte sur la position du bateau.

Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte

Orientation de la carte

Plusieurs options d'orientation sont disponibles. Le symbole d'orientation de la carte, situé dans le coin supérieur droit de la fenêtre, indique la direction nord.



North Up

Affiche la carte avec le nord en haut de l'écran.

Heading Up

Affiche la carte avec le cap du bateau orienté vers le haut. Les informations de cap proviennent du compas. Si aucune donnée de cap n'est disponible, le COG donné par le GPS est utilisé.

Course Up

Tourne la carte en direction du prochain waypoint lorsque vous naviguez sur une route ou vers un waypoint. Si vous n'êtes pas en train de naviguer, l'orientation Heading Up est utilisée jusqu'au démarrage de la fonction de navigation.

Voir Devant

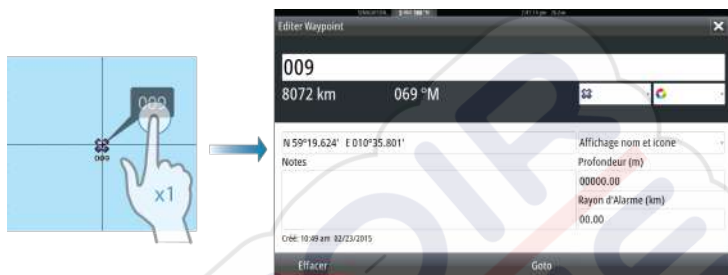
Déplace l'icône du bateau en bas de l'écran pour vous permettre d'avoir un maximum de visibilité à l'avant.

Affichage des informations sur les éléments de la carte

Lorsque vous sélectionnez un élément de la carte, un waypoint, une route ou une cible, les informations de base de l'élément sélectionné s'affichent. Sélectionnez la fenêtre contextuelle de l'élément de la carte pour afficher toutes les informations

disponibles pour cet élément. Vous pouvez également activer la boîte de dialogue des informations détaillées depuis le menu.

→ **Remarque:** Les informations contextuelles doivent être activées dans les paramètres de la carte pour que les principales informations de l'objet s'affichent.



Utilisation du curseur sur la fenêtre de carte

Par défaut, le curseur n'apparaît pas dans la fenêtre de carte.

Lorsque vous activez le curseur, la fenêtre de position du curseur s'affiche. Lorsque le curseur est actif, la carte n'effectue pas de mouvement panoramique ou rotatif pour suivre le bateau.

Sélectionnez l'option de menu **Effacer curseur** pour supprimer le curseur et la fenêtre du curseur de la fenêtre. Cela permet aussi de centrer la carte sur la position du bateau.

Sélectionnez l'option de menu **Restaurer curseur** pour afficher le curseur à son emplacement précédent. Les options **Effacer curseur** et **Restaurer curseur** sont des fonctions utiles pour basculer entre la position actuelle du bateau et la position du curseur.

Création de routes

Vous pouvez créer des routes comme indiqué ci-après sur la fenêtre de carte.

1. Position du curseur dans la fenêtre de carte.
2. Sélectionnez **Nouveau** puis **Nouvelle route** dans le menu.
3. Touchez l'écran sur la fenêtre de carte pour placer le premier point de route.
4. Continuez le positionnement des autres points de route.

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

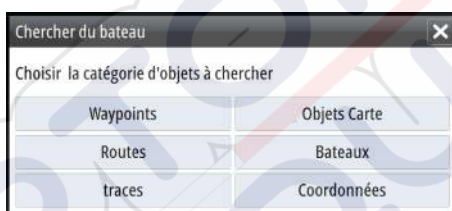
5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu.

→ **Remarque:** Pour plus d'informations, consultez la section "Waypoints, Routes et Tracés" à la page 53.

Trouver des objets sur les fenêtres de carte

Vous pouvez rechercher d'autres bateaux et différents éléments de carte à partir d'une fenêtre de carte.

Activez le curseur sur la fenêtre pour effectuer une recherche à partir de la position du curseur. Si le curseur n'est pas actif, le système recherche les éléments à partir de la position du bateau.



→ **Remarque:** Vous devez disposer d'une souscription à un pack de données SIRIUS pour pouvoir chercher les stations de ravitaillement et d'un récepteur AIS connecté pour chercher des bateaux.

Cartes 3D

L'option 3D offre une vue graphique tridimensionnelle des contours des zones de terre et de mer.

→ **Remarque:** Tous les types de cartes fonctionnent en mode 3D, mais sans la cartographie 3D pour la zone appropriée, la carte apparaît plane.

Lorsque l'option de carte 3D est sélectionnée, les icônes de panoramique et de rotation se trouvent du côté droit de la fenêtre de carte.

Déplacement panoramique sur une carte 3D

Vous pouvez déplacer la carte dans toutes les directions en sélectionnant l'icône de panoramique et en faisant un déplacement panoramique dans la direction souhaitée.



Sélectionnez l'option de menu **Retour au bateau** pour arrêter le déplacement panoramique et centrer la carte sur la position du bateau.



Contrôler l'angle de vue

Vous pouvez contrôler l'angle de vue en sélectionnant l'icône de rotation, puis de panoramique dans la fenêtre de carte.

- Pour changer la direction dans laquelle vous visionnez, faites un déplacement panoramique horizontal
- Pour changer l'angle d'inclinaison de la vue, faites un déplacement panoramique vertical

➔ **Remarque:** Lorsque la vue est centrée sur le bateau, seul l'angle d'inclinaison peut être modifié. Le sens de la vue est contrôlé par le réglage de l'orientation de la carte. Voir "*Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte*" à la page 32.

Zoom sur une carte 3D

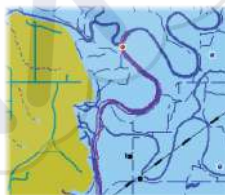
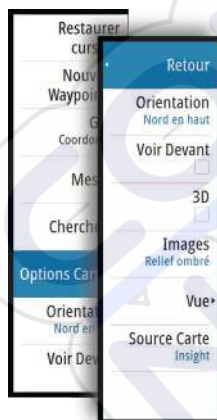
Vous pouvez effectuer des zooms avant et arrière sur une carte 3D en utilisant les boutons de zoom (+ ou -) ou la méthode tactile qui consiste à rapprocher ou à éloigner vos doigts.

Options spécifiques de cartes Insight

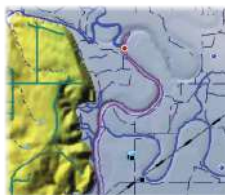
Orientation, Look ahead (Voir Devant), 3D et Change Chart source (Changer source carte) (précédemment décrite dans cette section) sont des options communes à tous les types de carte.

Style des images de carte

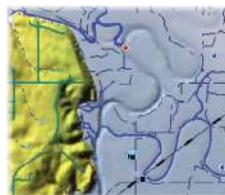
Les cartes peuvent s'afficher dans trois styles différents.



Style de cartographie 2D



Relief hachuré (ombré)



Pas de contours

Options de vue Insight

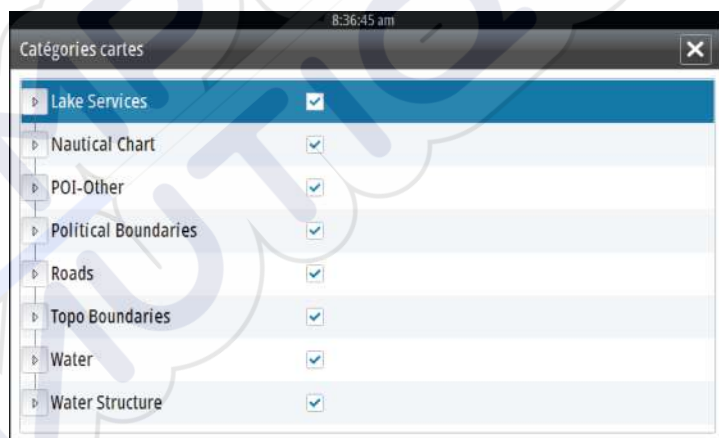


Chart detail (Détails de cartographie)

- **Full (Complett)**
Toutes les informations disponibles pour la carte utilisée.
- **Medium (Moyen)**
Informations minimales suffisantes pour la navigation.
- **Low (Bas)**
Niveau de base des informations qui ne peuvent pas être supprimées. Comprend les informations requises dans toutes les zones géographiques. Il n'est pas suffisant pour garantir une navigation sûre.

Catégories de cartes Insight

Les cartes Insight comportent plusieurs catégories et sous-catégories que vous pouvez activer ou désactiver individuellement selon les informations que vous souhaitez afficher.



Renfort Terre et Renfort Eaux

Les paramètres graphiques sont uniquement disponibles dans le mode 3D. Le renfort est un multiplicateur appliqué aux collines sur terre et aux dépressions en mer pour les faire apparaître plus grandes ou plus profondes.

Options spécifiques de cartes Navionics

Orientation, Look ahead (Voir Devant), 3D et Change Chart source (Changer source carte) (précédemment décrite dans cette section) sont des options communes à tous les types de carte.



Communauté

Bascule sur le calque de carte incluant les modifications Navionics. Il s'agit d'informations utilisateur ou de modifications chargées dans la communauté Navionics par des utilisateurs et rendues disponibles dans les cartes Navionics.

Pour en savoir plus, reportez-vous aux informations Navionics fournies avec votre carte ou consultez le site Web de Navionics : www.navionics.com.

Réglages de carte Navionics

Fonds marins colorés

Utilisé pour afficher les différentes zones de profondeur dans différentes nuances de bleu.

Annotation

Détermine quelles informations de zone, telles que le nom des positions et les notes de zone, sont affichées.

Type de présentation

Fournit des informations de cartographie marine, telles que les symboles, les couleurs de la carte de navigation et la formulation utilisée pour les types de présentation internationale ou États-Unis.

Détails carte

Permet de sélectionner différents niveaux d'informations géographiques.

Profondeur de sécurité

Les cartes Navionics représentent les différentes profondeurs par différentes teintes de bleu.



La profondeur de sécurité, sur la base d'une limite sélectionnée, est représentée sans nuance de bleu.

→ **Remarque:** La base de données intégrée à Navionics fournit des données jusqu'à une profondeur de 20 m, limite au-delà de laquelle tout est représenté en blanc.

Contours Profondeur

Détermine les contours affichés sur la carte jusqu'à la valeur sélectionnée comme profondeur de sécurité.

Niveau de filtre rochers

Masque les rochers identifiés sur la carte en dessous d'une certaine profondeur.

Cela vous permet de désencombrer les cartes dans les zones où se trouvent un grand nombre de rochers à des profondeurs largement au-delà du tirant d'eau de votre bateau.

Options de vue Navionics

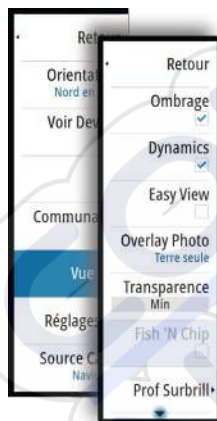
Ombrage de la carte

L'ombage ajoute des informations de terrain à la carte.

Îcônes Marées et courants dynamiques Navionics

Affiche les marées et les courants avec une valeur et une flèche au lieu des icônes losange utilisées pour les informations de marées et de courants statiques.

Les données de marée et de courant disponibles dans les cartes Navionics sont associées à une date et une heure spécifiques. Le système anime les flèches et/ou jauges pour afficher l'évolution des marées et des courants dans le temps.



Les icônes et symboles suivants sont utilisés :



Vitesse du courant

La longueur de la flèche dépend de la vitesse, et le symbole pivote en fonction de la direction du flux. La vitesse du flux est indiquée à l'intérieur du symbole de flèche. Le symbole rouge est utilisé lorsque la vitesse du courant augmente et le symbole bleu est utilisé lorsqu'elle diminue.



Hauteur de marée

La jauge présente 8 étiquettes et est définie en fonction de la valeur max/min absolue du jour évalué. La flèche rouge est utilisée lorsque la marée monte, la flèche bleue lorsqu'elle descend.

- **Remarque:** Toutes les valeurs numériques sont affichées dans les unités de système appropriées (unité de mesure) définies par l'utilisateur.

Easy View

Cette fonction d'agrandissement augmente la taille des éléments et du texte de la carte.

- **Remarque:** Il n'est indiqué nulle part sur la carte que cette fonction est active.

Photo overlay (Overlay Photo)

La fonction Photo overlay (Overlay Photo) vous permet d'afficher des photos satellite d'une zone en superposition sur la carte. La disponibilité de ces photos est limitée à certaines régions et aux versions cartographiques.

Vous pouvez visualiser les superpositions de photos en mode 2D ou 3D.



Pas d'Overlay Photo

Overlay Photo, terre seule

Overlay Photo intégral

Photo transparency (Transparence photos)

La transparence photos définit le niveau d'opacité de la superposition de photo. Avec un réglage de transparence minimum, les détails de la carte sont presque masqués par la photo.



Transparence minimale



Transparence maximale

Fish N' Chip de Navionics

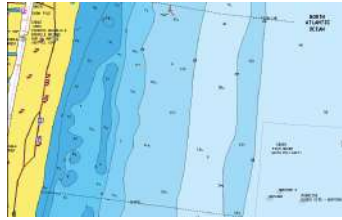
Le système prend en charge la fonctionnalité de carte Fish N' Chip de Navionics (États-Unis uniquement).

Pour en savoir plus, consultez le site www.navionics.com.

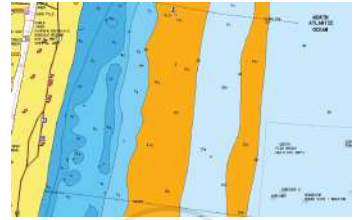
Échelle de profondeur en surbrillance

Sélectionnez une échelle de profondeur pour laquelle Navionics utilise une couleur différente.

Cela vous permet de mettre en surbrillance une échelle spécifique de profondeurs pertinentes aux activités de pêche. L'échelle est uniquement précise dans la mesure où les données cartographiques de sondes le sont aussi. Autrement dit, si la carte contient des intervalles de 5 mètres seulement pour les lignes de sonde, l'ombrage de profondeur est arrondi à la ligne de sonde la plus proche disponible.



Sans échelle de profondeur en surbrillance



Échelle de profondeur en surbrillance : 6 m – 12 m

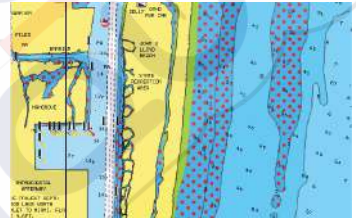
Haut-fonds en surbrillance

Met en surbrillance les zones de haut-fonds.

Cela vous permet de mettre en évidence les zones entre 0 et la profondeur sélectionnée (jusqu'à 10 mètres/30 pieds).



Sans fond en surbrillance



Haut-fonds en surbrillance : 0 m - 3 m

Marées et courants Jeppesen

Le système peut afficher les marées et les courants Jeppesen. Grâce à ces informations, il est possible de prédire les horaires, le niveau, la direction et la force des marées et des courants. Cet outil est important pour la planification et la navigation d'un trajet.

À des niveaux de zoom élevés, les marées et les courants sont représentés sous la forme d'une icône carrée comprenant la lettre **T** (« Tides », marées) ou **C** (« Current », courant). Lorsque vous sélectionnez l'une des icônes de marée ou de courant, les informations actuelles pour cette position s'affichent.

Les données de courant dynamiques peuvent être affichées en effectuant un zoom avant avec une portée de zoom de 1 mille nautique. Avec ce niveau de zoom, l'icône de courant devient une icône animée et dynamique qui affiche la vitesse et la direction du courant. Les icônes dynamiques sont colorées en noir (6 nœuds ou

plus), rouge (2 nœuds ou plus, et inférieur ou égal à 6 nœuds), jaune (1 nœud ou plus, et inférieur ou égal à 2 nœuds) ou vert (inférieur ou égal à 1 nœud), selon le courant à cette position.

S'il n'y a pas de courant (0 nœuds), l'icône sera blanche et carrée.



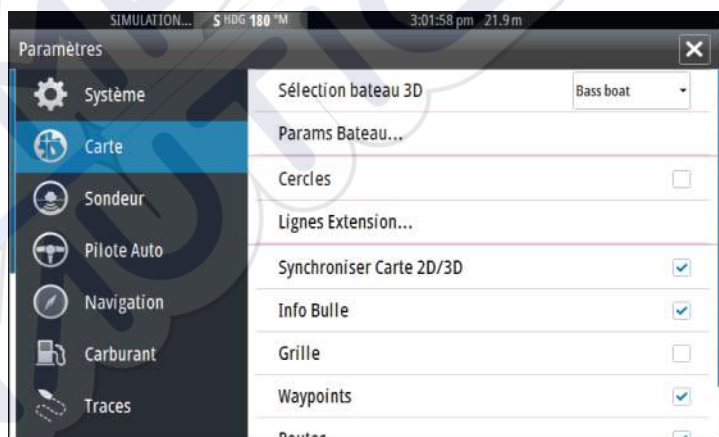
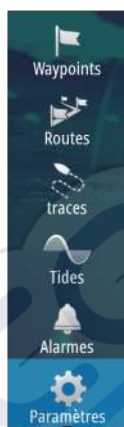
Icônes de courants et de marées statiques



Icônes de courants dynamiques

Réglages de carte

Les paramètres et les options d'affichage définis à la page des réglages de carte sont communs à toutes les fenêtres de carte.



Sélection bateau 3D

Permet de spécifier quelle icône utiliser sur les cartes en 3D.

Params Bateau

Les paramètres du bateau sont utilisés lors du calcul d'une route automatique. Le tirant d'eau, la largeur et la hauteur du bateau doivent être saisis afin d'utiliser les fonctions Autorouting et Easy routing.

Cercles

Les cercles peuvent être utilisés pour représenter la distance qui sépare votre bateau d'autres objets de la carte.

L'échelle portée est automatiquement définie par le système en fonction de l'échelle de la carte.

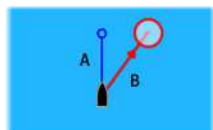
Lignes d'extension

A : Cap

B : Cap sur le Fond (COG)

Les longueurs des lignes d'extension sont définies soit sous forme de distance fixe, soit de sorte à indiquer la distance que parcourt le bateau pendant la période sélectionnée. Si aucune option n'est activée pour le bateau, aucune ligne d'extension n'est affichée pour votre bateau.

Le cap de votre bateau est calculé d'après les informations du compas actif et le COG est basé sur les informations fournies par le capteur GPS actif.



Synchroniser Carte 2D/3D

Lie la position affichée sur une carte à celle de l'autre carte en mode d'affichage 2D et 3D côte à côte.

Informations contextuelles

Permet de spécifier si les informations de base des objets de la carte doivent s'afficher lorsque vous sélectionnez l'objet.

Grille

Active/désactive l'affichage de la grille de longitude et de latitude sur la carte.

Waypoints, routes, Tracks

Active/désactive l'affichage de ces objets dans les fenêtres de carte. Permet également d'ouvrir les boîtes de dialogue des waypoints, des routes et des Tracks que vous pouvez utiliser pour les gérer.

5

Waypoints, routes et traces

Waypoints

Un waypoint est une marque générée par l'opérateur et placée sur une carte ou sur l'image du Echosounder. Chaque waypoint comporte la position exacte indiquée par ses coordonnées de latitude et longitude. Exploité conjointement avec des informations de position, un waypoint positionné sur une image du Echosounder donne une valeur de profondeur. Les waypoints sont utilisés pour marquer une position à laquelle vous pourriez souhaiter retourner ultérieurement. Vous pouvez également utiliser plusieurs waypoints pour créer une route.

Enregistrement de waypoints

Vous pouvez enregistrer un waypoint à un emplacement sélectionné en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en sélectionnant l'option New waypoint (Nouveau waypoint) dans le menu.



Dans les fenêtres Chart (Carte) et Nav (Navigation), vous pouvez enregistrer un waypoint à la position du bateau, lorsque le curseur n'est pas actif, en sélectionnant l'option New waypoint (Nouveau waypoint) dans le menu.

Déplacement d'un waypoint

1. Sélectionnez le waypoint que vous souhaitez déplacer
 - L'icône du waypoint se développe pour indiquer qu'elle est active
2. Activez le menu et sélectionnez le waypoint dans le menu.
3. Sélectionnez l'option Déplacer.
4. Sélectionnez la nouvelle position du waypoint
5. Sélectionnez Finish (Terminer) dans le menu

Le waypoint est alors automatiquement enregistré à la nouvelle position.

Éditer un waypoint

Vous pouvez modifier toutes les informations concernant un waypoint à partir de la boîte de dialogue **Éditer Waypoint**.

Cette boîte de dialogue s'active en sélectionnant la fenêtre contextuelle du waypoint ou à partir du menu lorsque le waypoint est activé.

La boîte de dialogue est également accessible à partir de l'outil Waypoints, disponible sur la page **Accueil**.



Supprimer un waypoint

Vous pouvez supprimer un waypoint directement dans la boîte de dialogue **Edit Waypoint (Édition du waypoint)** ou en sélectionnant l'option de menu **Delete (Supprimer)** alors que le waypoint est activé.

Vous pouvez également supprimer des waypoints sur la page **Home (Accueil)** à l'aide de l'outil Waypoints.

Vous pouvez supprimer des waypoints MOB de la même façon.

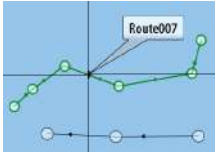
Réglages de l'alarme de waypoints

Vous pouvez déterminer un rayon d'alarme pour chaque waypoint individuel que vous créez. L'alarme est définie dans la boîte de dialogue **Éditer Waypoint**.

→ **Remarque:** L'alarme du rayon WPT doit être activée dans la boîte de dialogue des alarmes pour que l'activation de l'alarme soit possible lorsque votre bateau pénètre dans le

rayon défini. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Boîte de dialogue Alarms (Alarmes)*" à la page 113.

Routes



Une route consiste en une série de points de route qui doivent être entrés dans l'ordre suivant lequel vous souhaitez naviguer.

Lorsque vous sélectionnez une route sur la fenêtre de carte, celle-ci apparaît en vert et le nom de la route s'affiche.

Le système comprend la prise en charge des fonctions Autorouting (Routage automatique) de Navionics ou Easy Routing (Routage facile) de Jeppesen. Cette option suggère automatiquement des points de route entre le premier et le dernier point de route d'une route, ou entre les points de route sélectionnés d'une route complexe. Vous pouvez utiliser cette fonction lors de la création d'une nouvelle route ou pour modifier les routes déjà enregistrées.

Création d'une nouvelle route sur la fenêtre de carte

1. Activez le curseur dans la fenêtre de carte.
2. Sélectionnez l'option Nouvelle Route dans le menu.
3. Placez le premier waypoint sur la fenêtre de carte.
4. Continuez à positionner les nouveaux points de route sur la fenêtre de carte jusqu'à ce que la route soit terminée.
5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu.

Éditer une route à partir de la fenêtre de carte

1. Sélectionnez la route pour l'activer.
2. Sélectionnez l'option Éditer route dans le menu.
3. Placez le nouveau point de route sur la fenêtre de carte :
 - Si vous définissez un nouveau point de route sur un segment, un nouveau point est ajouté entre les points de route existants.
 - Si vous définissez un nouveau point de route en dehors de la route, le nouveau point de route est ajouté après le dernier point de la route.
4. Faites glisser un point de route pour le déplacer.
5. Enregistrez la route en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu.

- **Remarque:** Le menu change selon l'option Éditer sélectionnée. Toutes les éditions sont confirmées ou annulées à partir du menu.

Supprimer une route

Vous pouvez supprimer une route en sélectionnant l'option de menu **Delete (Supprimer)** lorsque la route est activée. Vous pouvez également supprimer des routes sur la page **Home (Accueil)** à l'aide de l'outil Routes.

Autorouting et Easy Routing

L'Autorouting et Easy Routing suggèrent de nouvelles positions de point de route sur la base d'informations de la carte et de la taille de votre bateau. Avant d'utiliser cette fonction, le tirant d'eau, la largeur et la hauteur du bateau doivent être saisis dans le système. La boîte de dialogue des réglages du bateau s'affiche automatiquement si des informations sont manquantes lorsque vous démarrez la fonction.

- **Remarque:** Les unités GO7 conçues pour la vente aux États-Unis ne disposent pas des fonctionnalités Autorouting ou Easy Routing. Les fonctions Autorouting ou Easy Routing sont désactivées sur toutes les unités hors Amérique lorsqu'elles sont utilisées dans les eaux territoriales des États-Unis.

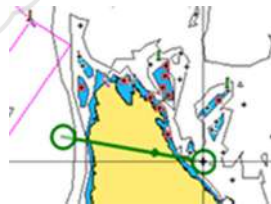
- **Remarque:** Il n'est pas possible de démarrer la fonction Autorouting ou Easy Routing si l'un des points de route sélectionnés se trouve dans une zone à risque. Une boîte de dialogue d'avertissement s'affiche et vous devez déplacer les points de route concernés vers une zone sûre pour pouvoir démarrer la fonction.

- **Remarque:** Les options de menu Autorouting ou Easy Routing ne sont pas disponibles si aucune cartographie compatible n'est disponible. La cartographie compatible comprend Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ et Navionics Platinum. Pour une sélection complète des cartes disponibles, reportez-vous aux sites insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com ou navionics.com.

1. Positionnez au moins deux points de route sur une nouvelle route ou ouvrez une route existante pour la modifier.
2. Sélectionnez **Autorouting**, puis :
 - **Route entière** si vous voulez que le système ajoute de nouveaux points de route entre le premier et le dernier de la route ouverte.
 - **Sélection** si vous voulez sélectionner manuellement les points de route définissant les limites de l'Autorouting, puis sélectionnez les points de route correspondants. Les points de route sélectionnés sont de couleur rouge. Seuls deux points de route peuvent être sélectionnés et le système exclut tous les points de route entre les points de départ et d'arrivée sélectionnés.
3. Sélectionnez **Accepter** pour démarrer le routage automatique.
 - Lorsque le routage automatique est terminé, la route s'affiche dans le mode de prévisualisation et les segments présentent un code couleur indiquant les zones sûres et les zones à risque. Navionics utilise le rouge (zone à risque) et le vert (zone sûre), alors que C-MAP utilise le rouge (zone à risque), le jaune (zone dangereuse) et le vert (zone sûre).
4. Si nécessaire, déplacez des points de route lorsque la route est en mode de pré-visualisation.
5. Sélectionnez **Garder** pour accepter les positions des points de route.
6. Pour finir, répétez l'étape 2 (**Sélection**) et l'étape 3 si vous voulez que le système positionne automatiquement les points de route pour d'autres éléments de la route.
7. Sélectionnez **Sauvegarder** pour terminer le routage automatique et enregistrer la route.

Exemples Autorouting et Easy Routing

- **Route entière** option utilisée lorsque le premier et le dernier points de route sont sélectionnés.



Premier et dernier points de route

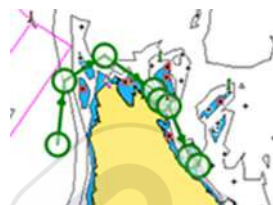


Résultat après routage automatique

- **Sélection** option utilisée pour le routage automatique d'une partie de route.



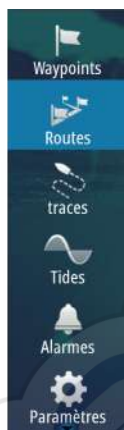
Deux points de route sélectionnés



Résultat après routage automatique

Création de routes à l'aide de waypoints existants

Vous pouvez créer une nouvelle route en associant des waypoints existants à partir de la boîte de dialogue **Routes**. La boîte de dialogue peut également être activée en utilisant l'outil **Routes** sur la page **Accueil**.



Conversion de Tracks en routes

Vous pouvez convertir une trace en route via la boîte de dialogue Éditer Trace. La boîte de dialogue s'ouvre en activant la trace, puis en sélectionnant la fenêtre contextuelle de la trace ou en sélectionnant l'option d'informations dans le menu.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue Éditer Tracks en sélectionnant l'outil Tracks dans la page **Accueil**.



La boîte de dialogue Éditer Route

Vous pouvez ajouter ou supprimer des points de route via la boîte de dialogue **Éditer Route**. Cette boîte de dialogue s'active en sélectionnant la fenêtre contextuelle d'une route active ou depuis le menu.

Vous pouvez également accéder à la boîte de dialogue via l'outil **Routes** de la page **Accueil**.



Tracks



Les Tracks sont des représentations graphiques de l'historique du chemin parcouru par le bateau qui vous permettent de retracer l'itinéraire que vous avez suivi. Vous pouvez convertir les Tracks en routes via la boîte de dialogue **Éditer**.

À la sortie d'usine, le système est configuré pour suivre et tracer automatiquement les déplacements du bateau sur la fenêtre de carte. Il continue à enregistrer le Tracks jusqu'à ce que sa longueur atteigne le nombre maximal de points, après quoi il commence automatiquement à effacer les anciens points.

Vous pouvez désactiver la fonction de tracé automatique via la boîte de dialogue Tracks.

Création d'un nouveau Tracks

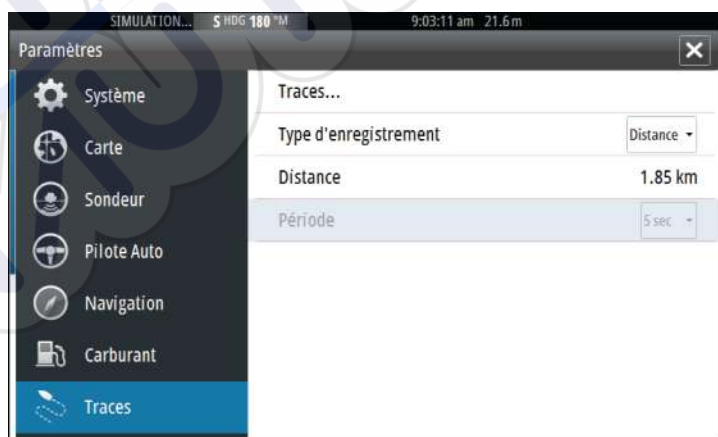
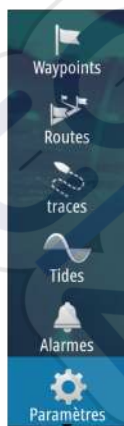
Vous pouvez créer un nouveau tracé à partir de la boîte de dialogue **Tracés**, activée via l'outil **Tracés** sur la page Accueil.

Réglages des Tracks

Les Tracks se composent d'une série de points reliés par des segments de ligne dont la longueur dépend de la fréquence d'enregistrement.

Vous pouvez choisir de positionner les points de tracé sur la base des réglages de temps, de la distance ou en laissant au système le soin de placer automatiquement un waypoint lorsqu'un changement de cap est enregistré.

→ **Remarque:** Pour être visible, l'option Tracks doit également être activée dans les paramètres de carte.



6

Navigation

La fonction de navigation intégrée au système vous permet de naviguer vers la position du curseur, vers un waypoint ou le long d'une route prédéfinie.

Si votre système comprend la fonction Pilote Auto, le pilote automatique peut être réglé pour diriger automatiquement le bateau.

Pour plus d'informations sur le positionnement de waypoints et la création de routes, consultez la section "*Waypoints, routes, tracés*" à la page 45.

Fenêtres de navigation

La fenêtre Nav (Navigation) permet d'afficher des informations pendant que vous naviguez.

La fenêtre Nav



La fenêtre Nav est activée depuis la page Accueil, soit en tant que fenêtre plein écran, soit en tant que fenêtre partagée.

- 1 Champs de données
- 2 Informations Route

3 Cap du bateau

4 Cap au prochain point de route

5 Ligne de cap avec limite d'écart de cap autorisée

Lorsque vous suivez une route, la ligne de cap indique la direction souhaitée d'un waypoint vers le suivant. Lorsque vous naviguez vers un waypoint (position du curseur, MOB ou position de latitude/longitude spécifiée), la ligne de cap indique la direction souhaitée à partir du point de départ de la navigation vers le waypoint.

6 Symbole du bateau

Le symbole du bateau indique la distance et le cap par rapport à la direction souhaitée.

Lorsque la XTE (Cross Track Error) dépasse la limite d'écart de cap définie, une flèche rouge indique ce dépassement et la distance à la ligne de tracé est spécifiée. Reportez-vous à la section "*Limite XTE*" à la page 58.

Champs de données

La fenêtre Nav. fournit les informations suivantes :

DTD	Distance restante à la destination
SOG	Vitesse par rapport au fond
COG	Cap par rapport au fond
TTD	Temps d'arrivée à la destination

Naviguer vers la position du curseur

Vous pouvez naviguer vers la position du curseur sur n'importe quelle fenêtre de carte ou de Echosounder.

Placez le curseur sur la destination souhaitée dans la fenêtre, puis sélectionnez l'option **Goto Curseur** dans le menu.

→ **Remarque:** L'option de menu **Goto Cursor (Aller au curseur)** n'est pas disponible si vous êtes déjà en cours de navigation.

Naviguer sur une route

Vous pouvez commencer à naviguer sur une route à partir d'une fenêtre de carte ou de la boîte de dialogue **Route**.

Lorsque vous commencez la navigation sur la route, le menu se déroule et affiche les options permettant de fermer la navigation, de passer un waypoint et de recommencer la route à partir de la position actuelle du bateau.

Lancement d'une route à partir de la fenêtre de carte

Activez une route sur la fenêtre, puis sélectionnez l'option Navigation sur route dans le menu.

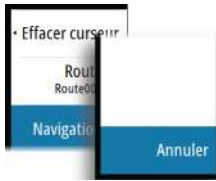
Vous pouvez sélectionner un point de route pour commencer à naviguer à partir d'une position choisie.

Lancez la navigation sur la route à partir de la boîte de dialogue Route

Vous pouvez lancer la navigation à partir de la boîte de dialogue **Route**, qui s'active :

- En sélectionnant l'outil **Route** sur la page **Accueil**
- En sélectionnant les détails de route dans le menu





Effacer navigation

Lorsque vous naviguez, le menu propose une option pour annuler la navigation.

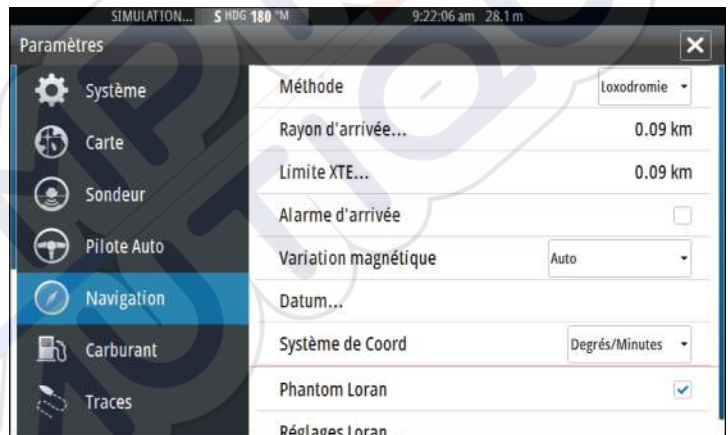
Navigation avec le pilotage automatique

Lorsque vous lancez la navigation sur un système disposant de la fonction Pilote Auto, un message vous demande de configurer le pilote en mode navigation.

Même si vous ne souhaitez pas employer le pilotage automatique pour le moment, vous pourrez toujours le régler en mode navigation ultérieurement, à partir des Commandes du Pilote Auto.

Pour plus d'informations sur la fonction Pilote Auto, reportez-vous à la section "*Pilotage automatique*" à la page 60.

Réglages de navigation



Méthode de navigation

Plusieurs méthodes de calcul du cap et de la distance entre deux points d'une carte sont disponibles.

La route Grand cercle est le chemin le plus court entre deux points. Cependant, si vous parcouriez une telle route, il serait difficile de la suivre manuellement puisque le cap varierait constamment (sauf dans le cas des caps francs Nord, Sud ou le long de l'équateur).

Les lignes loxodromiques sont des traces dont le cap est constant. Il est possible de parcourir un trajet à l'aide du calcul de ligne loxodromique, mais la distance à parcourir sera généralement bien plus importante qu'en utilisant la méthode du Grand cercle.

Rayon d'arrivée

Place un cercle invisible autour du waypoint de destination.

Lorsqu'il se trouve dans ce rayon, le bateau est considéré comme étant arrivé au waypoint.

Limite XTE

Ce paramètre définit la distance sur laquelle le bateau peut dévier du cap sélectionné. S'il dépasse cette distance, une alarme se déclenche.

Alarme d'arrivée

Lorsque ce paramètre est activé, une alarme se déclenche quand le bateau atteint le waypoint ou quand il se trouve dans le rayon d'arrivée spécifié.

Variation magnétique

La variation magnétique est la différence entre les directions véritables et les directions magnétiques, due à la différence de localisation des pôles nord géographique et magnétique. Toute anomalie locale, telle qu'un gisement de fer, peut également affecter les directions magnétiques.

Lorsqu'il est configuré sur le mode Auto, le système convertit automatiquement le nord magnétique en nord réel. Si vous devez indiquer vous-même une variation magnétique locale, sélectionnez le mode Manuel.

Datum

La plupart des cartes papier sont réalisées au format WGS84, qui est également utilisé par le GO7.

Si vos cartes papier sont dans un format différent, vous pouvez modifier les paramètres de Datum de façon à ce que le format corresponde à celui de vos cartes papier.

Système de coordonnées

Plusieurs systèmes de coordonnées peuvent être utilisés pour le contrôle des coordonnées de latitude et longitude affichées dans la fenêtre de carte.

Phantom Loran

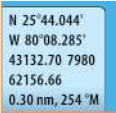
Permet d'utiliser le système de positionnement Phantom Loran.

Réglages Loran

Définit les chaînes Loran (GRI) et la station préférée pour la saisie de waypoint, la position du curseur et la fenêtre de position.

L'illustration montre la fenêtre de position d'un curseur avec les informations de position Loran.

Pour plus de détails, consultez la documentation de votre système Loran.



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

7

Pilote Auto

Si un calculateur de pilote automatique AC12N, AC42N ou SG05 est connecté, la fonction Pilote Auto sera disponible dans le système.

Un pilote automatique est conçu pour maintenir un cap précis dans diverses conditions de mer avec un minimum d'intervention à la barre.

Sécurité d'utilisation du pilote automatique

⚠ Avertissement: Un pilote automatique est une aide précieuse à la navigation, mais NE PEUT remplacer un navigateur humain.

Activation du pilotage automatique

Vous pouvez activer le pilote automatique via n'importe quelle fenêtre en sélectionnant le pilote automatique dans la barre Instruments, puis en sélectionnant le mode de votre choix dans le **boîtier de commande du pilote automatique**.



Passage du mode automatique au pilotage manuel

Vous pouvez passer du pilotage automatique au mode STBY depuis n'importe quel mode de fonctionnement automatique dans la fenêtre contextuelle du pilotage automatique.

Indication du mode Pilote Auto sur les pages



- 1 Indication de Pilote Auto dans la barre d'état
- 2 Fenêtre instantanée Pilote Auto
- 3 Vignette Pilote Auto dans la barre Instruments

Indication du mode de pilotage automatique dans la barre État

S HDG 007 °M

La barre État affiche les informations du pilotage automatique tant qu'un calculateur de pilote automatique est connecté au réseau.

Les icônes sont incluses si le pilote automatique est passif ou verrouillé par une autre unité de commande de pilotage automatique.

Fenêtre contextuelle de pilote automatique

Contrôlez le pilote automatique à partir de la fenêtre de pilotage automatique.

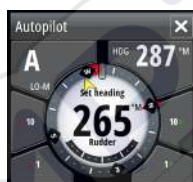
Cette fenêtre contextuelle occupe une position fixe dans la page et est disponible pour toutes les pages, sauf lorsque la fenêtre Pilote Auto est active.

Vous ne pouvez pas utiliser la fenêtre de fond ou son menu tant que la fenêtre contextuelle du pilote automatique est active.

Vous pouvez supprimer la fenêtre contextuelle d'une page en sélectionnant le **X** dans le coin supérieur droit. Vous pouvez l'afficher de nouveau en sélectionnant Pilote Auto dans la barre Instruments.

Les fenêtres contextuelles suivantes sont disponibles :

- Le **boîtier de commande du pilote automatique** indique le mode actuel, le cap, l'angle de la barre et plusieurs informations de pilotage, dépendant du mode de pilote automatique actif. Des réglages manuels pour définir un cap peuvent être effectués lorsque les indicateurs fléchés de tribord/bâbord sont allumés en rouge et vert.
- La **sélection de mode** comprend l'accès à la sélection de gabarit de virages.
- **Sélection de gabarit de virages**



Boîtier de commande du pilote automatique



Sélection de mode



Sélection de gabarit de virages

Pilote Auto dans la barre Instruments

Vous pouvez afficher le pilotage automatique dans la barre Instruments.

Si la fenêtre contextuelle du pilotage automatique est désactivée, vous pouvez l'activer en sélectionnant la vignette correspondante dans la barre Instruments.



La fenêtre Autopilot (Pilote automatique)

La fenêtre Pilote Auto permet d'afficher des données de navigation. Elle peut être affichée en plein écran ou sur une page multi-fenêtres.

Le nombre de champs de données compris dans la fenêtre du pilote automatique dépend de la taille de fenêtre disponible.



Champs de données

La fenêtre Pilote Auto utilise les abréviations suivantes :

CTS	Cap à suivre
DTD	Distance restante à la destination
DTW	Distance au prochain waypoint
SOG	Vitesse par rapport au fond
COG	Cap par rapport au fond
XTE	Écart de route (L : gauche ou R : droit)

Mode aperçu

Le pilote automatique présente plusieurs modes de pilotage. Le nombre de modes et de fonctionnalités compris dans ce mode dépend du type de bateau et des entrées disponibles, comme indiqué dans la liste suivante :

- **Standby (Veille)**
Le mode Standby (Veille) est utilisé lorsque vous pilotez le bateau à la barre. Le compas et l'angle de barre sont affichés à l'écran.
- **NFU (Direction assistée)**
Pilotage Non follow up (NFU, Direction assistée) où le mouvement de la barre est contrôlé par l'utilisation des touches bâbord et tribord dans la fenêtre contextuelle Pilot (Pilotage) ou par une autre unité NFU.
- **FU**
Pilotage Follow-up (FU) où l'angle de la barre est défini à l'aide d'une autre unité FU.
- **AUTO**
Pilote automatique où le cap défini est maintenu.
 - **Heading capture (Capture du cap)**

Interrompt le virage et utilise l'affichage de compas instantané en tant que cap prédéfini.

- **Turn patterns (Gabarits de virages)**

Exécute les virages du bateau d'après des gabarits de virages prédéfinis.

- **Tacking (Virement de bord)**

Disponible uniquement si le type de bateau est défini sur Sail (Voilier) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique). Virement de bord d'après un angle défini.

- **No Drift (Sans dérive)**

Pilote automatique dirigeant le bateau sur une ligne de cap droite en compensant la dérive.

- **Dodging (Contournement)**

Reprend le mode « No drift » (sans dérive) après un changement de cap.

- **NAV**

Pilotage Navigation. Dirige le bateau sur un waypoint spécifique ou le long d'une route.

- **WIND (VENT)**

Disponible uniquement si le type de bateau est défini sur Sail (Voilier) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique). Pilote automatique où le cap est modifié pour maintenir un angle de vent défini.

- **Tacking/Gybing (Virement de bord/Empannage)**

Disponible uniquement si le type de bateau est défini sur Sail (Voilier) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique). Virement de bord/empannage avec angle de vent réel ou apparent comme référence.

- **WIND Nav (Navigation VENT)**

Pilote automatique utilisant les données de vent et de GPS pour diriger le bateau sur un waypoint spécifique ou le long d'une route.

Mode Standby

Le mode Standby (STBY) est utilisé lorsque vous pilotez le bateau à la barre.

Direction assistée

En mode direction assistée, utilisez les boutons fléchés tribord et bâbord de la fenêtre contextuelle du pilote automatique pour contrôler la barre. La barre bouge tant que vous appuyez sur le bouton.

- Activez le mode direction assistée en sélectionnant le bouton tribord ou bâbord dans la fenêtre contextuelle lorsque le pilote automatique est en mode STBY ou FU.

Retournez au mode STBY en sélectionnant le bouton de mode STBY dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique.

Pilotage Follow-up (FU)

- **Remarque:** Le mode FU n'est disponible que si votre système comporte un OP40 ou tout autre dispositif similaire. Le GO7 ne dispose pas d'un bouton rotatif.

En mode FU, le bouton rotatif vous permet de contrôler l'angle de la barre. Appuyez sur le bouton rotatif, puis tournez-le pour définir l'angle de la barre. La barre se rend à l'angle demandé et s'y arrête.

- Vous pouvez sélectionner le mode FU dans la fenêtre contextuelle du pilotage automatique
- **Remarque:** Si la fenêtre contextuelle du pilotage automatique est fermée ou si une boîte de dialogue d'alarme est activée sur l'unité qui contrôle le pilotage automatique en mode FU, le pilotage automatique commute automatiquement en mode STBY.

⚠ Avertissement: lorsque le pilotage FU est activé, vous ne pouvez pas prendre le contrôle manuel du gouvernail.

Mode AUTO (compas automatique)

En mode AUTO, le pilote automatique émet les commandes de barre requises pour diriger le bateau automatiquement vers un cap prédéfini.

- Sélectionnez le mode AUTO à partir de la fenêtre contextuelle du pilotage automatique. Lorsque ce mode est activé, le

pilotage automatique sélectionne le cap actuel du bateau comme cap prédéfini.

Changement du cap prédéfini en mode AUTO

Réglez le cap prédéfini en utilisant les boutons fléchés Port/Starboard (Bâbord/Tribord) dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, ou en sélectionnant Heading (Cap) dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, puis en saisissant la valeur de cap souhaitée.

Un changement de cap se produit immédiatement. Le nouveau cap est maintenu jusqu'à ce qu'un nouveau cap soit défini.

Capture du cap

Lorsque le bateau effectue un virage en mode AUTO, une réinitialisation instantanée du mode active la fonction de capture du cap. Le virage est alors automatiquement annulé et le bateau continue sur le cap indiqué par le compas dès que vous activez de nouveau le mode.

Virement de bord en mode AUTO

→ **Remarque:** La fonction de virement de bord est disponible uniquement lorsque le système est configuré pour un bateau de type SAIL (VOILIER) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique).



Il est recommandé de n'entreprendre des virements de bord que par vent debout. Essayez la fonction par mer calme et vent faible pour vous familiariser avec son comportement sur votre bateau. En raison de la grande variété de caractéristiques de bateau (du voilier de loisirs aux voiliers de compétition), les performances de la fonction de virement de bord peuvent être très différentes d'un bateau à un autre.

Le virement de bord en mode AUTO est différent que celui en mode VENT. En mode AUTO, l'angle de virement est fixe, tel que configuré par l'utilisateur. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "**Virements de bord en mode VENT**" à la page 70.

Vous pouvez lancer la fonction de virement de bord à partir du mode AUTO.

Lorsque la direction du virement de bord est sélectionnée, le pilote automatique change le cap actuel d'après l'angle de virement configuré.

Vous pouvez interrompre l'opération de virement de bord en sélectionnant la direction opposée, à condition que la boîte de dialogue du virement de bord soit ouverte. Lorsque la manœuvre est interrompue, le bateau retourne au cap précédent.

Mode No Drift (Sans dérive)

Le mode NoDrift (Sans dérive) associe le pilotage automatique et les informations de positionnement du GPS.

Dans ce mode, le bateau est dirigé le long d'une route calculée dans une direction définie par l'utilisateur. Si le bateau dérive en s'écartant de la ligne de cap initiale en raison du courant et/ou du vent, il suit la ligne avec un angle de crabe.

1. Faites virer le bateau vers le cap souhaité
2. Activez le mode NoDrift. Le pilote automatique trace une ligne de cap invisible à partir de la position du bateau, d'après la direction en cours

Contrairement au mode AUTO (compas), le pilote automatique utilise désormais les informations de position pour calculer l'erreur transversale et maintient ainsi droite votre trace.

Pour réinitialiser la ligne de cap lorsque vous êtes en mode NoDrift (Sans dérive), utilisez les boutons de panneau fléchés de bâbord et tribord dans la fenêtre contextuelle de pilote automatique.

Contournement

Si vous devez contourner un obstacle lorsque vous utilisez le mode NoDrift (sans dérive), vous pouvez régler le pilotage automatique sur STBY et piloter manuellement le bateau jusqu'à ce que vous ayez passé l'obstacle.

Si vous retournez au mode NoDrift dans les 60 secondes suivantes, vous pouvez choisir de reprendre la ligne de cap précédente.

Si vous ne répondez pas, la boîte de dialogue disparaît et le pilote automatique passe en mode NoDrift en prenant le cap actuel comme ligne de cap.

Mode NAV

▲ Avertissement: Le mode **NAV** ne doit être utilisé qu'en eaux ouvertes.

Vous pouvez utiliser la fonction de pilotage automatique pour guider automatiquement le bateau vers un waypoint spécifique ou le long d'une route prédéfinie. Les informations de position reçues du GPS sont utilisées pour modifier le cap et guider le bateau le long de la route et vers le waypoint de destination.

→ **Remarque:** Pour que le pilotage soit satisfaisant, il faut que le GO7 dispose d'informations de position valides. Le pilotage automatique doit donc être testé et jugé satisfaisant avant que le mode NAV ne soit enclenché.

Démarrer la navigation automatique

Lorsque vous commencez à naviguer sur une route ou vers un waypoint à partir d'une fenêtre de carte, il vous est demandé de configurer le pilotage en mode NAV. Si vous rejetez cette requête, vous pouvez démarrer le mode NAV à partir du menu Mode Pilote.

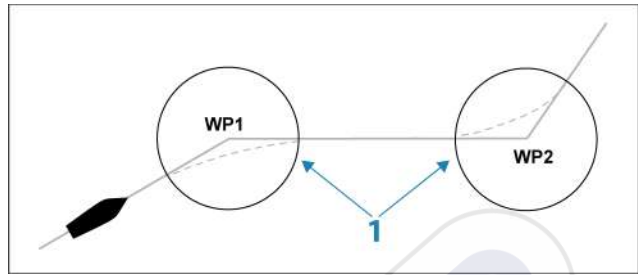
Lorsque vous démarrez le mode NAV, le pilotage automatique maintient automatiquement le bateau sur le segment.

Lorsque le bateau atteint le rayon d'arrivée d'un point de route, le pilotage automatique émet un avertissement sonore et affiche une boîte de dialogue contenant des informations sur le nouveau cap. Si l'angle du changement de cap requis pour atteindre le prochain waypoint est inférieur à la limite de changement de cap configurée, le pilotage automatique modifie automatiquement le cap. Si le changement de cap nécessaire pour atteindre le prochain waypoint dépasse la limite configurée, vous êtes invité à vérifier que le changement de cap à effectuer est acceptable.

→ **Remarque:** Pour plus d'informations sur les paramètres de navigation, reportez-vous à la section "*Paramètres de navigation*" à la page 57.

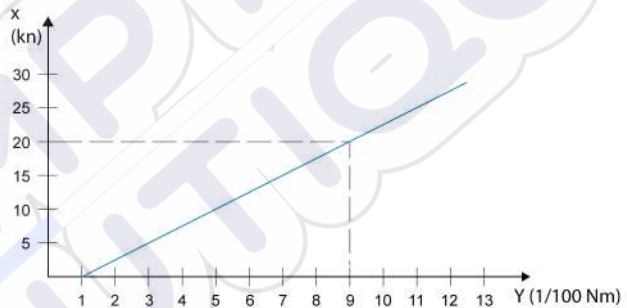
Rayon d'arrivée au waypoint

Le rayon d'arrivée définit le point auquel un virage est amorcé lorsque vous naviguez sur une route.



Le rayon d'arrivée (**1**) doit être adapté à la vitesse du bateau. Plus la vitesse est élevée, plus le rayon d'arrivée doit être grand. Le but est de faire en sorte que le pilote automatique démarre le changement de cap en temps voulu afin d'exécuter un virage en douceur jusqu'au segment suivant.

Le tableau ci-dessous peut être utilisé pour sélectionner le rayon d'arrivée au waypoint approprié pour une vitesse donnée.



Axe des X = Vitesse du bateau en nœuds

Axe des Y = Rayon d'arrivée, rayon en 1-100 Nm

Exemple : avec une vitesse de 20 nœuds, vous devez sélectionner un rayon de 0,09 Nm.

→ **Remarque:** la distance entre deux waypoints d'une route ne doit pas être inférieure au rayon d'arrivée au waypoint.

Mode VENT

→ **Remarque:** Le mode WIND (VENT) n'est disponible que lorsque le système a été configuré pour une utilisation sur

voilier dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique).

Avant de passer en mode VENT, vous devez vérifier qu'une entrée valable d'un transducteur de vent est disponible.

Procédez comme suit pour lancer le pilotage en mode VENT ;

1. Basculez le pilote automatique en mode AUTO
2. Modifiez le cap du bateau jusqu'à ce que vous obteniez l'angle du vent que vous souhaitez maintenir
3. Sélectionnez l'indication de mode dans le contrôleur de pilotage automatique pour activer le menu de pilotage automatique et sélectionnez le mode VENT

Le cap à suivre (CTS) et l'angle du vent sont saisis à partir du cap au compas et du transducteur du vent à l'instant où vous sélectionnez le mode VENT. À partir de cet instant, le pilote automatique change le cap pour maintenir constant l'angle avec le vent.

Virement de bord en mode VENT

→ **Remarque:** La fonction de virement de bord est disponible uniquement lorsque le système est configuré pour un bateau de type SAIL (VOILIER) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique).



Il est recommandé de n'entreprendre des virements de bord que par vent debout. Essayez la fonction par mer calme et vent faible pour vous familiariser avec son comportement sur votre bateau. En raison de la grande variété de caractéristiques de bateau (du voilier de loisirs aux voiliers de compétition), les performances de la fonction de virement de bord peuvent être très différentes d'un bateau à un autre.

Les virements de bord en mode VENT, contrairement au mode AUTO, sont exécutés en naviguant avec le vent vrai ou apparent en tant que référence. L'angle de vent vrai doit être inférieur à 90 degrés.

L'intensité du virage lors du virement de bord sera donnée par la durée du virement, configurée dans les paramètres de voilier. La durée du virement de bord dépend également de la vitesse du bateau afin d'éviter la perte de vitesse pendant le virement de bord.

Vous pouvez lancer la fonction de virement de bord à partir du mode WIND.

Lorsque vous amorcez le virement de bord, le pilote automatique change immédiatement le cap pour atteindre le même angle par rapport au vent, mais sur le bord opposé du bateau.

Vous pouvez interrompre l'opération de virement de bord en sélectionnant la direction opposée, à condition que la boîte de dialogue du virement de bord soit ouverte. Lorsque la manœuvre est interrompue, le bateau retourne au cap précédent.

Empannage

Les empannages sont possibles lorsque l'angle du vent réel est supérieur à 120°.

Le temps nécessaire pour réaliser un empannage est déterminé par la vitesse du bateau et doit être le plus court possible.

Prévention de virements de bord et d'empannages

Vous devriez utiliser le pilote automatique avec prudence lorsque vous naviguez par vent de travers ou en louvoyant.

Si les voiles sont mal équilibrées en naviguant par vent de travers, les forces axiales exercées par les voiles sur le mat peuvent pousser le bateau « dans le vent ». Si l'angle par rapport au vent devient inférieur à l'angle minimum spécifique du bateau, la poussée des voiles disparaît soudainement et le bateau perd sa vitesse. La barre est moins efficace et le bateau devient alors difficile à manœuvrer.

La fonction de prévention de virements de bord du mode VENT a été spécialement mise en place pour éviter de telles situations. La fonction réagit immédiatement lorsque l'angle du vent apparent présente une infériorité de 5° par rapport à l'angle minimum configuré ; une commande de barre est alors émise.

Par vent arrière, il est difficile de manœuvrer le bateau puisque les vagues arrivent alors de côté ou de l'arrière. Les vagues peuvent forcer le bateau dans un empannage involontaire, ce qui représente un danger tant pour les membres de l'équipage que pour le mât.

La fonction de prévention d'empannages est activée lorsque l'angle du vent apparent devient supérieur à 175° ou s'il s'oppose à l'angle du vent configuré. Une commande de barre est alors émise afin d'empêcher un empannage involontaire.

Les fonctions de prévention de virements de bord et d'empannages involontaires ne constituent pas une garantie contre les situations dangereuses. Si l'efficacité de la barre et/ou de l'unité de puissance n'est pas appropriée, des situations dangereuses risquent de survenir. Soyez particulièrement attentif dans de telles situations.

Mode Wind Nav

En mode Wind Nav, le pilote automatique dirige le bateau en fonction des données relatives au vent et à la position.

Dans ce mode, le pilote automatique calcule le changement de cap initial nécessaire pour naviguer vers le waypoint actif en prenant également en compte la direction actuelle du vent dans ses calculs.

Pilotage par gabarit de virages

Le pilote automatique comporte plusieurs fonctions pour le pilotage de bateaux à moteur lorsque le pilote est en mode AUTO.

→ **Remarque:** L'option d'exécution de virage n'est pas disponible si le type de bateau est défini sur SAIL (VOILIER) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique). Dans ce cas, elle est remplacée par la fonction de virement/empannage.



Entamer un virage

Pour amorcer le virage, sélectionnez l'icône de virage correspondante, puis choisissez les options Port (Bâbord) et Starboard (Tribord) dans la boîte de dialogue de virage pour sélectionner la direction du virage.

Arrêter le virage

Vous pouvez arrêter le virage à partir de la boîte de dialogue de virage.

Pendant un virage, vous pouvez à tout moment sélectionner STBY dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique pour revenir au mode STBY et reprendre le pilotage manuel.

Variables de virage

Les options de virage, à l'exception du virage en cercle complet, disposent de paramètres que vous pouvez modifier avant et pendant l'exécution du virage.

Demi-tour

Le Demi-tour (U-turn) change le cap actuel de 180° dans la direction opposée.

Le taux de giration est identique aux paramètres de la Rate limit. Ce paramètre ne peut être modifié pendant l'exécution du virage.

→ **Remarque:** Reportez-vous au manuel d'installation du GO7 pour plus d'informations sur les paramètres de la Rate Limit.

Rotation circulaire

Permet de faire faire un cercle au bateau.

Vous pouvez modifier l'intensité du virage dans la boîte de dialogue de virage avant et pendant l'exécution du virage. Si vous augmentez l'intensité du virage, le bateau exécute un cercle plus petit.

Virage en spirale

Le bateau exécute un virage en spirale avec un rayon croissant ou décroissant. Vous devez définir le rayon initial avant l'exécution du virage et le changement par tour pendant celui-ci. Si le changement par tour est configuré sur zéro, le bateau décrit des cercles. Des valeurs négatives entraînent un rayon décroissant et des valeurs positives entraînent un rayon croissant.

Virages en zigzags

Permet de faire faire des virages en zigzags au bateau.

Pour naviguer selon un déplacement en zigzags, vous devez définir le changement de cap avant d'amorcer le virage.

Pendant la manœuvre, vous pouvez modifier le cap principal, l'angle de changement de cap et la longueur du segment.

Virage en carré

Le bateau décrit des virages à 90° après avoir progressé sur une distance prédéfinie.

Pendant l'exécution de la manœuvre, vous pouvez à tout moment modifier le cap principal et la distance afin d'avancer ou de reculer le prochain virage à 90°.

Virage en lacets

Le bateau décrit une route sinueuse autour du cap principal.

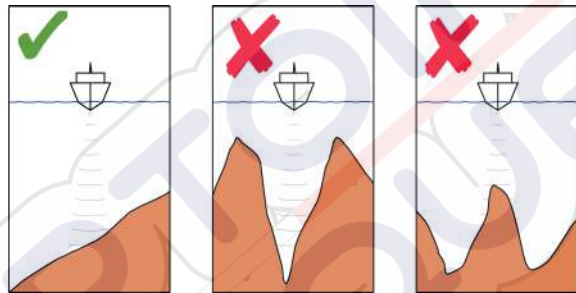
Vous pouvez définir le changement de cap avant d'entamer la manœuvre.

Durant le virage, vous pouvez modifier le cap principal, le changement de cap et le rayon de virage depuis la boîte de dialogue de virage.

Suivi de ligne de sonde, DCT™

Si le système reçoit des informations du Echosounder, le pilote automatique peut être configuré pour suivre la ligne de sonde.

⚠ Avertissement: N'utilisez cette fonction que si les fonds marins s'y prêtent. Ne l'utilisez jamais en cas de fonds rocheux où la profondeur peut varier considérablement sur des distances réduites.



Pour lancer le pilotage DCT, procédez comme suit :

1. Vérifiez que vous disposez de la lecture de profondeur sur votre fenêtre ou sur un autre instrument de mesure de profondeur.
2. Manœuvrez le bateau vers la profondeur à suivre et alignez-le sur la ligne de sonde.
3. Activez le mode **AUTO**, sélectionnez le pilotage de la ligne de sonde et surveillez la lecture de profondeur.
4. Sélectionnez l'option Port (Bâbord) ou Starboard (Tribord) dans la boîte de dialogue de virage pour lancer le pilotage de la ligne de sonde de façon à suivre la pente de fond à tribord ou bâbord :

Les paramètres suivants sont disponibles pour le suivi de ligne de sonde :

Gain profondeur

Ce paramètre détermine le rapport entre l'angle de commande et l'écart de la ligne de sonde sélectionnée. Plus la valeur du gain de profondeur est élevée, plus la barre est appliquée.

Si la valeur est trop petite, la compensation des décalages par rapport à la ligne de sonde prend beaucoup de temps et le pilote

automatique ne parvient pas à maintenir le bateau sur la profondeur souhaitée.

Si la valeur est trop élevée, le pilote automatique a tendance à sur-compenser et le pilotage est instable.

Angle transversal de contour (CCA)

Le CCA est un angle ajouté au ou déduit du cap prédéfini.

Ce paramètre permet de faire serpenter le bateau autour de la profondeur de référence.

Plus le CCA est élevé, plus les écarts sont importants. Si vous définissez le CCA sur zéro, le bateau ne serpente pas.

Utilisation du GO7 dans un système AP24/AP28

Transfert de commande

Si votre GO7 est connectée à un système de pilotage automatique incluant une unité de contrôle AP24 ou AP28, il faut savoir qu'il ne peut y avoir qu'une seule unité de contrôle active en même temps. Une unité de contrôle inactivée est indiquée par une croix dans la fenêtre contextuelle de commande du pilote automatique.

Vous pouvez prendre les commandes d'une unité de contrôle inactive en sélectionnant le mode dans la fenêtre contextuelle du pilote automatique, puis en confirmant le mode actif.

Verrouillage des postes distants

Les unités AP24/AP28 comportent une fonction de verrouillage distant qui permet de verrouiller les autres unités de contrôle. Une unité de contrôle verrouillée est indiquée par un symbole de clé dans la fenêtre contextuelle de commande du pilote automatique.

Lorsque la fonction de verrouillage distant est activée sur une unité AP24/AP28, seule l'unité active permet de commander. Il ne peut y avoir aucun transfert de commande vers GO7 ou d'autres unités de contrôle du pilote automatique du système.

Vous ne pouvez déverrouiller les postes distants qu'à partir de l'unité de commande AP24/AP28.



Utilisation du pilote automatique dans un système EVC



Lorsque le GO7 est connecté à un système EVC via le SG05, vous pouvez prendre le contrôle manuel de la barre, même si vous êtes en mode de pilotage automatique.

Dans la fenêtre contextuelle du pilote, l'indicateur de mode est remplacé par un tiret indiquant la prise de contrôle sur EVC.

Si aucune commande de gouvernail n'est émise par le système EVC dans un laps de temps prédéfini, le système revient au contrôle du GO7 en mode Standby.

Réglages du Pilote Auto



Compas sur carte

Vous pouvez choisir d'afficher le symbole du compas autour de votre bateau dans la fenêtre de carte. Le symbole du compas disparaît lorsque le curseur est actif dans la fenêtre.



Verrouillage de la fonction de pilotage automatique à partir d'une unité

Vous pouvez verrouiller une unité GO7 afin d'éviter tout fonctionnement non autorisé du pilote automatique. Le verrouillage de l'unité est indiqué par un symbole de clé et par une

indication écrite dans la fenêtre contextuelle. Aucun mode automatique ne peut être sélectionné à partir d'une unité verrouillée.

→ **Remarque:** La fonction de verrouillage n'est pas disponible sur une unité qui assure le pilotage automatique !

Si le GO7 fait partie d'un système AP24/AP28, le pilotage automatique des autres unités de commande du pilotage automatique peut être verrouillé à partir de l'unité de contrôle AP24/AP28.

Filtre État de la mer

Le filtre Seastate (État de la mer) permet de réduire la sensibilité du pilote automatique et l'activité du gouvernail par mer agitée. Les options de réglage sont les suivantes :

- **OFF**
Le filtre Seastate (État de la mer) est désactivé. Il s'agit du réglage par défaut.
- **AUTO**
Réduit la sensibilité du pilote automatique et l'activité du gouvernail au moyen d'un processus adaptateur. La configuration AUTO est recommandée si vous souhaitez utiliser le filtre Seastate (État de la mer).
- **MANUAL (MANUEL)**
Lié à la réponse de la barre dans les paramètres de contrôle décrits précédemment. Vous pouvez l'utiliser pour chercher manuellement le compromis optimal entre le maintien du cap et une activité réduite de la barre dans des conditions de mer forte mais stable.

Paramètres de navigation

→ **Remarque:** les réglages relatifs aux paramètres de navigation ne sont disponibles que dans le cas où le type de bateau est défini sur Sail (Voilier) dans la boîte de dialogue Autopilot Commissioning (Mise en service du pilote automatique).

Durée du virement

En mode VENT, il est possible de modifier la vitesse angulaire de rotation (c'est-à-dire le temps nécessaire pour exécuter un virement

de bord). Cela permet aux navigateurs solitaires de s'occuper des voiles et des cordes lors d'un virement de bord.

Les changements de cap, sans virement de bord, sont également exécutés d'après une vitesse angulaire de giration définie.

Angle de virement

Cette valeur est utilisée pour déterminer le changement de cap en cas de virement de bord en mode AUTO. Si vous appuyez sur les indicateurs bâbord ou tribord dans la fenêtre contextuelle de pilotage automatique, le cap est modifié en fonction de cette valeur.

Fonction Vent

Lorsque la fonction Vent est réglée sur AUTO, le pilotage automatique sélectionne automatiquement le pilotage en Vent apparent ou en Vent vrai. La valeur AUTO par défaut est recommandée pour les croisières.

En naviguant par vent arrière, le bateau glisse sur les vagues. Cela peut entraîner des changements significatifs de vitesse, ainsi que des changements importants de l'angle du vent apparent. Pour cette raison, le pilotage automatique utilise la configuration de vent réel, contrairement au vent apparent en naviguant par vent de travers ou en louvoyant.

Barrer d'après le vent apparent est préférable si vous souhaitez atteindre un maximum de vitesse. Le pilotage automatique essaie de maintenir un angle de vent apparent constant afin d'obtenir une poussée maximale sous une allure donnée des voiles.

En naviguant sur une étendue d'eau fermée, l'angle du vent apparent peut changer soudainement à cause de rafales de vent. Il pourrait alors être préférable de naviguer d'après le vent réel.

Optimisation VMG

Vous pouvez optimiser la VMG au vent. Lorsqu'elle est sélectionnée, cette fonction est active pendant 5 à 10 minutes après qu'un nouvel angle de vent ait été défini et uniquement si vous naviguez par vent de travers.

Pilotage Layline

Le pilotage Layline peut être très utile en navigation. L'écart de route (XTE) du navigateur maintient le bateau sur la ligne de tracé. Si l'écart de route du navigateur dépasse 0,15 mille nautique, le

pilotage automatique calcule la layline et la trace vers le prochain waypoint.

Réponse

Par défaut, le système change d'ensemble de paramètres HI/LO (Haut/Bas) d'après la vitesse (bateaux à moteur) ou d'après la vitesse et le vent (voiliers). Vous pouvez toutefois sélectionner manuellement l'ensemble de paramètres à utiliser.

Lorsqu'une entrée de vitesse n'est pas disponible, il est nécessaire de sélectionner un ensemble Haut ou Bas.

Vous avez la possibilité d'affiner le réglage de chacun des deux ensembles de paramètres (HI/LO). Le niveau 4 est le niveau par défaut, dont les valeurs de paramètres sont déterminées par la fonction Réglage Auto. Si le Réglage Auto n'est pas utilisé (ce qui est déconseillé), les paramètres du niveau 4 adoptent les valeurs par défaut.

Un niveau de réponse bas réduit l'activité de la barre et assure un pilotage plus « en souplesse ».

Un niveau de réponse élevé augmente l'activité de la barre et assure un pilotage plus « ferme ». Un niveau de réponse trop élevé provoque une marche « sinueuse » du bateau.

Pilote Auto

Cette option affiche une vue d'ensemble de tous les paramètres de pilotage automatique et vous permet de régler les paramètres le cas échéant.

Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel d'installation du GO7.

Installation

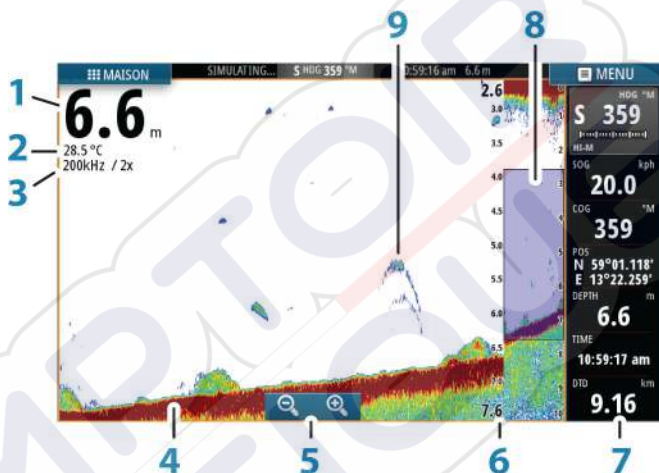
Utilisé pour l'installation et la mise en service du pilote automatique. Reportez-vous au manuel d'installation du GO7.

8

Sondeur

La fonction Echosounder fournit un aperçu de l'eau et du fond marin sous votre bateau pour vous permettre de détecter les poissons et d'examiner la structure du fond de la mer.

L'image du Echosounder



- 1 Profondeur
- 2 Température
- 3 Fréquence et échelle du zoom
- 4 Fond
- 5 Boutons de zoom
- 6 Échelle de profondeur
- 7 Fenêtre Instruments
- 8 Colonne de zoom
- 9 Échos de poisson

Utilisation du curseur dans la fenêtre du Echosounder

Le curseur peut servir à mesurer la distance d'une cible, marquer une position et sélectionner des cibles.

Par défaut, le curseur n'apparaît pas sur l'image du Echosounder.

Lorsque vous positionnez le curseur sur l'image du Echosounder, l'écran se met en pause, la profondeur au niveau de la position du curseur s'affiche et la fenêtre d'information s'active.

Pour supprimer les éléments du curseur et le curseur de la fenêtre, sélectionnez l'option de menu **Clear cursor (Effacer curseur)**.

Goto Curseur

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Cursor** dans le menu.

La fonction d'assistance du curseur

La fonction d'assistance du curseur permet un réglage et un placement précis du curseur sans recouvrir les détails avec votre doigt.

Maintenez votre doigt appuyé sur l'écran pour passer du symbole de curseur à un cercle de sélection apparaissant au-dessus de votre doigt.

Sans retirer votre doigt de l'écran, faites glisser le cercle de sélection sur l'objet souhaité pour afficher les informations correspondantes.

Lorsque vous retirez votre doigt de l'écran, le curseur revient à la normale.

Mesure de distances

Vous pouvez utiliser le curseur pour mesurer la distance entre la position de deux points sur l'image.

Il est plus facile d'utiliser la fonction de mesure lorsque l'image est mise en pause.

1. Positionnez le curseur à l'endroit dont vous voulez mesurer la distance
2. Démarrez la fonction de mesure à partir du menu
3. Placez le curseur sur le second point de mesure

- Une ligne est alors tracée entre les points de mesure et la distance apparaît dans la fenêtre Informations

4. Continuez à sélectionner de nouveaux points de mesure si nécessaire

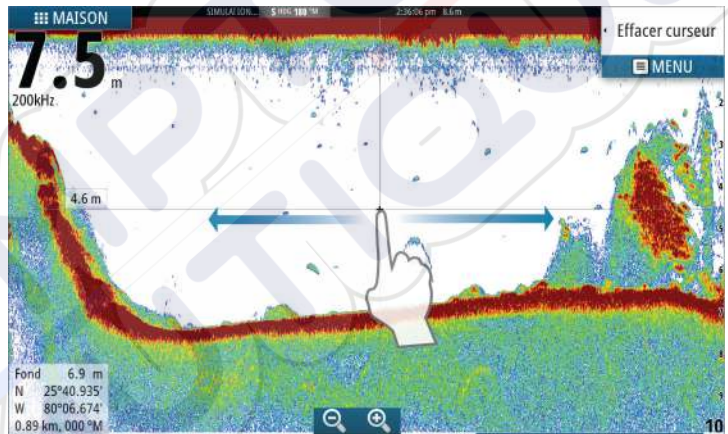
Vous pouvez utiliser le menu pour repositionner le point de départ et d'arrivée tant que la fonction de mesure est activée.

Si vous sélectionnez **Fin Mesure**, l'image poursuit son défilement normal.

Affichage de l'historique du Echosounder

Vous pouvez visualiser l'historique du sondeur en déplaçant l'image.

Pour poursuivre le défilement normal, sélectionnez l'option de menu **Effacer curseur**.





Configuration de l'image du Echosounder

Utilisez les options du menu du Echosounder pour régler l'image. Lorsque le curseur est actif, certaines options du menu du Echosounder sont remplacées par des fonctions du mode Curseur. Sélectionnez **Clear cursor (Effacer Curseur)** pour revenir au menu normal du Echosounder.

L'échelle

Le réglage de l'échelle détermine la profondeur de l'eau visible à l'écran.

Échelle Auto

Par défaut, l'échelle est configurée sur Auto. Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin. Il est recommandé d'utiliser ce réglage pour la plupart des utilisations de sondeur.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Permet de sélectionner une échelle spécifique de profondeur qui ne soit pas liée à la profondeur de l'eau.

Échelle Personnalisée

Cette option vous permet de configurer manuellement les limites haute et basse de l'échelle.

→ **Remarque:** Lorsque vous définissez une échelle personnalisée, le sondeur passe en mode manuel. Si le fond est nettement en deçà de l'échelle définie la plus basse, vous pouvez perdre de la profondeur numérique.

Fréquence du Echosounder

L'unité GO7 prend en charge les fréquences de plusieurs transducteurs. Les fréquences disponibles dépendent du module du transducteur connecté.

Vous pouvez afficher simultanément deux fréquences à la fois en sélectionnant les doubles fenêtres du Echosounder à la page

Accueil.

Log Sondeur

Sélectionnez pour démarrer et arrêter l'enregistrement des données de Echosounder. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Enregistrement des données du log*" à la page 85.

Gain

Le gain permet de contrôler la sensibilité du Echosounder. Plus vous augmentez le gain, plus l'image est détaillée. Cependant, une valeur de gain trop élevée peut introduire des interférences dans l'image. Si la valeur du gain est trop faible, certains échos sont susceptibles de ne pas être affichés.

Gain Auto

La fonction Auto gain (Gain auto) maintient la sensibilité à un niveau approprié dans la plupart des conditions. En mode Gain auto, vous pouvez configurer un décalage positif ou négatif qui sera appliqué au gain auto.

Couleur

Des couleurs différentes sont attribuées aux signaux Echosounder puissants ou faibles pour indiquer la différence de puissance du signal. Les couleurs appliquées dépendent de la palette que vous sélectionnez. Plus vous augmentez le paramètre d'intensité des couleurs, plus les échos sont nombreux à figurer dans la couleur des échos puissants de la gamme.

Palettes

Vous pouvez faire votre choix parmi plusieurs palettes d'affichage optimisées pour différentes conditions de pêche.

Options Downscan

Permet d'accéder à des options de définition de l'image DownScan. Cette option de menu est disponible lorsque Overlay downscan est sélectionné dans la boîte de dialogue de réglage de l'écho. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "*Réglages du sondeur*" à la page 87.

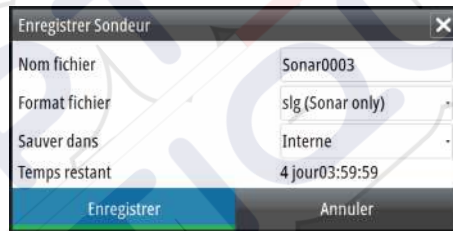
Mise en pause du Echosounder

Vous pouvez mettre en pause le Echosounder pour examiner ses échos.

Cette fonction est très utile lorsque vous souhaitez positionner avec précision un waypoint dans la fenêtre du Echosounder ou si vous utilisez le curseur pour mesurer la distance entre 2 éléments de l'image.

Enregistrement des données du log

Vous pouvez enregistrer les données du radar et les sauvegarder en interne dans l'unité ou sur une carte insérée dans le lecteur de carte de l'unité. Sélectionnez l'option de menu Log sonar (Log du sondeur), puis Record (Enregistrer) dans la boîte de dialogue Record Echo (Enregistrement de l'écho).



Lorsque les données Echosounder sont en cours d'enregistrement, un symbole rouge clignote dans l'angle supérieur gauche et un message apparaît par intermittence en bas de l'écran.

Nom fichier

Spécifiez un nom pour l'enregistrement (log).

Format de fichier

Sélectionnez un format de fichier dans le menu déroulant, slg (Echosounder uniquement), xtf (DownScan uniquement*) ou sl2 (Echosounder et DownScan).

→ **Remarque:** Le format XTF est réservé à une utilisation avec des outils de visualisation de Echosounder tiers uniquement.

Save to (Enregistrer dans)

Permet d'indiquer si l'enregistrement doit être effectué en interne ou sur une carte mémoire insérée dans le lecteur de carte.

Time remaining (Temps restant)

Affiche le temps alloué restant qui est disponible pour les enregistrements.

Visualisation des données enregistrées du sondeur

Les fichiers du sondeur enregistrés en interne et en externe peuvent être visualisés s'ils sont sélectionnés.

Le fichier journal s'affiche sous forme d'image mise en pause. Vous pouvez contrôler le défilement et l'affichage à l'aide de l'option de menu Rejouer (Replay).

Vous pouvez utiliser le curseur de l'image rejouée, puis créer un panorama de l'image comme sur une image d'écho normale.

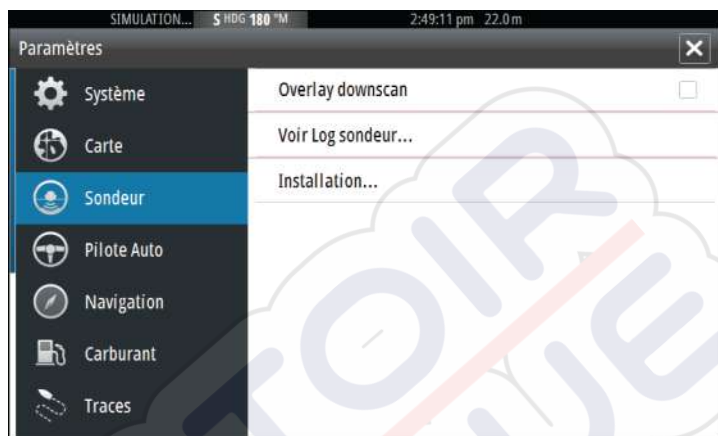
Si un ou plusieurs canaux ont été enregistrés dans le fichier d'écho sélectionné, vous pouvez sélectionner le canal à afficher.

Arrêt de l'enregistrement des données du log

Sélectionnez l'option de menu Log sonar (Log du sondeur), puis Stop (Arrêt) dans la boîte de dialogue d'enregistrement de l'écho pour arrêter l'enregistrement des données du Echosounder.



Réglages du Echosounder



Overlay downscan

Lorsqu'un transducteur HDI avec DownScan est connecté à votre système, vous pouvez superposer des images DownScan sur l'image d'Echosounder normale.

Lorsqu'il est activé, le menu du Echosounder s'agrandit pour proposer les options DownScan de base.

View Echosounder log (Voir log du sondeur)

Utilisé pour afficher les enregistrements du Echosounder. Le fichier s'affiche sous forme d'image mise en pause et vous pouvez contrôler le défilement et l'affichage à partir du menu.

Vous pouvez utiliser le curseur sur l'image, mesurer les distances et définir les options d'affichage comme sur une image de Echosounder en direct. Si un ou plusieurs canaux ont été enregistrés dans le fichier de Echosounder sélectionné, vous pouvez sélectionner le canal à afficher.

Vous pouvez quitter la fonction d'affichage en sélectionnant le **X** dans le coin supérieur droit.

Installation

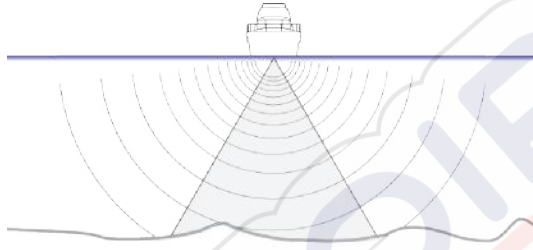
Utilisée pour l'installation et la configuration. Reportez-vous au manuel d'installation du système GO7.



9

Downscan

DownScan permet d'obtenir des images détaillées de la structure se trouvant directement sous votre bateau, à une profondeur de 92 m (300 pieds). La page DownScan est accessible via la page Home (Accueil) lorsque le transducteur DownScan est connecté.



L'image DownScan



- 1 Profondeur
- 2 Température
- 3 Fréquence
- 4 Boutons de zoom
- 5 Échelle de portée

Zoom sur l'image DownScan

Vous pouvez effectuer un zoom sur une image DownScan à l'aide des icônes de la fenêtre de zoom.

Utilisation du curseur sur la fenêtre DownScan

Par défaut, le curseur n'apparaît pas sur l'image DownScan.

Lorsque vous touchez l'écran, le curseur apparaît, la fenêtre d'information est activée, la profondeur au niveau de la position du curseur s'affiche et l'image cesse de défiler.

Pour supprimer les éléments du curseur et le curseur de la fenêtre, sélectionnez l'option **Clear cursor (Effacer curseur)**.

Goto Curseur

Vous pouvez naviguer vers une position sélectionnée sur l'image en positionnant le curseur sur la fenêtre, puis en utilisant l'option **Goto Cursor** dans le menu.

Mesure de distances

Vous pouvez utiliser le curseur pour mesurer la distance entre la position de deux points sur l'image.

Il est plus facile d'utiliser la fonction de mesure lorsque l'image est mise en pause.

1. Positionnez le curseur à l'endroit dont vous voulez mesurer la distance
2. Démarrez la fonction de mesure à partir du menu
3. Placez le curseur sur le second point de mesure
 - Une ligne est alors tracée entre les points de mesure et la distance apparaît dans la fenêtre Informations
4. Continuez à sélectionner de nouveaux points de mesure si nécessaire

Vous pouvez utiliser le menu pour repositionner le point de départ et d'arrivée tant que la fonction de mesure est activée.

Si vous sélectionnez **Fin Mesure**, l'image poursuit son défilement normal.

Visualisation de l'historique DownScan

Vous pouvez créer un panorama de l'historique de l'image en faisant glisser l'image vers la gauche et la droite.

Pour poursuivre le défilement DownScan normal, sélectionnez l'option de menu **Clear cursor (Effacer curseur)**.

Configuration de l'image DownScan

Utilisez le menu DownScan pour régler l'image. Lorsque le curseur est actif, certaines options du menu sont remplacées par des fonctions du mode Curseur. Sélectionnez **Clear cursor (Effacer Curseur)** pour revenir au menu normal.



Échelle

Le réglage de l'échelle détermine la profondeur de l'eau visible sur l'image.

Échelle Auto

Par défaut, l'échelle est configurée sur Auto. Si vous sélectionnez Auto, le système affiche automatiquement la hauteur totale entre la surface de l'eau et le fond marin.

Niveaux d'échelle prédéfinis

Permet de sélectionner une échelle spécifique de profondeur qui ne soit pas liée à la profondeur de l'eau.

Fréquence

DownScan peut être utilisé à une fréquence de 800 kHz ou de 455 kHz. La fréquence 800 kHz offre la résolution la plus élevée avec une échelle moins grande. La fréquence 455 kHz offre la meilleure échelle, mais avec une résolution inférieure.

Contraste

Le contraste détermine la luminosité entre les zones claires et les zones sombres de l'écran. Cela permet de distinguer plus aisément l'objet de l'arrière-plan.

Faites glisser la barre vers le haut ou le bas pour obtenir le contraste désiré ou sélectionnez Auto contraste (Contraste auto).

Palettes

Vous pouvez faire votre choix parmi plusieurs palettes d'affichage optimisées pour différentes conditions de pêche.

Enregistrer les données DownScan

Vous pouvez enregistrer les données DownScan et enregistrer le fichier en interne dans l'unité ou sur la carte mémoire insérée dans le lecteur de carte, comme décrit dans la section "*Enregistrement des données du log*" à la page 85.

Mise en pause de l'image DownScan

Vous pouvez mettre en pause l'image DownScan afin de pouvoir examiner les structures et autres images plus en détail.

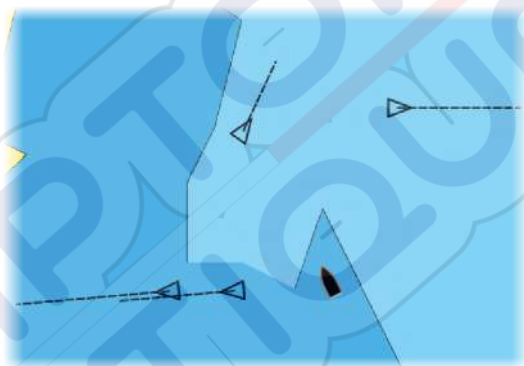
Cette fonction est très utile lorsque vous souhaitez positionner avec précision un waypoint sur l'image DownScan ou si vous utilisez le curseur pour mesurer la distance entre 2 éléments de l'image.

10

AIS



Si un NAIS400, un AI50 ou une VHF NMEA 2000 prenant en charge l'AIS (système d'identification automatique) est connecté au réseau, toute cible détectée par ces appareils peut être affichée et suivie. Vous pouvez également visualiser les messages et la position des dispositifs transmetteurs de données DSC à portée de votre bateau.




Les cibles AIS peuvent être affichées sous forme de superposition sur les images des cartes ; cette fonction est donc utile pour garantir une navigation sécurisée et éviter les collisions. Vous pouvez définir des alarmes destinées à vous alerter en cas de rapprochement excessif d'une cible AIS ou de perte de la cible.



Symboles des cibles AIS

Le système utilise les symboles des cibles AIS indiqués ci-dessous :

Symbole	Description
	Cible AIS « dormante » (sans erre ou au mouillage).
	Cible AIS mobile et sécurisée avec ligne d'extension de cap.

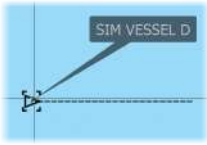
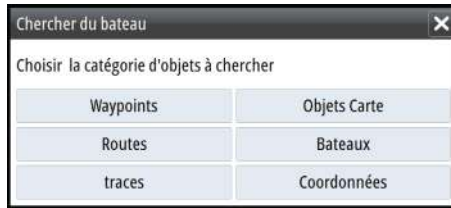
Symbole	Description
	<p>Cible AIS dangereuse, illustrée par la ligne en gras.</p> <p>Une cible est considérée comme dangereuse en fonction des réglages CPA et TCPA. Reportez-vous à la section <i>"Définition d'un bateau comme dangereux"</i> à la page 100.</p>
	<p>Cible AIS perdue.</p> <p>Quand aucun signal n'est reçu d'une cible pendant une période définie, cette cible est considérée comme perdue.</p> <p>Le symbole de la cible indique la dernière position connue de la cible avant que la réception de signaux de cette cible ne soit perdue.</p>
	<p>Cible AIS sélectionnée et activée en sélectionnant son icône.</p> <p>La cible revient à son symbole par défaut lorsque le curseur est retiré du symbole.</p>

Affichage des informations sur les cibles AIS

Recherche d'éléments AIS

Vous pouvez rechercher des cibles AIS en utilisant l'option **Chercher** dans la fenêtre Outils.

Dans une fenêtre de carte, vous pouvez rechercher des cibles AIS en utilisant l'option **Chercher** du menu. Si le curseur est actif, le système recherche des bateaux se situant autour de la position du curseur. Si le curseur est inactif, le système recherche des bateaux se situant autour de la position de votre bateau.



Affichage des informations sur les cibles AIS

Lorsque vous sélectionnez une icône AIS sur la fenêtre de carte, le symbole change pour afficher la cible sélectionnée et le nom du bateau s'affiche.

Vous pouvez afficher des informations détaillées sur une cible en sélectionnant la fenêtre contextuelle AIS ou via le menu lorsque la cible en question est sélectionnée.



Appel d'un bateau AIS

Si le système comprend une radio VHF prenant en charge les appels DSC (ASN - Appel Sélectif Numérique) via NMEA 2000, vous pouvez lancer un appel DSC à d'autres bateaux via le GO7.

L'option d'appel est disponible dans la boîte de dialogue **Détails bateau AIS** et dans la boîte de dialogue d'état **Bateau**, activée dans la fenêtre **Outils**.

Vous pouvez changer de canal ou annuler l'appel dans la boîte de dialogue **Appel**. La boîte de dialogue **Appel** se ferme lorsque la connexion est établie.



AIS SART



Dès qu'une AIS SART (balise de recherche et de sauvetage) est activée, elle commence à transmettre ses données de position et d'identification. Ces données sont reçues par votre appareil AIS.

Si votre récepteur AIS n'est pas compatible avec AIS SART, il interprète les données AIS SART reçues comme un signal provenant d'un transmetteur AIS standard. Une icône est placée sur la carte, mais il s'agit d'une icône de bateau AIS.

Si votre récepteur AIS est compatible avec AIS SART, la réception de données AIS SART entraîne les effets suivants :

- Une icône AIS SART est placée sur la carte à la position envoyée par l'AIS SART
- Un message d'alarme s'affiche

Si vous avez activé la sirène, une alarme sonore se déclenche après réception du message d'alarme.

→ **Remarque:** L'icône s'affiche en vert lorsque les données AIS SART reçues constituent un test et non un message actif.

Message d'alarme AIS SART

Lorsque des données sont reçues d'un AIS SART, un message d'alarme s'affiche. Ce message comprend le numéro MMSI unique de l'AIS SART, sa position, sa distance et son cap par rapport à votre bateau.



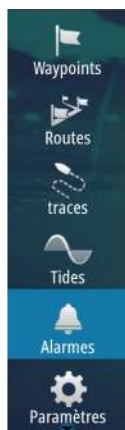
Vous disposez de trois options :

1. Ignorer
 - L'alarme est coupée et le message est fermé. L'alarme ne s'affiche plus
2. Sauvegarder Waypoint
 - Le waypoint est enregistré dans votre liste de waypoints. Ce nom de waypoint a pour préfixe MOB AIS SART - suivi du numéro MMSI unique du SART. Par exemple : MOB AIS SART - 12345678.
3. Activer la fonction MOB
 - L'écran affiche une vue agrandie de la fenêtre de carte, centrée sur la position AIS SART
 - Le système crée une route active vers la position AIS SART

Lorsque des données sont reçues d'un AIS SART, un message d'alarme s'affiche. Ce message comprend le numéro MMSI unique de l'AIS SART, sa position, sa distance et son cap par rapport à vos bateaux.

Si vous sélectionnez l'icône AIS SART sur la fenêtre de carte, vous obtenez les détails MOB de l'AIS.

- **Remarque:** Si la fonction MOB est déjà activée, celle-ci sera annulée et remplacée par la nouvelle route vers la position AIS SART !
- **Remarque:** Si vous ignorez l'alarme, l'icône AIS SART reste visible sur votre carte et l'AIS SART demeure dans la liste des bateaux.
- **Remarque:** Si l'AIS ne reçoit plus le message AIS SART, celui-ci reste dans la liste des bateaux pendant 10 minutes après la réception du dernier signal.



Alarmes du bateau

Vous pouvez définir plusieurs alarmes destinées à vous alerter en cas d'approche par une cible des limites de portée prédéfinies ou de perte d'une cible précédemment identifiée.



Bateau dangereux

Contrôle si une alarme doit être activée lorsqu'un bateau s'approche du CPA ou du TCPA prédéfini. Consultez la section "Définition d'un bateau comme dangereux" à la page 100.

Bateau perdu AIS

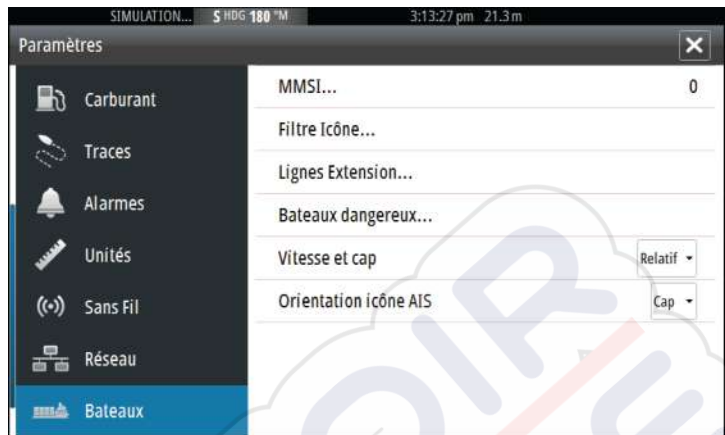
Détermine la portée des bateaux perdus. Lorsqu'un bateau est perdu à l'intérieur de la portée définie, une alarme s'active.

→ **Remarque:** La case à cocher indique si l'infobulle des alarmes est affichée et si une alarme est activée. Le CPA et le TCPA définissent si un bateau peut être considéré comme dangereux, que l'état soit activé ou désactivé.

Message bateau

Permet de définir si une alarme sera activée lors de la réception d'un message émis par une cible AIS.

Réglages du bateau



Numéro MMSI de votre bateau

Vous devez avoir saisi votre numéro MMSI (Maritime Mobile Service Identity) personnel dans le système pour recevoir les messages adressés par les bateaux AIS et DSC.

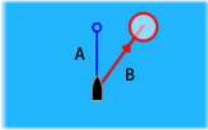
La saisie du numéro MMSI est également importante pour éviter que votre bateau ne s'affiche comme une cible AIS sur la carte.

→ **Remarque:** L'option Message bateau accessible dans les réglages des alarmes doit être activée pour afficher les messages MMSI.

Filtres Icône

Par défaut, toutes les cibles sont affichées dans la fenêtre si un récepteur AIS est connecté au système.

Vous pouvez choisir de ne pas afficher de cibles ou de filtrer les icônes en fonction des réglages de sécurité, de distance et de vitesse du bateau.

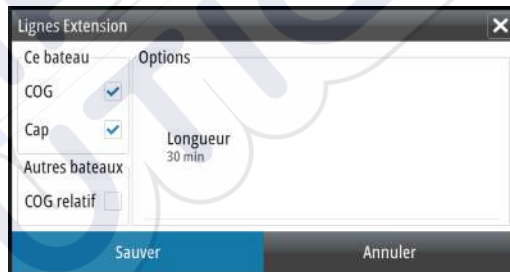


Lignes Extension

La longueur des lignes d'extension de votre bateau, mais aussi d'autres bateaux, peut être configurée par l'utilisateur.

- A : Cap
- B : Cap sur le Fond (COG)

La longueur des lignes d'extension est définie sous forme de distance fixe ou pour indiquer la distance que parcourra le bateau pendant la période sélectionnée. Si aucune option n'est activée pour **This vessel (Ce bateau)**, aucune ligne d'extension ne s'affiche pour votre bateau.



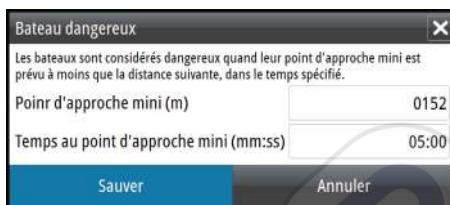
Les informations relatives au cap de votre bateau sont lues par le compas actif et les informations COG sont reçues en provenance du GPS actif.

Pour ce qui est des autres bateaux, les données COG sont incluses dans le message reçu par le système AIS.

Définition d'un bateau comme dangereux

Vous pouvez configurer une zone de garde invisible autour de votre bateau. Lorsqu'une cible s'approche à cette distance, le symbole change pour afficher le symbole de cible « dangereuse ». Une

alarme se déclenche si cette fonction est activée dans la fenêtre Réglages Alarmes.



Bateau dangereux	
Les bateaux sont considérés dangereux quand leur point d'approche mini est prévu à moins que la distance suivante, dans le temps spécifié.	
Point d'approche mini (m)	0152
Temps au point d'approche mini (mm:ss)	05:00
Sauver Annuler	

Indication de vitesse et de cap

La ligne d'extension peut être utilisée pour indiquer la vitesse et le cap des cibles en tant que mouvement (vrai) absolu sur la carte ou par rapport à votre bateau.

Un style de ligne différent est utilisé sur les lignes d'extension pour indiquer le mouvement, comme expliqué ci-dessous.



Cibles AIS affichées avec mouvement Absolu



Cibles AIS affichées avec mouvement Relatif

Orientation de l'icône AIS

Définit l'orientation de l'icône AIS en fonction des informations relatives au cap ou au COG.

11

Fenêtres Instruments

Les fenêtres Instruments comportent plusieurs types d'indicateurs (analogiques, numériques et à barrettes) que vous pouvez personnaliser pour afficher des données déterminées. La fenêtre Instruments affiche les données à l'aide de tableaux de bord. Vous pouvez configurer jusqu'à dix tableaux de bord dans la fenêtre Instruments.

→ **Remarque:** Pour inclure des informations sur le carburant/moteur, celles-ci doivent être configurées dans la fenêtre Réglages.

Tableaux de bord

Il existe un ensemble de styles de tableaux de bord prédéfinis pour l'affichage des informations relatives au bateau, à la navigation et à la pêche.

Vous pouvez basculer d'un tableau de bord à l'autre dans une fenêtre en sélectionnant les boutons fléchés gauche et droit ou en sélectionnant le tableau de bord en question dans le menu.



Tableau de bord Bateau



Tableau de bord Navigation

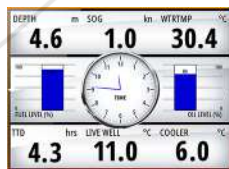


Tableau de bord Pêche

→ **Remarque:** Si d'autres systèmes (par ex. CZone) sont présents sur le réseau, il est possible d'activer des tableaux de bord supplémentaires dans le menu.

Personnalisation de la fenêtre Instruments

Vous pouvez personnaliser la fenêtre Instruments en modifiant les données de chaque indicateur du tableau de bord, en modifiant la disposition du tableau de bord et en ajoutant de nouveaux tableaux de bord. Vous pouvez également configurer des limites pour les indicateurs analogiques.

Toutes les options d'édition sont accessibles depuis le menu de la fenêtre Instruments.

Les options d'édition proposées varient en fonction des sources de données connectées à votre système.

Éditer un tableau de bord

Activez le tableau de bord que vous souhaitez modifier, puis :

1. Activez le menu.
2. Sélectionnez l'option Éditer.
3. Sélectionnez l'indicateur que vous souhaitez modifier. L'indicateur sélectionné est indiqué par un fond bleu.
4. Sélectionnez l'information à afficher, configurez les limites, puis modifiez la source d'informations.
5. Enregistrez vos modifications en sélectionnant l'option Sauvegarder dans le menu.



12

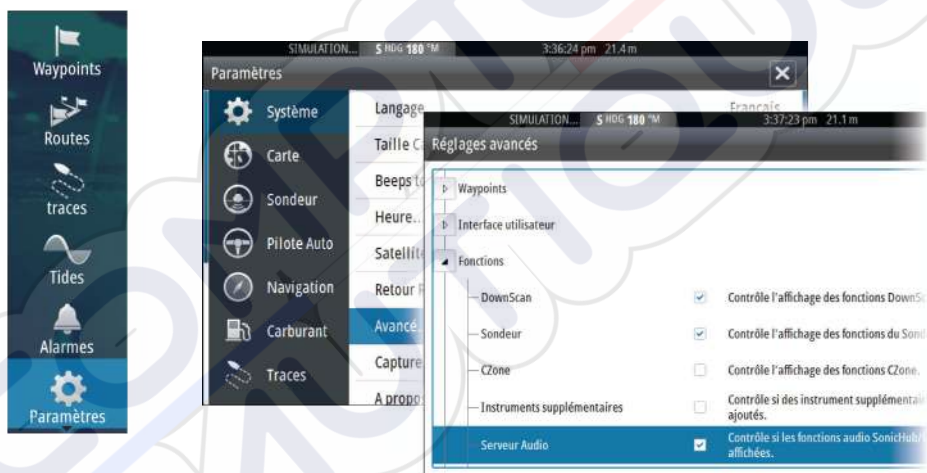
Audio

Si un serveur SonicHub ou un système FUSION de divertissement marin est connecté au réseau NMEA 2000, vous pouvez utiliser le GO7 pour contrôler et personnaliser le système audio de votre bateau.

Pour pouvoir utiliser votre appareil, montez-le conformément aux instructions d'installation du GO7 et à la documentation livrée avec l'appareil audio.

Activation de la fonction audio

Un appareil compatible connecté au réseau NMEA 2000 devrait être automatiquement identifié par le système. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction à partir de la boîte de dialogue **Réglages avancés**.



La fenêtre Audio





Vous pouvez activer la fenêtre Audio en activant Audio dans la barre Instruments.



Les boutons, outils et options de contrôle varient d'une source audio à une autre, tel que décrit plus loin dans ce chapitre.







- 1 Source audio
- 2 Boutons de contrôle audio
- 3 Audio
- 4 Outils audio



Boutons de contrôle audio

Icône	Tuner	VHF	DVD	Lecture
	Sélectionner pour afficher la liste des sources disponibles			
	Sélectionner pour choisir la fréquence précédente/ suivante Maintenir le bouton enfoncé pour recevoir un canal		Sélectionner pour faire un retour rapide/une avance rapide	Sélectionner pour choisir la piste précédente /suivante
	Sélectionner pour choisir le canal favori précédent/ suivant		N/A	N/A
	N/A	N/A	Sélectionner pour démarrer	

Icône	Tuner	VHF	DVD	Lecture
	N/A	N/A		Sélectionner pour mettre en pause la lecture
	Sélectionner pour afficher le contrôle du volume			

Outils audio

Icône	Tuner	VHF	Lecture
	Puissance du signal	N/A	N/A
	N/A	N/A	Sélectionner pour activer/désactiver la fonction de répétition. L'icône apparaît en couleur lorsque la fonction est active.
	N/A	N/A	Sélectionner pour activer/désactiver le mode de lecture aléatoire. L'icône apparaît en couleur lorsque la fonction est active.
	Sélectionner pour afficher les menus utilisés pour la configuration des zones et du contrôle principal		

Icône	Tuner	VHF	Lecture
	Sélectionner pour afficher les stations favorites du tuner	Sélectionner pour afficher les canaux favoris du VHF	Sélectionner pour afficher le menu natif de la source active
	Sélectionner pour afficher les réglages optionnels pour la source active		

Configuration du système audio

Haut-parleurs

Zones de haut-parleurs

Le GO7 peut être configuré pour contrôler différentes zones audio. Le nombre de zones dépend du serveur audio connecté à votre système.

Vous pouvez régler la balance, le volume et les limites de volume individuellement pour chaque zone. Les réglages des basses et des aigus sont appliqués à l'ensemble des zones.

Contrôle général du volume

Par défaut, le réglage du volume de toutes les zones des haut-parleurs s'effectue lorsque vous réglez le volume. Vous pouvez définir à quelles zones s'appliqueront les augmentations/ diminutions de volume.

Sélection du Région Tuner

Avant d'utiliser la radio FM ou AM ou une radio VHF, vous devez sélectionner la région appropriée à votre localisation.

Déconnexion de Sirius de la source AUX

Si une radio Sirius est connectée à la radio/au serveur FUSION, la source AUX est automatiquement connectée au flux Sirius. **Sirius** apparaît alors dans la liste de source lorsque le serveur FUSION est actif.

Pour utiliser la source AUX pour un appareil différent, le Sirius doit être déconnecté de la source AUX.

→ **Remarque:** Pour utiliser SiriusXM, un tuner SiriusXM facultatif doit être connecté au serveur FUSION.

Utilisation du système audio

1. Sélectionnez Audio dans la barre Instruments pour activer la superposition Audio
2. Sélectionnez l'icône Options, puis sélectionnez le serveur audio
3. Sélectionnez l'icône Source, puis sélectionnez la source audio
 - Le nombre de sources dépend du serveur audio actif
4. Utilisez les boutons de la fenêtre pour commander votre système audio

Pour avoir un aperçu des boutons et outils de commande audio, reportez-vous à la section "*Boutons de commande audio*" à la page 105 et "*Outils audio*" à la page 106.

Pour connaître les options disponibles, reportez-vous à la documentation fournie avec votre équipement audio.

Canaux favoris

Dès réception d'un canal VHF ou d'un tuner, vous pouvez ajouter la station à la liste de stations favorites. Cette liste permet d'afficher, de sélectionner et de supprimer tous vos canaux favoris.

Vous pouvez naviguer parmi les canaux favoris via les boutons haut/bas de la fenêtre Audio.

Radio Sirius (Amérique du Nord uniquement)

Liste des canaux

La liste des canaux affiche tous les canaux Sirius disponibles, que vous disposiez ou non d'une souscription à ces canaux.

Liste des favoris

Vous pouvez créer une liste de vos canaux Sirius favoris à partir de la liste des canaux. Vous ne pouvez pas ajouter les canaux auxquels vous n'avez pas souscrit.

Verrouillage des canaux

Vous pouvez verrouiller des canaux Sirius sélectionnés pour qu'ils ne soient pas diffusés. Un code à 4 chiffres doit être saisi pour verrouiller les canaux et le même code doit être entré à nouveau pour les déverrouiller.



13

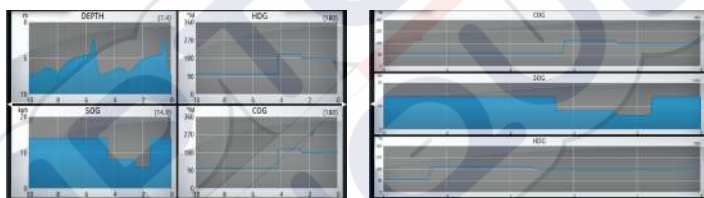
Plots temps

Le GO7 peut afficher l'historique des données dans différents plots (tracés). Les plots peuvent être affichés en plein écran ou combinés avec d'autres fenêtres.

Fenêtre Plot temps

La fenêtre Plot temps (tracés de temps) se compose de deux dispositions prédéfinies. Vous pouvez basculer d'une disposition à l'autre en sélectionnant les flèches droite et gauche de la fenêtre. Vous pouvez également sélectionner la disposition à partir du menu.

Vous pouvez choisir quelles données représenter sur une fenêtre plot temps et définir l'échelle de temps pour chaque tracé.



Disposition 1

Disposition 2

Données manquantes

Si les données ne sont pas disponibles, le tracé correspondant apparaît sous la forme d'une ligne en pointillés et est aplani au point où les données ont été perdues. Lorsque les données sont de nouveau disponibles, une ligne en pointillés joint les deux points, affichant ainsi une ligne de tendance moyenne reliant les données manquantes.

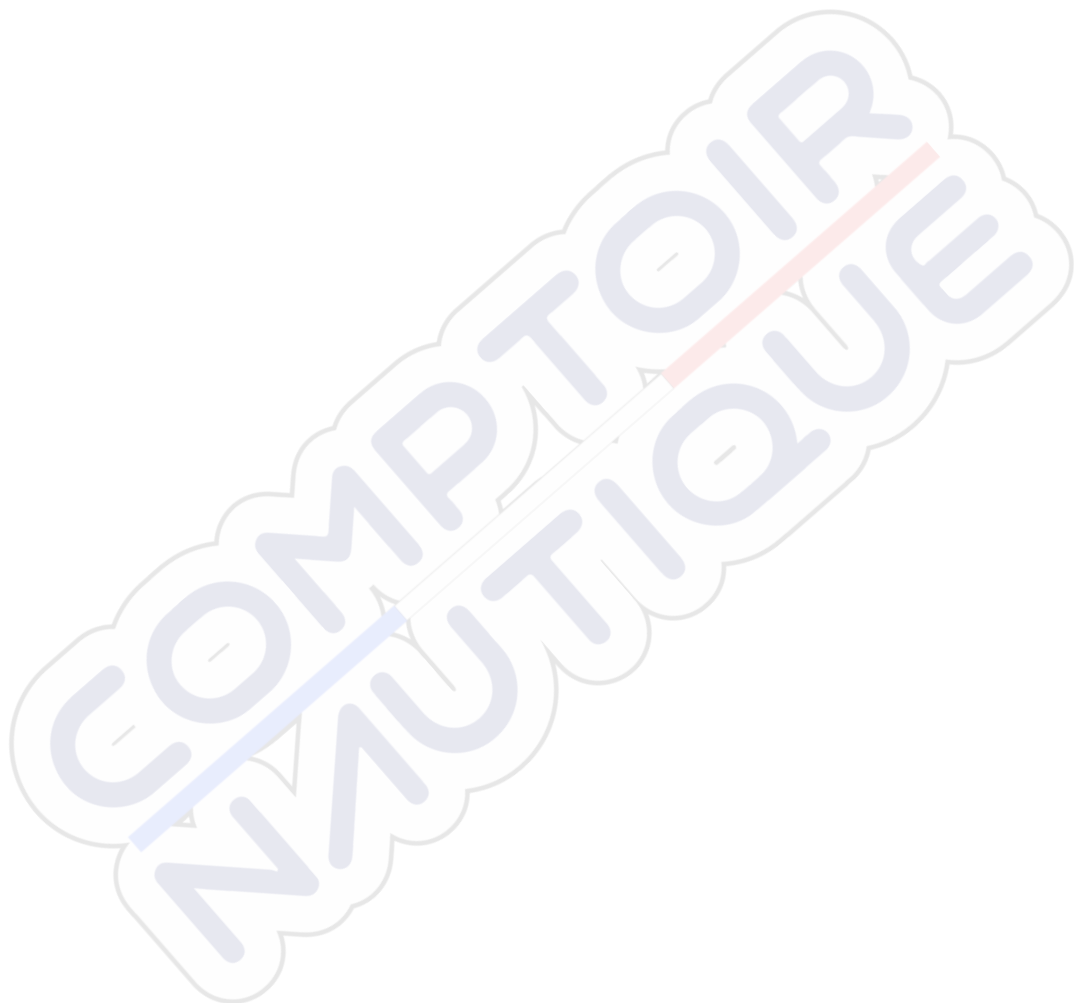
Sélection des données

Chaque champ de données peut être modifié pour afficher le type de données favori et l'échelle de temps.

1. Sélectionnez l'option Éditer dans le menu
2. Activez le champ que vous souhaitez modifier
3. Changez le type d'information et éventuellement l'échelle
4. Enregistrez vos modifications

Les données disponibles pour les Plots Temps sont par défaut les sources utilisées par le système. Si plus d'une source de données est

disponible pour un type de données, vous pouvez choisir d'afficher les autres sources de données dans le Plot Temps. Vous pouvez changer le type de données en utilisant l'option Source de données dans le menu.



14

Alarmes

Systèmes d'alarme

Le système recherche continuellement les situations dangereuses et les défaillances au cours de son fonctionnement. Lorsqu'une situation d'alerte est signalée, un message d'alarme s'affiche instantanément à l'écran.

Si vous avez activé la sirène, ce message d'alarme est suivi d'une alarme sonore et l'interrupteur de l'alarme externe s'active.

L'alarme est enregistrée dans la liste des alarmes dans laquelle vous pouvez en consulter les détails et effectuer les actions correctives appropriées.

Type de messages

Les messages sont classés selon le degré d'influence que la situation constatée a sur votre bateau. Les codes couleur suivants sont utilisés :

Couleur	Importance
Rouge	Critique
Orange	Important
Jaune	Standard
Bleu	Avertissement
Vert	Avertissement de moindre importance

Alarmes individuelles

Les alarmes individuelles sont affichées avec le nom de l'alarme comme titre, suivi des détails de l'alarme.



Alarmes multiples



Lorsque plusieurs alarmes sont activées simultanément, l'écran affiche une liste de 3 alarmes maximum. Les alarmes apparaissent par ordre chronologique, avec l'alarme survenue en premier en haut de la liste. Les autres alarmes demeurent disponibles dans la boîte de dialogue Alarmes.

Confirmation d'un message

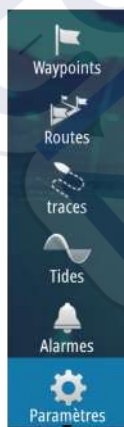
La boîte de dialogue des alarmes propose les options suivantes pour confirmer un message :

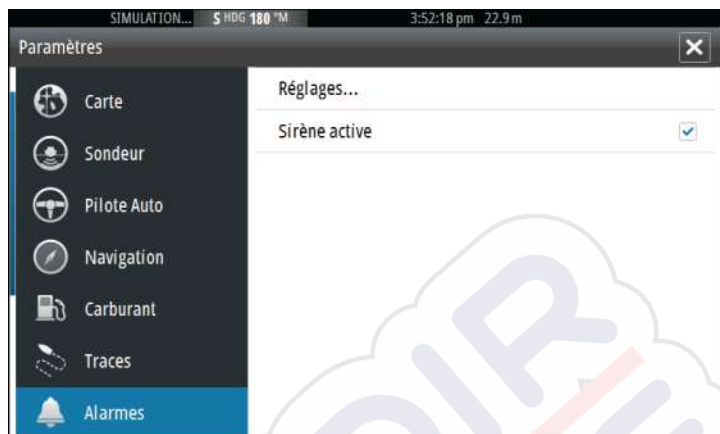
- **Fermer**
Configure l'état d'une alarme sur Validé, ce qui signifie que vous êtes informé de la situation d'alarme. L'alarme / sirène s'arrête et la boîte de dialogue des alarmes disparaît. L'alarme demeure toutefois active dans la liste des alarmes jusqu'à ce que l'événement ayant causé l'alarme ait disparu.
- **Désactiver**
Désactive le réglage actuel de l'alarme. L'alarme ne s'affiche plus, excepté si vous la réactivez dans la boîte de dialogue Alarmes.

Il n'y a pas de temps limite pour l'alarme et le message d'alarme. Ils restent activés jusqu'à ce que vous les confirmiez ou que l'événement ayant causé l'alarme ait disparu.

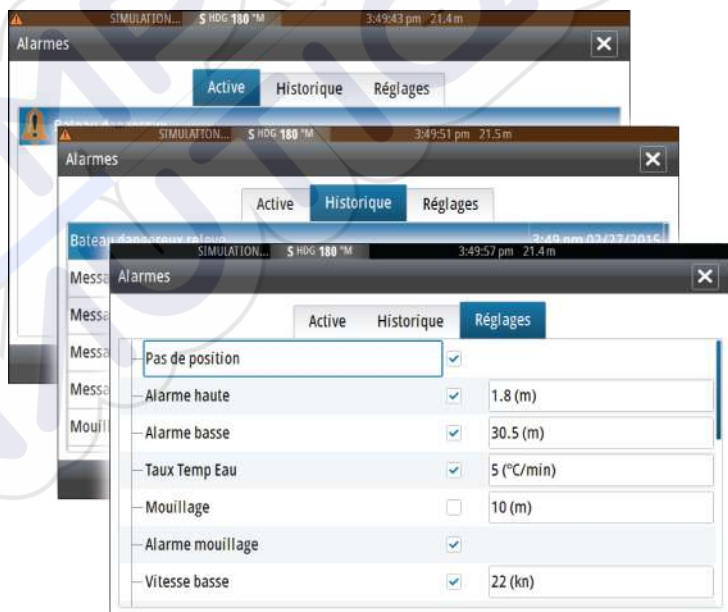
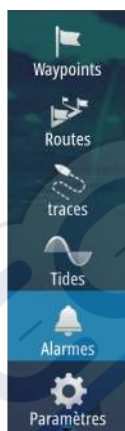
Boîte de dialogue des alarmes

Toutes les alarmes sont définies dans la boîte de dialogue Réglage Alarmes.





Les boîtes de dialogue des alarmes peuvent également être activées depuis la fenêtre Outils. Les boîtes de dialogue des alarmes comprennent des informations sur les alarmes actives et l'historique des alarmes.



15

Outils

Par défaut, la fenêtre Outils comprend les icônes utilisées pour accéder aux options et outils communs à toutes les fenêtres.

Si un équipement externe est intégré au GO7, il se peut que de nouvelles icônes apparaissent dans la fenêtre Outils. Ces icônes sont utilisées pour accéder aux fonctionnalités des équipements externes.



Waypoints/routes/traces

Liste détaillée des waypoints, routes et traces.

Sélectionnez le waypoint, la route ou la trace à modifier ou supprimer.

Marées

Affiche les informations de marée pour la station de marées la plus proche de votre position.

Sélectionnez les boutons fléchés de la fenêtre pour modifier la date ou sélectionnez le champ de données pour accéder à la fonction de calendrier.

Toutes les stations de marées disponibles peuvent être sélectionnées à partir du menu.

Alarmes

Alarmes actives

Affiche la liste des alarmes activées.

Historique d'alarmes

Liste de toutes les alarmes avec le tampon horaire.

Réglage Alarmes

Liste de toutes les options d'alarme du système, avec le réglage actuel.

Paramètres

Permet d'accéder aux réglages de l'application et du système.

Bateaux

Liste des statuts

Liste de tous les bateaux AIS et DSC, ainsi que les informations disponibles les concernant.

Liste de messages

Liste de tous les messages reçus en provenance d'autres bateaux AIS avec le tampon horaire.

Soleil, Lune

Affiche le lever et le coucher du soleil, ainsi que le lever et le coucher de la lune pour une position en fonction de la date et de la latitude/longitude de la position saisies.

Calculateur de trajet

Trajet 1 / Trajet 2 (Trip 1 / Trip 2)

Affiche des informations de trajet et de moteur, avec une option de réinitialisation de tous les champs de données.

Aujourd'hui

Affiche des informations de trajet et de moteur à la date du jour. Tous les champs de données sont automatiquement réinitialisés en cas de modification de la date.

Fichier

Système de gestion des fichiers, waypoints, routes, Tracks et réglages.

Copie de fichiers sur une carte dans le lecteur de carte

Vous pouvez copier des captures d'écran et des logs sur une carte insérée dans le lecteur de carte. Vous pouvez également exporter les paramètres système, les waypoints, les routes et les Tracks sur une carte. L'exportation des fichiers est décrite dans la section "*Maintenance*" à la page 121.

Trouver

Fonction de recherche pour les éléments de la carte (waypoints, routes, tracés, etc.).

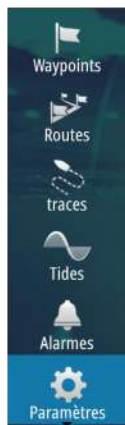


16

Simulateur

La fonction de simulation vous permet de savoir comment l'unité fonctionne en position immobile, sans être connectée au Echosounder, GPS, etc.

Le simulateur permet de vous familiariser avec le fonctionnement de votre unité avant de l'utiliser en navigation.



La barre d'état indique si le simulateur est activé.

Mode Démo

Ce mode présente automatiquement les principales fonctions du produit, par exemple le changement automatique des pages, le réglage des paramètres, l'ouverture des menus, etc.

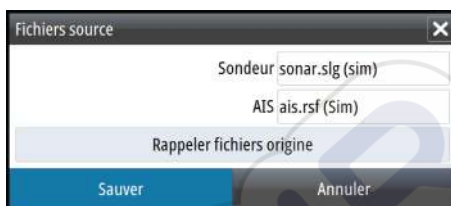
Si vous touchez l'écran tactile lorsque le mode démo est en marche, celui-ci se met en pause. Au bout d'un certain temps, le mode démo reprend et tous les réglages qui ont été modifiés sont restaurés sur les paramètres par défaut.

→ **Remarque:** Le mode Démo est conçu pour les démonstrations de vente et les showrooms.

Fichiers source du simulateur

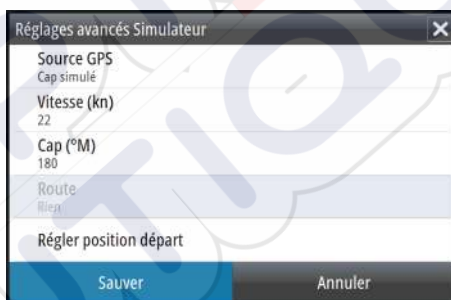
Vous pouvez sélectionner les fichiers de données utilisés par le simulateur. Votre système comporte un ensemble de fichiers

sources, mais vous pouvez également importer des fichiers en introduisant une carte dans le lecteur de carte. Vous pouvez également utiliser vos propres fichiers enregistrés dans le simulateur.



Réglages avancés Simulateur

Les Réglages avancés Simulateur permettent un contrôle manuel du simulateur.



Source GPS

Sélectionne l'emplacement à partir duquel les données GPS sont générées.

Vitesse, Cap et Route

Option utilisée pour saisir manuellement des valeurs lorsque la source GPS est configurée sur Cap simulé ou Route simulée. Sinon, les données GPS, y compris vitesse et cap, sont reprises à partir des fichiers source sélectionnés.

Régler position départ

Place votre bateau sur la position actuelle du curseur.

→ **Remarque:** Cette option est uniquement disponible lorsque la source GPS est réglée sur Cap simulé.



17

Maintenance

Maintenance préventive

Le GO7 ne contient aucun composant réparable sur site. Par conséquent, l'opérateur ne peut effectuer qu'un nombre très limité d'interventions de maintenance sur l'équipement.

Nettoyage de l'unité d'affichage

Un chiffon de nettoyage approprié doit être utilisé pour nettoyer l'écran, chaque fois que possible. Utilisez une quantité d'eau abondante pour dissoudre et éliminer tout résidu de sel. Le sel cristallisé peut rayer le revêtement si vous utilisez un chiffon humide. Exercez le minimum de pression possible sur l'écran.

Si vous constatez des marques sur l'écran, n'utilisez pas un chiffon seul pour les éliminer. Humidifiez-le avec un mélange composé de moitié d'eau chaude et de moitié d'alcool isopropylique pour nettoyer l'écran. Évitez tout contact avec des produits nettoyants à base de solvants (acétone, white spirit, etc.) ou d'ammoniaque, car ils peuvent endommager la couche antireflet, le cadran en plastique ou les touches en caoutchouc.

Pour éviter toute détérioration du cadran en plastique par les rayons UV, nous vous recommandons de placer la protection solaire en cas de non-utilisation prolongée de l'unité.

Nettoyage de la trappe du lecteur de cartes

Nettoyez régulièrement la trappe du lecteur de cartes afin d'éviter la cristallisation du sel à la surface, car celle-ci pourrait provoquer une fuite dans le logement pour carte.

Vérification des connecteurs

La vérification des connecteurs doit se limiter à une inspection visuelle.

Insérez les connecteurs dans leurs réceptacles. Si les connecteurs disposent d'un verrouillage, assurez-vous qu'ils sont correctement positionnés.

Mises à niveau logicielles

Vous trouverez la dernière version du logiciel GO7 sur notre site Web, simrad-yachting.com.

Vous trouverez également des instructions détaillées d'installation du logiciel dans les fichiers mis à jour.

Sauvegarde des données de votre système

Les waypoints, routes et Tracks que vous créez sont enregistrés dans votre système. Nous vous recommandons de copier régulièrement ces fichiers ainsi que vos paramètres système dans le cadre de vos sauvegardes de routine. Vous pouvez copier les fichiers sur une carte insérée dans le lecteur de carte.

Il n'y a pas d'option de format d'exportation de fichiers pour le fichier des paramètres système. Pour exporter les fichiers de waypoints, routes et Tracks, les formats suivants sont disponibles :

- **Fichiers données utilisateur version 5**
Ce format est utilisé pour importer et exporter des waypoints et des routes avec un identifiant universel unique standardisé (UUID), très fiable et simple d'utilisation. Les données incluent des informations telles que l'heure et la date auxquelles la route a été créée, etc.
- **Fichiers données utilisateur version 4**
Ce format doit être utilisé en priorité lorsque vous transférez des données d'un système à un autre, car il contient tous les fragments d'informations supplémentaires que ces systèmes stockent à propos des éléments.
- **Fichiers données utilisateur version 3 (avec profondeur)**
Ce format doit être utilisé lorsque vous transférez des données utilisateur d'un système à un produit traditionnel (Lowrance LMS, LCX, etc.)
- **Fichiers données utilisateur version 2 (sans profondeur)**
Ce format doit être utilisé lorsque vous transférez des données utilisateur d'un système à un produit traditionnel (Lowrance LMS, LCX, etc.)
- **GPX (GPS Exchange, sans profondeur)**
Ce format est le plus utilisé sur Internet car il peut être partagé par la plupart des systèmes GPS actuels. Ce format permet de récupérer les données d'une unité concurrente.
- **Northstar.dat (sans traces)**

Format utilisé pour transférer des données vers un appareil Northstar traditionnel.

Exporter tous les waypoints, routes et Tracks

Utilisez l'option Exporter si vous souhaitez sauvegarder tous les waypoints, routes et Tracks sur votre système.



Exporter région

L'option Exporter région vous permet de sélectionner la zone à partir de laquelle vous souhaitez exporter les données.

1. Faites glisser la zone encadrée pour définir la région souhaitée
2. Sélectionnez l'option Exporter dans le menu
3. Sélectionnez le format de fichier approprié
4. Sélectionnez Export (Exporter) pour lancer l'exportation

Purge des waypoints, routes et Tracks

Les waypoints, routes et Tracks supprimés sont enregistrés dans la mémoire de GO7 jusqu'à la purge des données. Si vous avez de nombreux waypoints supprimés et non purgés, le processus de purge peut améliorer les performances de votre système.





→ **Remarque:** Quand les données utilisateur sont purgées de la mémoire, elles ne peuvent plus être récupérées.




18

Utilisation tactile

Le tableau ci-dessous indique les principales fonctions de l'écran tactile pour les différentes fenêtres.

Vous trouverez des informations plus détaillées sur ce sujet dans les sections du présent manuel consacrées aux fenêtres.

Icône	Description
	<p>Toucher pour :</p> <ul style="list-style-type: none">• Activer une fenêtre sur une page multi-fenêtres• Positionner le curseur sur une fenêtre• Sélectionner un élément de menu/une boîte de dialogue• Activer/désactiver une case à cocher• Afficher les informations de base d'un élément sélectionné
	<p>Maintenir appuyé :</p> <ul style="list-style-type: none">• Sur n'importe quelle fenêtre avec un curseur pour activer la fonction assistance du curseur• Sur un bouton d'une fenêtre pour visualiser les options d'écran partagé disponibles• Sur un bouton de favori pour accéder au mode Éditer
	<p>Parcourir une liste d'options disponibles sans activer les options.</p>
	<p>Faire glisser pour parcourir rapidement p. ex. la liste de waypoints. Toucher l'écran pour arrêter le défilement.</p>

Icône	Description
	<p>Faire un panoramique pour positionner une carte ou une image Echosounder sur la fenêtre.</p>
	<p>Rapprocher deux doigts pour faire un zoom avant sur la carte ou une image.</p>
	<p>Éloigner deux doigts pour faire un zoom arrière sur la carte ou une image.</p>



Index

A

Activation et désactivation de l'unité 19

AIS 93

Affichage des informations sur les cibles 94, 95

Appel d'un bateau 95

DSC 95

Filtres Icône 99

Orientation de l'icône 101

Recherche d'éléments

AIS 94

Symboles des cibles 93

AIS SART 96

Message d'alarme 96

Ajustement de la taille de la fenêtre 25

Alarme d'arrivée 58

Alarmes du bateau 98

Alarmes

Alarme individuelle 112

Alarmes multiples 113

Boîte de dialogue Réglage

Alarmes 113

Confirmation 113

Type de messages 112

Amélioration des

performances du

système 123

Arrière-plan de la page Home (Accueil) 25

Arrière-plan, personnalisation 25

Arrêt de l'enregistrement des données du log 86

Assistance du curseur 22, 81

Audio 104

Activation 104

Boutons de contrôle 105

Canaux favoris 108

Configuration du système 107

Contrôle général du volume 107

Déconnexion de Sirius 107

Haut-parleurs 107

Radio Sirius 108

Sélection du Région

Tuner 107

Utilisation 108

Zones de haut-parleurs 107

Audio

Fenêtre 104

Autopilot (Pilote automatique)

Champs de données de la fenêtre 63

Fenêtre 62

Turn pattern steering

(Pilotage par gabarit de virages) 72

Autorouting 48

Exemple 49

Route entière 49

Sélection 49, 50

B

Barre Instruments 27

Activation/ désactivation 27

Configuration de l'apparence 27

Éditer le contenu 27

Bateau dangereux 100

Boîte de dialogue System

Controls (Contrôles système) 19

C

- Capture d'écran 24
- Cartes 29
 - Cartes 3D 34
 - Cartographie intégrée 30
 - Chart detail (Détails de cartographie) 36
 - Compas sur carte 76
 - Création de routes 33
 - Données de cartes 30
 - Déplacement panoramique 31
 - Fenêtre de carte 29
 - Insight 35
 - Catégories de cartes 36
 - Renfort 36
 - Style des images 35
 - Jeppesen
 - Marées et courants 41
 - Mesure de distances 23
 - Navionics 37, 38
 - Annotation 37
 - Communauté 37
 - Contours
 - Profondeur 38
 - Détails carte 37
 - Easy view 39
 - Filtre rochers 38
 - Fish N' Chip 40
 - Fonds marins colorés 37
 - Haut-fonds en surbrillance 41
 - Marées et courants dynamiques 38
 - Ombrage de la carte 38
 - Profondeur de sécurité 37
 - Type de présentation 37
 - Nord en haut de l'écran 32
 - Orientation 32
 - Photo overlay (Overlay Photo), Navionics 39
 - Photo transparency (Transparence photos), Navionics 40
 - Positionnement du bateau sur la fenêtre de la carte 32
 - Réglages 42
 - Symbole 32
 - Sélection du type de carte 31
 - Trouver 34
 - Utilisation du curseur 33
 - Voir Devant 32
 - Zoom 31
 - Échelle de la carte 31
- Carte
 - Copie de fichiers sur 116
 - Course up 32
 - Heading Up 32
 - Insight 36
 - Navionics 37
 - Échelle de profondeur en surbrillance 40
 - Symbole du bateau 31
 - Contraste, SpotlightScan 91
 - Conversion de traces en routes 50
 - Copie de fichiers sur une carte 116
 - Couleur 84
 - Curseur 22
 - CZone 17

D

- Datum 58
- DCT 74
- Données de log

Enregistrement 85
Données du log
Arrêt de
l'enregistrement 86
DownScan
Enregistrer 92
Mise en pause de
l'image 92
Utilisation du curseur 90
Visualisation de
l'historique 91
Échelle 91

E

Easy Routing 48
Exemple 49
Enregistrement de
waypoints 45
Enregistrement
Données de log 85
Enregistrer
Données DownScan 92
Exporter région 123

F

Fenêtre active 21
Fenêtre Instrument
Personnalisation 103
Fenêtre Instruments
Éditer le tableau de
bord 103
Fenêtre Plot temps 110
Données manquantes 110
Fenêtres
Ajustement de la taille de la
fenêtre 25
Fichier, gestion 116
Fichiers sur une carte,
copie 116
Format SL2 85

Format SLG 85
Format xtf 85
Fréquence 83
FUSION-Link 17, 104

G

Gain 84
Garantie 4
GoFree sans fil 18
Goto Curseur 22, 81, 90
Grand cercle 57

H

Haut-parleurs 107
Homme à la mer
Annuler la navigation vers
MOB 24
Création d'un MOB 23

I

Image DownScan 89
Indication de vitesse et de
cap 101
Intégration d'appareils
provenant d'autres
fabricants 16

L

Lignes Extension 100
Lignes loxodromiques 58
Limite XTE 58
Log Sondeur 84

M

Maintenance préventive 121
Man Overboard (Homme à la
mer)
Supprimer un waypoint
MOB 24

Manuels, afficher 6
Manuel
Version 5
À propos 5
Menus 21
Mercury VesselView 16
Mesure de distances 23, 81,
90
Mise à jour du logiciel 122
Mode Démo 118
Mode Standby 20

N

Naviguer 54
Alarme d'arrivée 58
Avec le pilotage
automatique 57
Champs de données de la
fenêtre Nav. 55
Datum 58
Effacer une route de
navigation 57
Fenêtres 54
Méthodes 57
Grand cercle 57
Lignes
loxodromiques 58
Rayon d'arrivée 58
Routes 56
Vers la position du
 curseur 55
Numéro MMSI 99

O

OP40 18
Outil Rechercher des
éléments 117
Outils 115
Outils audio 106
Outils

Fichier 116
Paramètres 115
Rechercher élément 117
Overlay downscan 87

P

Page Accueil 13
Pages combinées 15
Pages d'applications 14
Pages favorites 16
Ajout de nouveaux 26
Éditer 27
Pages partagées
Pré-configurées 15
Pages
Sélection d'une fenêtre
active 21
Sélection d'une page 21
Palettes 84, 92
Paramètres système
Datum 58
Système de
coordonnées 59
Variation magnétique 58
Paramètres
Outils 115
PDF, afficher les fichiers 6
Personnalisation de votre
système 25
Phantom Loran 59
Réglages 59
Pilotage automatique 60
Activation 60
Contournement 67
Empannage 71
Fenêtre contextuelle de
pilotage automatique 61
Filtre État de la mer 77
Indication dans la barre
État 61

- Indication sur les pages 61
 - Mode aperçu 63
 - mode AUTO 65
 - Mode direction assistée 65
 - Mode VENT 69
 - Mode Wind Nav 72
 - Paramètres de navigation 77
 - Paramètres HI/LO 79
 - Passage au pilotage manuel 60
 - Pilotage Follow-up 65
 - Pilote Auto dans la barre Instruments 62
 - Rayon d'arrivée au waypoint 68
 - Réponse 79
 - Suivi de ligne de sonde 74
 - Système EVC 76
 - Systèmes AP24/28 75
 - Verrouillage des postes distants 75
 - Virement de bord en mode AUTO 66
 - Virement de bord en mode VENT 70
 - Pilote Auto
 - Compas sur carte 76
 - Mode Standby (STBY) 64
 - Réglages 76
 - Plots temps 110
 - Sélection des données 110
 - Premier démarrage 20
 - Purge 123
- R**
- Radio Sirius
 - Verrouillage des canaux 109
 - Radio Sirius 108
 - Liste des canaux 108
 - Liste des favoris 108
 - Range (Échelle) 83
 - Rayon d'arrivée 58
 - Routes 47
 - Autorouting 48
 - Boîte de dialogue Éditer Route 51
 - Conversion de traces en routes 50
 - Création d'une nouvelle route sur la fenêtre de carte 47
 - Création d'une route à l'aide de waypoints existants 50
 - Naviguer 56
 - Supprimer 48
 - Éditer à partir de la fenêtre de carte 47
 - Routes
 - Boîte de dialogue 53
 - Réglages de navigation 57
 - Réglages du bateau 98
 - Réglages
 - Pilote Auto 76
- S**
- Sans fil 18
 - Sauvegarde des données de votre système 122
 - Simulateur 118
 - Fichiers source 118
 - Mode Démo 118
 - Sondeur 80
 - Enregistrement des données du log 85
 - Image 80
 - Mise en pause 85
 - Utilisation du curseur 81

Visualisation de l'historique 82
SonicHub 104
SpotlightScan
 Contraste 91
Système de coordonnées 59

T

Tableaux de bord 102
Tactile
 Utilisation 124
Tracés
 Création 52
 Réglages 52
Turn pattern steering (Pilotage par gabarit de virages)
 Autopilot (Pilote automatique) 72

U

Utilisation
 Tactile 124

V

Variation magnétique 58
Verrouillage de l'écran tactile 20
Version du logiciel 7
View Echosounder log (Voir log du sondeur) 87

W

Waypoints 45
 Boîte de dialogue 53
 Déplacement 45
 Enregistrement 45
 Réglage Alarmes 46
 Supprimer 46
 Éditer 46

Waypoints, Routes et Tracés
 Exportation 123

Z

Zones de haut-parleurs 107

É

Éclairage 20
Éclairage de l'affichage 20
Écran tactile
 Verrouillage 20



SIMRAD

SIMRAD

G07

Operator Manual

ENGLISH



Preface

Disclaimer

As Navico is continuously improving this product, we retain the right to make changes to the product at any time which may not be reflected in this version of the manual. Please contact your nearest distributor if you require any further assistance.

It is the owner's sole responsibility to install and use the equipment in a manner that will not cause accidents, personal injury or property damage. The user of this product is solely responsible for observing safe boating practices.

NAVICO HOLDING AS AND ITS SUBSIDIARIES, BRANCHES AND AFFILIATES DISCLAIM ALL LIABILITY FOR ANY USE OF THIS PRODUCT IN A WAY THAT MAY CAUSE ACCIDENTS, DAMAGE OR THAT MAY VIOLATE THE LAW.

Governing Language: This statement, any instruction manuals, user guides and other information relating to the product (Documentation) may be translated to, or has been translated from, another language (Translation). In the event of any conflict between any Translation of the Documentation, the English language version of the Documentation will be the official version of the Documentation.

This manual represents the product as at the time of printing. Navico Holding AS and its subsidiaries, branches and affiliates reserve the right to make changes to specifications without notice.

Trademarks

Lowrance® and Navico® are registered trademarks of Navico.

Fishing Hot Spots® is a registered trademark of Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® is a registered trademark of Navionics, Inc.

NMEA 2000® is a registered trademark of the National Marine Electronics Association.

SiriusXM® is a registered trademark of Sirius XM Radio Inc.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ is a registered trademark of FUSION Electronics Ltd.

The terms HDMI and HDMI High-Definition Multimedia Interface, and the HDMI Logo are trademarks or registered trademarks of HDMI Licensing LLC in the United States and other countries.

SD™ and microSD™ are trademarks or registered trademarks of SD-3C, LLC in the United States, other countries or both.

Wi-Fi® is a registered trademark of the Wi-Fi Alliance®.

Additional mapping data: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 by Richardson's Maptech.

Navico product references

This manual can refer to the following Navico products:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Warranty

The warranty card is supplied as a separate document.

In case of any queries, refer to the brand website of your display or system: simrad-yachting.com.

Regulatory statements

This equipment is intended for use in international waters as well as coastal sea areas administered by countries of the E.U. and E.E.A.

The GO7 complies with:

- CE under R&TTE directive 1999/5/EC
- The requirements of level 2 devices of the Radiocommunications (Electromagnetic Compatibility) standard 2008

The relevant Declaration of conformity is available in the GO7 section on the following website: simrad-yachting.com.

About this manual

This manual is a reference guide for operating the GO7. It assumes that all equipment is installed and configured, and that the system is ready to use.

The manual assumes that the user has basic knowledge of navigation, nautical terminology and practices.

Important text that requires special attention from the reader is emphasized as follows:

→ **Note:** Used to draw the reader's attention to a comment or some important information.

⚠ **Warning:** Used when it is necessary to warn personnel that they should proceed carefully to prevent risk of injury and/or damage to equipment/personnel.

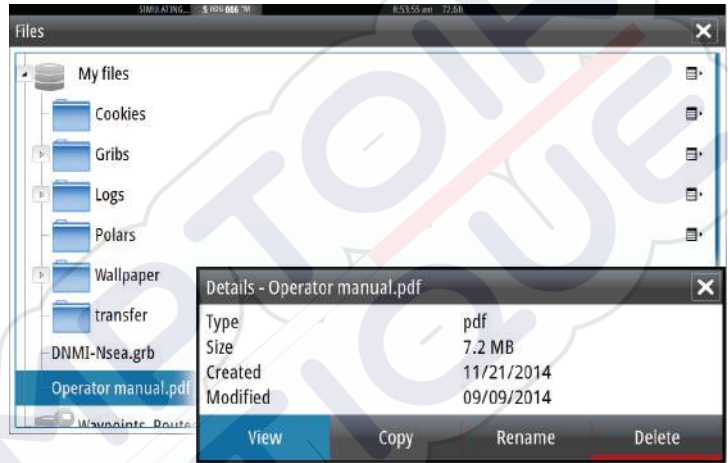
Manual version

This manual is written for the GO7 software version 1.0. The manual is continuously updated to match new software releases. The latest available manual version can be downloaded from simrad-yachting.com.

Viewing the manual on the screen

The pdf viewer included in the GO7 makes it possible to read the manuals and other pdf files on the screen. Manuals can be downloaded from simrad-yachting.com.

The manuals can be read from a card inserted in the card reader or copied to the unit's internal memory.



Use the menu options and on-screen buttons to maneuver in the pdf file as described below:

- Search, Goto page, Page Up and Down
Select the relevant panel button.
- Scroll pages
Drag finger on the screen in any direction.
- Panning on the page
Drag finger on the screen in any direction.
- Zoom In/Out
Select the relevant panel button.
Touch operation: Use pinch or spread gestures.
- Exit the pdf viewer
Select the **X** in the upper right corner of the panel.

The Software version

The software version currently on this unit can be found in the About dialog. The About dialog is available in the System Settings.

For information regarding upgrading your software, refer to "*Software upgrades*" on page 110.





Contents

13 Introduction

- 13 The Home page
- 14 Application pages
- 16 Integration of 3rd party devices
- 17 GoFree wireless
- 17 Remote controllers

18 Basic operation

- 18 System Controls dialog
- 18 Turning the system on and off
- 19 Display illumination
- 19 Locking the touchscreen
- 20 Using menus and dialogs
- 20 Selecting pages and panels
- 21 Using the cursor on the panel
- 22 Creating a Man Overboard waypoint
- 23 Screen capture

24 Customizing your system

- 24 Customizing the Home page wallpaper
- 24 Adjusting panel size
- 25 Adding new favorite pages
- 26 Edit favorite pages
- 26 Setting the appearance of the Instrument bar

27 Charts

- 27 The Chart panel
- 28 Chart data
- 28 Showing dual chart types
- 29 Vessel symbol
- 29 Chart scale
- 29 Panning the chart
- 29 Positioning the vessel on the chart panel
- 30 Displaying information about chart items
- 30 Using the cursor on the chart panel
- 31 Creating routes
- 31 Find objects on chart panels
- 32 3D charts

- 33 Insight specific chart options
- 33 Insight view options
- 34 Navionics specific chart options
- 35 Navionics chart settings
- 36 Navionics view options
- 39 Jeppesen tides and currents
- 40 Chart settings

42 Waypoints, Routes, and Tracks

- 42 Waypoints
- 44 Routes
- 48 Tracks
- 50 Waypoints, Routes, and Tracks dialogs

51 Navigating

- 51 Navigation panels
- 52 Navigate to cursor position
- 52 Navigate a route
- 54 Navigating with the autopilot
- 54 Navigation settings

57 Autopilot

- 57 Safe operation with the autopilot
- 57 Activating the autopilot
- 57 Switching from automatic mode to manual steering
- 58 Autopilot indication on the pages
- 59 The Autopilot panel
- 60 Mode overview
- 61 Standby mode
- 61 Non-Follow Up (NFU, Power steering)
- 61 Follow-up steering (FU)
- 62 AUTO mode (auto compass)
- 63 NoDrift mode
- 64 NAV mode
- 65 WIND mode
- 67 WIND Nav mode
- 68 Turn pattern steering
- 71 Using the GO7 in an AP24/AP28 system
- 71 Using the autopilot in an EVC system
- 72 Autopilot settings

75 Echosounder

- 75 The Echosounder image
- 76 Using the cursor on the Echosounder panel
- 77 Viewing Echosounder history
- 77 Setting up the Echosounder image
- 79 Recording log data
- 81 Echosounder settings

83 DownScan

- 83 The DownScan image
- 84 Zooming the DownScan image
- 84 Using the cursor on the DownScan panel
- 84 Viewing DownScan history
- 85 Setting up the DownScan image

87 AIS

- 87 AIS target symbols
- 88 Viewing information about AIS targets
- 89 Calling an AIS vessel
- 89 AIS SART
- 91 Vessel alarms
- 92 Vessel settings

95 Instrument panels

- 95 Dashboards
- 95 Customizing the Instruments panel

97 Audio

- 97 Enabling audio
- 97 The Audio panel
- 100 Setting up the audio system
- 100 Operating the audio system
- 101 Favorite channels
- 101 Sirius radio (North America only)

102 Time plots

- 102 The Time plot panel
- 102 Selecting data

103 Alarms

- 103 Alarm system
- 103 Type of messages
- 103 Single alarms
- 103 Multiple alarms
- 104 Acknowledging a message
- 104 Alarms dialog

106 Tools

- 106 Waypoints/routes/tracks
- 106 Tides
- 106 Alarms
- 106 Settings
- 106 Vessels
- 107 Sun, Moon
- 107 Trip calculator
- 107 Files
- 107 Find

108 Simulator

- 108 Demo mode
- 108 Simulator source files
- 109 Advanced simulator settings

110 Maintenance

- 110 Preventive maintenance
- 110 Cleaning the display unit
- 110 Cleaning the media port door
- 110 Checking the connectors
- 110 Software upgrades
- 111 Backing up your system data

113 Touchscreen operation

1

Introduction

The Home page

The **Home** page is accessed from any operation by selecting the **Home** button in the upper left corner of a panel.

☰ HOME



1 Tools

Select a button to access dialogs used for carrying out a task, or for browsing stored information.

2 Applications

Select a button to display the application as a full page panel. Press and hold a button to display pre-configured split page options for the application.

3 Close button

Select to exit the Home page and return to the previous active page.

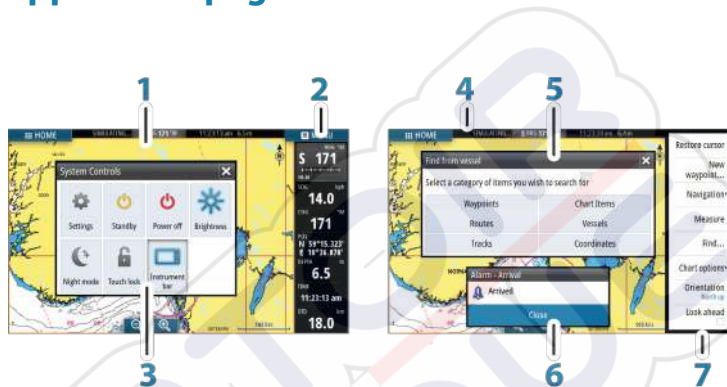
4 Favorites

Select a button to display the panel combination. Press and hold a favorite button to enter edit mode for the Favorites panel.

5 Man Over Board (MOB) button

Select to save a Man Over Board (MOB) waypoint at the current vessel position.

Application pages



Each application connected to the system is presented on panels. The application can be presented as a full page, or in combination with other panels in a multiple panel page.

All application pages are accessed from the **Home** page.

1 Application panel

2 Instrument bar

Navigation and sensor information. The bar can be turned off and it can be configured by the user.

3 System controls dialog

Quick access to basic system settings.

Display the dialog by a short press on the **Power** key or by swiping down from top of the screen.

4 Status bar

5 Dialog

Information to or input from the user.

6 Alarm message

Displayed if dangerous situations or system faults occur.

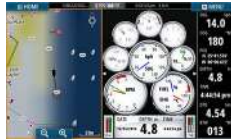
7 Menu

Panel specific menu.

Display the menu by selecting the **MENU** panel button.

Split pages

You can have up to 4 panels on each page.



2 panels page



3 panels page



4 panels page

Panel sizes in a split page can be adjusted from the **System Controls** dialog.

→ **Note:** Mercury features, if enabled, do not allow split pages.

Pre-configured split pages

Each full screen application has several pre-configured split pages, featuring the selected application combined with each of the other panels.

→ **Note:** The number of pre-configured split pages cannot be changed, and the pages cannot be customized or deleted.

Access a pre-configured split page by pressing and holding the main panel button.



Favorite pages

All preconfigured favorite pages can be modified and deleted, and you can create your own. You can have a total of 12 favorite pages.

For more information, refer to *"Adding new favorite pages"* on page 25.

Integration of 3rd party devices

Several 3rd party devices can be connected to the GO7. The applications are displayed on separate panels or integrated with other panels.

A device connected to the NMEA 2000 network should automatically be identified by the system. If not, enable the feature from the advanced option in the System settings dialog.

The 3rd party device is operated by using menus and dialogs as on other panels.

This manual does not include specific operation instructions for any 3rd party device. For features and functionality, refer to the documentation included with the 3rd party device.

Mercury VesselView integration



Mercury VesselView SmartCraft data display and interaction are enabled through the GO7 when a VesselView 7 or VesselView 4 gateway device is present on the NMEA 2000 network.

A Mercury icon appears on the **Home** page when the device is available.

FUSION-Link integration

FUSION-Link devices connected to the NMEA 2000 network can be controlled from the GO7 system.

The FUSION-Link devices appear as additional sources when using the audio function. No additional icons are available.

Refer to *"Audio"* on page 97 for more information.

BEP CZone integration



The GO7 integrates with BEP's CZone system used for controlling and monitoring a distributed power system on your vessel.

The CZone icon is available in the Tools panel on the **Home** page when a CZone system is available on the network.

A separate manual is provided with your CZone system. Refer to this documentation and to the GO7 Installation manual for how to install and configure the CZone system.

CZone dashboard

When the CZone is installed and configured, an additional CZone dashboard is added to the Instruments panels.

You switch between a panel's dashboards by selecting the left and right arrow symbols or by selecting the dashboard from the menu.

Editing a CZone dashboard

You can customize a CZone dashboard by changing the data for each of the gauges. Available editing options depend on the type of gauge and which data sources that are connected to your system.

For more information, refer to *"Instrument panels"* on page 95.

GoFree wireless

The GO7 includes built-in wireless functionality that lets you use a wireless device to remotely view (phone and tablet) and control the system (tablet only). The system is controlled from the wireless device by Apps downloaded from their relevant Application store.

Configuration and setup are described in the GO7 Installation manual.

→ **Note:** For safety reasons, Autopilot and CZone functions cannot be controlled from a wireless device.

Operating the system with a wireless device

When remote control is accepted, the active page is mirrored to the wireless device.

The image on the wireless device includes softkeys used for operating the GO7 system.

Remote controllers



You can connect an OP40 to the network and remotely control the GO7.

A separate manual is included with the remote controller.

2

Basic operation

System Controls dialog

The System Controls dialog provides quick access to basic system settings. You display the dialog by making a short press on the **Power** key. The icons displayed on the dialog can vary. For example, the adjust splits option is only available if you are viewing a split page when you open the **System Controls** dialog.



Activating functions

Select the icon of the function you want to set or toggle on or off. For those functions that toggle on and off, a highlighted icon indicates the function is activated, as shown in the Instrument bar icon above.

Turning the system on and off



You turn the system on and off by pressing and holding the **Power** key. You can also turn the unit off from the **System Controls** dialog.

If the **Power** key is released before the shut-down is completed, the power off process is cancelled.

First time startup

The first time the unit is started and after a master reset, the system runs through an automatic start-up sequence, including language setup and automatic data source selection.

You can select to interrupt this sequence and later configure the system yourself.

Standby mode



In Standby mode, the Sonar and the backlight for screen and keys are turned off to save power. The system continues to run in the background.

You select Standby mode from the **System Controls** dialog.

Switch from Standby mode to normal operation by a short press on the **Power** key.

Display illumination

Brightness



The display backlighting can be adjusted at any time from the **System Controls** dialog. You can also cycle the preset backlight levels by short presses on the **Power** key.

Night mode

The night mode option optimizes the color palette and backlight for low light conditions.

→ **Note:** Details on the chart may be less visible when the Night mode is selected!

Locking the touchscreen



You can temporarily lock a touchscreen to prevent accidental operation of the system. Lock the touchscreen when large amounts of water are on the screen, for example, in heavy seas and weather. This feature is also useful when cleaning the screen while the unit is turned on.

You lock the touchscreen from the **System Controls** dialog.

You remove the lock function by a short press on the **Power** key.

Using menus and dialogs

Menus

You display a page menu by selecting the **MENU** button in the upper right corner of the page.

- Activate a menu item and toggle on/off an option by selecting it
- Adjust a slide bar value by either:
 - dragging the slide bar
 - selecting the **+** or **-** icons

Select the **Back** menu option to return to the previous menu level, and then exit.

You can make the menu slide away by tapping the screen outside the menu area, or by pressing the **MENU** button. When you re-press the **MENU** button, the menu opens in the same status it had before it closed.

The status of the cursor (active vs. inactive) changes the menu options.

Selecting pages and panels

Selecting a page

- Select a full page panel by selecting the relevant application button on the **Home** page
- Select a favorite page by selecting the relevant favorite button
- Select a predefined split panel by pressing and holding the relevant application icon

Select active panel

In a multiple panel page, only one panel can be active at a time. The active panel is outlined with a border.

You can only access the page menu of an active panel.

You activate a panel by tapping it.

Using the cursor on the panel

The cursor can be used to measure a distance, to mark a position, and to select items.

By default, the cursor is not shown on the panel.

Position the cursor by tapping the desired location on the screen.



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

When the cursor is active, the cursor position window is displayed.

To remove the cursor and cursor elements from the panel, select the **Clear cursor** option.

GoTo cursor

You can navigate to a selected position on the image by positioning the cursor on the panel, then using the **Goto Cursor** option in the menu.

The Cursor assist function

The cursor assist function allows for fine tuning and precision placement of the cursor without covering details with your finger.

Press and hold your finger on the screen to switch the cursor symbol to a selection circle, appearing above your finger.

Without removing your finger from the screen, drag the selection circle over the desired item to display item information.

When you remove your finger from the screen the cursor reverts to normal cursor operation.



Measuring distance



The cursor can be used to measure the distance between your vessel and a selected position, or between 2 points on the chart panel.

1. Position the cursor on the point from where you want to measure the distance.
 2. Start the measure function from the menu.
 - The measuring icons appear with a line drawn from the vessel center to the cursor position, and the distance is listed in the cursor information window.
 3. You can reposition the measuring points by dragging either icon as long as the measuring function is active.
- **Note:** The bearing is always measured from the grey icon to the blue icon.

You can also start the measuring function without an active cursor. Both measuring icons are then initially located at the vessel position. The grey icon follows the vessel as the vessel moves, while the blue icon remains at the position given when you activated the function. You terminate the measuring function by selecting the **Finish measuring** menu option.

Creating a Man Overboard waypoint

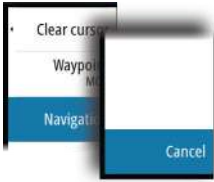
If an emergency situation should occur, you can position a Man Overboard (MOB) waypoint at the vessel's current position by selecting the **MOB** button on the **Home** page.

When you activate the MOB function the following actions are automatically performed:

- a MOB waypoint is positioned at the vessel's position
- the display switches to a zoomed chart panel, centered on the vessel's position
- the system displays navigation information back to the MOB waypoint

Multiple MOB waypoints are saved by repeatedly pressing the **MOB** buttons. The vessel continues to show navigation information to the initial MOB waypoint. Navigation to subsequent MOB waypoints needs to be done manually.

Cancel navigation to MOB



The system continues to display navigational information towards the MOB waypoint until you cancel the navigation from the menu.

Delete a MOB waypoint

1. Select the MOB waypoint to activate it
2. Select the MOB waypoint's pop-up to display the MOB waypoint dialog
3. Select the delete option in the dialog.

A MOB waypoint can also be deleted from the menu when it is activated.

Screen capture

You need to turn on the Screen capture option in the System Settings dialog to be able to take a screenshot on a touch screen. When the function is activated, you can take a screenshot on a touch screen by double-selecting the title bar of an open dialog, or by double-selecting the status bar if no dialog is open.

Refer to "*Tools*" on page 106 for how to view files.

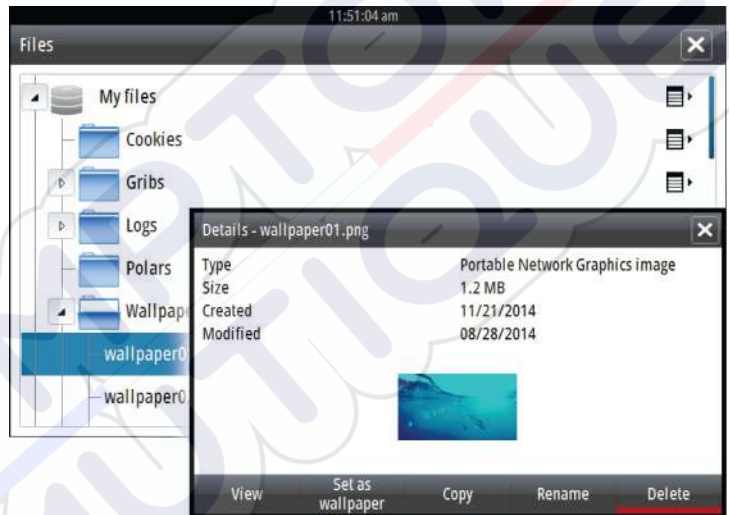
3

Customizing your system

Customizing the Home page wallpaper

The Home page's wallpaper can be customized. You can select one of the pictures included with the system, or you can use your own picture in .jpg or .png format.

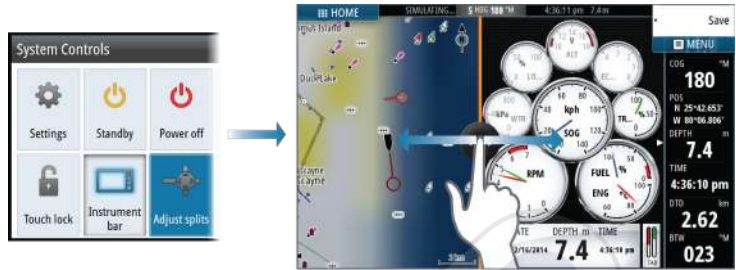
The images can be available on any location that can be seen in the files browser. When a picture is chosen as the wallpaper, it is automatically copied to the Wallpaper folder.



Adjusting panel size

You can change the panel size for an active split page. The panel size can be adjusted for both favorite pages and for predefined split pages.

1. Activate the **System Controls** dialog
2. Select the adjust splits option in the dialog
3. Adjust the panel size by dragging the adjustment icon
4. Confirm your changes by tapping one of the panels or selecting the save option in the menu.



The changes are saved to the active favorite or split page.

Adding new favorite pages



1. Select the **New** icon in the favorite panel on the **Home** page to open the page editor dialog
2. Drag and drop page icons to set up a new page
3. Change the panel arrangement (only possible for 2 or 3 panels), if required.
4. Save the page layout

The system displays the new favorite page, and the new page is included in the list of favorite pages on the **Home** page.



Edit favorite pages



1. Select the edit icon for a favorite icon to enter edit mode
 - Select the X icon to remove the page
 - Select the tool icon to display the page editor dialog
2. Add or remove panels in the page editor dialog.
3. Save or discard your changes to leave the favorite edit mode.

Setting the appearance of the Instrument bar

Data sources connected to the system can be viewed in the Instrument bar.

You can configure the Instrument bar to display either one or two bars, or set it to alternate the bars automatically.

You can turn the Instrument bar off from the **System controls** dialog.

- **Note:** This only turns the Instrument bar off for the current page.

Turning the Instrument bar on/off

1. Activate the **System controls** dialog
2. Deactivate/activate the instrument bar icon to toggle the bar on and off.

Edit the content of the Instrument bar

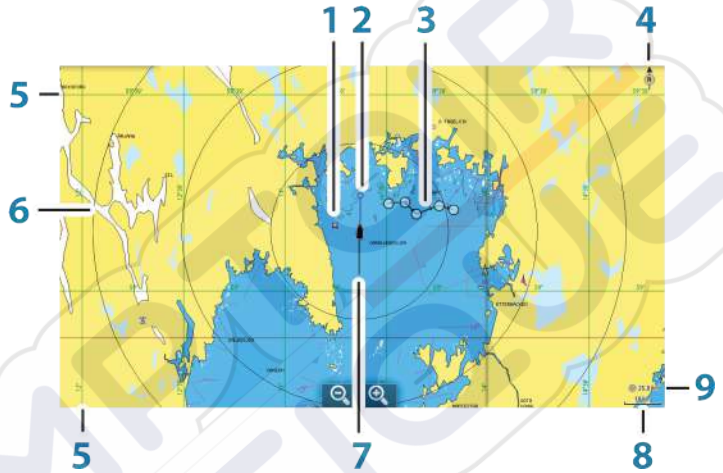
1. Select the **MENU** button to edit the content
 2. Select the content you want to display
- **Note:** You can configure Bar 1 for active page or for all pages except those that have a local configuration. Bar 2 can only be configured for active page.
3. Define the time period if you want the two bars to alternate automatically
 4. Select the edit option to change any of the instrument fields, followed by the field you want to change
 5. Save your changes by selecting the finish edit option in the menu.

4

Charts

The chart function displays your vessel's position relative to land and other chart objects. On the chart panel you can plan and navigate routes, place waypoints, and display AIS targets.

The Chart panel



- 1 Waypoint*
- 2 Vessel with extension line (extension line is optional)
- 3 Route*
- 4 North indicator
- 5 Grid lines*
- 6 Range rings*
- 7 Track*
- 8 Chart range scale
- 9 Range rings interval (only displayed when Range rings are turned on)

* Optional chart items. You turn the optional images on/off individually from the Chart settings dialog.

Chart data

The system is delivered with different embedded cartography depending on region.

All units support Insight charts from Navico including Insight Genesis. The system also supports Navionics Gold, Platinum+ and Navionics+, C-MAP MAX-N/MAX-N+ by Jeppesen as well as content created by variety of third party mapping providers in the AT5 format. For a full selection of available charts please visit insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com or navionics.com.

→ **Note:** The system does not automatically switch to embedded cartography if the chart card is removed. A low-resolution chart will be displayed until you re-insert the card or manually switch back to the embedded cartography.

Showing dual chart types

If you have different chart types available - embedded or in the card slot - you can show two different chart types simultaneously on a page with two chart panels.

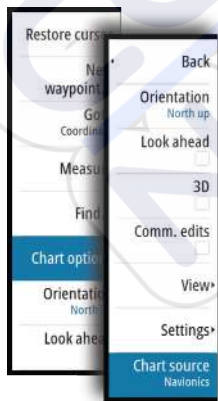
You can select a dual chart panel by pressing and holding the Chart application button on the **Home** page, or by creating a favorite page with two chart panels.

Selecting chart type

You specify the chart type in the Chart panel by selecting one of the available chart types in the chart source menu option. If you have a multiple Chart panel, the chart type is set individually for each chart panel. Activate one of the chart panels, and then select one of the available chart types in the chart source menu option. Repeat the process for the second chart panel, and select an alternative chart type for this panel.

→ **Note:** To show charts other than Navionics, Insight chart type must be selected.

If you have identical charts available - built in or in the card slot - the system automatically selects the chart with most chart details for your displayed region.



Vessel symbol



When the GO7 has a valid GPS position lock, the vessel symbol indicates vessel position. If no GPS position is available, the vessel symbol includes a question mark.

Chart scale



You zoom in and out on the chart by using the zoom panel icons, or by using fingers to pinch (zoom out) or spread (zoom in).

Chart range scale and range rings interval (when turned on) are shown in the lower right corner of the chart panel.

Panning the chart

You can move the chart in any direction by dragging your finger on the screen.

Select the **Clear cursor** menu option to remove the cursor and cursor window from the panel. This also centers the chart to the vessel position.

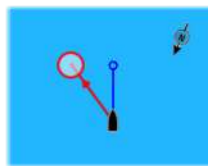
Positioning the vessel on the chart panel

Chart orientation

Several options are available for how the chart is rotated in the panel. The chart orientation symbol in the panel's upper right corner indicates the north direction.



North up



Heading up



Course up

North up

Displays the chart with north upward.

Heading up

Displays the chart with the vessel's heading directed upward. Heading information is received from a compass. If heading is not available, then the COG from the GPS is used.

Course up

Rotates the chart in the direction of the next waypoint when navigating a route or navigating to a waypoint. If not navigating the heading up orientation is used until navigation is started.

Look ahead

Moves the vessel icon closer to the bottom of the screen so that you can maximize your view ahead.

Displaying information about chart items

When you select a chart item, a waypoint, a route, or a target, basic information for the selected item is displayed. Select the chart item's pop-up to display all available information for that item. You can also activate the detailed information dialog from the menu.

→ **Note:** Pop-up information has to be enabled in chart settings to see basic item information.



Using the cursor on the chart panel

By default, the cursor is not shown on the chart panel.

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

When you activate the cursor, the cursor position window is displayed. When the cursor is active, the chart does not pan or rotate to follow the vessel.

Select the **Clear cursor** menu option to remove the cursor and the cursor window from the panel. This also centers the chart to the vessel position.

Select the **Restore cursor** menu option to display the cursor in its previous location. The **Clear cursor** and **Restore cursor** options are useful features for toggling between the vessel's current location and the cursor position.

Creating routes

You can create routes as follows on the chart panel.

1. Position the cursor on the chart panel.
2. Select **New** followed by **New route** in the menu.
3. Tap the chart panel to position the first routepoint.
4. Continue positioning the remaining routepoints.
5. Save the route by selecting the save option in the menu.

→ **Note:** For more information, refer to "*Waypoints, Routes, and Tracks*" on page 50.

Find objects on chart panels

You can search for other vessels or various chart items from a chart panel.

Activate the cursor on the panel to search from the cursor position. If the cursor is not active, the system searches for items from the vessel's position.



→ **Note:** You must have a SIRIUS data package subscription to search for fueling stations and an AIS receiver connected to search for vessels.

3D charts

The 3D option provides a three dimensional graphical view of land and sea contours.

→ **Note:** All chart types work in 3D mode, but without 3D cartography for the appropriate area the chart appears flat.

When 3D chart option is selected, the Pan and the Rotate icons appear on the right side of the chart panel.

Panning the 3D chart



You can move the chart in any direction by selecting the Pan icon and then panning in the desired direction.

Select the **Return to vessel** menu option to stop panning, and to center the chart to vessel position.

Controlling the view angle



You can control the view angle by selecting the Rotate icon and then panning the chart panel.

- To change the direction you are viewing, pan horizontally
- To change the tilt angle of the view, pan vertically

→ **Note:** When centered on the vessel position, only the tilt angle can be adjusted. The view direction is controlled by the chart orientation setting. See "*Positioning the vessel on the chart panel*" on page 29.

Zooming a 3D chart

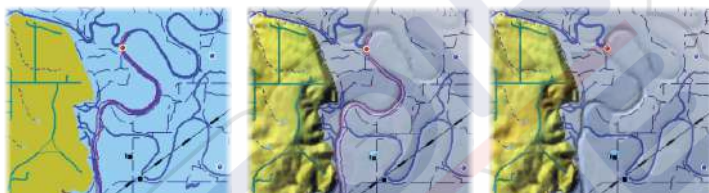
You zoom in and out on a 3D chart by using the zoom (+ or -) buttons, or the touch method of pinching and spreading your fingers.

Insight specific chart options

Orientation, Look ahead, 3D, and change Chart source (previously described in this section) are common for all chart types.

Chart imagery style

The charts can be displayed in three imagery styles.



2D mapping style

Shaded relief

No contours

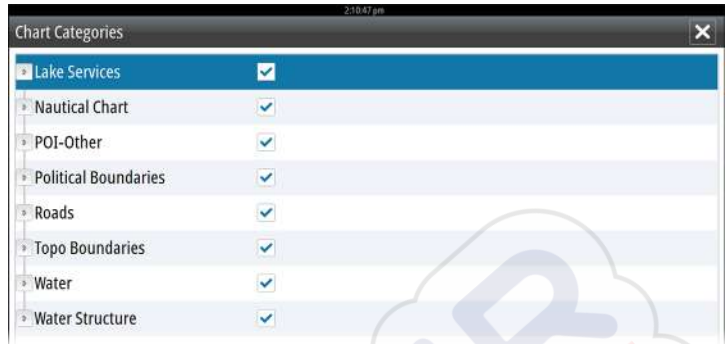
Insight view options

Chart detail

- **Full**
All available information for the chart in use.
- **Medium**
Minimum information sufficient for navigation.
- **Low**
Basic level of information that cannot be removed, and includes information that is required in all geographic areas. It is not intended to be sufficient for safe navigation.

Insight chart categories

Insight charts include several categories and sub-categories that you can turn on/off individually depending on which information you want to see.



Land Exaggeration and Water Exaggeration

Graphical settings available in 3D mode only. Exaggeration is a multiplier applied to the drawn height of hills on land, and troughs in water to make them look taller or deeper.

Navionics specific chart options

Orientation, Look ahead, 3D and change Chart source (previously described in this section) are common for all chart types.

Community edits

Toggles on the chart layer including Navionics edits. These are user information or edits uploaded to Navionics Community by users, and made available in Navionics charts.

For more information, refer to Navionics information included with your chart, or to Navionics website: www.navionics.com.



Navionics chart settings

Colored seabed areas

Used for displaying different depth areas in different shades of blue.

Annotation

Determines what area information, such as names of locations and notes of areas, is available to display.

Presentation type

Provides marine charting information such as symbols, colors of the navigation chart and wording for either International or U.S. presentation types.

Chart details

Provides you with different levels of geographical layer information.

Safety depth

The Navionics charts use different shades of blue to distinguish between shallow and deep water.

Safety depth, based on a selected limit, is drawn without blue shading.

→ **Note:** The built in Navionics database features data down to 20 m, after which it is all white.

Contours depth

Determines which contours you see on the chart down to the selected safety depth value.

Rock filter level

Hides rock identification on the chart beneath a given depth.

This helps you to declutter charts in areas where there are many rocks located at depths well below your vessel's draught.



Navionics view options



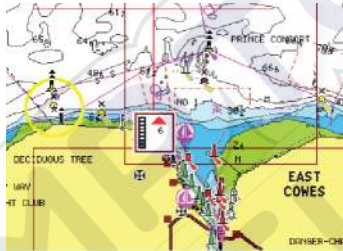
Chart shading

Shading adds terrain information to the chart.

Navionics dynamic tide and current icons

Shows tides and currents with a gauge and an arrow instead of the diamond icons used for static tides and current information.

The tide and current data available in Navionics charts are related to a specific date and time. The system animates the arrows and/or gauges to show the tides and currents evolution over time.



Dynamic tide information



Dynamic current information

The following icons and symbology are used:



Current speed

The arrow length depends on the rate, and the symbol is rotated according to flow direction. Flow rate is shown inside the arrow symbol. The red symbol is used when current speed is increasing, and the blue symbol is used when current speed is decreasing.



Tide height

The gauge has 8 labels and is set according to absolute max/min value of the evaluated day. The red arrow is used when tide is rising, and the blue arrow is used when tide is falling.

- **Note:** All numeric values are shown in the relevant system units (unit of measurement) set by user.

Easy View

Magnifying feature that increases the size of chart items and text.

- **Note:** There is no indication on the chart showing that this feature is active.

Photo overlay

Photo overlay enables you to view satellite photo images of an area as an overlay on the chart. The availability of such photos is limited to certain regions, and cartography versions.

You can view photo overlays in either 2D or 3D modes.



No Photo overlay



Photo overlay, land only



Full Photo overlay

Photo transparency

The Photo transparency sets the opaqueness of the photo overlay. With minimum transparency settings the chart details are almost hidden by the photo.



Minimum transparency



Maximum transparency

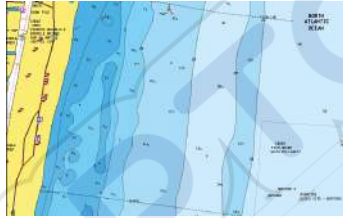
Navionics Fish N' Chip

The system supports Navionics Fish N' Chip (U.S. only) chart feature. For more information, see www.navionics.com.

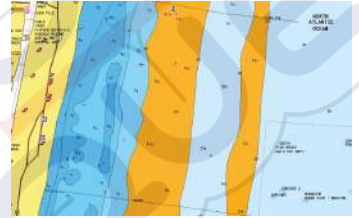
Depth highlight range

Select a range of depths between which Navionics fills with a different color.

This allows you to highlight a specific range of depths for fishing purposes. The range is only as accurate as the underlying chart data, meaning that if the chart only contains 5 meter intervals for contour lines, the shading is rounded to the nearest available contour line.



No Depth highlight range



Depth highlight range: 6 m - 12 m

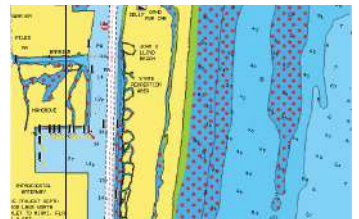
Shallow water highlight

Highlights areas of shallow water.

This allows you to highlight areas of water between 0 and the selected depth (up to 10 meters/30 feet).



No shallow water highlighted



Shallow water highlight: 0 m - 3 m

Jeppesen tides and currents

The system can display Jeppesen tides and currents. With this information it is possible to predict the time, level, direction and strength of currents and tides. This is an important tool when considering planning and navigation of a trip.

In large zoom ranges the tides and currents are displayed as a square icon including the letter **T** (Tides) or **C** (Current). When you select one of the icons, tidal or current information for that location are displayed.

Dynamic current data can be viewed by zooming inside a 1-nautical mile zoom range. At that range, the Current icon changes to an animated dynamic icon that shows the speed and direction of the current. Dynamic icons are colored in black (greater than 6 knots), red (greater than 2 knots and less than or equal to 6 knots), yellow (greater than 1 knot and less than or equal to 2 knots) or green (equal to or less than 1 knot), depending on the current in that location.

If there is no current (0 knots) this will be shown as a white, square icon.

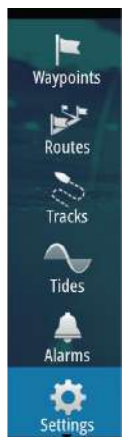


Static Current and Tide icons

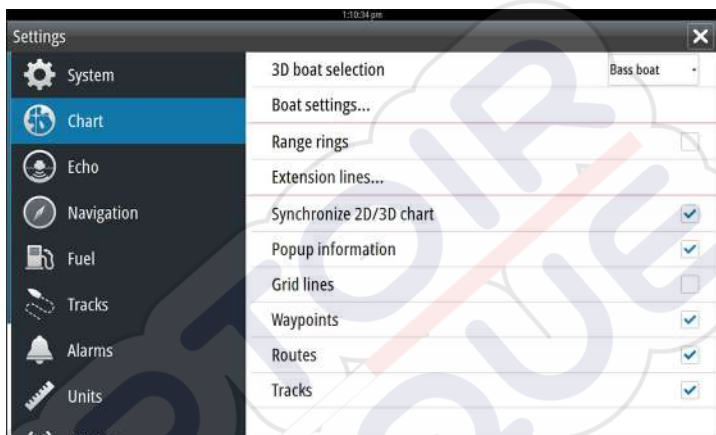


Dynamic Current icons

Chart settings



Settings and display options made in the Chart settings page are common for all chart panels.



3D boat selection

Determines which icon to use on 3D charts.

Boat settings

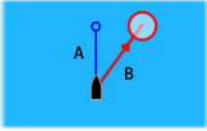
The boat settings are used when calculating an automatic route. The boat's draught, width and height must be input to use the autorouting and easy routing features.

Range Rings

The range rings can be used to present the distance from your vessel to other chart objects.

The range scale is set automatically by the system to suit the chart scale.

Extension lines

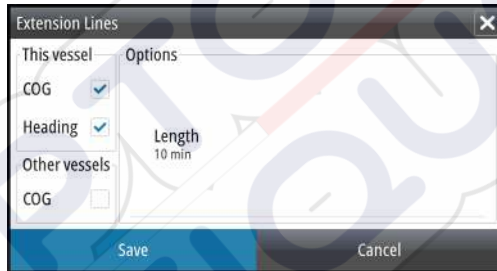


A: Heading

B: Course Over Ground (COG)

The lengths of the extension lines are either set as a fixed distance, or to indicate the distance the vessel moves in the selected time period. If no options are turned on for the vessel then no extension lines are shown for your vessel.

Your vessel heading is based on information from the active heading sensor and the COG is based on information from the active GPS sensor.



Synchronize 2D/3D chart

Links the position shown on one chart with the position shown on the other chart when a 2D and a 3D chart are shown side by side.

Pop-up information

Selects whether basic information for chart items is displayed when you select the item.

Grid lines

Turns on/off viewing of longitude and latitude grid lines on the chart.

Waypoints, Routes, Tracks

Turns on/off displaying of these items on chart panels. Also opens the Waypoints, Routes and Tracks dialogs you can use to manage them.

5

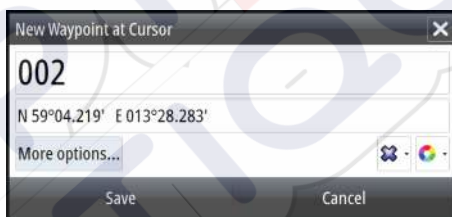
Waypoints, Routes, and Tracks

Waypoints

A waypoint is a user generated mark positioned on a chart, or on the Echosounder image. Each waypoint has an exact position with latitude and longitude coordinates. A waypoint positioned on the Echosounder image has a depth value, in addition to position information. A waypoint is used to mark a position you later may want to return to. Two or more waypoints can also be combined to create a route.

Saving waypoints

You can save a waypoint at a selected location by positioning the cursor on the panel, and then selecting the new waypoint option in the menu.



In the Chart and Nav panels, you can save a waypoint at the vessel position, when the cursor is not active, by selecting the new waypoint option in the menu.

Moving a waypoint



1. Select the waypoint you want to move
 - The waypoint icon expands to indicate that it is active
2. Activate the menu and select the waypoint in the menu
3. Select the move option
4. Select the new waypoint position
5. Select Finish in the menu

The waypoint is now automatically saved at the new position.

Edit a waypoint

You can edit all information about a waypoint from the **Edit Waypoint** dialog.

This dialog is activated by selecting the waypoint's pop-up, or from the menu when the waypoint is activated.

The dialog can also be accessed from the Waypoints tool on the **Home** page.



Delete a waypoint

You can delete a waypoint from the **Edit Waypoint** dialog or by selecting the **Delete** menu option when the waypoint is activated.

You can also delete waypoints from the Waypoints tool on the **Home** page.

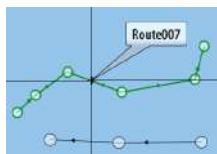
You can delete MOB waypoints the same way.

Waypoint alarm settings

You can set an alarm radius for each individual waypoint you create. The alarm is set in the **Edit Waypoint** dialog.

→ **Note:** The waypoint radius alarm must be toggled ON in the alarm dialog to activate an alarm when your vessel comes within the defined radius. For more information, refer to "*Alarms dialog*" on page 104.

Routes



A route consists of a series of routepoints entered in the order that you want to navigate them.

When you select a route on the chart panel it turns green, and the route name is displayed.

The system includes support for Navionics Autorouting and Jeppesen Easy Routing. This feature automatically suggests routepoints between the first and last routepoint of a route, or between selected routepoints in a complex route. You can use the feature when you create a new route, or you can use it to edit already saved routes.

Creating a new route on the chart panel

1. Activate the cursor on the chart panel.
2. Select the new route option from the menu.
3. Position the first waypoint on the chart panel.
4. Continue positioning new routepoints on the chart panel until the route is completed.
5. Save the route by selecting the save option in the menu.

Edit a route from the chart panel

1. Select the route to make it active.
2. Select the route edit option in the menu.
3. Position the new routepoint on the chart panel:
 - If you set the new routepoint on a leg, a new point is added between existing routepoints.
 - If you set the new routepoint outside the route, the new routepoint is added after the last point in the route.
4. Drag a routepoint to move it to a new position.
5. Save the route by selecting the save option in the menu.

→ **Note:** The menu changes depending on the selected edit option. All edits are confirmed or cancelled from the menu.

Delete a route

You can delete a route by selecting the **Delete** menu option when the route is activated. You can also delete routes from the Routes tool on the **Home** page.

Autorouting and Easy Routing

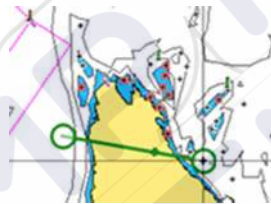
The Autorouting and Easy Routing suggest new routepoint positions based on information in the map and on your boat's size. Before you can start using this feature the boat draught, width and height must be entered into the system. The boat settings dialog is automatically displayed if the information is missing when you start the feature.

- **Note:** G07 units designed for sale in the U.S. region do not have Autorouting or Easy Routing capabilities. Autorouting or Easy Routing features are disabled on all non-U.S. units when they are used in U.S. territorial waters.
 - **Note:** It is not possible to start the Autorouting or Easy Routing if one of the selected routepoints is located in an unsafe area. A warning dialog is displayed, and you have to move the relevant routepoint(s) to a safe area to proceed.
 - **Note:** If no compatible cartography is available, the Autorouting or Easy Routing menu option is not available. Compatible cartography includes Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ and Navionics Platinum. For a full selection of available charts please visit insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com or navionics.com.
1. Position at least two routepoints on a new route, or open an existing route for editing.
 2. Select **Autorouting**, followed by:
 - **Entire Route** if you want the system to add new routepoints between the first and the last routepoint of the open route.
 - **Selection** if you want to manually select the routepoints that define the limits for the autorouting, then select the relevant routepoints. Selected routepoints are colored red. Only two routepoints can be selected, and the system discards any routepoints between your selected start and end points.
 3. Select **Accept** to start the automatic routing.

- When the automatic routing is completed the route appears in preview mode, and the legs are color coded to indicate safe or unsafe areas. Navionics uses red (unsafe) and green (safe), while C-MAP uses red (unsafe), yellow (dangerous) and green (safe).
- 4. Move any routepoints if required when the route is in preview mode.
- 5. Select **Keep** to accept the routepoints positions.
- 6. Eventually repeat step 2 (**Selection**) and step 3 if you want the system to automatically position routepoints for other parts of the route.
- 7. Select **Save** to complete the automatic routing and save the route.

Autorouting and Easy Routing examples

- **Entire route** option used when first and last route points are selected.



First and last routepoint



Result after automatic routing

- **Selection** option used for autorouting part of a route.



Two routepoints selected



Result after automatic routing

Creating routes using existing waypoints



You can create a new route by combining existing waypoints from the **Routes** dialog. The dialog is activated by using the **Routes** tool on the **Home** page.



Converting Tracks to Routes

You can convert a track to a route from the Edit Track dialog. The dialog is activated by activating the track, then selecting the track's pop-up, or by selecting the info option from the menu.

The Edit Tracks dialog can also be accessed by selecting the Tracks tool on the **Home** page.



The Edit Route dialog

You can add and remove routepoints from the **Edit Route** dialog. This dialog is activated by selecting an active route's pop-up or from the menu.

The dialog can also be accessed by using the **Routes** tool on the **Home** page.



Tracks



Tracks are a graphical presentation of the historical path of the vessel, allowing you to retrace where you have travelled. Tracks can be converted to routes from the **Edit** dialog.

From the factory, the system is set to automatically track and draw the vessel's movement on the chart panel. The system continues to record the Tracks until the length reaches the maximum points, and then automatically begins overwriting the oldest points.

The automatic tracking function can be turned off from the Tracks dialog.

Creating new Tracks

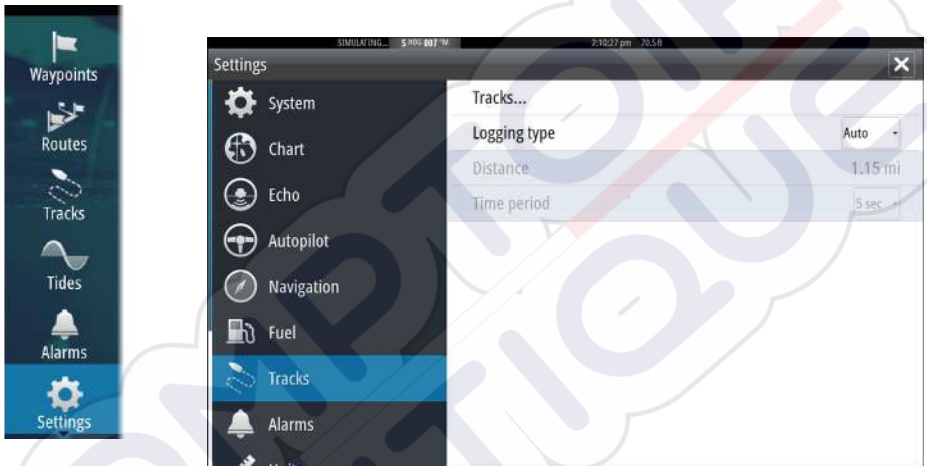
You can start a new track from the **Tracks** dialog, activated by using the **Tracks** tool on the Home page.

Tracks settings

Tracks are made up of a series of points connected by line segments whose length depends on the frequency of the recording.

You can select to position track points based on time settings, distance, or by letting the system position a waypoint automatically when a course change is registered.

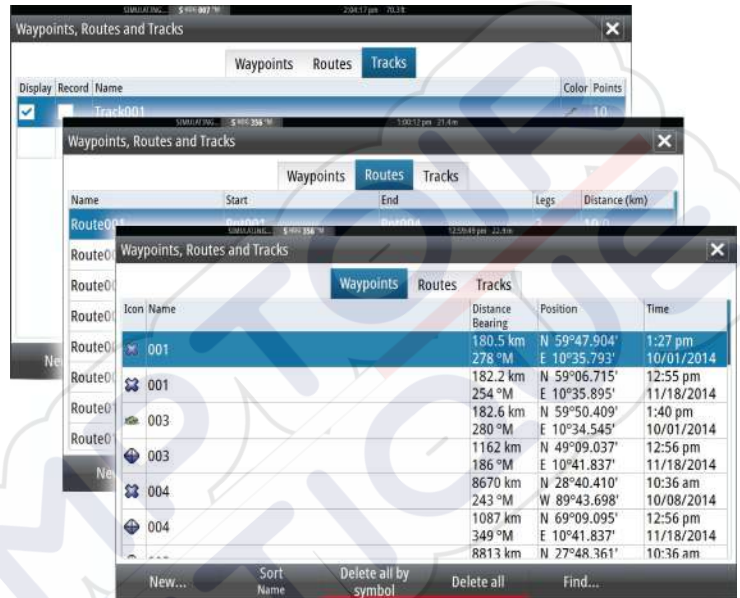
→ **Note:** The Tracks option must also be turned ON in the chart settings to be visible.



Waypoints, Routes, and Tracks dialogs

The Waypoints, Routes, and Tracks dialogs give access to advanced edit functions and settings for these items.

The dialogs are accessed from the **Tools panel** on the **Home** page.



6

Navigating

The navigation function included in the system allows you to navigate to the cursor position, to a waypoint, or along a predefined route.

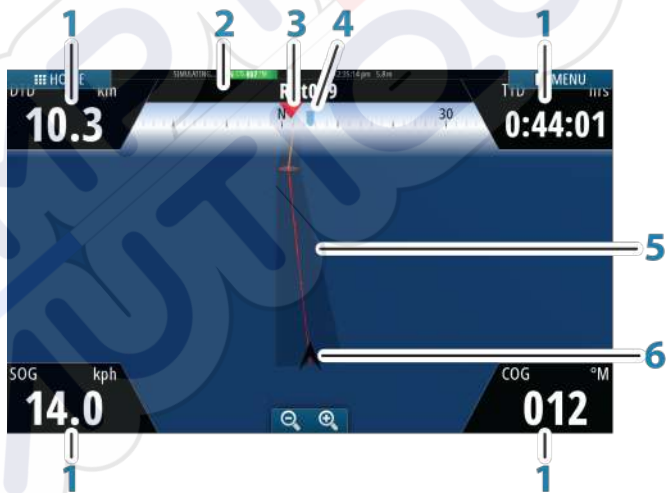
If autopilot functionality is included in your system, the autopilot can be set to automatically navigate the vessel.

For information about positioning waypoints and creating routes, refer to *"Waypoints, Routes, and Tracks"* on page 42.

Navigation panels

The Nav panels can be used to display information when you are navigating.

The Nav panel



The Nav panel is activated from the Home page, either as a full page panel or as part of a multiple panel page.

- 1 **Data fields**
- 2 **Route information**
- 3 **Vessel heading**

4 Bearing to next routepoint

5 Bearing line with allowed off course limit

When travelling on a route the bearing line shows the intended course from one waypoint towards the next. When navigating towards a waypoint (cursor position, MOB or an entered lat/lon position), the bearing line shows the intended course from the point at which navigation was started towards the waypoint.

6 Vessel symbol

Indicates distance and bearing relative to the intended course.

If the XTE (Cross Track Error) exceeds the defined XTE limit, this is indicated with a red arrow including the distance from the track line. Refer to "*XTE limit*" on page 55.

Data Fields

The Nav panel offers the following information:

DTD	Distance to destination
SOG	Speed over ground
COG	Course over ground
TTD	Time to destination

Navigate to cursor position

You can start navigating to a cursor position on any chart, or Echosounder panel.

Position the cursor at the selected destination on the panel, and then select the **Goto Cursor** option in the menu.

→ **Note:** The **Goto Cursor** menu option is not available if you are already navigating.

Navigate a route

You can start navigating a route from the chart panel or from the **Route** dialog.

When route navigation is started, the menu expands and shows options for canceling the navigation, for skipping a waypoint, and for restarting the route from current vessel position.

Starting a route from the chart panel

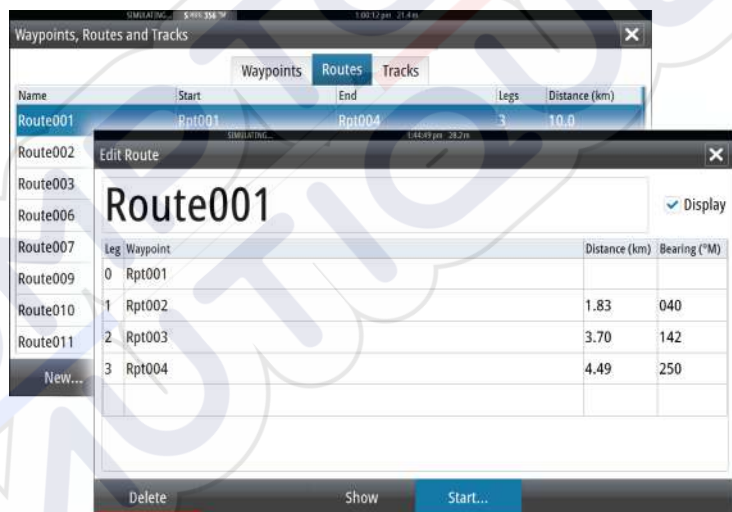
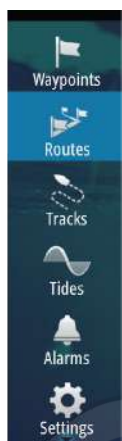
Activate a route on the panel, and then select the route navigation option from the menu.

You can select a routepoint to start navigating from a selected position.

Start navigating a route from the Route dialog

You can start navigating from the **Route** dialog, activated by:

- Selecting the **Route** tool from the **Home** page
- Selecting the route details from the menu



Cancel navigation

When you are navigating, the menu includes an option for cancelling the navigation.



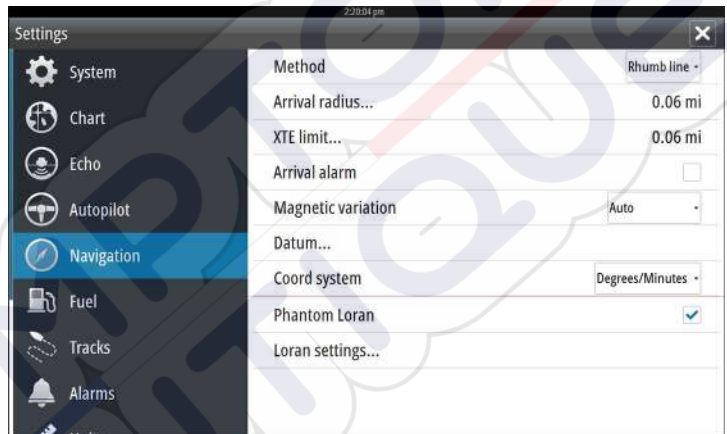
Navigating with the autopilot

When you start navigation on a system with autopilot functionality, you are prompted to set the autopilot to navigation mode.

If you choose not to engage the autopilot, the autopilot can be set to navigation mode from the Autopilot Controller later on.

For more information about autopilot functionality, refer to *"Autopilot"* on page 57.

Navigation settings



Navigation method

Different methods are available for calculating the distance and bearing between any two points on a chart.

The Great circle route is the shortest path between two points. However, if you are to travel along such a route, it would be difficult to steer manually as the heading would constantly be changing (except in the case of due north, south, or along the equator).

Rhumb lines are tracks of constant bearing. It is possible to travel between two locations using Rhumb line computation, but the distance would usually be greater than if Great circle is used.

Arrival radius

Sets an invisible circle around the destination waypoint.

The vessel is considered arrived at the waypoint when it is within this radius.

XTE limit

This setting defines how far the vessel can deviate from the selected route, if the vessel goes beyond this limit, an alarm is activated.

Arrival alarm

When the arrival alarm is enabled, an alarm is activated when the vessel reaches the waypoint or when it is within the specified arrival radius.

Magnetic variation

Magnetic variation is the difference between true bearings and magnetic bearings, caused by different locations of the Geographic and the Magnetic north poles. Any local anomalies such as iron deposits might also affect the magnetic bearings.

When set to Auto, the system automatically converts magnetic north to true north. Select manual mode if you need to enter your own local magnetic variation.

Datum

Most paper charts are made in the WGS84 format, which also is used by the GO7.

If your paper charts are in a different format, you can change the datum settings accordingly to match your paper charts.

Coordinate system

Several coordinate systems can be used to control the format for latitude and longitude coordinates displayed on the chart panel.

Phantom Loran

Enables use of Phantom Loran positioning system.

Loran settings



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

Defines Loran chains (GRI) and preferred station for waypoint entry, cursor position and position panel.

The graphic example shows a cursor position window with Loran position information.

For more information refer to your Loran system documentation.

7

Autopilot

If an AC12N, AC42N or SG05 autopilot computer is connected to the system, autopilot functionality is available in the system.

An Autopilot is designed to maintain an accurate course in various sea conditions with minimal helm movements.

Safe operation with the autopilot

⚠ Warning: An autopilot is a useful navigational aid, but DOES NOT replace a human navigator.

Activating the autopilot



You activate the autopilot from any panel by selecting the autopilot tile in the Instrument bar, followed by selecting a mode in the **Autopilot Controller**.

Switching from automatic mode to manual steering

You switch the autopilot to STBY mode from any automatic operation mode from the autopilot pop-up.

Autopilot indication on the pages



- 1 Autopilot indication in Status bar
- 2 Autopilot pop-up
- 3 Autopilot tile in Instrument bar

Autopilot mode indication in the Status bar

S HDG 007 °M

The Status bar shows autopilot information as long as an autopilot computer is connected to the network.

Icons are included if the autopilot is passive or locked by another autopilot control unit.

Autopilot pop up

You control the autopilot from the autopilot pop-up.

The pop-up has a fixed position on the page, and it is available for all pages except when an Autopilot panel is active.

As long as the autopilot pop-up is active, you cannot operate the background panel or its menu.

You remove the pop-up from a page by selecting the **X** in the upper right corner. You turn it on again by selecting the autopilot tile in the instrument bar.

The following pop-ups are available:

- **Autopilot controller**, showing active mode, heading, rudder and various steering information depending on active autopilot mode. Manual adjustments to the set heading can only be made when the port and starboard arrow indicators are illuminated red and green.
- **Mode selection**, includes access to turn pattern selection.
- **Turn pattern selection**



Autopilot controller



Mode selection



Turn pattern selection

Autopilot tile in Instrument bar



You can select to show the autopilot tile in the Instrument bar. If the autopilot pop-up is turned off you can turn it on by selecting the tile in the Instrument bar.

The Autopilot panel

The autopilot panel is used to display navigation data. It can be shown as a full screen panel, or in a multi-panel page.

The number of data fields included in the autopilot panel is dependent on available panel size.



Data fields

The following abbreviations are used in the autopilot panel:

CTS	Course to steer
DTD	Distance to destination
DTW	Distance to next waypoint
SOG	Speed over ground
COG	Course over ground
XTE	Cross track error (L: left or R: right)

Mode overview

The autopilot has several steering modes. The number of modes and features within the mode depend on boat type and available inputs, as shown in the following list:

- **Standby**
Standby mode used when manually steering at the helm. Compass and rudder angle is shown on the display.
- **NFU**
Non-Follow Up steering where the rudder movement is controlled by using the Port and Starboard keys in the Pilot pop-up, or by another NFU unit.
- **FU**
Follow-up steering where the rudder angle is set by another FU unit.
- **AUTO**
Automatic steering where the set heading is maintained.
 - **Heading capture**
Aborts the turn and uses the instantaneous compass reading as set heading.
 - **Turn patterns**
Moves the vessel automatically in pre-defined turn steering patterns.
 - **Tacking**
Only available if the boat type is set to Sail in the Autopilot Commissioning dialog. Tacking with a fixed angle.
- **NoDrift**

Automatic steering, keeping the vessel on a straight bearing line by compensating for drift.

- **Dodging**
Returns to NoDrift mode after a heading change.
- **NAV**
Navigation steering. Steers the vessel to a specific waypoint or through a route.
- **WIND**
Only available if the boat type is set to Sail in the Autopilot Commissioning dialog. Automatic steering where the vessel heading is changed to maintain a set wind angle.
 - **Tacking/Gybing**
Only available if the boat type is set to Sail in the Autopilot Commissioning dialog. Tacking/Gybing with apparent or true wind angle as reference.
- **WIND Nav**
Automatic steering, using both wind and GPS data to steer the vessel to a specific waypoint or through a route.

Standby mode

Standby (STBY) mode is used when you steer the boat at the helm.

Non-Follow Up (NFU, Power steering)

In NFU mode you use the port and starboard arrow buttons in the autopilot pop-up to control the rudder. The rudder will move as long as the button is pressed.

- Activate NFU mode by selecting the port or starboard arrow button in the pop-up when the autopilot is in STBY or FU mode. You return to STBY mode by selecting the STBY mode button in the autopilot pop-up.

Follow-up steering (FU)

- **Note:** FU mode is only available if you have an OP40 or similar included in the system. The GO7 does not have a rotary knob.

In FU mode you use the rotary knob to control the rudder angle. Press the rotary knob, then turn the knob to set the rudder angle. The rudder moves to the commanded angle and then stop.

- You select FU mode from the autopilot pop-up

→ **Note:** If the autopilot pop-up is closed or if an alarm dialog is activated on the unit controlling the autopilot in FU mode, the autopilot automatically changes to STBY mode.

⚠ **Warning:** While in FU mode you cannot take manual control of the wheel.

AUTO mode (auto compass)

In AUTO mode the autopilot issues rudder commands required to steer the vessel automatically on a set heading.

- You select AUTO mode from the autopilot pop-up. When the mode is activated, the autopilot selects the current boat heading as the set heading.

Changing set heading in AUTO mode

You adjust the set heading by using the Port and Starboard arrow buttons in the autopilot pop-up, or by selecting the Heading tile in the autopilot pop-up and then entering the desired heading value.

An immediate heading change takes place. The new heading is maintained until a new heading is set.

Heading capture

When the vessel is turning in AUTO mode, an instant reset of the mode activates the heading capture function. This automatically cancels the turn, and the vessel continues on the heading read from the compass the very moment you re-activated the mode.

Tacking in AUTO mode

→ **Note:** The tack function is only available when the system is set up for boat type SAIL in the Autopilot Commissioning dialog.



Tacking should only be performed into the wind and must be tried out in calm sea conditions with light wind to find out how it works on your boat. Due to a wide range of boat characteristics (from cruising to racing boats) the performance of the tack function may vary from boat to boat.

Tacking in AUTO mode is different from tacking in WIND mode. In AUTO mode the tack angle is fixed and as defined by the user. For more details, see "*Tacking - WIND mode*" on page 66.

You initiate the tack function from AUTO mode.

When tacking direction is selected the autopilot changes the current set course according to the set fixed tacking angle.

You can interrupt the tack operation as long as the tack dialog is open by selecting the opposite tacking direction. When interrupted the boat returns to the previous set heading.

NoDrift mode

NoDrift mode combines the autopilot and the positioning information from the GPS.

In NoDrift mode the vessel is steered along a calculated track line in a direction set by the user. If the vessel's heading is drifting away from the original heading due to current and/or wind, the vessel follows the line with a crab angle.

1. Turn the vessel to the desired heading
2. Activate the NoDrift mode. The autopilot draws an invisible bearing line based on current heading from the boat's position

Unlike in AUTO (compass) mode, the autopilot now uses the position information to calculate the cross track error, and automatically keeps your track straight.

You use the port/starboard arrow panel buttons in the autopilot pop-up to reset the bearing line while in NoDrift mode.

Dodging

If you need to avoid an obstacle when using NoDrift mode, you can set the autopilot to STBY and power steer or use the helm until the obstacle is passed.

If you return to NoDrift mode within 60 seconds you can select to continue on previous set bearing line.

If you do not respond, the dialog disappears and the autopilot goes to NoDrift mode with current heading as set bearing line.

NAV mode

⚠ Warning: NAV mode should only be used in open waters.

You can use the autopilot to automatically steer the boat to a specific waypoint location, or along a pre-defined route. The position information from the GPS is used to change the course to steer to keep the boat on the track line and to the destination waypoint.

→ **Note:** To obtain satisfactory navigation steering, the GO7 must have valid position input. Autosteering must be tested and determined satisfactory prior to entering the NAV mode.

Start automatic navigating

When you start navigating a route or to a waypoint from the chart panel, you are prompted to set the autopilot to NAV mode. If you reject this request, you can start NAV mode from the autopilot mode menu.

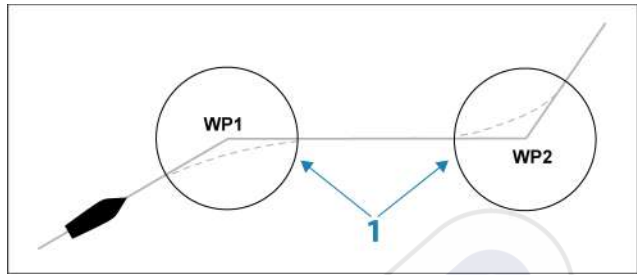
When NAV mode is initiated, the autopilot automatically keeps the vessel on the leg.

When the vessel reaches the arrival circle for a routepoint, the autopilot gives an audible warning and displays a dialog with the new course information. If the required course change to the next waypoint is less than the Navigation change limit, the autopilot automatically changes the course. If the required course change to next waypoint in a route is more than the set limit, you are prompted to verify that the upcoming course change is acceptable.

→ **Note:** For information about navigation settings, refer to "*Navigation settings*" on page 54.

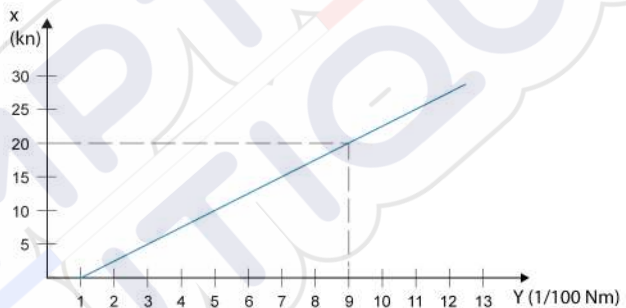
Waypoint arrival circle

The Arrival radius defines the point at which a turn is initiated when you are navigating a route.



The arrival circle (**1**) should be adjusted according to boat speed. The higher the speed, the wider the circle. The intention is to make the autopilot start the heading change in due time to make a smooth turn onto the next leg.

The figure below may be used to select the appropriate waypoint circle when creating the route.



X axis = Boat speed in knots

Y axis = Arrival circle, radius in 1/100 Nm

Example: With the speed of 20 knots you should use a waypoint circle with radius 0.09 Nm.

→ **Note:** The distance between any waypoints in a route must not be smaller than the radius of the waypoint arrival circle.

WIND mode

→ **Note:** The WIND mode is only available if the system has been set up for sailboat in the Autopilot Commissioning dialog.

Before the WIND mode is started it must be verified that valid input from wind transducer is available.

Initiate wind steering as follows;

1. Switch the Autopilot to AUTO mode
2. Adjust the boat heading until wind angle is according to the angle you want to maintain
3. Select the mode indication in the autopilot controller to activate the autopilot menu, and select WIND mode

The set course to steer (CTS) and set wind angle are entered from the compass heading and the wind transducer at the moment the WIND mode is selected. From that point the autopilot changes the course to maintain the wind angle as the wind direction may change.

Tacking in WIND mode

→ **Note:** The tack function is only available when the system is set up for boat type SAIL in the Autopilot Commissioning dialog.



Tacking should only be performed into the wind and must be tried out in calm sea conditions with light wind to find out how it works on your boat. Due to a wide range of boat characteristics (from cruising to racing boats) the performance of the tack function may vary from boat to boat.

Tacking in WIND mode as compared to AUTO mode is performed when sailing with apparent or true wind as the reference. The true wind angle should be less than 90 degrees.

The rate of turn during the tack will be given by the Tack time defined in the sailing parameter setup. The tack time is also controlled by the speed of the boat to prevent loss of speed during a tack.

You can initiate the tack function from WIND mode.

When you initiate the tacking, the autopilot immediately mirrors the set wind angle to the opposite side of the bow.

You can interrupt the tack operation as long as the tack dialog is open by selecting the opposite tacking direction. When interrupted, the boat returns to the previous set heading.

Gybing

Gybing is possible when the true wind angle is larger than 120°.

The time to make a gybe is determined by the speed of the boat to make it as quick as possible within control.

Tack and gybe prevent

You should use the autopilot with care when beating and running.

If the sails are unbalanced when beating, yaw forces from the sails can drive the boat into the wind. If the boat is driven beyond the set minimum wind angle, the thrust from the sails suddenly disappears and reduces the boat speed. The boat becomes more difficult to steer as the rudder becomes less effective.

The tack prevent function in WIND mode has been implemented to avoid such situations. It reacts immediately when the apparent wind angle becomes 5° less than the set minimum wind angle, and more rudder is commanded.

When running, it is difficult to steer the boat with waves coming sideways or from behind. The waves can yaw the boat into an unwanted gybe; this can be hazardous for both the crew and the mast.

The gybe prevent function is activated when the actual apparent wind angle becomes greater than 175° or gets opposite to the set wind angle. More rudder is commanded to prevent an unwanted gybe.

The tack and gybe prevent functions are not a guarantee against getting into a hazardous situation. If the effect of the rudder and/or drive unit is not adequate, a dangerous situation may occur. Pay particular attention in such situations.

WIND Nav mode

In WIND Nav mode the autopilot steers the boat given both wind and position data.

In this mode the autopilot calculates the initial course change needed to navigate towards the active waypoint, but the pilot also utilizes the current wind direction in the calculation.

Turn pattern steering



The autopilot includes a number of automatic turn steering features for power boats when the pilot is in AUTO mode.

→ **Note:** The turn steering option is not be available if the boat type is set to SAIL in the Autopilot Commissioning dialog, instead the tack/gybe feature is implemented.

Initiating a turn

You start the turn by selecting the relevant turn icon, followed by selecting the port or starboard options in the turn dialog to select the turn direction.

Stopping the turn

You can stop the turn from within the turn dialog.

At any time during a turn you can select STBY in the autopilot pop-up to return to STBY mode and manual steering.

Turn variables

The turn steering options, except the C-turn, have settings that you can adjust before you start a turn and at any time when the boat is in a turn.

U-turn

U-Turn changes the current set heading to be 180° in the opposite direction.

The turn rate is identical to Rate limit settings. This cannot be changed during the turn.

→ **Note:** Refer to the separate GO7 Installation manual for information about Rate limit settings.

C-turn

Steers the vessel in a circle.

You can adjust the Rate of turn from the turn dialog before the turn is initiated and during the turn. Increasing the turn rate makes the vessel turn a smaller circle.

Spiral turn

Spiral-turn makes the vessel turn in a spiral with a decreasing or increasing radius. You set the initial radius before the turn is initiated, and the change per turn during the turn. If the change per turn is set to zero, the vessel turns in a circle. Negative values indicate decreasing radius while positive values indicate increasing radius.

Zigzag turns

Steers the vessel in a zigzag pattern.

For navigating in a zigzag pattern, you set the initial heading change before the turn is started.

During the turn you can alter the main heading, the heading change, and the leg distance.

Square turn

Makes the vessel automatically turn 90° after having travelled a defined leg distance.

At any time during the turn you can change the main heading and the distance of the leg until the vessel makes a new 90° turn.

Lazy S-turn

Makes the vessel yaw around the main heading.

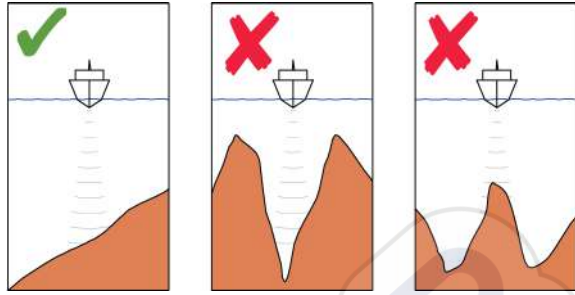
You set the selected heading change before the turn is started.

During the turn you can alter the main heading, the heading change and the turn radius from within the turn dialog.

Depth contour tracking, DCT™

If the system has Echosounder input, the autopilot can be set to follow a depth contour.

⚠ Warning: Do not use this feature unless the seabed is suitable. Do not use it in rocky waters where the depth is varying significantly over a small area.



Use the following process to initiate DCT steering:

1. Ensure that you have depth reading on the panel or on a separate depth instrument.
2. Steer the boat to the depth you want to track, and in the direction of the depth contour.
3. Activate **AUTO** mode, select depth contour steering and monitor the depth reading.
4. Select the port or starboard option in the turn dialog to initiate the depth contour steering to follow the bottom sloping to starboard or to port:

The following parameters are available for depth contour tracking:

Depth gain

This parameter determines the ratio between commanded rudder and the deviation from the selected depth contour. The higher depth gain value the more rudder is applied.

If the value is too small, it takes a long time to compensate for drifting off the set depth contour, and the autopilot fails to keep the boat on the selected depth.

If the value is set too high, the overshoot increases and the steering is unstable.

Contour Cross Angle (CCA)

The CCA is an angle that is added to or subtracted from the set course.

With this parameter you can make the boat yaw around the reference depth with lazy-s movements.

The larger the CCA, the bigger yawing is allowed. If you the CCA set to zero there are no lazy-s movements.

Using the GO7 in an AP24/AP28 system

Command transfer



If your GO7 is connected to an autopilot system including an AP24 or AP28 control unit, only one control unit can be active at the same time. An inactive control unit is indicated with a square with a cross symbol in autopilot controller pop-up.

You take command from an inactive control unit by selecting the mode in the autopilot pop-up, and then confirming active mode.

Locking remote stations



The AP24/AP28 includes a Remote Lock function that disables autopilot control from other units. A locked control unit is indicated with a key symbol in autopilot controller pop-up.

When the remote lock function is enabled on an AP24/AP28 control unit, only the active control unit stays in command. No transfer of command to GO7 or other autopilot control units on the system can take place.

You can only unlock the remote stations from the AP24/AP28 unit in command.

Using the autopilot in an EVC system



When the GO7 is connected to an EVC system via the SG05, you can take manual control of the steering regardless of the autopilot mode.

The mode indicator on the pilot pop-up is replaced by a dash to indicate EVC override.

The system returns to GO7 control in standby mode if no rudder command is given from the EVC system within a predefined period.

Autopilot settings

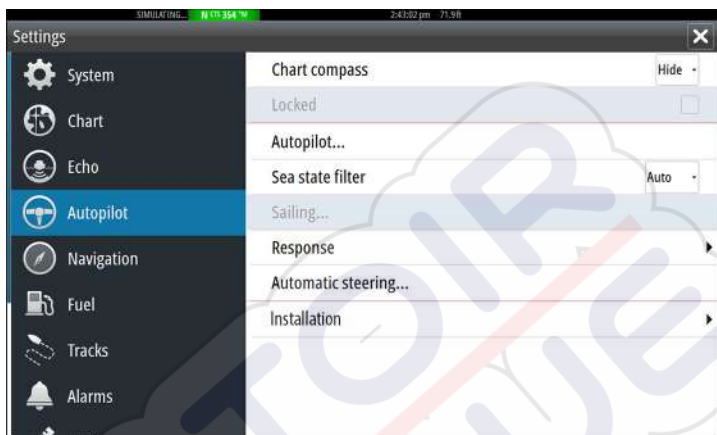
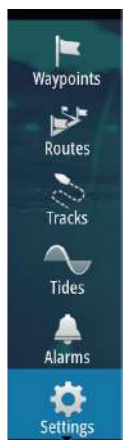


Chart compass



You can select to show a compass symbol around your boat on the chart panel. The compass symbol is off when the cursor is active on the panel.

Locking autopilot operation from a unit

You can lock a GO7 unit to prevent unauthorized operation of the autopilot. When the unit is locked this is indicated with a lock symbol and with text in the pop-up. No automatic modes can be selected from a locked unit.

→ **Note:** The lock function is not available on a unit which has autopilot control!

If the GO7 is part of an AP24/AP28 system, all other autopilot control units can be locked for autopilot control from the AP24/ AP28 control unit.

Sea state filter

The Seastate filter is used to reduce rudder activity and autopilot sensitivity in rough weather. Setting options are:

- **OFF**
Seastate filter is disabled. This is the default setting.
- **AUTO**
Reduces rudder activity and autopilot sensitivity in rough weather by an adaptive process. The AUTO setting is recommended if you want to use the seastate filter.
- **MANUAL**
Linked to the steering response control settings described previously. It may be used to manually find the optimum combination of course keeping and low rudder activity in rough but steady sea conditions.

Sailing parameters

- **Note:** Sailing parameter settings are only available if the boat type is set to Sail in the Autopilot Commissioning dialog.

Tack time

When performing a tack in WIND mode, the rate of turn (tack time) can be adjusted. This gives single-handed sailors time to handle the boat and the sails during a tack.

A turn performed without shifting wind side, is also made at a controlled turn rate.

Tack angle

This value is used to preset the course change used when tacking in AUTO mode. By pressing the port and starboard indicators in the autopilot pop-up the course changes as much as this value.

Wind function

With wind function set to AUTO, the autopilot automatically selects between apparent and true wind steering. AUTO is default and recommended for cruising.

When the boat is running, it is also surfing on the waves. This may lead to significant changes in boat speed, and thereby also changes in apparent wind angle. True wind steering is therefore used when running, while steering to apparent wind is used when beating or reaching.

Apparent wind steering is preferred when you want to achieve maximum boat speed. The autopilot tries to maintain a constant apparent wind angle to get maximum thrust from a given trim of the sails.

When sailing in closed waters, the apparent wind angle may change temporarily due to wind gusts. It may then be preferred to sail to the true wind.

VMG optimizing

You can optimize the VMG to wind. When selected, the function is active for 5–10 minutes after a new wind angle has been set and only when beating.

Layline steering

Layline steering is useful when navigating. Cross Track Error (XTE) from the navigator keeps the boat on the track line. If the XTE from the navigator exceeds 0.15 NM, the autopilot calculates the layline and track towards the waypoint.

Response

By default the system switches between HI/LO parameter set based on speed (motor boats) or speed and wind (sail boats). You can however manually select which parameter set that shall be used.

HI or LO must be selected if no speed input is available.

You can manually fine tune each of the two (HI/LO) parameter sets. Level 4 is default with parameter values as set by the autotune function. If no autotune is made (not recommended) the level 4 values are the factory default values.

A low response level reduces the rudder activity and provides a more “loose” steering.

A high response level increases the rudder activity and provides a more “tight” steering. A too high response level causes the boat to start lazy-s movements.

Automatic steering

This option displays an overview of all autopilot steering parameters, and you can adjust parameters if required.

For more details, refer to the separate GO7 Installation manual.

Installation

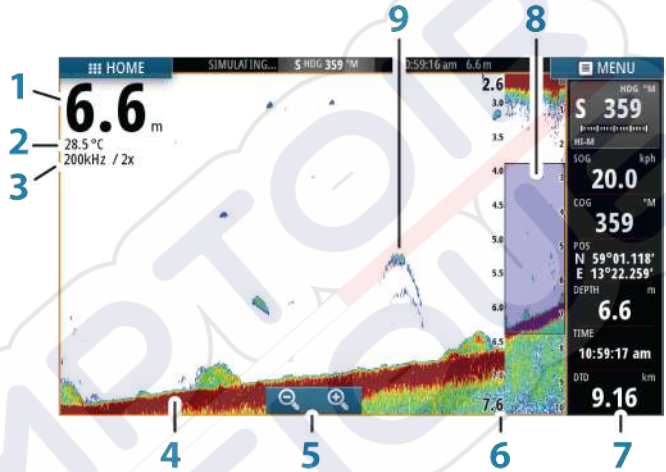
Used for autopilot installation and commissioning. See the separate GO7 Installation manual.

8

Echosounder

The Echosounder function provides a view of the water and bottom beneath your vessel, allowing you to detect fish and examine the structure of the sea floor.

The Echosounder image



- 1 Depth
- 2 Temperature
- 3 Frequency and Zoom scale
- 4 Bottom
- 5 Zoom buttons
- 6 Depth Range scale
- 7 Instrument panel
- 8 Zoom column
- 9 Fish arches

Using the cursor on the Echosounder panel

The cursor can be used to measure a distance to a target, to mark a position, and to select targets.

By default, the cursor is not shown on the Echosounder image.

When you position the cursor on the Echosounder image; the screen pauses, the depth at the cursor position is shown, and the information window is activated.

To remove the cursor and cursor elements from the panel, select the **Clear cursor** menu option.

GoTo cursor

You can navigate to a selected position on the image by positioning the cursor on the panel, then using the **Goto Cursor** option in the menu.

The Cursor assist function

The cursor assist function allows for fine tuning and precision placement of the cursor without covering details with your finger.

Press and hold your finger on the screen to switch the cursor symbol to a selection circle, appearing above your finger.

Without removing your finger from the screen, drag the selection circle over the desired item to display item information.

When you remove your finger from the screen the cursor reverts to normal cursor operation.

Measuring distance

The cursor can be used to measure the distance between the position of two observations on the image.

It is easier to use the measuring function when the image is paused.

1. Position the cursor on the point from where you want to measure the distance
2. Start the measuring function from the menu
3. Position the cursor on the second measuring point
 - A line is drawn between the measuring points, and the distance is listed in the Information window
4. Continue selecting new measuring points if required

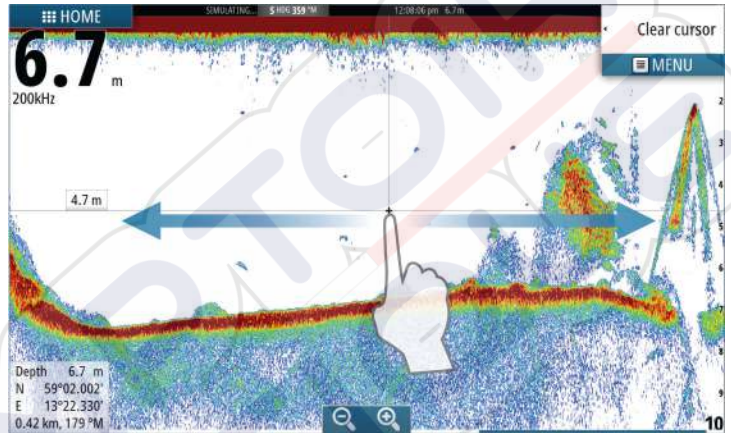
You can use the menu to re-position the start point and the end point as long as the measuring function is active.

When you select **Finish measuring**, the image resumes to normal scrolling.

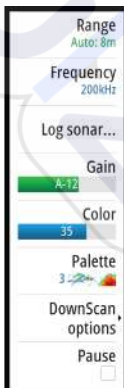
Viewing Echosounder history

You can view echosounder history by panning the image.

To resume normal scrolling, select the **Clear cursor** menu option.



Setting up the Echosounder image



Use the Echosounder menu options to set up the image. When the cursor is active, some options on the Echosounder menu are replaced with cursor mode features. Select **Clear cursor** to return to the normal Echosounder menu.

The range

The range setting determines the water depth that is visible on the screen.

Auto range

By default, the range is set to Auto. With Auto, the system automatically displays the whole range from the water surface to

the bottom. Auto is the preferred setting for most fish finding sonar use.

Preset range levels

Allows for the selection of a specific depth range that is not tied to the depth of the water.

Custom range

This option allows you to manually set both upper and lower range limits.

→ **Note:** Setting a custom range puts the sonar in manual mode. If the bottom is well beyond the lower range set, you may lose digital depth.

Echosounder frequency

The GO7 unit supports several transducer frequencies. Available frequencies depend on the transducer model that is connected.

You can view two frequencies at the same time by selecting dual Echosounder panels from the **Home** page.

Log sonar

Select to start and stop recording of Echosounder data. For more information, refer to *"Recording log data"* on page 79.

Gain

The gain controls the sensitivity of the Echosounder. The more you increase the gain, the more details are shown on the image. However, a higher gain setting may introduce more background clutter on the image. If the gain is set too low, weak echoes might not be displayed.

Auto gain

The Auto gain option keeps the sensitivity at a level that works well under most conditions. With the gain in auto mode, you can set a positive or negative offset that gets applied to the auto gain.

Color

Strong and weak Echosounder signals have different colors to indicate the different signal strengths. The colors used depend on which palette you select. The more you increase the Color setting,

the more echoes is displayed in the color at the strong return end of the scale.

Palettes

You can select between several display palettes optimized for a variety of fishing conditions.

DownScan options

Provides options for specifying the DownScan image. This menu option is available when Overlay downscan is selected in Echo settings dialog. For more information see *"Echosounder settings"* on page 81.

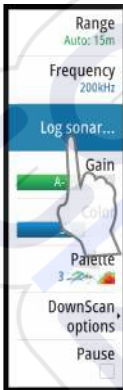
Pausing the Echosounder

You can pause the Echosounder, allowing you to examine the Echosounder echoes.

This function is useful when you need to position a waypoint exactly on the Echosounder panel, and if you are using the cursor to measure a distance between 2 elements on the image.

Recording log data

You can record data and save the file internally in the unit, or save it onto a card inserted into the unit's card reader. Select the Log sonar... menu option, and then Record in the Record Echo dialog.



When the Echosounder data is being recorded, there is a flashing red symbol in the top left corner and a message appears periodically at the bottom of the screen.

Filename

Specify the name of the recording (log).

File format

Select a file format from the drop-down, slg (Echosounder only), xtf (DownScan only*), or sl2 (Echosounder and DownScan).

→ **Note:** XTF format is for use only with select 3rd party Echosounder viewing tools.

Save to

Select whether the recording is to be saved internally or to a memory card in the card reader.

Time remaining

Shows the remaining allocated space available for recordings.

Viewing the recorded sounder data

Both internally and externally stored sounder records may be reviewed when selected.

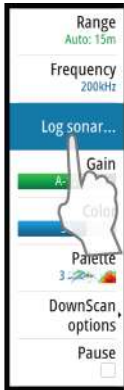
The log file is displayed as a paused image, and you control the scrolling and display from the replay menu option.

You can use the cursor on the replay image, and pan the image as on a normal echo image.

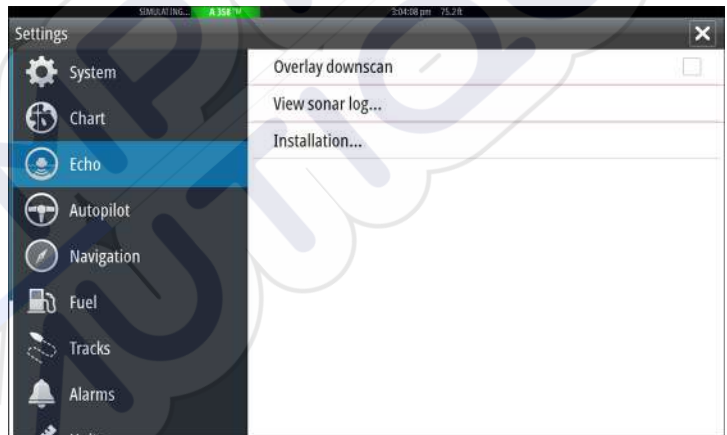
If more than one channel was recorded in the selected echo file, you can select which channel to display.

Stop recording log data

Select the Log sonar menu option, and then Stop in the Recording Echo dialog to stop the recording of Echosounder data.



Echosounder settings



Overlay downscan

When a HDI transducer with DownScan is connected to your system, you can overlay DownScan images on the regular Echosounder image.

When activated, the Echosounder menu expands to include basic DownScan options.

View Echosounder log

Used to view Echosounder recordings. The log file is displayed as a paused image, and you control the scrolling and display from the menu.

You can use the cursor on the image, measure distance, and set view options as on a live Echosounder image. If more than one channel was recorded in the selected Echosounder file, you can select which channel to display.

You exit the view function by selecting the **X** in the upper right corner.

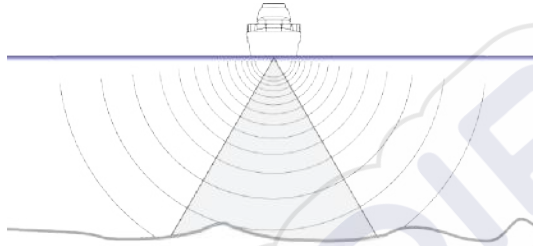
Installation

Used for installation and setup. See the separate GO7 Installation manual.

9

DownScan

DownScan provides detailed images of structure directly below your boat, down to 92 m (300 ft). The DownScan page is accessed from the Home page when the DownScan transducer is connected.



The DownScan image



- 1 Depth
- 2 Temperature
- 3 Frequency
- 4 Zoom buttons
- 5 Range scale

Zooming the DownScan image

You can zoom a DownScan image by using the panel zoom icons.

Using the cursor on the DownScan panel

By default, the cursor is not shown on the DownScan image.

When you tap the screen the cursor appears, the information window is activated, the depth is shown at the cursor position, and the image stops scrolling.

To remove the cursor and cursor elements from the panel, select the **Clear cursor** option.

GoTo cursor

You can navigate to a selected position on the image by positioning the cursor on the panel, then using the **Goto Cursor** option in the menu.

Measuring distance

The cursor can be used to measure the distance between the position of two observations on the image.

It is easier to use the measuring function when the image is paused.

1. Position the cursor on the point from where you want to measure the distance
2. Start the measuring function from the menu
3. Position the cursor on the second measuring point
 - A line is drawn between the measuring points, and the distance is listed in the Information window
4. Continue selecting new measuring points if required

You can use the menu to re-position the start point and the end point as long as the measuring function is active.

When you select **Finish measuring**, the image resumes to normal scrolling.

Viewing DownScan history

You can pan the image history by dragging the image to the left and right.

To resume normal DownScan scrolling, select the **Clear cursor** option.

Setting up the DownScan image



Use the DownScan menu to set up the image. When the cursor is active, some options in the menu are replaced with cursor mode features. Select **Clear cursor** to return to the normal menu.

Range

The range setting determines the water depth that is visible on the image.

Auto range

By default, the range is set to Auto. With Auto, the system automatically displays the whole range from the water surface to the bottom.

Preset range levels

Allows for the selection of a specific depth range that is not tied to the depth of the water.

Frequency

DownScan can be used at 800 kHz or 455 kHz. 800 kHz provides the highest resolution with less range. 455 kHz has the best range, but with lower resolution.

Contrast

The contrast determines the brightness ratio between light and dark areas of the screen. This makes it easier to distinguish object from the background.

Drag the bar up or down to get the desired contrast setting or select Auto contrast.

Palettes

You can select between several display palettes optimized for a variety of fishing conditions.

Record DownScan data

You can record DownScan data and save the file internally in the unit, or onto a memory card in the card reader slot as described in *"Recording log data"* on page 79.

Pausing the DownScan image

You can pause the DownScan image, allowing you to examine the structures and other images in more detail.

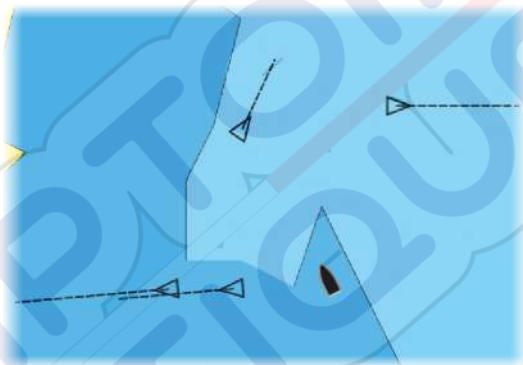
This function is useful when you need to position a waypoint precisely on the DownScan image, and if you are using the cursor to measure a distance between 2 elements on the image.

10

AIS




If an NAIS400, an AI50 or an NMEA 2000 VHF that can do AIS (Automatic Identification System) is connected to the network, then any targets detected by these devices can be displayed and tracked. You can also see messages and position for DSC transmitting devices within range.



AIS targets can be displayed as overlay on chart images, making this feature an important tool for safe travelling and collision avoidance. You can set alarms to notify you if an AIS target gets too close or if the target is lost.



AIS target symbols

The system uses the AIS target symbols shown below:

Symbol	Description
	Sleeping AIS target (not moving or at anchor).
	Moving and safe AIS target with course extension line.
	Dangerous AIS target, illustrated with bold line. A target is defined as dangerous based on the CPA and TCPA settings. Refer to " <i>Defining dangerous vessels</i> " on page 94.

Symbol	Description
	Lost AIS target. When no signals have been received within a time limit, a target is defined as lost. The target symbol represents the last valid position of the target before the reception of data was lost.
	Selected AIS target, activated by selecting a target symbol. The target returns to the default target symbol when the cursor is removed from the symbol.

Viewing information about AIS targets

Searching for AIS items

You can search for AIS targets by using the **Find** option in the Tools panel.

From a chart panel you can search for AIS targets by using the **Find** option in the menu. If the cursor is active, the system searches for vessels around the cursor position. Without an active cursor, the system searches for vessels around your vessel's position.



Viewing information about single AIS targets



When you select an AIS icon on the chart panel the symbol changes to Selected target symbol, and the vessel's name is displayed.

You can display detailed information for a target by selecting the AIS pop-up, or from the menu when the target is selected.

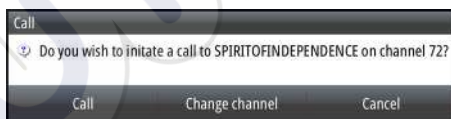


Calling an AIS vessel

If the system includes a VHF radio supporting DSC (Digital Select Calling) calls over NMEA 2000, you can initiate a DSC call to other vessels from the GO7.

The call option is available in the **AIS Vessel Details** dialog, and in the **Vessel** status dialog activated from the **Tools** panel.

From the **Call** dialog you can change channel or cancel the call. The **Call** dialog is closed when the connection is established.



AIS SART



When an AIS SART (Search and Rescue beacon) is activated, it starts transmitting its position and identification data. This data is received by your AIS device.

If your AIS receiver is not compliant with AIS SART, it interprets the received AIS SART data as a signal from a standard AIS transmitter. An icon is positioned on the chart, but this icon is an AIS vessel icon.

If your AIS receiver is compliant with AIS SART, the following takes place when AIS SART data is received:

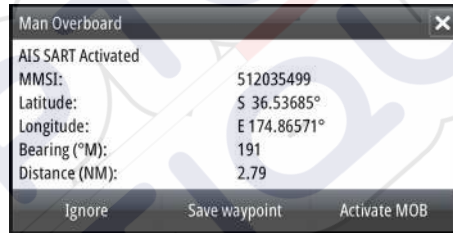
- An AIS SART icon is located on the chart in the position received from the AIS SART
- An alarm message is displayed

If you have enabled the siren, the alarm message is followed by an audible alarm.

→ **Note:** The icon is green if the received AIS SART data is a test and not an active message.

AIS SART alarm message

When data is received from an AIS SART, an alarm message is displayed. This message includes the AIS SART's unique MMSI number, and its position, distance, and bearing from your vessel.



You have three options:

1. Ignore the alarm
 - The alarm is muted and the message closed. The alarm does not reappear
2. Save the waypoint
 - The waypoint is saved to your waypoint list. This waypoint name is prefixed with MOB AIS SART - followed by the unique MMSI number of the SART. For example, MOB AIS SART - 12345678.
3. Activate the MOB function
 - The display switches to a zoomed chart panel, centered on the AIS SART position
 - The system creates an active route to the AIS SART position

When data is received from an AIS SART, an alarm message is displayed. This message includes the AIS SART's unique MMSI number, its position and its distance and bearing from your vessels.

If you select the AIS SART icon on the chart panel, then you can see the AIS MOB details.

- **Note:** If the MOB function is already active, this will be terminated and replaced by the new route towards the AIS SART position!
- **Note:** If you ignore the alarm, the AIS SART icon remains visible on your chart, and the AIS SART remains in the Vessels list.
- **Note:** If the AIS stops receiving the AIS SART message, the AIS SART remains in the Vessels list for 10 minutes after it receives the last signal.

Vessel alarms

You can define several alarms to alert you if a target shows up within predefined range limits, or if a previously identified target is lost.



Dangerous vessel

Controls whether an alarm will be activated when a vessel comes within the predefined CPA or TCPA. Refer to *"Defining dangerous vessels"* on page 94.

AIS vessel lost

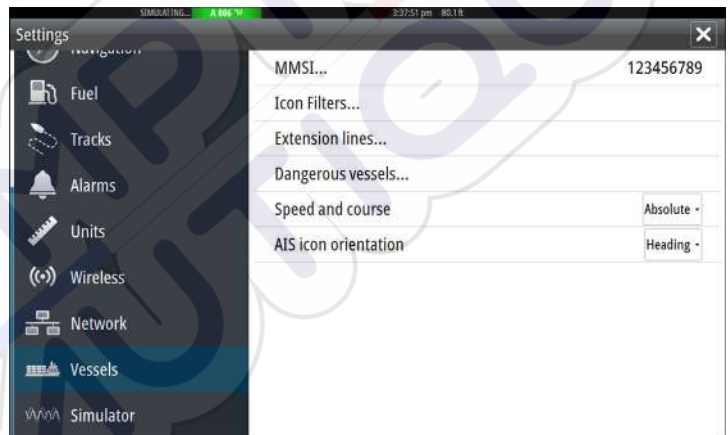
Sets the range for lost vessels. If a vessel is lost within the set range, an alarm occurs.

- **Note:** The check box controls whether the alarm pop-up box is displayed and if the siren goes on. The CPA and TCPA define when a vessel is dangerous regardless of the enabled or disabled state.

Vessel message

Controls whether an alarm will be activated when a message is received from an AIS target.

Vessel settings



Your vessel's MMSI number

You need to have your own MMSI (Maritime Mobile Service Identity) number entered in the system to receive addressed messages from AIS and DSC vessels.

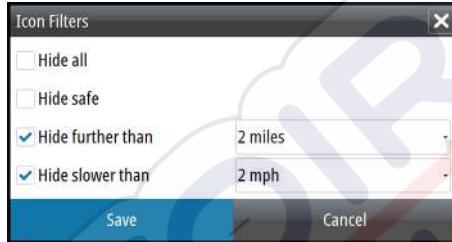
It is also important to have the MMSI number entered to avoid seeing your own vessel as an AIS target on the chart.

- **Note:** The Vessel message option in the alarm settings must be toggled on for any MMSI message to be displayed.

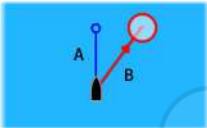
Icon filters

By default, all targets are shown on the panel if an AIS device is connected to the system.

You can select not to show any targets, or to filter the icons based on security settings, distance, and vessel speed.



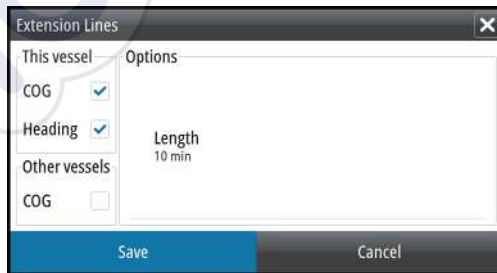
Extension lines



The length of the extension lines for your vessel and for other vessels can be set by the user.

- A: Heading
- B: Course Over Ground (COG)

The length of the extension lines is either set as a fixed distance, or to indicate the distance the vessel will move in the selected time period. If no options are turned on for **This vessel** then no extension lines are shown for your vessel.

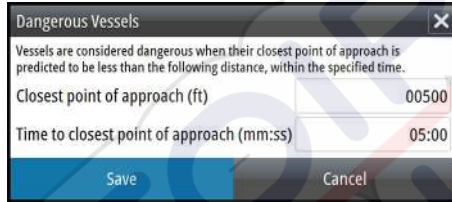


Your own vessel heading information is read from the active heading sensor, and COG information is received from the active GPS.

For other vessels COG data is included in the message received from the AIS system.

Defining dangerous vessels

You can define an invisible guard zone around your vessel. When a target comes within this distance, the symbol changes to the “dangerous” target symbol. An alarm is triggered if activated in the Alarm settings panel.



Speed and course indication

The extension line can be used to indicate speed and course for targets, either as absolute (true) motion in the chart or relative to your vessel.

A different line style is used on the extension lines to indicate motion, as shown below.



AIS vessels shown with Absolute motion



AIS vessels shown with Relative motion

AIS icon orientation

Sets the orientation of the AIS icon, either based on heading or COG information.

11

Instrument panels

The Instruments panels consist of multiple gauges - analog, digital and bar - that can be customized to display selected data. The Instruments panel displays data on dashboards, and you can define up to ten dashboards within the Instruments panel.

→ **Note:** To include fuel/engine information, engine and tank information has to be configured from the Settings panel.

Dashboards

A set of dashboard styles are predefined to display vessel, navigation, and angler information.

You switch between the panel's dashboards by selecting the left and right arrow buttons on the panel. You can also select the dashboard from the menu.



Vessel dashboard



Navigation dashboard



Angler dashboard

→ **Note:** Additional dashboards can be activated from the menu if other systems (e.g. CZone) are present on the network.

Customizing the Instruments panel

You can customize the Instruments panel by changing the data for each of the gauges in the dashboard, by changing the dashboard layout, and by adding new dashboards. You can also set limits for analog gauges.

All edit options are available from the Instruments panel menu.

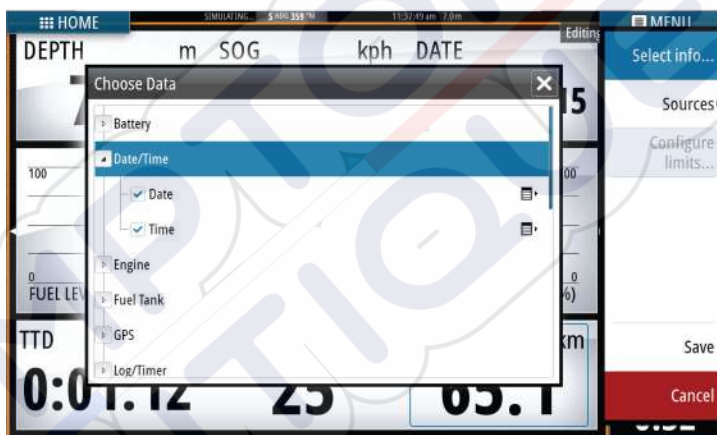
Available editing options depends on which data sources are connected to your system.

Edit a dashboard



Activate the dashboard you want to edit, then:

1. Activate the menu.
2. Select the edit option.
3. Select the gauge you want to change. Selected gauge is indicated with a blue background.
4. Select information to be displayed, configure limits, and eventually change the source for the information.
5. Save your changes by selecting the save option in the menu.



12

Audio

If a SonicHub server or a FUSION marine entertainment system is connected to the NMEA 2000 network, you can use the GO7 to control and customize the audio system on your vessel.

Before you can start using your audio equipment, it must be installed according to the GO7 Installation manual and to the documentation included with the audio device.

Enabling audio

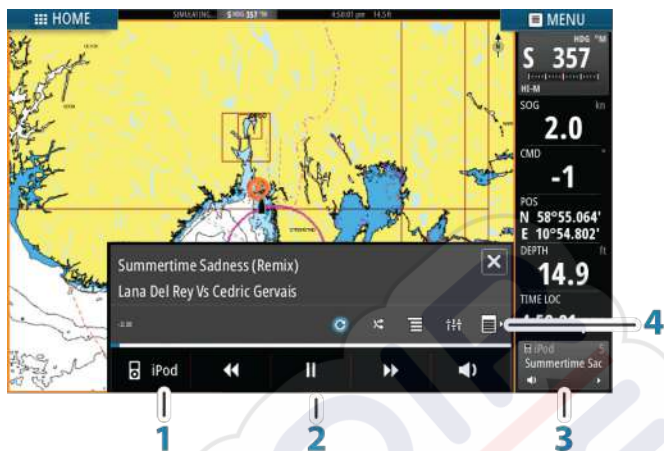
A compatible audio device connected to the NMEA 2000 network should automatically be identified by the system. If not, enable the feature from the **Advanced Settings** dialog.



The Audio panel






You activate the audio panel by activating the audio tile in the Instrument bar.


The control buttons, tools and options vary from one audio source to another as described later in this chapter.









- 1 Audio source
- 2 Audio control buttons
- 3 Audio tile
- 4 Audio tools

Audio control buttons

Icon	Tuner	VHF	DVD	Playback
	Select to display the list of available sources			
	Select to select previous/ next frequency Press and hold to tune in a channel		Select to rewind/play fast forward	Select to select previous/ next track
	Select to select next/ previous favorite channel		N/A	N/A
	N/A	N/A	Select to start	
	N/A	N/A	Select to pause playback	

Icon	Tuner	VHF	DVD	Playback
	Select to display the volume slider			

Audio tools

Icon	Tuner	VHF	Playback
	Signal strength	N/A	N/A
	N/A	N/A	Select to toggle on/off repeat function. The icon is colored when the function is active.
	N/A	N/A	Select to toggle on/off shuffle mode. The icon is colored when the function is active.
	Select to display menus used for setting up zones and master control		
	Select to display the favorite stations for the tuner	Select to display the favorite channels for the VHF	Select to display the native menu for active source
	Select to display optional settings for active source		

Setting up the audio system

The speakers

Speaker zones

The GO7 can be set up to control different audio zones. The number of zones depends on the audio server connected to your system.

You can adjust balance, volume and volume limit settings individually for each zone. Adjustments to the bass and treble settings will alter all zones.

Master volume control

By default the volume for all speaker zones are adjusted when you adjust the volume. You can define which zones will be altered when you increase/decrease the volume.

Selecting tuner region

Before playing FM or AM radio, and using a VHF radio, you must select the appropriate region for your location.

Detaching Sirius from the AUX source

If a Sirius radio is connected to the FUSION radio/server, the AUX source is automatically attached to the Sirius feed. **Sirius** then appears in the source list when the FUSION server is active.

To use the AUX source for a different device, the Sirius must be detached from the AUX source.

→ **Note:** To use SiriusXM, an optional SiriusXM tuner must be connected to the FUSION server.

Operating the audio system

1. Select the Audio tile in the Instrument bar to activate the Audio overlay
2. Select the options icon and then select the audio server
3. Select the source icon and then select the audio source
 - Number of sources depends on the active audio server
4. Use the panel buttons to control your audio system

For an overview of audio control buttons and tools, refer to "*Audio control buttons*" on page 98 and "*Audio Tools*" on page 99.

For available options, refer to the documentation following your audio equipment.

Favorite channels

When a tuner or VHF channel is tuned in, you can add the channel to your favorite list. The favorite channels can be viewed, selected and deleted from within the Favorite list.

You page through favorite channels by using the up/down audio panel buttons.

Sirius radio (North America only)

Channels list

The channels list displays all available Sirius channels, whether or not you have a subscription for the channel.

Favorites list

You can create a list of your favorite Sirius channels from within the channels list. You cannot add unsubscribed channels.

Locking channels

You can lock selected Sirius channels from being broadcasted. A 4-digit-code must be entered to lock channels and the same code entered to unlock the channels.

13

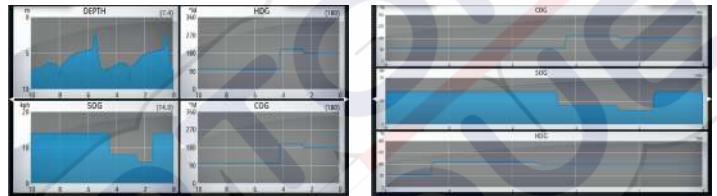
Time plots

The GO7 can present data history in different plots. The plots can be displayed in full page, or combined with other panels.

The Time plot panel

The Time plot panel consists of two predefined layouts. You switch between the layouts by selecting the left and right panel arrows. You can also select the layout from the menu.

You can select which data to present on a time plot panel, and you can define the time range for each plot.



Layout 1

Layout 2

Missing data

If the data is unavailable, the relevant plot turns into a dashed line and flattens out at the point the data was lost. When the data becomes available again, a dashed line joins up the two points showing an average trend line bridging the missing data.

Selecting data

Each data field can be changed to show the preferred data type and the time range.

1. Select the edit option from the menu
2. Activate the field you want to edit
3. Change the information type and eventually the range
4. Save your changes

The data available for the Time plots are by default the sources used by the system. If more than one data source is available for a data type you can select to show alternative data source in the Time plot. You change the data type by using the data source option in the menu.

14

Alarms

Alarm system

The system continuously checks for dangerous situations and system faults while the system is running. When an alarm situation occurs, an alarm message pops up on the screen.

If you have enabled the siren, the alarm message is followed by an audible alarm, and the switch for external alarm becomes active.

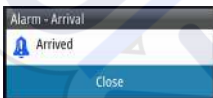
The alarm is recorded in the alarm listing so that you can see the details and take the appropriate corrective action.

Type of messages

The messages are classified according to how the reported situation affects your vessel. The following color codes are used:

Color	Importance
Red	Critical
Orange	Important
Yellow	Standard
Blue	Warning
Green	Light warning

Single alarms



A single alarm is displayed with the name of the alarm as the title, and with details for the alarm.

Multiple alarms



If more than one alarm is activated simultaneously, then the alarm message displays a list of up to 3 alarms. The alarms are listed in the order they occur with the alarm activated first at the top. The remaining alarms are available in the Alarms dialog.

Acknowledging a message

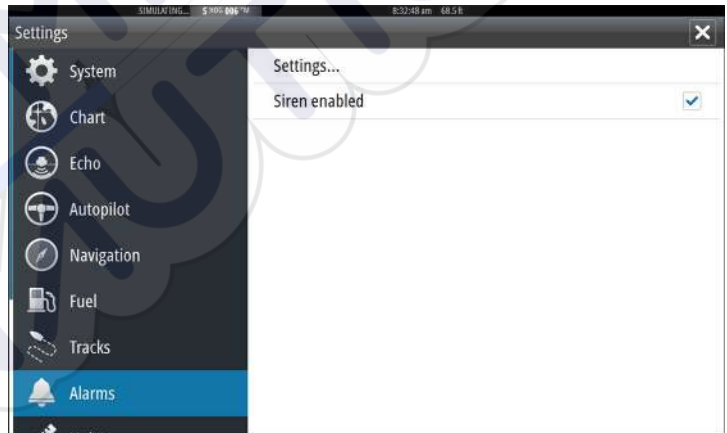
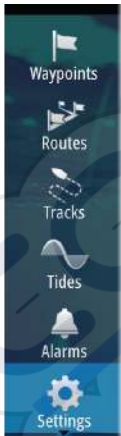
The following options are available in the alarm dialog for acknowledging a message:

- **Close**
Sets the alarm state to acknowledged, meaning that you are aware of the alarm condition. The siren / buzzer stops and the alarm dialog is removed.
However, the alarm remains active in the alarm listing until the reason for the alarm has been removed.
- **Disable**
Disables the current alarm setting. The alarm does not show again unless you turn it back on in the Alarms dialog.

There is no time-out on the alarm message or siren. They remain until you acknowledge the alarm or until the reason for the alarm is removed.

Alarms dialog

All alarms are setup in the Alarms Settings dialog.



The alarm dialogs can also be activated from the Tools panel. The alarm dialogs include information about active alarms and alarm history.



Alarms

Active History Settings

Depth data missing

Alarms

Active History Settings

Depth data missing raised 8:17 am 12/08/2014

Alarms

Active History Settings

No GPS fix	<input checked="" type="checkbox"/>	
Shallow water	<input checked="" type="checkbox"/>	6.0 (ft)
Deep water	<input checked="" type="checkbox"/>	100.0 (ft)
Water temp rate	<input checked="" type="checkbox"/>	9 (°F/min)
Anchor	<input checked="" type="checkbox"/>	164 (ft)
Anchor depth	<input checked="" type="checkbox"/>	
Low boat speed	<input checked="" type="checkbox"/>	6 (mph)
XTE	<input checked="" type="checkbox"/>	
Waypoint radius	<input checked="" type="checkbox"/>	
Arrival	<input checked="" type="checkbox"/>	

15

Tools

By default, the Tools panel includes icons used for accessing options and tools that are not specific to any panel.

When external equipment is integrated to the GO7, new icons might be added to the Tools panel. These icons are used for accessing the external equipment's features.

Waypoints/routes/tracks

List of waypoints, routes, and tracks with details.

Select the waypoint, route, or track you wish to edit or delete.

Tides

Displays tide information for the tide station nearest to your vessel.

Select the arrow panel buttons to change the date, or select the date field to access the calendar function.

Available tide stations can be selected from the menu.

Alarms

Active alarms

List of active alarms.

Alarm history

List of all alarms with time stamp.

Alarm settings

List of all available alarm options in the system, with current settings.

Settings

Provides access to application and system settings.

Vessels

Status listing

List of all AIS and DSC vessels with available information.



Message listing

List of all messages received from other AIS vessels with time stamp.

Sun, Moon

Displays sunrise, sunset, moonrise and moonset for a position based on entered date and the position's latitude/longitude.

Trip calculator

Trip 1 / Trip 2

Displays voyage and engine information, with reset option for all data fields.

Today

Displays voyage and engine information for current date. All data fields are automatically reset when the date changes.

Files

File management system for Files, Waypoints, Routes, Tracks, and Settings.

Copying files to a card in the card reader

You can copy screen captures and logs to a card in the card reader. You can also export System Settings, Waypoints, Routes, and Tracks to a card. Exporting files is covered in the section "*Maintenance*" on page 110.

Find

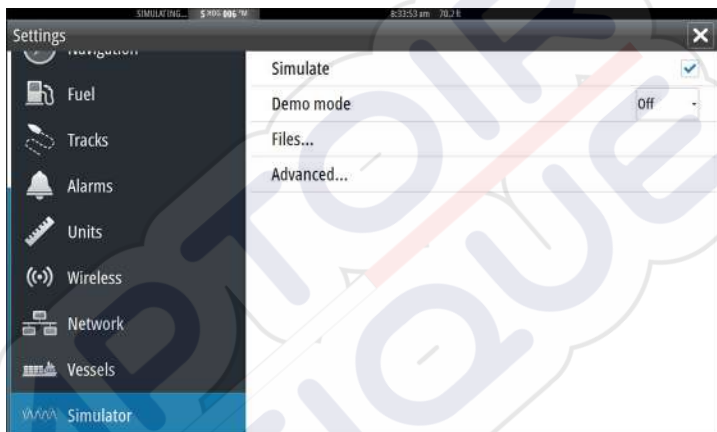
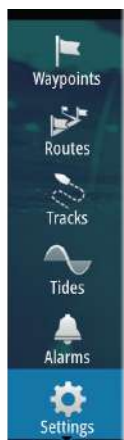
Search function for chart items (waypoints, routes, tracks, etc.).

16

Simulator

The simulation feature lets you see how the unit works in a stationary position and without being connected to the Echosounder, GPS, etc.

Use the simulator to become familiar with your unit before using it on the water.



The status bar indicates if the simulator is toggled on.

Demo mode

In this mode the unit automatically runs through the main features of the product; it changes pages automatically, adjusts settings, opens menus, and so on.

If you tap on the touchscreen when demo mode is running, the demonstration pauses. After a time-out period, demo mode resumes and any changed settings are restored to default.

→ **Note:** Demo mode is designed for retail/showroom demonstrations.

Simulator source files

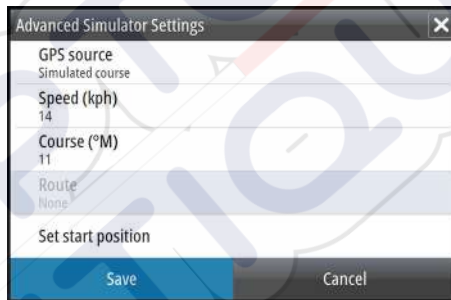
You can select which data files are used by the simulator. A set of source files is included in your system, and you can import files by

using a card inserted into the card reader. You can also use your own recorded files in the simulator.



Advanced simulator settings

The Advanced simulator settings allows for manually controlling the simulator.



GPS source

Selects where the GPS data is generated from.

Speed, Course and Route

Used for manually entering values when GPS source is set to Simulated course or Simulated route. Otherwise, GPS data including speed and course come from the selected source file.

Set start position

Moves your vessel to the current cursor position.

→ **Note:** This option is only available when the GPS source is set to Simulated course.

17

Maintenance

Preventive maintenance

The GO7 does not contain any field serviceable components, therefore the operator is required to perform only a very limited amount of preventative maintenance.

Cleaning the display unit

A proper cleaning cloth should be used to clean the screen, where possible. Use plenty of water to dissolve and take away salt remains. Crystallized salt may scratch the coating if using a damp cloth. Apply minimal pressure to the screen.

Where marks on the screen cannot be removed by the cloth alone, use a 50/50 mixture of warm water and isopropyl alcohol to clean the screen. Avoid any contact with solvents (acetone, mineral turpentine, etc.), or ammonia based cleaning products, as they may damage the anti-glare layer or plastic bezel.

To prevent UV damage to the plastic bezel, it is recommended that the sun cover be fitted when the unit is not in use for an extended period.

Cleaning the media port door

Clean the media port door regularly to avoid salt crystallization on the surface, causing water to leak into the card slot.

Checking the connectors

The connectors should be checked by visual inspection only.

Push the connector plugs into the connector. If the connector plugs are equipped with a lock, ensure that it is in the correct position.

Software upgrades

The latest software for the GO7 is available for download from our website, simrad-yachting.com.

Detailed instructions for how to install the software are included in the upgrade files.

Backing up your system data

Waypoints, Routes, and Tracks that you create are filed in your system. It is recommended to regularly copy these files and your system settings files as part of your back-up routine. The files can be copied to a card inserted in the card reader.

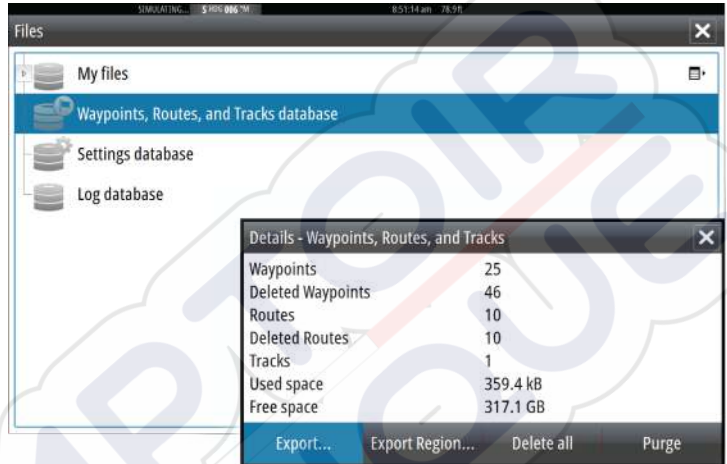
There are no export file format options for the system settings file. The following output formats are available for exporting Waypoints, Routes, and Tracks files:

- **User Data File version 5**
This is used to import and export waypoints and routes with a standardized universally unique identifier (UUID), which is very reliable and easy to use. The data includes such information as the time and date when a route was created, and so on.
- **User Data File version 4**
This is best used when transferring data from one system to another, since it contains all the extra bits of information these systems store about items.
- **User Data file version 3 (w/depth)**
Should be used when transferring user data from one system to a legacy product (Lowrance LMS, LCX, and so on.)
- **User data file version 2 (no depth)**
Can be used when transferring user data from one system to a legacy product (Lowrance LMS, LCX, and so on.)
- **GPX (GPS Exchange, no depth)**
This is the format most used on the web that shares among most GPS systems in the world. Use this format if you are taking data to a competitors unit.
- **Northstar.dat (no Tracks)**
Used to transfer data to a legacy Northstar device.

Export all Waypoints, Routes and Tracks



Use the export option if you want to backup all Waypoints, Routes, and Tracks on your system.



Export region

The export region option allows you to select the area from where you want to export data.

1. Drag the boundary box to define the desired region
2. Select the export option from the menu
3. Select the appropriate file format
4. Select Export to start the export

Purging Waypoints, Routes and Tracks

Deleted Waypoints, Routes and Tracks are stored in the GO7 memory until the data is purged. If you have numerous deleted, unpurged Waypoints, purging may improve the performance of your system.






- **Note:** When user data is purged from the memory, it cannot be recovered.



18

Touchscreen operation

Basic touchscreen operation on the different panels is shown in the table below.

The panel sections in this manual have more information about panel specific touchscreen operation.

Icon	Description
	Tap to: <ul style="list-style-type: none">• Activate a panel on a multi-panel page• Position the cursor on a panel• Select a menu and a dialog item• Toggle a checkbox option on or off• Show basic information for a selected item
	Press and hold: <ul style="list-style-type: none">• On any panel with a cursor to activate the cursor assist feature• On a panel button to see available split screen options• On a favorite button to enter edit mode
	Scroll through a list of available options without activating any option.
	Flick to quickly scroll through e.g. the waypoint list. Tap the screen to stop the scrolling.
	Pan to position a chart or Echosounder image on the panel.

Icon	Description
	Pinch to zoom out on the chart or on an image.
	Spread to zoom in on the chart or on an image.

Index

A

- Active panel 20
- Adjusting panel size 24
- AIS 87
 - Calling a vessel 89
 - DSC 89
 - Icon filters 93
 - Icon orientation 94
 - Searching for AIS items 88
 - Target symbols 87
 - Viewing information about targets 88
- AIS SART 89
 - Alarm message 90
- Alarms
 - Acknowledging 104
 - Alarm settings dialog 104
 - Multiple alarms 103
 - Single alarm 103
 - Type of messages 103
- Application pages 14
- Arrival alarm 55
- Arrival radius 55
- Audio 97
 - Control buttons 98
 - Detaching Sirius 100
 - Enable 97
 - Favorite channels 101
 - Master volume control 100
 - Operating 100
 - Selecting tuner region 100
 - Setting up the system 100
 - Sirius radio 101
 - Speaker zones 100
 - Speakers 100
- Audio
 - Panel 97
- Audio tools 99
- Autopilot 57
 - Activating 57
 - AP24/28 systems 71
 - AUTO mode 62
 - Autopilot pop-up 58
 - Autopilot tile in Instrument bar 59
 - Chart compass 72
 - Depth contour tracking 69
 - Dodging 63
 - EVC system 71
 - Follow-up steering 61
 - Gybing 67
 - HI/LO parameters 74
 - Indication in Status bar 58
 - Indication on pages 58
 - Locking remote stations 71
 - Mode overview 60
 - Non-Follow up mode 61
 - Panel 59
 - Panel data fields 60
 - Response 74
 - Sailing parameters 73
 - Sea state filter 72
 - Settings 72
 - Standby (STBY) mode 61
 - Switching to manual steering 57
 - Tacking in AUTO mode 62
 - Tacking in WIND mode 66
 - Turn pattern steering 68
 - Waypoint arrival circle 64
 - WIND mode 65
 - WIND Nav mode 67
- Autorouting 45
 - Entire route 45, 46
 - Example 46
 - Selection 45, 46

B

Backing up your system data 111

C

Card

Copying files to 107

Charts 27

3D charts 32

Chart compass 72

Chart data 28

Chart detail 33

Chart panel 27

Chart scale 29

Course up 30

Creating routes 31

Embedded cartography 28

Find chart objects 31

Insight 33

Chart categories 33

Exaggeration 34

Imagery style 33

Jeppesen

Tides and currents 39

Look ahead 30

Measuring distance 22

Navionics 34, 35, 36

Annotation 35

Chart details 35

Chart shading 36

Colored seabed areas 35

Community edits 34

Contours depth 35

Depth highlight range 38

Dynamic tides and currents 36

Easy view 37

Fish N' Chip 38

Presentation type 35

Rock filter 35

Safety depth 35

Shallow water highlight 38

Orientation 29

Panning 29

Photo overlay,

Navionics 37

Photo transparency,

Navionics 37

Positioning the vessel on the chart panel 29

Selecting chart type 28

Settings 40

Symbol 29

Using the cursor 30

Vessel symbol 29

Zooming 29

Chart

Heading up 30

North up 29

Color 78

Contrast, SpotlightScan 85

Converting tracks to routes 47

Coordinate system 55

Copying files to a card 107

Cursor 21

Cursor assist 21, 76

Customizing your system 24

CZone 16

D

Dangerous vessels 94

Dashboards 95

Datum 55

DCT 69

Demo mode 108

Display illumination 19
DownScan image 83
DownScan
 Pausing the image 86
 Range 85
 Record 86
 Using the cursor 84
 View history 84

E

Easy Routing 45
 Example 46
Echosounder 75
 Image 75
 Pausing 79
 Recording log data 79
 Using the cursor 76
 View history 77
Export region 112
Extension lines 93

F

Favorite pages 15
 Adding new 25
 Edit 26
Files to a card, copying 107
Files, management 107
Find items tool 107
First time startup 19
Frequency 78
FUSION-Link 16, 97

G

Gain 78
Go to cursor 21, 76, 84
GoFree wireless 17
Great circle 54

H

Home page 13
Home page background 24

I

Illumination 19
Improving system
 performance 112
Instrument bar 26
 Edit the content 26
 Setting the appearance 26
 Turning on/off 26
Instrument panels
 Customizing 95
 Edit the dashboard 96
Integration of 3rd party
 devices 16

L

Locking the touchscreen 19
Log data
 Recording 79
 Stop recording 81
Log sonar 78

M

Magnetic variation 55
Man Overboard
 Cancel navigation to
 MOB 23
 Creating a MOB 22
 Delete a MOB waypoint 23
Manual
 About 5
 Version 5
Manuals, viewing 6
Measuring distance 22, 76,
84
Menus 20

Mercury VesselView 16
MMSI number 92

N

Navigate 51
Arrival alarm 55
Arrival radius 55
Cancel navigating a route 53
Datum 55
Methods 54
 Great circle 54
 Rhumb lines 54
Nav panel data fields 52
Panels 51
Routes 52
 To cursor position 52
 With autopilot 54
Navigation settings 54

O

OP40 17
Operation
 Touch 113
Overlay downscan 81

P

Pages
 Selecting a page 20
 Selecting active panel 20
Palettes 79, 85
Panels
 Adjusting panel size 24
PDF, viewing files 6
Phantom Loran 55
 Settings 56
Preventive maintenance 110
Purging 112

R

Range 77
Record
 DownScan data 86
Recording
 Log data 79
Rhumb lines 54
Routes 44
 Autorouting 45
 Converting tracks to routes 47
 Creating a new route on the chart panel 44
 Creating a route from existing waypoints 47
 Delete 45
 Edit in chart panel 44
 Edit Route dialog 48
 Navigate 52
Routes
 Dialog 50

S

Saving waypoints 42
Screen capture 23
Settings
 Autopilot 72
 Tools 106
Simulator 108
 Demo mode 108
 Source files 108
Sirius radio 101
 Channels list 101
 Favorite list 101
 Locking channels 101
SL2 format 80
SLG format 80
Software upgrade 110
Software version 7

- SonicHub 97
- Speaker zones 100
- Speakers 100
- Speed and course indication 94
- Split pages 15
 - Pre-configured 15
- SpotlightScan
 - Contrast 85
- Standby mode 19
- Stop recording log data 81
- System Controls dialog 18
- System Settings
 - Coordinate system 55
 - Datum 55
 - Magnetic variation 55

T

- Time plot panel 102
 - Missing data 102
- Time plots 102
 - Selecting data 102
- Tools 106
- Tools
 - Files 107
 - Find items 107
 - Settings 106
- Touch
 - Operation 113
- Touchscreen
 - Locking 19
- Tracks
 - Creating new 48
 - Settings 49
- Turn pattern steering
 - Autopilot 68
- Turning the unit on and off 18

V

- Vessel alarms 91
- Vessel settings 92
- View Echosounder log 82

W

- Wallpaper, customizing 24
- Warranty 4
- Waypoints 42
 - Alarm settings 43
 - Delete 43
 - Dialog 50
 - Edit 43
 - Moving 42
 - Saving 42
- Waypoints, routes and tracks
 - Export 112
- Wireless 17

X

- XTE limit 55
- xtf format 80



SIMRAD

SIMRAD

GO7

Bedienungs-Anleitung

DEUTSCH



Vorwort

Haftungsausschluss

Da Navico seine Produkte fortlaufend verbessert, behalten wir uns das Recht vor, jederzeit Änderungen am Produkt vorzunehmen, die sich ggf. nicht in dieser Version des Handbuchs wiederfinden.

Wenden Sie sich an Ihren Vertriebspartner vor Ort, wenn Sie Unterstützung benötigen.

Der Eigentümer ist allein dafür verantwortlich, die Geräte so zu installieren und zu verwenden, dass es nicht zu Unfällen, Verletzungen oder Sachschäden kommt. Der Nutzer dieses Produktes ist allein für die Einhaltung der Sicherheitsvorschriften an Bord verantwortlich.

NAVICO HOLDING AS UND IHRE TOCHTERGESELLSCHAFTEN, NIEDERLASSUNGEN UND PARTNERGESELLSCHAFTEN ÜBERNEHMEN KEINERLEI HAFTUNG FÜR JEDLICHE VERWENDUNG DES PRODUKTES IN EINER WEISE, DIE ZU UNFÄLLEN, SCHÄDEN ODER GESETZESVERSTÖßEN FÜHREN KÖNNTE.

Leitsprache: Diese Angaben, jegliche Anleitungen, Benutzerhandbücher und andere Informationen zum Produkt (Dokumentation) werden oder wurden ggf. aus einer anderen Sprache übersetzt (Übersetzung). Im Fall von Konflikten mit jeglicher Übersetzung der Dokumentation gilt die englischsprachige Version als offizielle Fassung.

Dieses Handbuch beschreibt das Produkt zum Zeitpunkt des Druckes. Navico Holding AS und ihre Tochtergesellschaften, Niederlassungen und Partnergesellschaften behalten sich das Recht vor, Änderungen an den technischen Daten ohne Ankündigung vorzunehmen.

Warenzeichen

Lowrance® und Navico® sind eingetragene Warenzeichen von Navico.

Fishing Hot Spots® ist ein eingetragenes Warenzeichen von Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® ist ein eingetragenes Warenzeichen von Navionics, Inc.

NMEA 2000® ist ein eingetragenes Warenzeichen der National Marine Electronics Association.

SiriusXM® ist eine eingetragene Marke der Sirius XM Radio Inc.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ ist eine eingetragene Marke der FUSION Electronics Ltd.

Die Begriffe HDMI und "HDMI High-Definition Multimedia Interface" sowie das HDMI-Logo sind Warenzeichen bzw. eingetragene Warenzeichen der HDMI Licensing LLC in den USA und anderen Ländern.

SD™ und microSD™ sind in den USA, in anderen Ländern oder beiden Regionen Marken oder eingetragene Marken von SD-3C, LLC.

Wi-Fi® ist ein eingetragenes Warenzeichen der Wi-Fi Alliance®.

Weitere Kartenmaterialdaten: Copyright© 2012 NSI, Inc.:

Copyright© 2012 von Richardson's Maptech.

Verweise auf Produkte von Navico

In diesem Handbuch wird ggf. auf folgende Produkte von Navico verwiesen:

- Broadband Sounder™ (Breitband-Echolot)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Garantie

Eine Garantiekarte wird als separates Dokument mitgeliefert.

Bei Fragen rufen Sie die Herstellerwebsite für Ihr Gerät bzw. System auf: simrad-yachting.com.

Behördliche Bestimmungen

Dieses Gerät wurde für die Verwendung in internationalen Gewässern sowie in Küstengewässern unter der Verwaltung von Ländern der EU und EEA entwickelt.

Das GO7 erfüllt die folgenden Bestimmungen:

- CE-Kennzeichnung im Rahmen der RTTE-Richtlinie 1999/5/EG

- Die Anforderungen für Geräte der Stufe 2 gemäß dem Funkkommunikationsstandard (elektromagnetische Kompatibilität) von 2008

Die entsprechende Konformitätserklärung ist im Abschnitt GO7 auf der folgenden Website verfügbar: simrad-yachting.com

Informationen zu diesem Handbuch

Dieses Handbuch ist ein Referenzhandbuch für die Bedienung des GO7. Es wird vorausgesetzt, dass jegliche Ausrüstung installiert und konfiguriert und das System betriebsbereit ist.

Das Handbuch setzt voraus, dass der Benutzer Grundkenntnisse in Navigation, nautischer Terminologie und Praxis besitzt.

Wichtige Informationen, die besondere Aufmerksamkeit erfordern, werden wie folgt hervorgehoben:

→ **Anmerkung:** Soll die Aufmerksamkeit des Lesers auf eine Anmerkung oder wichtige Informationen lenken.

⚠ Warnung: Wird verwendet, wenn Benutzer gewarnt werden sollen, vorsichtig vorzugehen, um Verletzungen und Sachschäden zu vermeiden.

Handbuch-Version

Dieses Handbuch wurde für GO7 mit der Software-Version 1.0 geschrieben. Das Handbuch wird kontinuierlich aktualisiert und an neuere Softwareversionen angepasst. Sie können die aktuellste verfügbare Handbuchversion von der Website simrad-yachting.com herunterladen.

Anzeigen des Handbuchs auf dem Bildschirm

Mit dem PDF-Anzeigeprogramm im GO7 können Sie die Handbücher und andere PDF-Dateien auf dem Bildschirm anzeigen. Handbücher können unter simrad-yachting.com heruntergeladen werden.

Die Handbücher können von einer im Kartenleser eingelegten Karte gelesen oder in den internen Speicher des Gerätes kopiert werden.



Mit den Menüoptionen und Schaltflächen auf dem Bildschirm stehen Ihnen in der PDF-Datei folgende Möglichkeiten zur Verfügung:

- Suchen, Wechseln zu bestimmten Seiten (Befehl "Goto"), Seite nach oben, Seite nach unten
Wählen Sie die entsprechende Schaltfläche im Bedienfeld aus.
- Suchlauf durch Seiten
Ziehen Sie mit dem Finger auf dem Bildschirm in eine beliebige Richtung.
- Verschieben auf der Seite
Ziehen Sie mit dem Finger auf dem Bildschirm in eine beliebige Richtung.
- Ansicht vergrößern/verkleinern

Wählen Sie die entsprechende Schaltfläche im Bedienfeld aus.
Mit dem Touchscreen: Vergrößern bzw. verkleinern Sie die Ansicht durch Fingerbewegungen.

- Beenden des PDF-Anzeigeprogrammes
Wählen Sie die **X**-Taste oben rechts im Bedienfeld aus.

Die Software-Version

Die Software-Version, die derzeit auf dem Gerät installiert ist, wird im Dialogfeld "About" (System Überblick) angezeigt. Das Dialogfeld "About" (System Überblick) ist in den Systemeinstellungen zu finden.

Weitere Informationen zum Upgrade Ihrer Software finden Sie unter "*Software-Upgrades*" auf Seite 121.



Inhaltsverzeichnis

13 Einleitung

- 13 Startseite
- 14 Anwendungsseiten
- 16 Integration von Drittanbietergeräten
- 17 Kabelloses GoFree-Gerät
- 18 Fernbedienungen

19 Grundlagen zur Bedienung

- 19 Dialogfeld "System Controls" (Systemsteuerung)
- 19 Ein- und Ausschalten des Systems
- 20 Displaybeleuchtung
- 20 Sperren des Touchscreens
- 21 Verwenden von Menüs und Dialogfeldern
- 21 Auswählen von Seiten und Bedienfeldern
- 22 Verwenden des Cursors im Bedienfeld
- 23 Erstellen eines MOB-Wegpunktes ("Mann über Bord")
- 24 Bildschirminhalt speichern

25 Anpassen des Systems

- 25 Anpassen des Startseiten-Hintergrundbildes
- 25 Anpassen der Bedienoberflächengröße
- 26 Hinzufügen neuer Favoritenseiten
- 27 Bearbeiten von Favoritenseiten
- 27 Einstellen der Darstellung der Instrumentenleiste

29 Karten

- 29 Kartenfeld
- 30 Karten-Daten
- 30 Anzeigen von zwei Kartentypen
- 31 Schiffssymbol
- 31 Kartenmaßstab
- 31 Schwenken der Karte
- 31 Positionieren des Schiffes im Kartenfeld
- 32 Anzeigen von Informationen zu Kartenobjekten
- 33 Verwenden des Cursors im Kartenfeld
- 33 Erstellen von Routen
- 33 Suchen von Objekten in Kartenfeldern
- 34 3D-Karten

- 35 Insight-Kartenoptionen
- 35 Insight-Anzeigeoptionen
- 37 Spezielle Kartenoptionen für Navionics
- 37 Navionics Kartenoptionen
- 38 Navionics-Ansichtsoptionen
- 41 Tiden und Strömungen von Jeppesen
- 43 Karteneinstellungen

46 Wegpunkte, Routen und Tracks

- 46 Wegpunkte
- 48 Routen
- 52 Tracks
- 54 Dialogfelder für Wegpunkte, Routen und Tracks

55 Navigation

- 55 Navigationsfelder
- 56 Navigieren zur Cursor-Position
- 57 Routennavigation
- 58 Navigieren mit dem Autopiloten
- 58 Navigationseinstellungen

61 Autopilot

- 61 Sicherer Betrieb mit Autopilot
- 61 Aktivieren des Autopiloten
- 61 Umschalten vom Automatikmodus in den manuellen Betrieb
- 62 Autopilot-Anzeige auf den Seiten
- 63 Das Autopilot-Feld
- 64 Modus-Übersicht
- 65 Standby-Modus
- 65 Non-Follow up (NFU, Lenkhilfe)
- 66 Follow-up-Steuerung (FU)
- 66 AUTO-Modus (Auto-Kompass)
- 67 NoDrift-Modus (Kein Strömungsversatz)
- 68 NAV-Modus
- 70 WIND-Modus
- 72 "WIND Nav"-Modus
- 72 Steuerung mit Wendemustern
- 76 Verwenden des GO7 in einem AP24/AP28-System
- 76 Verwenden des Autopiloten in einem EVC-System
- 77 Autopilot-Einstellungen

81 Echoslot

- 81 Das Echoslotter-Bild
- 82 Verwenden des Cursors im Echoslotter-Bedienfeld
- 83 Anzeigen der Echoslotter-Historie
- 84 Einrichten des Echoslotter-Bildes
- 86 Aufzeichnungs-Logdaten
- 88 Echoslotter-Einstellungen

90 DownScan

- 90 Das DownScan-Bild
- 91 Vergrößern des DownScan-Bildes
- 91 Verwenden des Cursors im DownScan-Feld
- 92 Anzeigen der DownScan-Historie
- 92 Einrichten des DownScan-Bildes

94 AIS

- 94 AIS-Zielsymbole
- 95 Anzeigen von Informationen zu AIS-Zielen
- 96 Rufen eines AIS-Schiffes
- 97 AIS SART
- 99 Schiffsalarme
- 100 Schiffseinstellungen

103 Instrumentenfelder

- 103 Anzeigen
- 103 Anpassen des Instruments-Bedienfeldes

105 Audio

- 105 Aktivieren von Audio
- 105 Das Audiofeld
- 108 Einrichten des Audiosystems
- 109 Bedienen des Audiosystems
- 109 Favoritenkanäle
- 109 Verwenden von Sirius-Radio (nur Nordamerika)

111 Zeit-Plots

- 111 Bereich für die grafische Zeit-Darstellung
- 111 Auswählen von Daten

113 Alarme

- 113 Alarmsystem
- 113 Meldungstypen
- 113 Einzelalarme
- 114 Mehrere Alarme
- 114 Bestätigen von Meldungen
- 114 Dialogfeld "Alarme"

116 Werkzeuge

- 116 Wegpunkte/Routen/Tracks
- 116 Gezeiten
- 116 Alarme
- 116 Einstellungen
- 117 Schiffe
- 117 Sonne, Mond
- 117 Trip Rechner
- 117 Dateien
- 117 Finde

118 Simulation

- 118 Demo-Modus
- 118 Quelldateien für den Simulator
- 119 Weitere Simulationseinstellungen

120 Wartung

- 120 Vorbeugende Wartung
- 120 Reinigen des Displays
- 120 Reinigen der Medienport-Abdeckung
- 120 Prüfen der Anschlüsse
- 121 Software-Upgrades
- 121 Sichern Ihrer Systemdaten

124 Touchscreen-Bedienung

1

HOME

Einleitung

Startseite

Die **Startseite** können Sie jederzeit aufrufen, indem Sie auf die Schaltfläche **Home** (Startseite) oben links in einem Feld klicken.



1 **Werkzeuge**

Wählen Sie eine Schaltfläche aus, um Dialogfelder zum Ausführen von Aufgaben oder zum Durchsuchen gespeicherter Daten aufzurufen.

2 **Anwendungen**

Wählen Sie eine Schaltfläche aus, um die Anwendung als Vollbild anzuzeigen. Klicken Sie auf die Schaltfläche, und halten Sie sie gedrückt, um für diese Anwendung vorkonfigurierte Optionen für geteilte Seiten anzuzeigen.

3 **Schaltfläche "Schließen"**

Klicken Sie hier, um die Startseite zu verlassen und zur letzten aktiven Seite zurückzukehren.

4 Favoriten

Wählen Sie eine Schaltfläche aus, um die Feldkombination anzuzeigen.

Klicken Sie auf eine Favoriten-Schaltfläche und halten Sie sie gedrückt, um in den Bearbeitungsmodus für den Favoritenbereich zu wechseln.

5 Schaltfläche "Mann über Bord"

Klicken Sie hier, um an der aktuellen Schiffsposition einen Wegpunkt für "Mann über Bord" (MOB) zu setzen.

Anwendungsseiten



Jede an das System angeschlossene Anwendung wird in Feldern dargestellt. Eine Anwendung kann als Vollbild oder in Kombination mit anderen Feldern als Seite mit mehreren Feldern angezeigt werden.

Der Zugriff auf alle Anwendungsseiten erfolgt über die **Startseite**.

1 Anwendungsfeld

2 Instrumentenleiste

Navigations- und Sensordaten. Die Leiste kann deaktiviert und vom Benutzer konfiguriert werden.

3 Dialogfeld "System Kontrolle"

Schnellzugriff auf grundlegende Systemeinstellungen.

Drücken Sie kurz die **Einschalttaste** oder wischen Sie von oben nach unten über den Bildschirm, um das Dialogfeld anzuzeigen.

4 Statusleiste

5 Dialogfeld

Informationen für den Benutzer oder Benutzereingabe.

6 Alarmmeldung

Wird in gefährlichen Situationen oder bei Systemfehlern angezeigt.

7 Menü

Feldspezifisches Menü.

Das Menü rufen Sie über die Menü-Schaltfläche **MENU** auf.

Geteilte Seiten

Sie können bis zu vier Bedienfelder pro Seite anzeigen lassen.



Seite mit 2 Bedienfeldern



Seite mit 3 Bedienfeldern



Seite mit 4 Bedienfeldern

Die Größe der Bedienfelder auf einer geteilten Seite können Sie im Dialogfeld **System Kontrolle** einstellen.

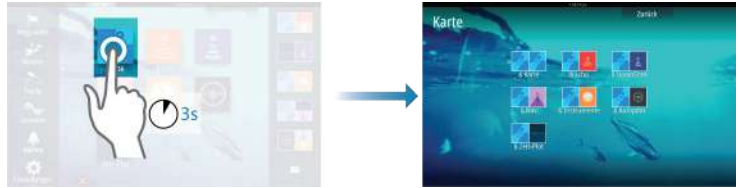
→ **Anmerkung:** Mercury-Funktionen, falls aktiviert, unterstützen keine geteilten Seiten.

Vorkonfigurierte geteilte Seiten

Jede Vollbild-Anwendung bietet verschiedene vorkonfigurierte geteilte Seiten, auf denen die ausgewählte Anwendung gemeinsam mit anderen Bedienfeldern angezeigt werden kann.

→ **Anmerkung:** Die Anzahl der vorkonfigurierten geteilten Seiten kann nicht geändert werden. Die Seiten können auch nicht angepasst oder gelöscht werden.

Zum Anzeigen einer vorkonfigurierten geteilten Seite halten Sie die Schaltfläche für das Hauptbedienfeld gedrückt.



Favoritenseiten

Alle vorkonfigurierten Favoritenseiten können geändert und gelöscht werden. Sie können auch eigene Favoritenseiten erstellen. Insgesamt sind bis zu zwölf Favoritenseiten möglich.

Weitere Informationen finden Sie unter *"Hinzufügen neuer Favoritenseiten"* auf Seite 26.

Integration von Drittanbietergeräten

Sie können verschiedene Drittanbietergeräte mit dem GO7 verbinden. Die Anwendungen werden in separaten Bedienfeldern dargestellt oder auch in die anderen Bedienfelder integriert.

Ein mit dem NMEA2000-Netzwerk verbundenes Gerät sollte automatisch durch das System ermittelt werden. Ist dies nicht der Fall, aktivieren Sie "Weitere Optionen" im Dialogfeld "Systemeinstellungen".

Die Bedienung des Drittanbietergerätes erfolgt wie bei den anderen Bedienfeldern über die Menüs und Dialogfelder.

Dieses Handbuch enthält keine speziellen Anleitungen für Drittanbietergeräte. Bei Fragen zu Leistungsmerkmalen und Funktionen schlagen Sie bitte in der Dokumentation nach, die Sie mit dem Drittanbietergerät erhalten haben.

Integration von Mercury VesselView



Mercury VesselView SmartCraft-Datenanzeige und -Interaktionen werden über das GO7 eingeschaltet, wenn sich ein VesselView 7- oder VesselView 4-Gateway-Gerät im NMEA 2000-Netzwerk befindet.

Wenn das Gerät verfügbar ist, wird auf der **Startseite** ein Mercury-Symbol angezeigt.

FUSION-Link-Integration

Mit dem NMEA2000-Netzwerk verbundene FUSION-Link-Geräte können mit dem GO7 gesteuert werden.

Die FUSION-Link-Geräte werden als zusätzliche Quellen bei Verwendung der Audio-Funktion angezeigt. Es gibt keine weiteren Symbole.

Weitere Informationen finden Sie unter *"Audio"* auf Seite 105.

Integration von BEP CZone



Das GO7-System ist mit dem BEP CZone-System zur Steuerung und Überwachung einer verteilten Stromversorgung auf Ihrem Schiff kompatibel.

Das CZone-Symbol wird im Tools-Feld auf der **Startseite** angezeigt, wenn ein CZone-System im Netzwerk verfügbar ist.

Sie erhalten ein gesondertes Handbuch mit Ihrem CZone-System. Informationen zur Installation und Konfiguration des CZone-Systems entnehmen Sie dieser Dokumentation sowie dem Installationshandbuch für GO7.

CZone-Anzeige

Nach der Konfiguration und Installation von CZone wird eine weitere CZone-Anzeige zu den Instruments-Feldern hinzugefügt.

Sie wechseln zwischen den Anzeigen eines Feldes, indem Sie die rechte bzw. linke Pfeiltaste oder die Anzeigen aus dem Menü auswählen.

Bearbeiten einer CZone-Anzeige

Sie können eine CZone-Anzeige anpassen, indem Sie die Daten für die einzelnen Messinstrumente verändern. Welche Bearbeitungsoptionen verfügbar sind, hängt davon ab, welches Messinstrument Sie verwenden und welche Datenquellen an Ihr System angeschlossen sind.

Weitere Informationen finden Sie unter *"Instrumentenfelder"* auf Seite 103.

Kabelloses GoFree-Gerät

Das GO7 umfasst eine integrierte Wireless-Funktion, mit der Sie ein kabelloses Gerät zur Fernüberwachung (per Telefon und Tablet) und Fernsteuerung des Systems (nur Tablet) verwenden können. Das

System wird mit dem Wireless-Gerät über Apps gesteuert, die vom jeweiligen App-Store heruntergeladen wurden.

Weitere Informationen zur Konfiguration und Systemeinrichtung finden Sie im GO7-Installationshandbuch.

→ **Anmerkung:** Aus Sicherheitsgründen können die Autopilot- und CZone-Funktionen nicht über ein kabelloses Gerät gesteuert werden.

Betrieb des Systems über ein kabelloses Gerät

Bei Akzeptanz der Fernsteuerung wird die aktive Seite auf dem drahtlosen Gerät angezeigt.

Das Bild auf dem drahtlosen Gerät enthält Funktionstasten für den Betrieb des GO7-Systems.

Fernbedienungen

Sie können zur Fernsteuerung des GO7 eine OP40 mit dem Netzwerk verbinden.

Der Lieferumfang der Fernbedienung umfasst ein separates Handbuch.



2

Grundlagen zur Bedienung

Dialogfeld "System Controls" (Systemsteuerung)

Das Dialogfeld "System Controls" (Systemsteuerung) bietet einen Schnellzugriff auf grundlegende Systemeinstellungen. Drücken Sie kurz die **Einschalttaste**, um das Dialogfeld anzuzeigen. Die im Dialogfeld angezeigten Symbole können variieren. Beispielsweise ist die Option zum Einstellen geteilter Seiten nur verfügbar, wenn Sie beim Öffnen des Dialogfelds **System Controls** (Systemsteuerung) gerade eine geteilte Seite offen haben.



Aktivieren von Funktionen

Wählen Sie das Symbol der Funktion aus, die Sie ein- oder ausschalten möchten. Für Funktionen, bei denen Sie zwischen Ein- und Ausschalten wechseln können, weist ein hervorgehobenes Symbol darauf hin, dass die Funktion aktiviert ist (siehe Beispiel zur Instrumentenleiste oben).

Ein- und Ausschalten des Systems

Zum Ein- und Ausschalten des Systems halten Sie die **Einschalttaste** gedrückt. Sie können das System aber auch über das Dialogfeld **System Kontrolle** ausschalten.

Wenn Sie die **Einschalttaste** loslassen, bevor das Gerät ausgeschaltet ist, wird der Ausschaltvorgang abgebrochen.



Erstmaliges Einschalten

Beim erstmaligen Einschalten der Einheit sowie nach einem Master-Reset führt das System eine automatische Start-Sequenz durch, die auch die Spracheinstellung und die automatische Datenquellen-Auswahl umfasst.

Sie können diese Sequenz unterbrechen und das System später selbst konfigurieren.

Standby-Modus

Im Standby-Modus sind das Sonar und die Hintergrundbeleuchtung für den Bildschirm und die Tasten ausgeschaltet, um Energie zu sparen. Das System läuft im Hintergrund weiter.

Den Standby-Modus wählen Sie im Dialogfeld **System Kontrolle** aus.

Um vom Standby-Modus in den normalen Betriebsmodus zu wechseln, drücken Sie kurz die **Einschalttaste**.



Displaybeleuchtung

Helligkeit

Die Hintergrundbeleuchtung kann jederzeit im Dialogfeld **System Kontrolle** eingestellt werden. Sie können auch zwischen den vorgegebenen Stufen für die Beleuchtungshelligkeit wechseln, indem Sie kurz die **Einschalttaste** drücken.



Nachtmodus

Über die Option "Nacht Modus" wird die Farbpalette und die Hintergrundbeleuchtung bei wenig Licht optimiert.

→ **Anmerkung:** Details auf der Karte sind ggf. im Nachtmodus schlechter erkennbar!

Sperren des Touchscreens

Sie können einen Touchscreen vorübergehend sperren, um eine versehentliche Bedienung des Systems zu verhindern. Sperren Sie den Touchscreen, wenn sich viel Wasser auf dem Bildschirm befindet, z. B. bei starkem Seegang oder stürmischem Wetter. Diese Funktion ist auch hilfreich, wenn Sie den Bildschirm bei eingeschaltetem Gerät reinigen wollen.

Sie sperren den Touchscreen im Dialogfeld **System Kontrolle**.



Zum Aufheben der Sperrfunktion drücken Sie kurz die **Einschalttaste**.

Verwenden von Menüs und Dialogfeldern

Menüs

Um das Menü für eine Seite anzuzeigen, wählen Sie die Schaltfläche **MENÜ** oben rechts auf der Seite aus.

- Sie können eine Menüoption auswählen und eine Option aktivieren oder deaktivieren, indem Sie das entsprechende Element auswählen.
- So passen Sie die Werte des Schiebereglers an:
 - Ziehen Sie den Schieberegler, oder
 - Auswählen der Symbole **+** oder **-**

Wählen Sie die Menüoption **Zurück** aus, um zur vorherigen Menüebene zurückzukehren und das Menü zu beenden.

Sie können ein Menü ausblenden, indem Sie außerhalb des Menübereiches auf den Bildschirm tippen oder auf die Schaltfläche **MENÜ** klicken. Wenn Sie erneut auf **MENÜ** klicken, wird das Menü in demselben Status geöffnet, in dem es sich befand, bevor es geschlossen wurde.

Durch den Cursor-Status (aktiv oder nicht aktiv) ändern sich die Menü-Optionen.

Auswählen von Seiten und Bedienfeldern

Auswählen einer Seite

- Wählen Sie ein Bedienfeld mit Vollbildanzeige, indem Sie auf der **Startseite** die Schaltfläche der jeweiligen Anwendung auswählen.
- Wählen Sie eine Favoritenseite aus, indem Sie die Schaltfläche des jeweiligen Favoriten auswählen.
- Wählen Sie ein vordefiniertes geteiltes Bedienfeld aus, indem Sie das Symbol der jeweiligen Anwendung gedrückt halten.

Auswahl des aktiven Bedienfeldes

Auf einer Seite mit mehreren Bedienfeldern kann nur ein Bedienfeld auf einmal aktiv sein. Das aktive Feld wird durch eine Umrandung gekennzeichnet.

Sie können immer nur das Seitenmenü des aktiven Feldes aufrufen. Zum Aktivieren eines Bedienfeldes tippen Sie darauf.

Verwenden des Cursors im Bedienfeld

Der Cursor kann verwendet werden, um eine Entfernung zu messen, eine Position zu markieren und um Objekte auszuwählen. Der Cursor wird standardmäßig im Bedienfeld nicht angezeigt. Positionieren Sie den Cursor, indem Sie auf die gewünschte Stelle auf dem Bildschirm tippen.

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

Wenn der Cursor aktiv ist, wird das Fenster mit der Cursor-Position angezeigt.

Entfernen Sie den Cursor und die Cursor-Elemente aus dem Bedienfeld, indem Sie die Option **Clear Cursor** (Cursor löschen) auswählen.

GoTo cursor (Zur Cursorposition wechseln)

Sie wechseln zu einer ausgewählten Position im Bild, indem Sie die Cursor im Feld positionieren und dann die Menüoption **GoTo Cursor** (Zur Cursor-Position wechseln) auswählen.

Cursor-Hilfsfunktion

Die Cursor-Hilfsfunktion ermöglicht die Feinabstimmung und die genaue Platzierung des Cursors, ohne dass dabei Details von Ihrem Finger verdeckt werden.

Halten Sie den Finger auf den Bildschirm gedrückt, um vom Cursor-Symbol zu einem Auswahlkreis zu wechseln, der über Ihrem Finger angezeigt wird.

Ziehen Sie den Auswahlkreis – ohne den Finger vom Bildschirm zu nehmen – über das gewünschte Objekt, um nähere Informationen dazu anzuzeigen.

Wenn Sie den Finger vom Bildschirm nehmen, wird zur normalen Cursor-Bedienung zurückgekehrt.





Entfernungsmessung

Sie können den Cursor verwenden, um die Entfernung zwischen Ihrem Schiff und einer Position bzw. zwischen zwei Punkten im Kartenfeld zu messen.

1. Positionieren Sie den Cursor auf den Punkt, ab dem Sie die Distanz messen wollen.
2. Starten Sie die Messfunktion im Menü.
 - Die Mess-Symbole werden auf einer vom Schiffsmittelpunkt zur Cursor-Position gezogenen Linie angezeigt, und die Distanz wird im darunter angezeigten Cursor-Informationenfenster angegeben.
3. Sie können die Messpunkte neu positionieren, indem Sie eines der Symbole an eine neue Position ziehen. Dies funktioniert nur, solange die Messfunktion aktiv ist.

→ **Anmerkung:** Die Peilung wird immer vom grauen Symbol zum blauen Symbol gemessen.

Sie können die Messfunktion auch ohne aktiven Cursor starten. Beide Mess-Symbole werden dann zunächst an der Position des Schiffes angezeigt. Das graue Symbol folgt dem Schiff, während es sich fortbewegt, und das blaue Symbol wird weiterhin an der Position angezeigt, die beim Aktivieren der Funktion ermittelt wurde.

Sie können die Messfunktion über die Menü-Option **Beende Messung** beenden.

Erstellen eines MOB-Wegpunktes ("Mann über Bord")

In einer Notfallsituation können Sie einen Mann-über-Bord-Wegpunkt (MOB) an der aktuellen Schiffsposition setzen, indem Sie die Schaltfläche **MOB** auf der **Startseite** auswählen.

Wenn Sie die MOB-Funktion aktivieren, werden folgende Aktionen automatisch ausgeführt:

- Es wird ein MOB-Wegpunkt an der Schiffsposition gesetzt.
- Das Display schaltet auf ein vergrößertes Kartenfeld um, bei dem sich das Schiff in der Mitte befindet.
- Das System zeigt Informationen für die Navigation zurück zum MOB-Wegpunkt an.

Zum Speichern mehrerer MOB-Wegpunkte drücken Sie wiederholt die **MOB**-Tasten. Das Schiff zeigt die Navigationsdaten zum ursprünglichen MOB-Wegpunkt. Die Navigation zu nachfolgenden MOB-Wegpunkten muss manuell erfolgen.



Beenden der Navigation zum MOB

Das System zeigt weiterhin Navigationsdaten zum MOB-Wegpunkt, bis Sie die Navigation im Menü beenden.

Löschen eines MOB-Wegpunktes

1. Wählen Sie den MOB-Wegpunkt aus, um ihn zu aktivieren.
2. Wählen Sie das Popup-Fenster des MOB-Wegpunktes aus, um den MOB-Wegpunktdialog zu öffnen.
3. Wählen Sie die Löschoption im Dialogfeld aus.

Ein MOB-Wegpunkt kann auch aus dem Menü gelöscht werden, wenn er aktiviert ist.

Bildschirminhalt speichern

Um einen Screenshot auf einem Touchscreen zu erstellen, müssen Sie im Dialogfeld "System Settings" (Systemeinstellungen) die Option "Screen capture" (Bildschirminhalt speichern) aktivieren. Wenn diese Funktion aktiviert ist, doppelklicken Sie zum Erstellen eines Screenshots auf die Titelleiste eines geöffneten Dialogfeldes oder auf die Statusleiste, wenn kein Dialogfeld geöffnet ist.

Informationen zum Anzeigen von Dateien finden Sie unter "*Werkzeuge*" auf Seite 116.

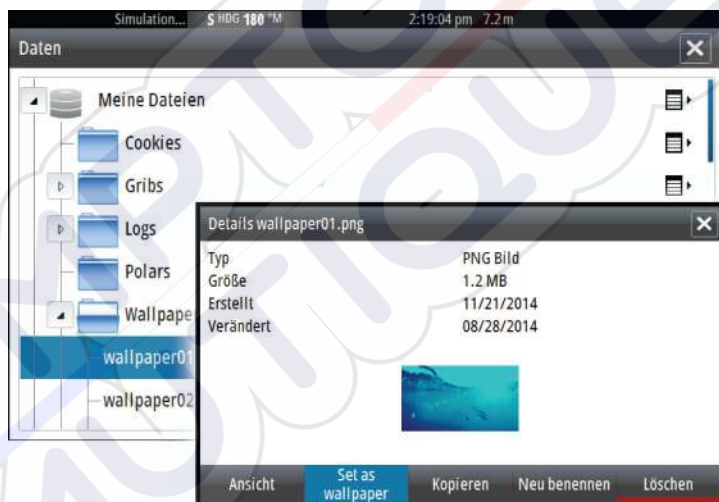
3

Anpassen des Systems

Anpassen des Startseiten-Hintergrundbildes

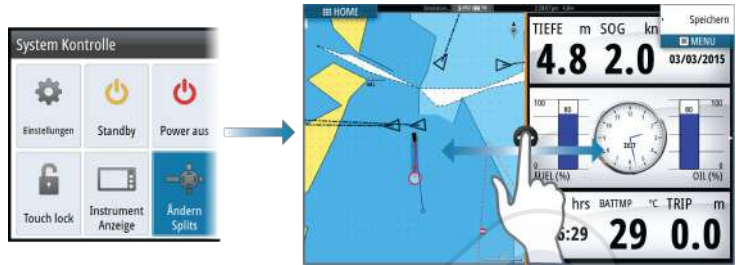
Sie können das Hintergrundbild der Startseite anpassen. Dazu können Sie ein im System enthaltenes Bild oder ein eigenes Bild im JPG- oder PNG-Format verwenden.

Die Bilder können an einem beliebigen Ort gespeichert sein, sofern dieser über den Datei-Browser angezeigt werden kann. Wenn ein Bild als Hintergrund ausgewählt wurde, wird es automatisch in den Ordner mit Hintergrundbildern kopiert.



Anpassen der Bedienoberflächengröße

Sie können die Bedienoberflächengröße für eine aktive geteilte Seite ändern. Die Bereichsgröße kann sowohl für Favoritenseiten als auch für vordefinierte geteilte Seiten angepasst werden.



Die Änderungen werden auf der aktiven Favoritenseite oder geteilten Seite gespeichert.

Hinzufügen neuer Favoritenseiten

1. Wählen Sie auf der Startseite im Favoritenbereich das **Neu**-Symbol aus, um das Dialogfeld **Seiten editieren** zu öffnen.
2. Sie können eine neue Seite einrichten, indem Sie Seitensymbole ziehen und an der gewünschten Stelle ablegen.
3. Ändern der Bedienfeld-Anordnung (nur möglich für zwei oder drei Felder), falls erforderlich.
4. Speichern Sie das Seitenlayout.

Das System zeigt die neue Favoritenseite, die auch in der Favoritenseiten-Liste auf der **Startseite** aufgenommen wird.



Bearbeiten von Favoritenseiten

1. Um den Bearbeitungsmodus aufzurufen, wählen Sie das Bearbeitungssymbol für ein Favoritensymbol aus.
 - Wählen Sie das X-Symbol, um eine Seite zu entfernen.
 - Wählen Sie das Werkzeug-Symbol, um das Dialogfeld "Seiten editieren" anzuzeigen.
2. Fügen Sie im Dialogfeld "Seiten editieren" Felder hinzu, oder entfernen Sie Felder.
3. Durch das Speichern oder Verwerfen von Änderungen wird der Bearbeitungsmodus für Favoriten verlassen.

Einstellen der Darstellung der Instrumentenleiste

An das System angeschlossene Datenquellen können in der Instrumentenleiste angezeigt werden.

Sie können die Instrumentenleiste für die Anzeige von ein oder zwei Zeilen konfigurieren oder einstellen, dass die beiden Zeilen automatisch wechseln sollen.

Im Dialogfeld **System Kontrolle** können Sie die Instrumentenleiste deaktivieren.

→ **Anmerkung:** Damit wird nur die Instrumentenleiste für die aktuelle Seite ausgeschaltet.

Aktivieren und Deaktivieren der Instrumentenleiste

1. Aktivieren Sie das Dialogfeld **System Kontrolle**.
2. Aktivieren bzw. deaktivieren Sie das Symbol für die Instrumentenleiste, um die Leiste zu aktivieren bzw. zu deaktivieren.

Bearbeiten des Inhaltes der Instrumentenleiste

1. Wählen Sie zum Bearbeiten des Inhaltes die Schaltfläche **MENÜ** aus.
2. Wählen Sie den gewünschten Inhalt aus.

→ **Anmerkung:** Sie können Leiste 1 wahlweise für die aktive Seite oder für alle Seiten konfigurieren. Davon ausgenommen sind Seiten, für die eine lokale Konfiguration

festgelegt ist. Leiste 2 kann nur für die aktive Seite konfiguriert werden.

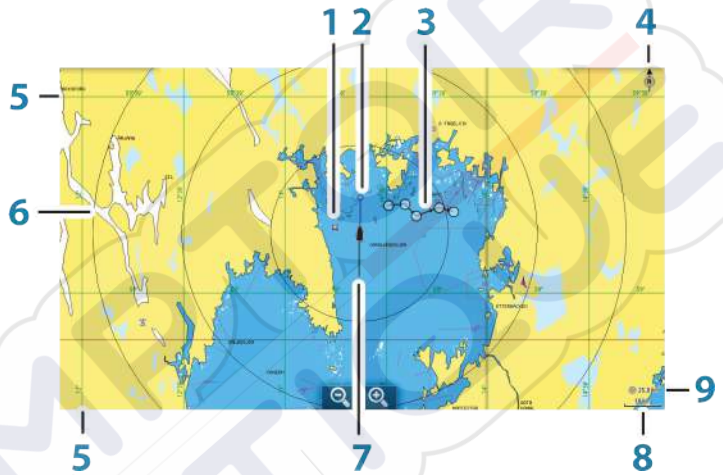
3. Legen Sie den gewünschten Zeitraum fest, falls die beiden Leisten automatisch wechseln sollen.
4. Wählen Sie die Option "Editieren" aus, um ein Instrumentenfeld zu ändern. Wählen Sie dann das zu ändernde Feld aus.
5. Speichern Sie Ihre Änderungen durch Auswahl der Menü-Option zum Beenden der Bearbeitung.

4

Karten

Die Kartenfunktion zeigt die Position Ihres Schiffes relativ zur Küstenlinie und zu anderen Objekten auf der Karte an. Sie können auf der Karte Routen planen und navigieren, Wegpunkte setzen und AIS-Ziele anzeigen.

Kartenfeld



- 1 Wegpunkt*
- 2 Schiff mit Verlängerungslinie (Verlängerungslinie ist optional)
- 3 Route*
- 4 Nord-Anzeige
- 5 Gitter-Linien*
- 6 Distanz-Ringe*
- 7 Track*
- 8 Kartenbereich
- 9 Distanz-Ring-Intervall (wird nur angezeigt, wenn Distanz-Ringe eingestellt sind)

* Optionale Kartenobjekte. Optimale Bilder können Sie einzeln im Feld für Karteneinstellungen ein- und ausschalten.

Karten-Daten

Auf dem System sind je nach Region verschiedene Karten installiert. Alle Geräte unterstützen Insight-Karten von Navico, einschließlich Insight Genesis. Das System unterstützt außerdem Navionics Gold, Platinum+ und Navionics+, C-MAP MAX-N/MAX-N+ von Jeppesen sowie Karten im AT5-Format verschiedener Drittanbieter. Eine vollständige Auswahl verfügbarer Karten finden Sie unter insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com oder navionics.com.

→ **Anmerkung:** Das System schaltet nicht automatisch auf integrierte Karten um, wenn das Speichermedium mit den Karten entnommen wird. Es wird eine Karte mit geringer Auflösung angezeigt, bis Sie das Speichermedium wieder einlegen oder manuell auf die integrierte Karte zurückschalten.

Anzeigen von zwei Kartentypen

Falls Sie über andere Kartentypen verfügen – integriert oder im Kartensteckplatz – können Sie auf einer Seite gleichzeitig zwei verschiedene Kartenbereiche anzeigen.

Die Zwei-Karten-Ansicht wählen Sie, indem Sie die Schaltfläche der Kartenanwendung auf der **Startseite** gedrückt halten und indem Sie eine Favoritenseite mit zwei Kartenbereichen anlegen.

Auswählen von Kartentypen

Den Kartentyp legen Sie im Kartenfeld fest, indem Sie einen der verfügbaren Kartentypen der Menüoption "Chart source" (Kartenquelle) auswählen. Wenn Sie mehrere Kartenfelder haben, müssen Sie den Kartentyp für jedes dieser Kartenfelder einzeln auswählen. Aktivieren Sie eines der Kartenfelder, und wählen Sie anschließend einen der verfügbaren Kartentypen in der Menüoption "Chart source" (Kartenquelle) aus. Wiederholen Sie diesen Vorgang für das zweite Kartenfeld, und wählen Sie für dieses Kartenfeld einen alternativen Kartentyp aus.

→ **Anmerkung:** Um andere Karten als Navionics-Karten anzuzeigen, muss der Kartentyp "Insight" ausgewählt sein.



Wenn identische Karten zur Verfügung stehen – integriert oder über den Kartensteckplatz –, wählt das System automatisch die detaillierteste Karte für Ihre angezeigte Region aus.



Schiffssymbol

Wenn das GO7 über eine festgelegte, gültige GPS-Position verfügt, zeigt das Schiffssymbol Position und Kurs an. Ist kein GPS verfügbar, enthält das Schiffssymbol ein Fragezeichen.

Kartenmaßstab

Vergrößern und verkleinern Sie eine Karte mit den Zoomfeld-Symbolen oder indem Sie die Finger zusammen- (verkleinern) bzw. auseinanderführen (vergrößern).

Kartenbereiche und Distanz-Ringintervalle (sofern aktiviert) werden in der rechten unteren Ecke des Kartenfeldes angezeigt.

Schwenken der Karte

Sie können die Karte in jede beliebige Richtung verschieben, indem Sie mit dem Finger auf dem Bildschirm ziehen.

Wählen Sie die Menüoption **Clear Cursor** (Cursor löschen) aus, um den Cursor und das Cursor-Fenster aus dem Bedienfeld zu entfernen. Dabei wird auch die Schiffssposition auf der Karte zentriert.

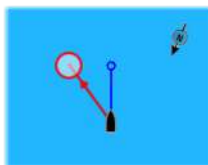
Positionieren des Schiffes im Kartenfeld

Kartenausrichtung

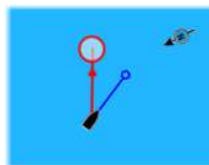
Es gibt verschiedene Einstellungsmöglichkeiten für die Ausrichtung der Karte im Kartenfeld. Das Symbol für die Kartenausrichtung in der oberen rechten Ecke des Kartenfeldes zeigt die Nordausrichtung an.



Nord oben



Steuerkurs oben



Kurs oben

Nord oben

Richtet die Karte so aus, dass Norden nach oben zeigt.

Steuerkurs oben

Richtet die Karte so aus, dass die Fahrtrichtung des Schiffes nach oben zeigt. Die Informationen zur Fahrtrichtung werden von einem Kompass bezogen. Ist keine Fahrtrichtung verfügbar, wird der Kurs über Grund (COG) vom GPS verwendet.

Kurs oben

Dreht die Karte bei der Navigation einer Route oder zu einem Wegpunkt in die Richtung des nächsten Wegpunktes. Wenn Sie nicht navigieren, wird bis zum Beginn der Navigation die Ausrichtung mit Steuerkurs (Heading) oben verwendet.

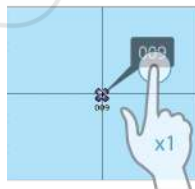
Vorausblick

Bewegen Sie das Schiffssymbol näher an den unteren Bildschirmrand, damit Sie die Ansicht des vor Ihnen liegenden Bereichs maximieren können.

Anzeigen von Informationen zu Kartenobjekten

Wenn Sie ein Kartenobjekt, einen Wegpunkt, eine Route oder ein Ziel auswählen, werden grundlegende Informationen zum ausgewählten Element angezeigt. Aktivieren Sie das Popup-Fenster des Kartenobjekts, um alle verfügbaren Informationen zu diesem Element anzuzeigen. Sie können das Dialogfeld mit ausführlichen Informationen auch über das Menü aufrufen.

→ **Anmerkung:** Pop-up-Informationen müssen in den Karteneinstellungen aktiviert sein, damit grundlegende Informationen zum Element angezeigt werden.



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

Verwenden des Cursors im Kartenfeld

Der Cursor wird standardmäßig im Kartenfeld nicht angezeigt.

Wenn Sie den Cursor aktivieren, wird das Fenster mit der Cursor-Position angezeigt. Bei aktivem Cursor verschiebt oder dreht sich die Karte nicht, um dem Schiff zu folgen.

Um den Cursor und das Cursor-Fenster aus dem Feld zu entfernen, wählen Sie die Menüoption **Clear Cursor** aus. Dadurch wird außerdem die Karte um die Schiffsposition zentriert.

Wählen Sie die Menü-Option **Cursor zurücksetzen** aus, um den Cursor wieder an seiner vorherigen Position anzuzeigen. Die Optionen **Clear Cursor** und **Cursor zurücksetzen** sind nützlich, um zwischen der aktuellen Position des Schiffes und der Cursor-Position umzuschalten.

Erstellen von Routen

Sie können Routen wie folgt im Kartenfeld erstellen.

1. Positionieren Sie den Cursor im Kartenfeld.
2. Wählen Sie im Menü **Neu** und dann **Neue Route** aus.
3. Tippen Sie auf das Kartenfeld, um den ersten Routenpunkt zu setzen.
4. Legen Sie die Position der verbleibenden Routenpunkte fest.
5. Speichern Sie die Route durch Auswählen der Option "Speichern" im Menü.

→ **Anmerkung:** Weitere Informationen finden Sie unter "*Wegpunkte, Routen und Tracks*" auf Seite 54.

Suchen von Objekten in Kartenfeldern

Sie können in einem Kartenfeld nach anderen Schiffen oder verschiedenen Kartenobjekten suchen.

Aktivieren Sie den Cursor im Feld, um die Suche von der Cursor-Position aus zu starten. Wenn der Cursor nicht aktiviert ist, startet das System die Objektsuche von der Position des Schiffes aus.



- **Anmerkung:** Für die Suche nach Tankstellen benötigen Sie ein Abonnement für SIRIUS-Datenpakete und für die Suche nach Schiffen einen AIS-Empfänger.

3D-Karten

Die 3D-Option bietet eine dreidimensionale grafische Ansicht von Landes- und Meereskonturen.

- **Anmerkung:** Alle Kartentypen arbeiten im 3D-Modus, aber ohne 3D-Kartographie wird der entsprechende Bereich der Grafik flach angezeigt.

Wenn die 3D-Kartenoption ausgewählt ist, werden die Symbole zum Verschieben und Drehen rechts im Kartenfeld angezeigt.

Verschieben der 3D-Karte



Sie können die Karte mit dem Verschieben-Symbol in jede Richtung bewegen und dann schwenken.

Wählen Sie die Menü-Option **Zurück zum Schiff** aus, um das Schwenken zu beenden und die Schiffsposition in der Kartenmitte zu zentrieren.

Steuerung des Betrachtungswinkels



Sie können den Betrachtungswinkel mit dem Symbol zum Drehen steuern und dann das Kartenfeld schwenken.

- Um die angezeigte Richtung zu ändern, schwenken Sie die Ansicht horizontal.
- Um den Neigungswinkel zu ändern, schwenken Sie die Ansicht vertikal.

- **Anmerkung:** Wenn die Schiffsposition in der Kartenmitte ist, kann nur der Neigungswinkel angepasst werden. Die Ansichtsrichtung wird mit der Einstellung für die Karten-

Orientierung gesteuert. Siehe *"Positionieren des Schiffes im Kartenfeld"* auf Seite 31.

Zoomen von 3D-Karten

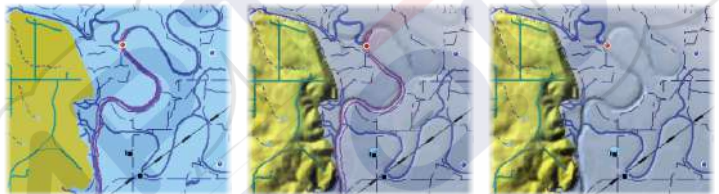
Vergrößern und verkleinern Sie eine 3D-Karte mit den Zoom-Schaltflächen (+ oder -) oder indem Sie zwei Finger zusammen- bzw. auseinanderführen.

Insight-Kartenoptionen

Alle Kartentypen bieten die folgenden Optionen: Orientierung, Vorausblick, 3D und Wechseln der Kartenquelle (zuvor in diesem Abschnitt beschrieben).

Bildliche Kartendarstellung

Es gibt drei bildliche Darstellungsformen für Karten.



2D-Kartendarstellung

Schatten-Relief

Keine Konturen

Insight-Anzeigeoptionen

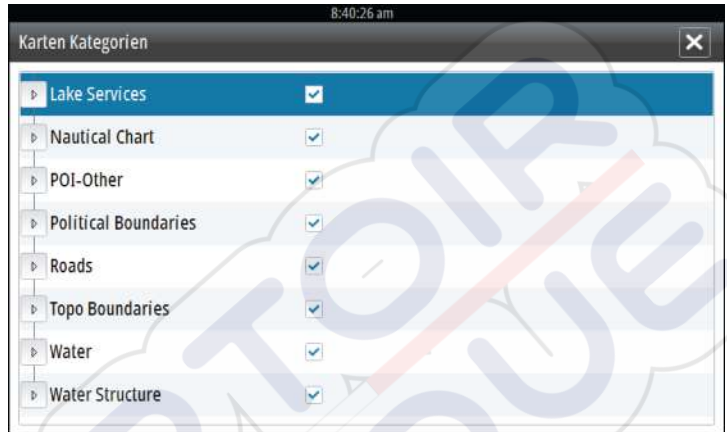
Karten-Details

- **Full** (Voll)
Sämtliche für die verwendete Karte verfügbaren Informationen.
- **Medium** (Medium)
Die mindestens zur Navigation erforderlichen Informationen.
- **Low** (Niedrig)
Grundlegende Informationen, die nicht entfernt werden können. Dazu gehören Informationen, die in allen geografischen Bereichen erforderlich sind. Diese Informationen reichen für eine sichere Navigation ggf. nicht aus.



Insight-Kartenkategorien

Die Insight-Karten umfassen verschiedene Kategorien und Unterkategorien, die Sie abhängig von den Informationen, die angezeigt werden sollen, einzeln ein- und ausschalten können.



Hervorhebung von Land und Wasser

Grafische Einstellungen sind nur im 3D-Modus verfügbar. Die Hervorhebungsoption ist ein Multiplikator, der auf aufgezeichnete Landerhebungen und Wassertiefen angewendet wird, um diese höher bzw. tiefer erscheinen zu lassen.

Spezielle Kartenoptionen für Navionics

Alle Kartentypen bieten die folgenden Optionen: Orientierung, Vorausblick, 3D und Wechseln der Kartenquelle (zuvor in diesem Abschnitt beschrieben).



Community edits (Bearbeitungen der Community)

Aktiviert die Kartenebene, darunter Bearbeitungen der Navionics-Community. Hierbei handelt es sich um Benutzerinformationen oder -bearbeitungen, die von Benutzern zur Navionics-Community hochgeladen wurden und in Navionics-Karten zur Verfügung gestellt werden.

Weitere Details finden Sie in den in der Karte enthaltenen Navionics Informationen oder auf der Navionics Website unter www.navionics.com.

Navionics Kartenoptionen

Farbige Meeresbodenbereiche

Zur Anzeige unterschiedlicher Tiefenbereiche in verschiedenen Blauschattierungen.

Anmerkung

Legt fest, welche Bereichsinformationen, z. B. Namen von Orten und Hinweise zu Bereichen, angezeigt werden können.

Presentations Typ

Bietet Seekarteninformationen, wie Symbole, Farben der Navigationskarte und Bezeichnungen für internationale oder US-amerikanische Darstellungsarten.

Karten-Details

Bietet verschiedene Informationsebenen zu geografischen Schichten.

Sichere Tiefe

Die Navionics-Karten verwenden verschiedene Blauschattierungen, um zwischen flachen und tiefen Gewässern zu unterscheiden.



Die sichere Tiefe basiert auf dem ausgewählten Grenzwert und wird ohne blauen Schatten dargestellt.

→ **Anmerkung:** Die integrierte Navionics-Datenbank umfasst Daten bis zu 20 m Tiefe, darüber hinaus werden alle Bereiche in Weiß angezeigt.

Konturen-Tiefe

Legt fest, welche Konturen auf der Karte bis zum ausgewählten Wert für die Konturen-Tiefe angezeigt werden.

Stein Filter Level

Hiermit wird die Identifizierung von Fels und Gestein unterhalb der angegebenen Tiefe auf der Karte ausgeblendet.

Dadurch kann die Übersichtlichkeit von Karten in Gegenden verbessert werden, in denen sich weit unterhalb des Tiefgangs Ihres Schiffes viel Gestein befindet.

Navionics-Ansichtsoptionen

Kartenschattierung

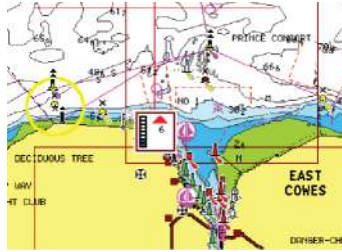
Durch Schattierungen können Sie Geländeinformationen zur Karte hinzufügen.

Navionics-Symbole für dynamische Tiden und Strömungen

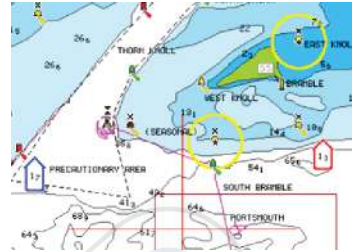
Die Tiden und Strömungen werden anstelle der für die statischen Tiden- und Strömungsinformationen verwendeten Rautensymbole mit Messanzeigen und Pfeilen dargestellt.

Die über Navionics-Karten verfügbaren Tiden- und Strömungsinformationen sind datums- und zeitspezifisch. Das System bietet zur Darstellung der Tiden- und Strömungsbewegungen im Verlauf der Zeit animierte Pfeile und/oder Messanzeigen.





Dynamische Tideninformationen



Dynamische Strömungsinformationen

Verwendet werden die folgenden Symbole bzw. folgende Symbolik:



Aktuelle Geschwindigkeit

Die Pfeillänge richtet sich nach der Geschwindigkeit, und das Symbol dreht sich im Einklang mit der Fließrichtung. Die Fließgeschwindigkeit wird innerhalb des Pfeilsymbols angezeigt. Das rote Symbol dient zur Darstellung einer zunehmenden Strömungsgeschwindigkeit, das blaue Symbol weist auf eine abnehmende Geschwindigkeit hin.



Tidenhub

Die Messanzeige hat 8 Stufen und wird entsprechend dem absoluten Höchstwert/Tiefstwert des berechneten Tages festgesetzt. Der rote Pfeil zeigt eine steigende Tide (Flut), der blaue Pfeil eine zurückgehende Tide (Ebbe) an.

- **Anmerkung:** Alle numerischen Werte werden in den relevanten, durch den Benutzer festgelegten Systemeinheiten (Maßeinheiten) angezeigt.

Easy View

Vergrößerungsfunktion zum Vergrößern von Objekten und Text auf den Karten.

- **Anmerkung:** Auf der Karte wird nicht angezeigt, dass diese Funktion aktiv ist.

Foto-Overlay

Mit dieser Option können Sie Satellitenaufnahmen eines Bereiches als Overlay in der Karte anzeigen. Satellitenaufnahmen sind nur für bestimmte Regionen und als Kartierungsversionen verfügbar.

Sie können Foto-Overlays entweder in 2D oder in 3D anzeigen.



Kein Foto-Overlay



Foto-Overlay, nur Land



Volles Foto-Overlay

Fototransparenz

Mit der Fototransparenz wird festgelegt, wie durchscheinend ein Foto-Overlay ist. Bei minimalen Transparenzeinstellungen werden die Kartendetails fast komplett vom Foto verdeckt.



Minimale Transparenz



Maximale Transparenz

Navionics Fish N' Chip

Das System unterstützt die Kartenfunktion "Navionics Fish N' Chip" (nur in den USA).

Weitere Informationen finden Sie unter www.navionics.com.

Tiefen hervorhebender Bereich

Wählen Sie einen Bereich zwischen unterschiedlichen Tiefen aus, der durch Navionics andersfarbig hervorgehoben werden soll.

Dies gestattet Ihnen die Markierung bestimmter Tiefenbereiche zum Fischen. Dabei richtet sich die Genauigkeit des Bereiches nach den zugrunde liegenden Kartendaten. Wenn die Karte beispielsweise lediglich 5-Meter-Intervalle für Konturlinien aufweist, wird die Schattierung gerundet für die nächste verfügbare Tiefenkontur angezeigt.



Keine Tiefen hervorhebende Anzeige

Tiefen hervorhebende Anzeige, 6 m bis 12 m

Hervorheben von Flachwasser

Dadurch werden Flachwasserbereiche hervorgehoben.

Dies gestattet Ihnen die Markierung von Bereichen mit einer Wassertiefe zwischen 0 und der ausgewählten Tiefe (bis zu 10 Meter).



Kein Flachwasser hervorgehoben

Hervorhebung von Flachwasser: 0 m bis 3 m

Tiden und Strömungen von Jeppesen

Das System kann Tiden und Strömungen von Jeppesen anzeigen. Anhand dieser Daten ist eine Vorhersage von Uhrzeit, Tidenhub, Richtung und Stärke von Tiden und Strömungen möglich. Diese Funktion ist für die Planung und Navigation von Trips wichtig.

In stark verkleinerten Bereichen werden die Tiden und Strömungen als quadratische Symbole mit den Buchstaben **T** (Tiden) bzw. **C** (Currents, Strömungen) angezeigt. Wenn Sie eines der Symbole auswählen, werden Tiden- bzw. Strömungsdaten für diese Position angezeigt.

Dynamische Strömungsdaten erhalten Sie durch Auswahl eines Zoom-Bereiches von 1 Seemeile. In diesem Zoom-Bereich wird statt des Symbols für Strömungen ein animiertes, dynamisches Symbol angezeigt, das Strömungsgeschwindigkeit und -richtung angibt. Dynamische Symbole werden je nach Strömung an der relevanten Position in Schwarz (mehr als 6 Knoten), in Rot (mehr als 2 Knoten und weniger/gleich 6 Knoten), in Gelb (mehr als 1 Knoten oder weniger/gleich 2 Knoten) oder in Grün (gleich/weniger als 1 Knoten) dargestellt.

Ist keine Strömung vorhanden (0 Knoten), wird ein weißes Quadrat angezeigt.



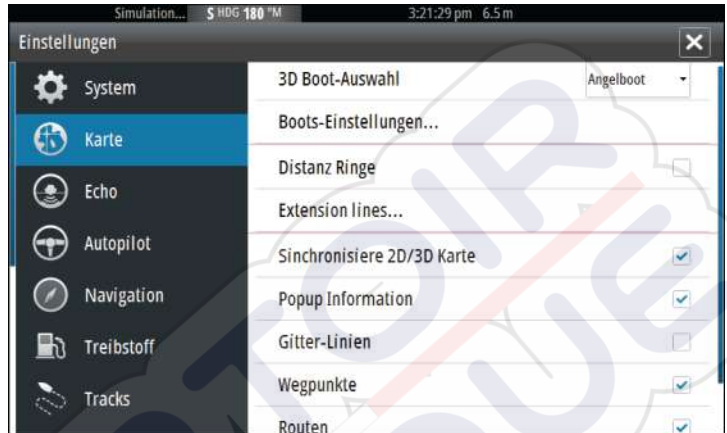
Statische Symbole für Strömungen und Tiden



Dynamische Symbole für Strömungen

Karteneinstellungen

Einstellungen und Anzeigooptionen in den Karteneinstellungen sind für alle Kartenfelder gleich.



3D-Boot-Auswahl

Legt fest, welches Symbol auf 3D-Karten verwendet werden soll.

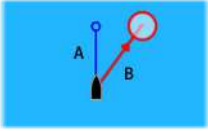
Boots-Einstellungen

Die Boots-Einstellungen werden beim Berechnen einer automatischen Route verwendet. Autorouting und Easy Routing erfordern die Eingabe des Tiefgangs, der Breite und der Höhe des Schiffes.

Distanzringe

Die Distanzringe können verwendet werden, um die Distanz zwischen Ihrem Schiff und anderen Kartenobjekten anzuzeigen.

Die Bereichsskala wird vom System automatisch an den Kartenmaßstab angepasst.



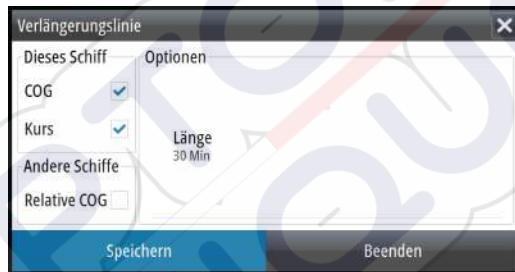
Verlängerungslinien

A: Steuerkurs

B: Kurs über Grund (COG)

Die Länge der Verlängerungslinien wird entweder als feste Distanz oder zur Anzeige der Entfernung verwendet, die ein Schiff in einem ausgewählten Zeitraum zurücklegt. Wenn keine Optionen für das Schiff aktiviert sind, werden für Ihr Schiff keine Verlängerungslinien angezeigt.

Der Kurs Ihres Schiffes basiert auf den Informationen des aktiven Kurs-Sensors. Die COG-Daten basieren auf den Informationen des aktiven GPS-Sensors.



Synchronisieren der 2D-/3D-Karte

Verknüpft die Position auf einer Karte mit der Position auf der anderen Karte, wenn eine 2D- und 3D-Karte nebeneinander angezeigt werden.

Popup-Informationen

Legt fest, ob grundlegende Informationen für Kartenobjekte angezeigt werden, wenn Sie ein Objekt auswählen.

Gitter-Linien

Schaltet die Anzeige von Längen- und Breitengraden auf der Karte ein oder aus.

Wegpunkte, Routen, Tracks

Zum Ein- oder Ausschalten dieser Elemente in den Kartenbereichen.
Dient auch zum Öffnen von Dialogfeldern für Wegpunkte, Routen
und Tracks, um diese zu verwalten.



5

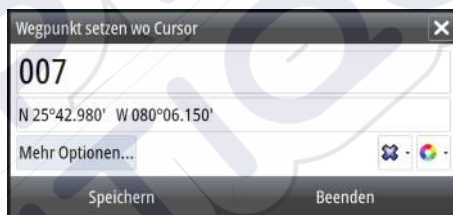
Wegpunkte, Routen und Tracks

Wegpunkte

Ein Wegpunkt ist eine vom Benutzer auf einer Karte oder auf dem Echosounder-Bild generierte Markierung. Jeder Wegpunkt besitzt eine exakte Position mit Längen- und Breitenkoordinaten. Ein Wegpunkt, der auf dem Echosounder-Bild gesetzt wird, verfügt zusätzlich zu den Positionsdaten über einen Tiefenwert. Ein Wegpunkt wird verwendet, um eine Position zu kennzeichnen, zu der Sie eventuell später zurückkehren möchten. Zwei oder mehr Wegpunkte können kombiniert werden, um eine Route zu erstellen.

Speichern von Wegpunkten

Sie können einen Wegpunkt an einer ausgewählten Stelle speichern, indem Sie den Cursor im Feld positionieren und dann die Option "New waypoint" (Neuer Wegpunkt) im Menü auswählen.



In den Karten- und Navigationsfeldern können Sie einen Wegpunkt an der Schiffposition speichern, wenn der Cursor nicht aktiv ist, indem Sie im Menü die Option "New waypoint" (Neuer Wegpunkt) auswählen.

Verschieben eines Wegpunktes

1. Wählen Sie den Wegpunkt aus, den Sie verschieben wollen.
 - Das Wegpunkt-Symbol wird erweitert, um anzuzeigen, dass es aktiv ist.
2. Aktivieren Sie das Menü, und wählen Sie den Wegpunkt im Menü aus.
3. Wählen Sie die Option "Bewegen" aus.
4. Wählen Sie die neue Wegpunkt-Position aus.
5. Wählen Sie im Menü die Option "Finish" (Beenden) aus.

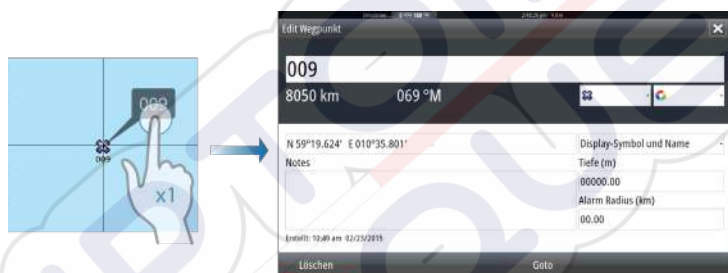
Der Wegpunkt wird nun automatisch an der neuen Position gespeichert.

Bearbeiten von Wegpunkten

Alle Daten für einen Wegpunkt können im Dialogfeld **Edit Wegpunkt** bearbeitet werden.

Sie aktivieren das Dialogfeld durch Auswählen des Pop-up-Fensters für den Wegpunkt oder über das Menü, wenn der Wegpunkt aktiviert ist.

Sie können auf das Dialogfeld auch über das Wegpunkt-Werkzeug auf der Startseite zugreifen.



Löschen von Wegpunkten

Sie können einen Wegpunkt über das Fenster **Edit Waypoint** (Wegpunkt bearbeiten) oder durch Auswählen der Menüoption **Delete** (Löschen) löschen, wenn der Wegpunkt aktiviert ist.

Sie können Wegpunkte auch über das Wegpunkt-Werkzeug auf der Startseite löschen.

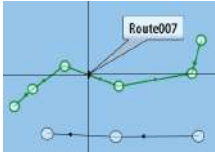
MOB-Wegpunkte können auf die gleiche Weise gelöscht werden.

Wegpunkt-Alarm-Einstellungen

Sie können für jeden einzelnen Wegpunkt einen Alarmradius einstellen. Der Alarm wird im Dialog **Edit Wegpunkt** festgelegt.

→ **Anmerkung:** Der Alarm für den Wegpunkt-Radius muss im Alarmfeld eingeschaltet sein, um einen Alarm zu aktivieren, wenn Ihr Schiff in den festgelegten Radius fährt. Weitere Informationen finden Sie unter **"Alarme"** auf Seite 114.

Routen



Eine Route besteht aus mehreren Routenpunkten, die in der Reihenfolge Ihrer geplanten Navigation erfasst wurden.

Wenn Sie eine Route im Kartenfeld auswählen, wird sie in Grün zusammen mit dem Routennamen angezeigt.

Das System bietet Unterstützung für Autorouting von Navionics und Easy Routing von Jeppesen. Bei diesen Funktionen werden automatisch Routenpunkte zwischen dem ersten und dem letzten Routenpunkt einer Route oder zwischen ausgewählten Routenpunkten in einer komplexen Route vorgeschlagen. Sie können diese Funktion beim Erstellen neuer Routen sowie zum Bearbeiten gespeicherter Routen verwenden.

Erstellen einer neuen Route im Kartenfeld

1. Aktivieren Sie den Cursor im Kartenfeld.
2. Wählen Sie die Option "Neue Route" im Menü aus.
3. Positionieren Sie den ersten Wegpunkt im Kartenfeld.
4. Setzen Sie weitere neue Routenpunkte im Kartenfeld, bis die Route vollständig ist.
5. Speichern Sie die Route durch Auswählen der Option "Speichern" im Menü.

Bearbeiten einer Route im Kartenfeld

1. Wählen Sie die Route aus, um sie zu aktivieren.
2. Wählen Sie die Option "Route editieren" im Menü aus.
3. Positionieren Sie den neuen Routenpunkt im Kartenfeld:
 - Wenn Sie den neuen Routenpunkt auf einem Streckenteil positionieren, wird ein neuer Punkt zwischen den bereits bestehenden Routenpunkten hinzugefügt.
 - Wenn Sie den neuen Routenpunkt außerhalb der Route setzen, wird der neue Routenpunkt in der bestehenden Route hinter dem letzten Punkt hinzugefügt.
4. Ziehen Sie einen Routenpunkt, um ihn an eine neue Position zu verschieben.
5. Speichern Sie die Route durch Auswählen der Option "Speichern" im Menü.

→ **Anmerkung:** Das Menü ändert sich entsprechend der gewählten Bearbeitungsoption. Alle Bearbeitungen werden über das Menü bestätigt oder verworfen.

Löschen einer Route

Eine Route kann über die Menüoption **Delete** (Löschen) entfernt werden, wenn die Route aktiviert ist. Sie können Routen auch über das Routen-Werkzeug auf der **Startseite** löschen.

Autorouting und Easy Routing

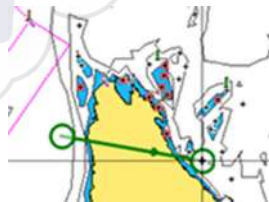
Autorouting und Easy Routing schlagen neue Routenpunkt-Positionen je nach den Informationen auf der Karte und der Größe Ihres Bootes vor. Vor Verwendung dieser Funktion müssen Sie Tiefgang, Breite und Höhe des Bootes im System eingeben. Das Dialogfeld mit den Bootseinstellungen wird automatisch angezeigt, wenn Sie die Funktion verwenden wollen, aber diese Angaben noch fehlen.

- **Anmerkung:** Für den Verkauf auf dem amerikanischen Kontinent vorgesehene GO7-Geräte verfügen nicht über die Funktionen Autorouting und Easy Routing. In US-Hoheitsgewässern werden Autorouting und Easy Routing automatisch auf allen nicht-amerikanischen Geräten abgeschaltet.
 - **Anmerkung:** Autorouting oder Easy Routing kann nicht gestartet werden, wenn sich einer der gewählten Routenpunkte in unsicherem Gebiet befindet. Eine Warnung wird angezeigt, und Sie müssen zum Fortfahren den oder die entsprechenden Routenpunkt(e) in ein sicheres Gebiet verlegen.
 - **Anmerkung:** Sollte eine kompatible Kartierung fehlen, sind die Menü-Optionen Autorouting bzw. Easy Routing nicht verfügbar. Als kompatible Kartierung gelten Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ und Navionics Platinum. Eine vollständige Auswahl verfügbarer Karten finden Sie unter insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com oder navionics.com.
1. Setzen Sie mindestens zwei Routenpunkte auf eine neue Route, oder öffnen Sie eine vorhandene Route zum Bearbeiten.
 2. Wählen Sie **Autorouting** aus und dann eine der folgenden Optionen:

- **Komplette Route**, wenn das System neue Routenpunkte zwischen dem ersten und dem letzten Routenpunkt der offenen Route hinzufügen soll.
 - **Auswahl**, wenn Sie manuell die Routenpunkte auswählen wollen, die die Autorouting-Grenzen definieren. Wählen Sie anschließend die jeweiligen Routenpunkte aus. Ausgewählte Routenpunkte werden in Rot dargestellt. Es können nur zwei Routenpunkte ausgewählt werden, und das System wird alle anderen Routenpunkte verwerfen, die zwischen den von Ihnen ausgewählten Start- und Endpunkten liegen.
3. Wählen Sie **Bestätigen** aus, um mit dem automatischen Routing zu beginnen.
 - Wenn das automatische Routing abgeschlossen ist, wird die Route im Vorschaumodus angezeigt. Die Schenkel werden in unterschiedlichen Farben dargestellt, um sichere und unsichere Bereiche wiederzugeben. Navionics verwendet Rot (unsicher) und Grün (sicher), C-MAP Rot (unsicher), Gelb (gefährlich) und Grün (sicher).
 4. Bewegen Sie Routenpunkte bei Bedarf, wenn die Route im Vorschaumodus angezeigt wird.
 5. Wählen Sie **Behalten** aus, um die Routenpunkt-Positionen zu übernehmen.
 6. Wiederholen Sie Schritt 2 (**Auswahl**) und Schritt 3, wenn das System die Routenpunkte für andere Teile der Route automatisch positionieren soll.
 7. Wählen Sie **Speichern** aus, um das automatische Routing abzuschließen und die Route zu sichern.

Beispiele für Autorouting und Easy Routing

- Die Option **Komplette Route** wird verwendet, wenn der erste und der letzte Routenpunkt ausgewählt sind.



Erster und letzter Routenpunkt



Automatisches Routing-Ergebnis

- Die Option **Auswahl** wird verwendet, um einen Teil der Route im Autorouting-Modus zu navigieren.



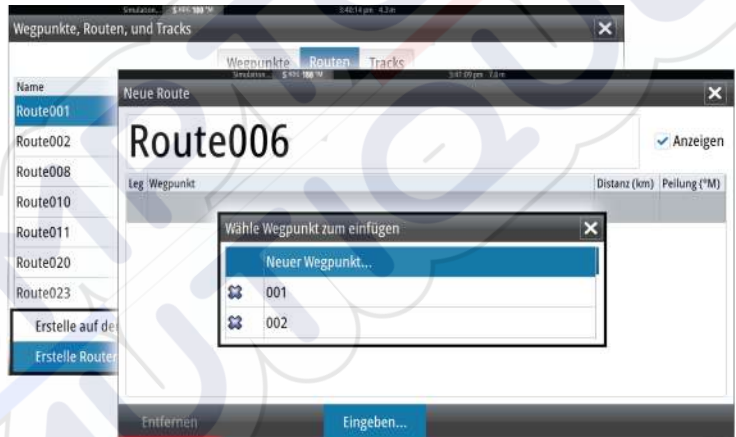
Zwei Routenpunkte ausgewählt



Automatisches Routing-Ergebnis

Erstellen von Routen anhand vorhandener Wegpunkte

Sie können eine neue Route im Dialogfeld **Routen** erstellen, indem Sie vorhandene Wegpunkte miteinander kombinieren. Das Dialogfeld wird über das **Routen**-Tool auf der **Startseite** aufgerufen.



Konvertieren von Tracks in Routen

Sie können über das Dialogfeld "Edit Track" (Track bearbeiten) Tracks in Routen umwandeln. Sie rufen dieses Dialogfeld auf, indem Sie den Track auswählen und dann das Popup-Fenster für diesen Track aktivieren oder die Info-Optionen im Menü auswählen.

Das Dialogfeld "Edit Tracks" kann auch mit dem Tracks-Tool über die **Startseite** aufgerufen werden.



Dialog "Route Editieren"

Sie können dem Dialog **Route Editieren** Routenpunkte hinzufügen oder entfernen. Zum Öffnen dieses Dialogfelds wählen Sie das aktive Pop-up-Fenster einer Route aus oder verwenden das Menü.

Der Dialog kann auch mit dem Werkzeug **Routen** über die **Startseite** aufgerufen werden.



Tracks



Tracks sind grafische Darstellungen einer zurückgelegten Strecke, anhand derer Sie Ihre Fahrten rekonstruieren können. Tracks können im Dialogfeld **Bearbeiten** in Routen umgewandelt werden.

Ab Werk ist das System so eingerichtet, dass die Schiffsbewegung im Kartenfeld in Form eines Tracks verfolgt wird. Das System erfasst die Tracks solange, bis die Länge die festgelegte Höchstzahl an

Punkten erreicht hat. Anschließend werden die ältesten Punkte automatisch überschrieben.

Die automatische Tracking-Funktion kann im Dialogfeld Tracks ausgeschaltet werden.

Tracks neu erstellen

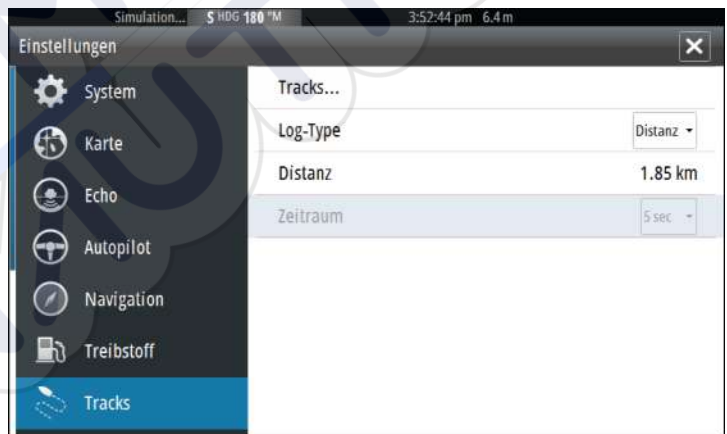
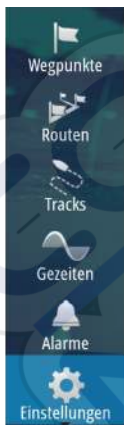
Sie können einen neuen Track im Dialogfeld **Tracks** erstellen. Das Dialogfeld öffnen Sie mit dem Werkzeug **Tracks** auf der Startseite.

Tracks-Einstellungen

Tracks bestehen aus einer Reihe von Punkten, die durch Liniensegmente verbunden werden, deren Länge von der Aufzeichnungsfrequenz abhängt.

Sie können festlegen, dass Track-Punkte auf Grundlage von Zeit- oder Entfernungseinstellungen gesetzt werden, oder Sie können das System jedes Mal automatisch einen Wegpunkt setzen lassen, wenn eine Kursänderung registriert wird.

→ **Anmerkung:** Die Option Tracks muss außerdem in den Karteneinstellungen aktiviert werden, damit sie angezeigt wird.



Dialogfelder für Wegpunkte, Routen und Tracks

In den Dialogfeldern für Wegpunkte, Routen und Tracks können Sie auf erweiterte Bearbeitungsfunktionen und Einstellungen für diese Elemente zugreifen.

Die Dialogfelder werden mit dem Bedienfeld **Werkzeuge** auf der Seite **Startseite** aufgerufen.

The dialog box 'Wegpunkte, Routen, und Tracks' is shown in three overlapping states. The top window is in the 'Tracks' tab. The middle window is in the 'Routen' tab, displaying a table with the following data:

Name	Start	Ende	Legs	Distanz (km)
Route001				
Route002				
Route003				
Route004				
Route005				
Route006				
...				

The bottom window is in the 'Wegpunkte' tab, displaying a table with the following data:

Symbol	Name	Distanz	Peilung	Position	Zeit
	001	6.82 km		N 25°45.704'	10:12 am
	002	356 *M		W 80°08.002'	02/25/2015
	003	8056 km		N 59°19.275'	11:03 am
	004	069 *M		E 10°38.454'	02/23/2015
	005	79.4 km		N 26°11.593'	12:33 pm
	006	053 *M		W 79°32.670'	02/23/2015
	...	8073 km		N 59°41.283'	3:23 pm
	...	069 *M		E 10°59.622'	02/13/2015
	...	6.42 km		N 25°38.682'	1:33 pm
	...	175 *M		W 80°06.524'	02/27/2015
	...	34.8 km		N 25°23.483'	3:45 pm
	...	179 *M		W 80°04.435'	03/02/2015
	...	2.49 km		N 25°42.980'	3:25 nm

6

Navigation

Mit der Navigationsfunktion des Systems können Sie zur Cursor-Position, zu einem Wegpunkt oder entlang einer vordefinierten Route navigieren.

Verfügt Ihr System über eine Autopilotfunktion, können Sie die automatische Navigation des Schiffes mit dem Autopiloten einstellen.

Weitere Informationen zur Positionierung von Wegpunkten und zum Erstellen von Routen finden Sie unter *"Wegpunkte, Routen und Tracks"* auf Seite 46.

Navigationfelder

Die Navigationsfelder können verwendet werden, um während der Navigation Informationen anzuzeigen.

Das Navigationsfeld



Das Navigationsfeld wird auf der Startseite als Vollbildansicht oder als Teil einer Seite mit mehreren Bedienfeldern aktiviert.

- 1 **Datenfelder**
- 2 **Informationen zur Route**

3 Kurs des Schiffes

4 Peilung zum nächsten Routenpunkt

5 Peilungslinie mit zulässiger Kursabweichung

Beim Navigieren auf einer Route zeigt die Peilungslinie den geplanten Kurs von einem Wegpunkt zum nächsten. Beim Navigieren zu einem Wegpunkt (Cursor-Position, MOB oder eine eingegebene Längen-/Breitenposition) zeigt die Peilungslinie den geplanten Kurs vom Startpunkt der Navigation bis zum nächsten Wegpunkt.

6 Schiffssymbol

Zeigt Entfernung und Peilung relativ zum geplanten Kurs. Wenn der XTE (Cross Track-Fehler) den festgelegten XTE-Grenzwert überschreitet, wird dies durch einen roten Pfeil mit Entfernung zur Tracklinie angezeigt. Siehe "*XTE-Grenzwert*" auf Seite 59.

Datenfelder

Das Navigationsfeld enthält die folgenden Informationen:

DTD	Distanz zum Bestimmungsort
SOG	Speed über Grund
COG	Kurs über Grund
TTD	Zeit zum Zielort

Navigieren zur Cursor-Position

Sie können zu jeder Cursor-Position in Karten- oder Echosounder-Bedienfeldern navigieren.

Positionieren Sie den Cursor am ausgewählten Bestimmungsort im Bedienfeld, und wählen Sie dann im Menü die Option **GoTo Cursor** aus.

→ **Anmerkung:** Die Menüoption **Goto Cursor** (Zur Cursor-Position wechseln) ist nicht verfügbar, wenn Sie bereits navigieren.

Routennavigation

Sie können die Routennavigation über das Kartenfeld oder das Dialogfeld **Route** starten.

Beim Start der Routennavigation wird das Menü erweitert und zeigt Optionen zum Abbrechen der Navigation, Überspringen eines Wegpunktes und zum erneuten Starten der Route von der aktuellen Schiffsposition aus an.

Starten einer Route über das Kartenfeld

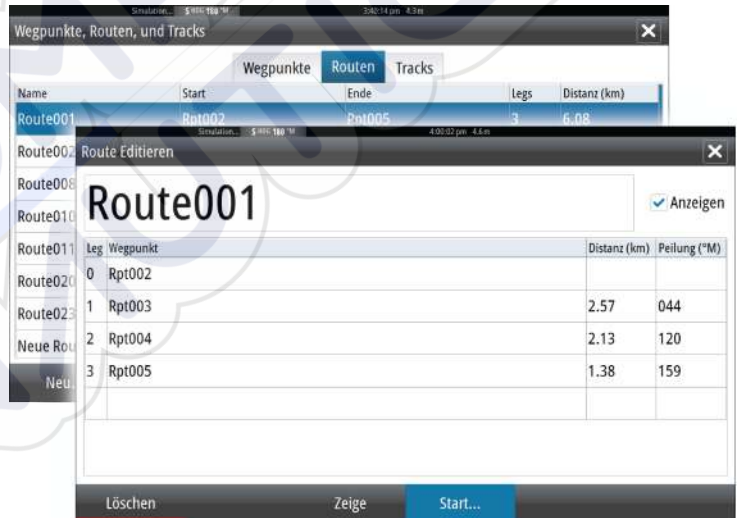
Aktivieren Sie eine Route im Feld, und wählen Sie dann die Menüoption für die Routennavigation aus.

Sie können angeben, dass die Routenpunktnavigation ab einer bestimmten Position beginnt.

Starten der Routennavigation über das Dialogfeld "Route"

Sie können die Navigation vom Dialogfeld **Route** aus starten, das folgendermaßen aktiviert wird:

- Wählen Sie auf der Startseite das Werkzeug **Route** aus.
- Wählen Sie die Routendetails im Menü aus.





Navigation beenden

Das Menü enthält eine Option zum Abbrechen der Navigation.

Navigieren mit dem Autopiloten

Wenn Sie die Navigation auf einem System mit Autopilot-Funktion starten, werden Sie aufgefordert, den Autopiloten in den Navigationsmodus zu setzen.

Wenn Sie den Autopiloten nicht aktivieren, können Sie ihn zu einem späteren Zeitpunkt immer noch über den Autopilot-Controller in den Navigationsmodus setzen.

Weitere Informationen zur Autopilot-Funktion finden Sie unter *"Autopilot"* auf Seite 61.

Navigationseinstellungen



Navigationsmethode

Es gibt verschiedene Methoden zur Berechnung von Entfernung und Peilung zwischen zwei beliebigen Punkten auf einer Karte.

Die Großkreis-Route ist die kürzeste Verbindung zwischen zwei Punkten. Wenn Sie jedoch entlang einer solchen Route fahren, wäre eine manuelle Steuerung schwierig, weil sich die Fahrtrichtung permanent ändern würde (mit Ausnahme exakter Navigation nach Norden, Süden oder entlang des Äquators).

Loxodrome sind Tracks mit konstanter Peilung. Es ist möglich, anhand der Loxodromberechnung zwischen zwei Orten zu navigieren, aber die Entfernung wäre in der Regel größer als bei der Großkreis-Route.

Ziel-Radius

Legt einen unsichtbaren Kreis um den Zielwegpunkt fest.

Wenn das Schiff sich in diesem Radius befindet, gilt der Wegpunkt als erreicht.

XTE-Limit

Diese Einstellung definiert, wie weit sich das Schiff von der ausgewählten Route entfernen darf. Wenn das Schiff diesen Grenzwert überschreitet, wird ein Alarm ausgelöst.

Alarm bei Ankunft

Wenn der Alarm bei Ankunft aktiviert ist, wird ein Alarm ausgelöst, wenn das Schiff den Wegpunkt erreicht oder sich im angegebenen Zielradius befindet.

Magnetabweichung

Die magnetische Abweichung ist die Differenz zwischen echter und magnetischer Peilung durch die unterschiedliche Lage von geografischem und magnetischem Nordpol. Auch lokale Anomalien, zum Beispiel Eisenablagerungen, können eine magnetische Abweichung verursachen.

Wenn die Funktion auf "Auto" gesetzt ist, rechnet das System den magnetischen Nordpol automatisch in den wahren Nordpol um.

Wählen Sie den manuellen Modus, wenn Sie die magnetische Abweichung an Ihrem Standort eingeben müssen.

Datum

Die meisten Papierkarten werden im Format WGS84 erstellt, das auch vom GO7 verwendet wird.

Wenn Ihre Papierkarten ein anderes Format haben, können Sie die Datumseinstellungen an Ihre Papierkarten anpassen.

Koordinatensystem

Es können verschiedene Koordinatensysteme verwendet werden, um das Format für Längen- und Breitengrade im Kartenfeld einzustellen.

Phantom Loran

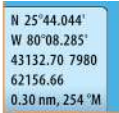
Aktiviert die Nutzung des Ortungssystems Phantom Loran.

Loran Einstellungen

Legt Loran-Ketten (GRI) und bevorzugte Stationen für Wegpunkteingaben, Cursorposition und Positionsfeld fest.

Die Beispielgrafik zeigt ein Fenster der Cursor-Position mit Informationen zur Loran-Position.

Weitere Informationen finden Sie in der Dokumentation des Loran-Systems.



7

Autopilot

Wenn ein Autopilot-Computer AC12N oder AC42N oder SG05 an das System angeschlossen ist, ist die Autopilot-Funktion verfügbar.

Die Autopilot-Funktion soll dazu dienen, unter unterschiedlichsten Seebedingungen mit minimalen Bewegungen der Ruderanlage exakt Kurs zu halten.

Sicherer Betrieb mit Autopilot

⚠ Warnung: Ein Autopilot ist eine nützliche Navigationshilfe, ersetzt aber NIEMALS einen menschlichen Navigator.

Aktivieren des Autopiloten

Der Autopilot kann von jedem Feld aus aktiviert werden, indem Sie den Autopilot-Ausschnitt in der Instrumentenleiste und dann im **Autopilot-Controller** den markierten Modus auswählen.



Umschalten vom Automatikmodus in den manuellen Betrieb

Über das Autopilot-Pop-up-Fenster können Sie den Autopiloten aus jedem Automatikmodus in den STBY-Modus versetzen.

Autopilot-Anzeige auf den Seiten



- 1 Autopilot-Anzeige in der Statusleiste
- 2 Autopilot-Pop-up-Fenster
- 3 Autopilot-Bereich in der Instrumentenleiste

Anzeige des Autopilot-Modus in der Statusleiste

Die Statusleiste zeigt Autopilot-Informationen an, solange ein Autopilot-Computer mit dem Netzwerk verbunden ist.

Die Symbole sind ebenfalls vorhanden, wenn der Autopilot passiv oder durch eine andere Autopilot-Steuereinheit gesperrt ist.

Autopilot-Pop-up-Fenster

Sie steuern den Autopiloten über das Autopilot-Pop-up-Fenster.

Das Pop-up-Fenster hat eine feste Position auf der Seite und kann auf allen Seiten angezeigt werden, außer wenn ein Autopilot-Bedienfeld aktiv ist.

Solange das Autopilot-Pop-up-Fenster aktiv ist, können Sie das Bedienfeld im Hintergrund oder dessen Menü nicht verwenden.

Zum Entfernen des Pop-up-Fensters von einer Seite wählen Sie oben rechts das **X** aus. Um das Fenster wieder anzuzeigen, wählen Sie den Autopilot-Bereich in der Instrumentenleiste aus.

Folgende Pop-up-Fenster sind verfügbar:

- Der **Autopilot-Controller** zeigt den aktiven Modus, Kurs, Ruder- und verschiedene Steuerinformationen, abhängig vom aktiven Autopilot-Modus. Manuelle Anpassungen des eingestellten Kurses können nur vorgenommen werden, wenn die Backbord- und Steuerbordanzeigen grün bzw. rot leuchten.
- **Modusauswahl** mit Zugriff auf die Wendemusterauswahl.
- **Auswählen des Wendemusters**



Autopilot-Controller



Auswählen der Betriebsart



Auswählen des Wendemusters

Autopilot-Ausschnitt in der Instrumentenleiste

Sie können auswählen, wie der Autopilot-Ausschnitt in der Instrumentenleiste angezeigt wird.



Wenn das Autopilot-Pop-up-Fenster deaktiviert ist, können Sie es durch Auswählen dieses Abschnitts in der Instrumentenleiste aktivieren.

Das Autopilot-Feld

Das Autopilot-Feld wird zur Anzeige von Navigationsdaten verwendet. Es kann als Vollbild oder als Seite mit mehreren Feldern angezeigt werden.

Wie viele Datenfelder im Autopilot-Feld angezeigt werden, hängt von der verfügbaren Feldgröße ab.



Datenfelder

Folgende Abkürzungen werden im Autopilot-Feld verwendet:

CTS	Steuerkurs
DTD	Distanz zum Bestimmungsort
DTW	Distanz zum nächsten Wegpunkt
SOG	Speed über Grund
COG	Kurs über Grund
XTE	Cross-Track-Fehler (L: links bzw. R: rechts)

Modus-Übersicht

Der Autopilot besitzt verschiedene Steuerungsmodi. Die Anzahl der Modi und Funktionen des jeweiligen Modus hängen vom Bootstyp und den verfügbaren Eingaben ab, siehe folgende Liste:

- **Standby**
Der Standby-Modus wird verwendet, wenn das Boot manuell gesteuert wird. Kompass und Ruderwinkel werden auf dem Display angezeigt.
- **NFU**
Bei der Non-Follow-up-Steuerung wird die Ruderbewegung mit den Backbord- und Steuerbord-Tasten im Pilot-Popup-Fenster oder von einem anderen NFU-Gerät gesteuert.
- **FU**
Follow-up-Steuerung, wobei der Ruderwinkel von einer anderen FU-Einheit eingestellt wird.
- **AUTO** (Automatisch)
Bei der automatischen Steuerung wird der eingestellte Kurs beibehalten.
 - **Heading capture** (Kurs erfassung)
Bricht die Wende ab und verwendet die aktuelle Kompassmessung als festgelegten Kurs.
 - **Turn patterns** (Wendemuster)
Bewegt das Schiff automatisch in vorab definierten Steuerungsmustern für Wenden.
 - **Tacking** (Wenden)
Nur verfügbar, wenn im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) der Bootstyp "Sail" (Segeln) eingestellt ist. Wenden mit festem Winkel.

- **NoDrift**
Automatische Steuerung, steuert das Schiff ohne Strömungsversatz entlang einer geraden Peillinie.
 - **Dodging** (Ausweichen)
Zurückkehren in den NoDrift-Modus nach einem Kurswechsel.
- **NAV**
Navigationssteuerung, steuert das Schiff zu einem bestimmten Wegpunkt oder auf einer bestimmten Route.
- **WIND**
Nur verfügbar, wenn im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) der Bootstyp "Sail" (Segeln) eingestellt ist. Automatische Steuerung, wobei der Schiffskurs geändert wird, um den eingestellten Windwinkel beizubehalten.
 - **Tacking/Gybing** (Wenden/Halsen)
Nur verfügbar, wenn im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) der Bootstyp "Sail" (Segeln) eingestellt ist. Wenden/Halsen mit dem scheinbaren oder wahren Windwinkel als Referenz.
- **WIND Nav**
Automatische Steuerung mithilfe von Wind- und GPS-Daten, um das Schiff zu einem bestimmten Wegpunkt oder auf einer bestimmten Route zu steuern.

Standby-Modus

Der Standby-Modus (STBY) wird verwendet, wenn Sie das Boot manuell steuern.

Non-Follow up (NFU, Lenkhilfe)

Im NFU-Modus verwenden Sie die Pfeilschaltflächen für Backbord und Steuerbord im Autopilot-Pop-up-Fenster, um das Ruder zu steuern. Das Ruder bewegt sich solange, wie Sie die Schaltflächen gedrückt halten.

- Aktivieren Sie den NFU-Modus durch Auswählen der Pfeilschaltfläche für Backbord oder Steuerbord im Pop-up-Fenster, wenn sich der Autopilot im Modus STBY oder FU befindet.

Zum Zurückkehren zum STBY-Modus wählen Sie die Schaltfläche für den STBY-Modus im Autopilot-Pop-up-Fenster aus.

Follow-up-Steuerung (FU)

→ **Anmerkung:** Der FU-Modus ist nur verfügbar, wenn Ihr System über ein OP40-Gerät verfügt. Das GO7 hat keinen Drehknopf.

Im FU-Modus wird der Ruderwinkel mit dem Drehknopf eingestellt. Drücken Sie den Drehknopf, und drehen Sie ihn, um den Ruderwinkel einzustellen. Das Ruder bewegt sich bis zu dem eingestellten Winkel und hält dann an.

- Sie wählen den FU-Modus im Autopilot-Pop-up-Fenster aus.

→ **Anmerkung:** Ist das Autopilot-Pop-up-Fenster geschlossen oder ein Alarm auf dem Gerät aktiviert, das den Autopiloten im FU-Modus steuert, wechselt der Autopilot automatisch in den STBY-Modus.

⚠ Warnung: Wenn Sie sich im FU-Modus befinden, können Sie das Steuerrad nicht manuell bedienen.

AUTO-Modus (Auto-Kompass)

Im AUTO-Modus gibt der Autopilot die erforderlichen Ruderbefehle aus, um das Schiff automatisch auf einem festgelegten Kurs zu halten.

- Den AUTO-Modus wählen Sie im Autopilot-Pop-up-Fenster aus. Wenn der Modus aktiviert ist, wählt der Autopilot den aktuellen Kurs als zu steuernden Kurs aus.

Ändern des festgelegten Kurses im AUTO-Modus

Sie können den festgelegten Kurs über die Pfeilschaltflächen für Steuerbord und Backbord im Autopilot-Popup-Fenster oder durch Auswählen des Kurs-Ausschnitts im Autopilot-Popup-Fenster und Angabe des gewünschten Kurswertes ändern.

Die Kursänderung wird umgehend umgesetzt, und der neue Kurs wird beibehalten, bis ein neuer Kurs eingestellt wird.

Kurserfassung

Wenn das Schiff im AUTO-Modus wendet, können Sie die Kurserfassungsfunktion durch ein sofortiges Zurücksetzen des Modus aktivieren. Dadurch wird die Wende automatisch

abgebrochen, und das Schiff folgt wieder dem Kurs, der zum Zeitpunkt der erneuten Modusaktivierung auf dem Kompass angezeigt wurde.

Wenden im AUTO-Modus

→ **Anmerkung:** Die Wendenfunktion ist nur verfügbar, wenn das System für Segelboote im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) eingerichtet wurde.



Wenden sollten nur in den Wind erfolgen und müssen bei ruhigen Seebedingungen mit leichtem Wind ausprobiert werden, um herauszufinden, wie sich das Boot verhält. Aufgrund verschiedenster Bootsmerkmale (von Touren- bis hin zu Regattaboote) kann die Wendenfunktion sich von Boot zu Boot unterscheiden.

Wenden im AUTO-Modus unterscheiden sich von Wenden im WIND-Modus. Im AUTO-Modus ist der Wendenwinkel wie vom Benutzer definiert und kann nicht verändert werden. Weitere Informationen finden Sie unter "**Wenden – WIND-Modus**" auf Seite 71.

Die Wendenfunktion wird über den AUTO-Modus initiiert.

Nachdem die Wendenrichtung ausgewählt wurde, ändert der Autopilot den derzeit vorgegebenen Kurs gemäß dem eingestellten unveränderbaren Wendenwinkel.

Solange das Dialogfeld "Wende" geöffnet ist, können Sie die Wenden unterbrechen, indem Sie die entgegengesetzte Richtung der Wende auswählen. Wurde die Wende abgebrochen, nimmt das Boot den zuvor eingestellten Kurs wieder auf.

NoDrift-Modus (Kein Strömungsversatz)

Der NoDrift-Modus kombiniert den Autopiloten mit den Positionierungsinformationen des GPS.

Im NoDrift-Modus wird das Schiff entlang einer berechneten Track-Linie in die vom Benutzer festgelegte Richtung gesteuert. Wenn das Boot wegen der Strömung und/oder des Windes vom ursprünglichen Kurs abkommt, folgt es der Kurslinie mit einem Luvwinkel.

1. Bringen Sie das Schiff auf den gewünschten Kurs.
2. Aktivieren Sie den NoDrift-Modus. Der Autopilot zieht eine unsichtbare Peillinie auf der Basis des aktuellen Kurses und ausgehend von der Bootsposition.

Im Gegensatz zum AUTO-Modus (Kompass) verwendet der Autopilot jetzt die Positionsinformationen zur Berechnung der Cross-Track-Fehler und hält das Boot automatisch direkt auf Kurs. Verwenden Sie die Backbord- bzw. Steuerbord-Anzeigen im Autopilot-Popup-Fenster, um die Peillinie im NoDrift-Modus zurückzusetzen.

Ausweichen

Wenn Sie im NoDrift-Modus (Kein Strömungsversatz) einem Hindernis ausweichen müssen, können Sie den STBY-Modus für den Autopilot aktivieren und die Steuerhilfe oder die Ruderanlage verwenden, bis Sie das Hindernis umschiffen haben.

Wenn Sie innerhalb von 60 Sekunden in den Modus "NoDrift" zurückkehren, können Sie der zuvor eingestellten Peillinie weiter folgen.

Wenn Sie keine Eingabe vornehmen, wird das Dialogfeld geschlossen, und der Autopilot wechselt mit dem aktuellen Kurs als eingestellte Peillinie in den NoDrift-Modus.

NAV-Modus

⚠ Warnung: Der **NAV**-Modus darf nur in offenen Gewässern verwendet werden.

Sie können die Autopilot-Funktion verwenden, um das Boot automatisch zu einem bestimmten Wegpunkt oder auf einer vordefinierten Route zu navigieren. Mithilfe der GPS-Positionsinformationen wird der zu steuernde Kurs verändert, das Boot auf der Kurslinie gehalten und der Zielwegpunkt angesteuert.

→ **Anmerkung:** Um eine zufriedenstellende Navigationssteuerung zu erzielen, muss im GO7 eine gültige Positionseingabe vorgenommen werden. Die automatische Steuerung muss vor Nutzung des NAV-Modus ausreichend getestet und bestimmt werden.

Starten der automatischen Navigation

Wenn Sie die Navigation einer Route oder zu einem Wegpunkt über das Kartenfeld starten, werden Sie aufgefordert, den Autopiloten in den NAV-Modus zu setzen. Wenn Sie dieser Aufforderung zu diesem

Zeitpunkt nicht nachkommen, können Sie den NAV-Modus über das Menü für den Autopilot-Modus starten.

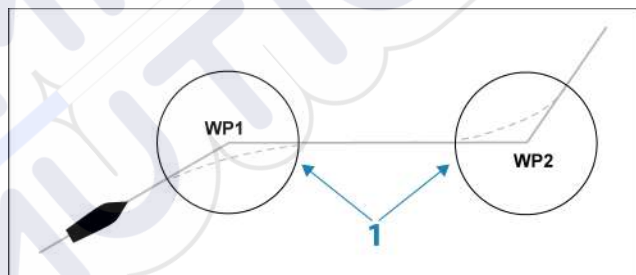
Nachdem der NAV-Modus gestartet wurde, hält der Autopilot das Schiff automatisch auf dem Teilstrecken-Kurs.

Sobald das Schiff den Ankunftskreis für einen Routenpunkt erreicht, gibt der Autopilot einen Warnton aus und zeigt ein Dialogfeld mit den neuen Kursinformationen an. Wenn die erforderliche Kursänderung zum nächsten Wegpunkt innerhalb der Grenzwerte für eine Navigationsänderung liegt, ändert der Autopilot den Kurs automatisch. Wenn die erforderliche Kursänderung zum nächsten Wegpunkt einer Route den eingestellten Grenzwert übersteigt, müssen Sie bestätigen, dass die anstehende Kursänderung akzeptabel ist.

→ **Anmerkung:** Weitere Informationen zu den Navigationseinstellungen finden Sie unter "*Navigationseinstellungen*" auf Seite 58.

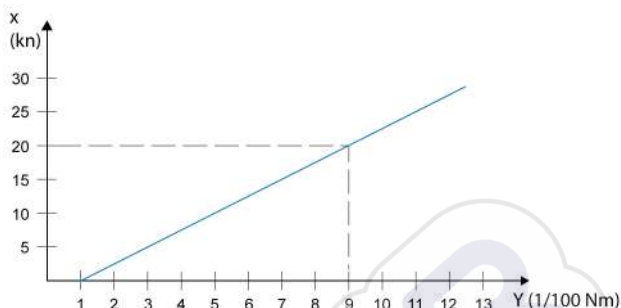
Wegpunkt-Ankunftskreis

Der Ziel-Radius legt den Punkt fest, an dem eine Wende gestartet wird, wenn Sie eine Route navigieren.



Der Ankunftskreis (**1**) muss an die Bootsgeschwindigkeit angepasst werden: je höher die Geschwindigkeit, desto größer der Kreis. Auf diese Weise soll der Autopilot die Kursänderung rechtzeitig so einleiten, dass eine sanfte Kurve zum nächsten Schenkel gefahren werden kann.

Die nachfolgende Abbildung kann dazu verwendet werden, den richtigen Wegpunktradius beim Erstellen der Route auszuwählen.



X-Achse = Bootsgeschwindigkeit in Knoten

Y-Achse = Ankunftskreis, Radius in 1/100 sm

Beispiel: Bei einer Geschwindigkeit von 20 Knoten sollten Sie einen Wegpunktradius von 0,09 sm auswählen.

→ **Anmerkung:** Die Distanzen zwischen einzelnen Wegpunkten einer Route dürfen nicht kürzer sein als der Radius des Wegpunkt-Ankunftskreises.

WIND-Modus

→ **Anmerkung:** Der WIND-Modus ist nur verfügbar, wenn das System im Feld "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) für Segelboote eingerichtet wurde.

Bevor Sie den WIND-Modus aufrufen, müssen Sie sicherstellen, dass geeignete Eingabedaten vom Windmessgerät vorliegen.

Starten Sie die Windsteuerung wie folgt:

1. Schalten Sie den Autopiloten in den Modus "AUTO" um.
2. Passen Sie den Bootskurs an, bis der Windwinkel dem beizubehaltenden Winkel entspricht.
3. Aktivieren Sie die Modus-Anzeige im Autopilot-Controller, um das Autopilot-Menü anzuzeigen, und wählen Sie den WIND-Modus aus

Der eingestellte zu steuernde Kurs und der eingestellte Windwinkel werden vom Kompasskurs und dem Windmessgerät in dem Moment erfasst, in dem der WIND-Modus ausgewählt wird. An diesem Punkt ändert der Autopilot den Kurs, um den Windwinkel beizubehalten, sollte die Windrichtung sich ändern.

Wenden im WIND-Modus

→ **Anmerkung:** Die Wendenfunktion ist nur verfügbar, wenn das System für Segelboote im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) eingerichtet wurde.



Wenden sollten nur in den Wind erfolgen und müssen bei ruhigen Seebedingungen mit leichtem Wind ausprobiert werden, um herauszufinden, wie sich das Boot verhält. Aufgrund verschiedenster Bootsmerkmale (von Touren- bis hin zu Regattaboote) kann die Wendenfunktion sich von Boot zu Boot unterscheiden.

Gegenüber dem AUTO-Modus kann eine Wende im WIND-Modus durchgeführt werden, wenn mit scheinbarem oder wahren Wind als Referenz gesegelt wird. Der wahre Windwinkel sollte geringer sein als 90 Grad.

Die Dreh-Geschwindigkeit bei der Wende wird durch die bei der Einrichtung der Segelparameter definierte Wendedauer vorgegeben. Die Wendedauer wird außerdem durch die Bootsgeschwindigkeit bestimmt, um Geschwindigkeitsverluste während einer Wende zu verhindern.

Sie können die Wende-Funktion im WIND-Modus starten.

Beim Starten der Wende spiegelt der Autopilot den eingestellten Windwinkel zur gegenüberliegenden Seite des Bugs.

Sie können das Wenden unterbrechen, solange das Dialogfeld "Wende" geöffnet ist, indem Sie die entgegengesetzte Richtung der Wende auswählen. Wurde die Wende unterbrochen, nimmt das Boot den zuvor eingestellten Kurs wieder auf.

Halsen

Halsen sind möglich, wenn der wahre Windwinkel größer ist als 120°.

Die für eine Halse erforderliche Zeit wird durch die Bootsgeschwindigkeit bestimmt, um diese so schnell wie möglich durchzuführen, ohne die Kontrolle über das Boot zu verlieren.

Verhindern von Wenden und Halsen

Setzen Sie den Autopiloten beim Kreuzen und Segeln vor dem Wind vorsichtig ein.

Wenn die Segel beim Kreuzen nicht ausgeglichen sind, können Gierkräfte der Segel das Boot in den Wind drücken. Wenn das Boot

aus dem vorgegebenen minimalen Windwinkel herausgedrückt wird, geht der Vorschub von den Segeln plötzlich verloren, und das Boot verliert an Geschwindigkeit. Das Boot wird dadurch schwieriger zu steuern, da das Ruder nicht mehr so effektiv ist.

Die Funktion zum Verhindern von Wenden im WIND-Modus soll derartige Situationen verhindern. Diese Funktion reagiert sofort, wenn der scheinbare Windwinkel 5° weniger beträgt als der eingestellte minimale Windwinkel, und ein größerer Ruderwert wird vorgegeben.

Beim Segeln vor dem Wind ist es schwierig, das Boot zu steuern, da die Wellen seitlich oder von hinten kommen. Diese Wellen können das Boot in eine unerwünschte Halse drücken, was für die Crew und für den Mast gefährlich sein kann.

Die Funktion zum Verhindern von Halsen ist aktiviert, wenn der tatsächliche scheinbare Windwinkel größer wird als 175° oder sich in das Gegenteil des eingestellten Windwinkels verkehrt. Ein größerer Ruderwert wird vorgegeben, um eine unerwünschte Halse zu verhindern.

Die Funktionen zum Verhindern von Wenden und Halsen sind jedoch keine Garantie für die Vermeidung von gefährlichen Situationen. Wenn die Leistung von Ruder oder Antrieb nicht ausreicht, kann es zu gefährlichen Situationen kommen. Derartige Situationen erfordern besondere Aufmerksamkeit.

"WIND Nav"-Modus

Im "WIND Nav"-Modus steuert der Autopilot das Boot anhand von Wind- und Positionsdaten.

Im diesem Modus berechnet der Autopilot den ersten Kurswechsel, der erforderlich ist, um zum aktiven Wegpunkt zu navigieren, berücksichtigt bei der Berechnung aber auch die aktuelle Windrichtung.

Steuerung mit Wendemustern

Der Autopilot bietet verschiedene Funktionen für die automatische Steuerung beim Wenden für Motorboote im Modus "AUTO".

→ **Anmerkung:** Die Option zum Steuern von Wendemanövern ist nicht verfügbar, wenn der Bootstyp im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-



Voreinstellung) auf Segelboote eingestellt ist. In diesem Fall wird die Wenden-/Halse-Funktion aktiviert.

Starten einer Wende

Sie starten eine Wende, indem Sie das entsprechende Wendesymbol und dann im Dialogfeld "Turn" (Wenden) die Option "Port" (Backbord) bzw. "Starboard" (Steuerbord) auswählen, um die Richtung der Wende zu bestimmen.

Stoppen der Wende

Sie können die Wende im Dialogfeld "Wende" stoppen.

Sie können jederzeit während einer Wende STBY im Popup-Fenster des Autopiloten auswählen, um zum STBY-Modus und zur manuellen Steuerung zurückzukehren.

Variablen für Wenden

Die Steuerungsoptionen für Wenden, mit Ausnahme der Kreiswende, bieten Einstellungen, die Sie vor oder während einer Wende anpassen können.

180°-Wende

Bei einer 180°-Wende wird der vorgegebene Steuerkurs um 180° in die entgegengesetzte Richtung geändert.

Die Drehgeschwindigkeit entspricht den Einstellungen für die Drehgeschwindigkeits-Begrenzung und kann während der Wende nicht verändert werden.

→ **Anmerkung:** Informationen zu den Einstellungen für die Drehgeschwindigkeits-Begrenzung finden Sie im gesonderten Installationshandbuch für das GO7.

Kreiswende

Steuert das Schiff in einem Kreis.

Sie können die Drehrate vor oder während der Wende einstellen. Wenn Sie die Drehrate erhöhen, dreht sich das Schiff in einem engeren Radius.

Spiral-Wende

Bei einer Spiral-Wende dreht sich das Schiff in einer Spirale mit einem kleiner oder größer werdenden Radius. Sie setzen den Anfangsradius fest, bevor die Wende eingeleitet wird. Die Änderung pro Wende wird während der Wende eingestellt. Wenn die

Änderung pro Wende auf null eingestellt wird, dreht sich das Schiff im Kreis. Negative Werte geben einen kleiner werdenden Radius an, positive einen größer werdenden Radius.

Zickzack-Wenden

Steuert das Schiff in einem Zickzackmuster.

Wenn Sie in einem Zickzackmuster navigieren, geben Sie die erste Kursänderung an, bevor Sie die Wende beginnen.

Während der Wende können Sie den Hauptkurs, die Kursänderung und den Abstand der Schenkel verändern.

Quadrat-Wende

Das Schiff dreht sich automatisch um 90°, nachdem es eine vorgegebene Strecke zurückgelegt hat.

Sie können jederzeit während der Wende den Hauptkurs und die Länge der Schenkel bis zur nächsten 90°-Wende ändern.

Träge S-Wende

Damit giert das Schiff um den Hauptkurs (Heading).

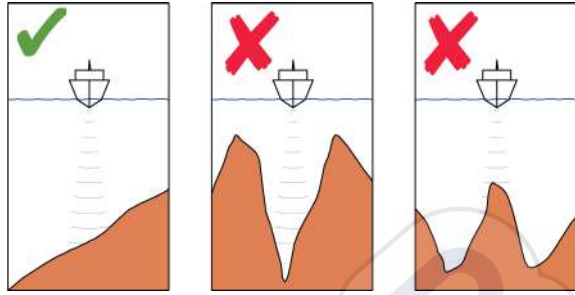
Sie legen vor Beginn der Wende den ausgewählten Kurswechsel fest.

Während der Wende können Sie mithilfe dieses Dialogfeldes den Hauptkurs, den Kurswechsel und den Wenderadius ändern.

Tiefenkonturverfolgung (Depth contour tracking, DCT™)

Wenn das System Daten von einem Echosounder erhält, kann der Autopilot so eingestellt werden, dass er einer Tiefenkontur folgt.

⚠ Warnung: Verwenden Sie diese Funktion nur, wenn der Meeresboden dafür geeignet ist. Verwenden Sie die Funktion keinesfalls in felsigen Gewässern, in denen die Tiefen auf kleiner Fläche stark abweichen.



Gehen Sie wie folgt vor, um die DCT-Steuerung zu starten:

1. Stellen Sie sicher, dass der Empfang von Tiefendaten im Bedienfeld aktiviert ist oder ein separates Tiefenmessinstrument Tiefendaten empfängt.
2. Steuern Sie das Boot zu der zu verfolgenden Tiefe und entlang der Tiefenkontur.
3. Aktivieren Sie den Modus **AUTO**, wählen Sie die DCT-Steuerung aus, und überwachen Sie die Tiefendaten.
4. Wählen Sie die Backbord- oder Steuerbord-Option im Wende-Dialog, um die Tiefenkontur-Steuerung zu starten und dieser abhängig davon, ob der Grund nach Steuerbord oder Backbord abfällt, zu folgen.

Die folgenden Parameter sind für die Tiefenkonturverfolgung verfügbar:

Tiefenzunahme

Dieser Parameter legt das Verhältnis zwischen Ruder-Aktivität und der Abweichung von der ausgewählten Tiefenkontur fest. Je höher der Wert für die Tiefenzunahme, desto stärker wird das Ruder verwendet.

Ist der Wert zu klein, dauert es sehr lange, bis der vorgegebenen Tiefenkontur wieder gefolgt wird, und der Autopilot kann das Boot nicht auf der ausgewählten Tiefe halten.

Ist der Wert zu hoch, erhöht sich das Risiko, dass das Boot aus dem Kurs herausgetragen und die Steuerung instabil wird.

Contour Cross Angle (CCA) (Winkel zum Überfahren der Tiefenkontur)

Der CCA ist ein Winkel, der zum gesetzten Kurs hinzuaddiert bzw. davon abgezogen wird.

Mit diesem Parameter können Sie das Boot mit trägen S-Bewegungen über der Referenztiefenkontur pendeln lassen.

Je größer der CCA-Wert, desto größer ist die Pendelbewegung. Wird der CCA-Wert auf null gesetzt, gibt es keine trägen S-Bewegungen.

Verwenden des GO7 in einem AP24/AP28-System



Kommandoübertragung

Wenn Ihr GO7 an ein Autopilot-System mit einer AP24- bzw. AP28-Steuereinheit verbunden ist, kann immer nur eine Steuereinheit gleichzeitig aktiv sein. Eine inaktive Steuereinheit wird im Pop-up-Fenster für die Autopilot-Steuerung mit einem Symbol dargestellt, das wie ein angekreuztes Kästchen aussieht.

Sie übernehmen das Kommando von einer inaktiven Steuereinheit, indem Sie den Modus im Autopilot-Pop-up-Fenster auswählen und anschließend den aktiven Modus bestätigen.



Sperren dezentraler Stationen

Die AP24/AP28 bietet eine Funktion zum Sperren dezentraler Stationen, mit der die Autopilot-Steuerung über andere Steuereinheiten unterbunden wird. Eine gesperrte Steuereinheit erkennen Sie an dem Schlüsselsymbol im Pop-up-Fenster für die Autopilot-Steuerung.

Wenn die Sperrfunktion an der AP24/AP28-Steuereinheit eingeschaltet ist, bleibt das Kommando nur bei der aktiven Steuereinheit. Es kann keine Kommandoübertragung an das GO7 oder andere Autopilot-Steuereinheiten im System erfolgen.

Sie können die dezentralen Stationen ausschließlich an der AP24/AP28-Steuereinheit entsperren, die das Kommando innehat.

Verwenden des Autopiloten in einem EVC-System



Bei Anschluss vom GO7 über den SG05 an ein EVC-System können Sie unabhängig vom Autopilot-Modus zur manuellen Steuerung wechseln.

Die Modus-Anzeige im Pop-up-Fenster des Autopiloten wird durch einen Strich ersetzt, der den Wechsel zum EVC anzeigt.

Das System kehrt zur GO7-Kontrolle im Standby-Modus zurück, wenn es innerhalb eines bestimmten Zeitraums keinen Ruderbefehl vom EVC-System erhält.

Autopilot-Einstellungen



Karte Kompass



Sie können auf dem Kartenfeld ein Kompass-Symbol um Ihr Boot anzeigen lassen. Das Kompass-Symbol ist deaktiviert, wenn der Cursor im Bedienfeld aktiv ist.

Sperrern des Autopilot-Betriebes für ein Gerät

Sie können ein GO7-Gerät sperren, um eine unautorisierte Bedienung des Autopiloten zu verhindern. Wenn das Gerät gesperrt ist, wird dies durch ein Schloss-Symbol und einen Text im Pop-up-Fenster angezeigt. An einem gesperrten Gerät können keine Automatikmodi ausgewählt werden.

→ **Anmerkung:** Die Sperrfunktion ist nicht auf Geräten mit AP Kontrolle verfügbar.

Wenn das GO7 Teil eines AP24/AP28-Systems ist, kann die AP Kontrolle für alle anderen Bedieneinheiten des Autopiloten über die AP24/AP28-Bedieneinheit gesperrt werden.

Seegangsfiler

Mit dem Seegangsfiler wird die Ruderaktivität und die Autopilot-Empfindlichkeit bei unruhiger See reduziert. Folgende Einstellungsoptionen sind verfügbar:

- **OFF** (Aus)
Der Seegangfilter ist deaktiviert. Dies ist die Standardeinstellung.
- **AUTO** (Automatisch)
Reduziert die Ruderaktivität und die Autopilot-Empfindlichkeit bei unruhiger See in einem adaptiven Prozess. Die Einstellung "AUTO" wird empfohlen, wenn Sie den Seegangfilter verwenden möchten.
- **MANUAL** (Manuell)
Diese Einstellung ist mit den oben beschriebenen Einstellungen zur Kontrolle der Steuerungsreaktion verbunden. Sie kann verwendet werden, um die optimale Kombination aus Kursbeibehaltung und niedriger Ruderaktivität unter rauen, aber stabilen Seebedingungen manuell zu ermitteln.

Segelparameter

- **Anmerkung:** Die Segelparametereinstellungen sind nur verfügbar, wenn im Fenster "Autopilot Commissioning" (Autopilot-Voreinstellung) der Bootstyp "Sail" (Segeln) eingestellt ist.

Wendedauer

Wenn Sie eine Wende im WIND-Modus durchführen, kann die Dreh-Geschwindigkeit (Wendedauer) eingestellt werden. Dadurch erhalten Einhandsegler Zeit, sich bei einer Wende um das Boot und die Segel zu kümmern.

Eine Wende, die ohne wechselnde Windseite durchgeführt wird, erfolgt ebenfalls zu einer kontrollierten Dreh-Geschwindigkeit.

Wendewinkel

Anhand dieses Wertes wird der bei Wendungen im AUTO-Modus verwendete Kurswechsel voreingestellt. Sie können durch Drücken der Backbord- und Steuerbord-Anzeigen im Autopilot-Pop-up-Fenster den Kurs im Rahmen dieses Wertes ändern.

Wind Funktion

Ist die Wind-Funktion auf "AUTO" eingestellt, legt der Autopilot die scheinbare und wahre Windsteuerung automatisch fest. "AUTO" ist die Standardeinstellung und wird für den Fahrbetrieb empfohlen.

Wenn das Boot gleitet, bewegt es sich auf den Wellen. Dies kann eine deutliche Veränderung der Bootsgeschwindigkeit und damit auch des scheinbaren Windwinkels mit sich bringen. Daher wird

beim Gleiten die wahre Windsteuerung verwendet, während der scheinbare Wind beim Kreuzen oder Segeln am Wind verwendet wird.

Die scheinbare Windsteuerung ist zu bevorzugen, wenn Sie die maximale Bootsgeschwindigkeit erreichen möchten. Der Autopilot versucht, einen konstanten scheinbaren Windwinkel beizubehalten, um den maximalen Vorschub aus einer bestimmten Trimmung der Segel zu erreichen.

Beim Segeln in geschlossenen Gewässern kann der scheinbare Windwinkel zeitweise aufgrund von Windböen wechseln. In diesem Fall kann das Segeln nach dem wahren Wind sinnvoll sein.

VMG Optimierung

Sie können die VMG (Velocity Made Good, gutgemachte Geschwindigkeit zum Ziel) an den Wind anpassen. Diese Funktion bleibt für 5 bis 10 Minuten nach dem Einstellen eines neuen Windwinkels und nur beim Kreuzen aktiv.

Layline Steuerung

Die Layline Steuerung ist bei der Navigation sehr hilfreich. Die Cross Track-Fehler-Funktion (XTE) aus dem Navigator hält das Boot auf der Kurslinie. Wenn der XTE-Wert des Navigators 0,15 sm überschreitet, berechnet der Autopilot die Layline Steuerung und den Kurs zum Wegpunkt.

Rückmeldung

Standardmäßig wechselt das System zwischen den HI/LO-Parametern auf Grundlage der Geschwindigkeit (Motorboote) oder auf Grundlage von Geschwindigkeit und Wind (Segelboote). Sie können jedoch auch manuell festlegen, welcher Parametersatz verwendet werden soll.

Sie müssen HI oder LO auswählen, wenn keine Geschwindigkeit eingegeben wurde.

Sie können eine manuelle Feinabstimmung der beiden Parametersätze (HI/LO) vornehmen. Stufe 4 ist die Standard-Parametereinstellung, die von der Auto-Tuning-Funktion voreingestellt wird. Wird kein Auto-Tuning vorgenommen (nicht empfohlen), ist Stufe 4 ab Werk voreingestellt.

Eine niedrige Reaktionsempfindlichkeit reduziert die Ruderaktivität und ermöglicht eine "lockerere" Steuerung.

Eine hohe Reaktionsempfindlichkeit steigert die Ruderaktivität und sorgt für eine "strammere" Steuerung. Eine zu hohe Reaktionsempfindlichkeit bewirkt träge S-Bewegungen des Bootes.

Automatische Steuerung

Diese Option zeigt eine Übersicht über alle Steuerungsparameter des Autopiloten an, und Sie können bei Bedarf Parameter anpassen.

Weitere Informationen finden Sie im separaten GO7-Installationshandbuch.

Installation

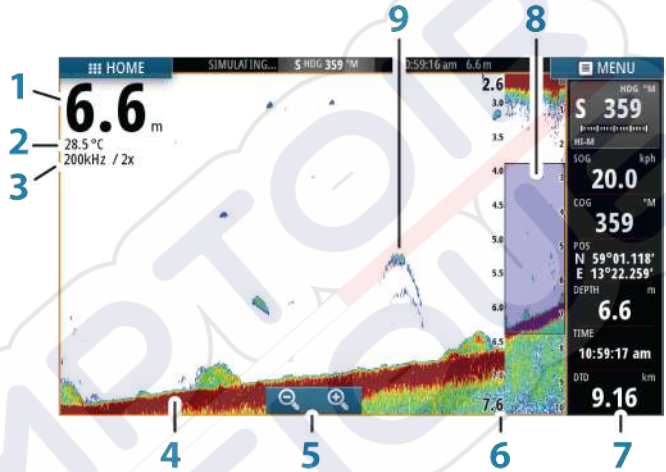
Wird für die Installation des Autopiloten und die Inbetriebnahme verwendet. Weitere Informationen finden Sie im separaten Installationshandbuch für GO7.

8

Echolot

Die Echosounder-Funktion ermöglicht die Anzeige des Wassers und des Grundes unter Ihrem Schiff, sodass Sie Fische finden und die Struktur des Meeresgrundes prüfen können.

Das Echosounder-Bild



- 1 Tiefe
- 2 Temperatur
- 3 Frequenz und Zoom-Maßstab
- 4 Meeresgrund
- 5 Zoomtasten
- 6 Tiefenbereich-Maßstab
- 7 Instrumentenfeld
- 8 Zoomleiste
- 9 Fischbögen

Verwenden des Cursors im Echosounder-Bedienfeld

Der Cursor kann verwendet werden, um eine Entfernung zu einem Ziel zu messen, eine Position zu markieren und um Ziele auszuwählen.

Der Cursor wird standardmäßig nicht auf dem Echosounder-Bild angezeigt.

Wenn Sie den Cursor auf dem Echosounder-Bild positionieren, hält der Bildschirm an, und es wird die Tiefe an der Cursor-Position angezeigt. Außerdem wird das Informationsfenster aktiviert.

Entfernen Sie den Cursor und die Cursor-Elemente aus dem Bedienfeld, indem Sie die Option **Clear Cursor** (Cursor löschen) auswählen.

GoTo cursor (Zur Cursorposition wechseln)

Sie wechseln zu einer ausgewählten Position im Bild, indem Sie die Cursor im Feld positionieren und dann die Menüoption **GoTo Cursor** (Zur Cursor-Position wechseln) auswählen.

Die Cursor-Hilfsfunktion

Die Cursor-Hilfsfunktion ermöglicht die Feinabstimmung und die genaue Platzierung des Cursors, ohne dass dabei Details von Ihrem Finger verdeckt werden.

Halten Sie den Finger auf den Bildschirm gedrückt, um vom Cursor-Symbol zu einem Auswahlkreis zu wechseln, der über Ihrem Finger angezeigt wird.

Ziehen Sie den Auswahlkreis – ohne den Finger vom Bildschirm zu nehmen – über das gewünschte Objekt, um nähere Informationen dazu anzuzeigen.

Wenn Sie den Finger vom Bildschirm nehmen, wird zur normalen Cursor-Bedienung zurückgekehrt.

Entfernungsmessung

Sie können den Cursor verwenden, um die Entfernung zwischen den Positionen zweier Beobachtungspunkte im Bild zu messen.

Die Messfunktion lässt sich einfacher verwenden, wenn das Bild zuvor angehalten wird.

1. Positionieren Sie den Cursor auf den Punkt, ab dem Sie die Entfernung messen wollen.
2. Starten Sie die Messfunktion im Menü.
3. Positionieren Sie den Cursor auf den zweiten Messpunkt.
 - Es wird eine Linie zwischen den Messpunkten gezogen, und die Distanz wird im Informationsfenster angegeben.
4. Wählen Sie bei Bedarf weitere neue Messpunkte aus.

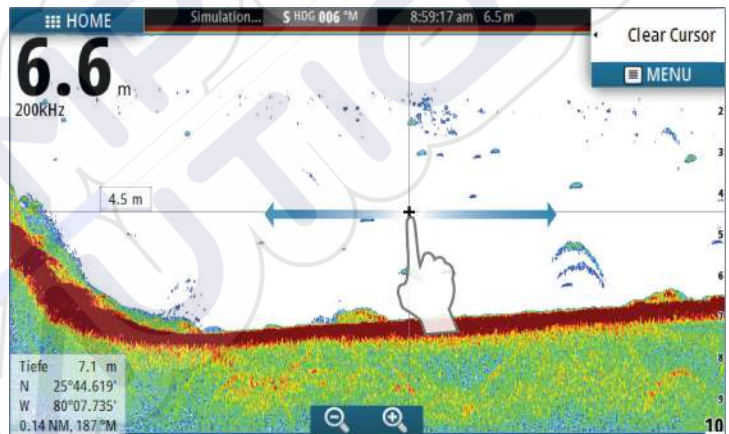
Mit dem Menü können Sie den Start- und Endpunkt neu positionieren, solange die Messfunktion aktiv ist.

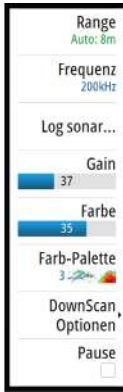
Wenn Sie **Beende Messung** auswählen, kehrt das Bild zum normalen Scrollen zurück.

Anzeigen der Echosounder-Historie

Sie können die Echolot-Historie anzeigen, indem Sie das Bild verschieben.

Um den normalen Bildlauf wieder zu aktivieren, wählen Sie die Menü-Option **Clear Cursor** (Cursor löschen) aus.





Einrichten des Echosounder-Bilds

Verwenden Sie die Echosounder-Menüoptionen, um das Bild einzurichten. Wenn der Cursor aktiv ist, werden einige Funktionen des Echosounder-Menüs durch Cursor-Funktionen ersetzt. Wählen Sie **Clear Cursor** (Cursor löschen) aus, um zum normalen Echosounder-Menü zurückzukehren.

Der Bereich

Die Bereichseinstellung legt die auf dem Bildschirm angezeigte Wassertiefe fest.

Auto Range

Der Bereich ist auf "Auto" voreingestellt. Bei der Auto-Einstellung zeigt das System automatisch das gesamte Spektrum von der Wasseroberfläche bis zum Grund. "Auto" ist die bevorzugte Einstellung für die Suche nach Fischen mit dem Sonar.

Voreingestellte Bereichsniveaus

Ermöglicht die Auswahl eines bestimmten Tiefenbereichs, der nicht an die Tiefe des Wassers gebunden ist.

Selbstgewählte Range

Mit dieser Option können Sie manuell sowohl die untere als auch die obere Bereichsgrenze festlegen.

→ **Anmerkung:** Wird der Range manuell eingestellt, wird das Sonar in den manuellen Modus versetzt. Befindet sich der Grund weit unterhalb der Range-Untergrenze, ist die digitale Tiefe womöglich eingeschränkt.

Echosounder-Frequenz

Das GO7 unterstützt verschiedene Schwingerfrequenzen. Welche Frequenzen verfügbar sind, hängt vom verbundenen Schwingermodell ab.

Sie können zwei Frequenzen gleichzeitig anzeigen, indem Sie zwei Echosounder-Bedienfelder auf der **Startseite** auswählen.

Sonar-Log

Wählen Sie diese Option aus, um die Aufzeichnung von Echosounder-Daten zu starten bzw. zu stoppen. Weitere Informationen finden Sie unter *"Aufzeichnung von Logdaten"* auf Seite 86.

Gain

Die Einstellung "Gain" steuert die Empfindlichkeit des Radarempfängers. Je höher der Gain-Wert, desto mehr Details werden angezeigt. Eine höhere Gain-Einstellung kann jedoch auch zu mehr störenden Hintergrundechos im Bild führen. Wenn der Gain-Wert zu niedrig ist, werden schwache Echos eventuell nicht angezeigt.

Auto-Gain

Mit der Option "Auto-Gain" wird die Empfindlichkeit auf einen Wert festgelegt, der für die meisten Bedingungen gut geeignet ist. Wenn Sie die automatische Gain-Einstellung ausgewählt haben, können Sie einen positiven oder negativen Versatz definieren, der auf den Auto-Gain-Wert angewendet wird.

Farbe

Starke und schwache Echosounder-Signale werden in verschiedenen Farben dargestellt, um die unterschiedlichen Signalstärken anzuzeigen. Die Farben hängen von der ausgewählten Palette ab. Je stärker Sie die Farbeinstellung erhöhen, desto mehr Echos werden im Skalen-Endbereich der Farbe für eine starke Wiedergabe angezeigt.

Paletten

Sie können zwischen verschiedenen Paletten für die Anzeige wählen, die für eine Vielzahl von Fischfangbedingungen optimiert sind.

DownScan-Optionen

Bietet Optionen zur Festlegung des DownScan-Bildes. Diese Menüoption ist verfügbar, wenn im Feld "Echo settings" (Echolot-Einstellungen) die Option für das DownScan-Overlay ausgewählt wird. Weitere Informationen finden Sie unter "*Echolot-Einstellungen*" auf Seite 88.

Anhalten des Echosounder

Sie können das Echosounder anhalten, um die Echosounder-Echos genauer zu überprüfen.

Diese Funktion ist hilfreich, wenn Sie einen Wegpunkt exakt im Echosounder-Feld positionieren möchten und den Cursor verwenden, um die Distanz zwischen zwei Punkten im Bild zu messen.

Aufzeichnungs-Logdaten

Sie können Daten aufzeichnen und die Datei intern im Modul speichern bzw. sie auf eine externe Karte im Kartenlesegerät des Moduls übertragen. Wählen Sie die Menüoption "Log sonar" (Sonar-Log) und anschließend "Record" (Aufzeichnen) im Feld "Record Echo" (Echo aufzeichnen).



Wenn die Echosounder-Daten aufgezeichnet werden, blinkt oben links ein rotes Symbol, und am unteren Bildschirmrand wird in regelmäßigen Abständen eine Meldung angezeigt.

Dateiname

Geben Sie den Namen der Aufzeichnung ein (Log).

Dateiformat

Wählen Sie ein Dateiformat aus dem Dropdown-Menü aus: SLG (nur Echosounder), XTF (nur DownScan*) oder SL2 (Echosounder und DownScan).

→ **Anmerkung:** Das XTF-Format wird nur für bestimmte Echosounder-Anzeige-Tools von Fremdanbietern verwendet.

"Save to" (Speichern unter)

Wählen Sie aus, ob die Aufzeichnung auf dem Gerät oder auf einer Speicherkarte im Kartensteckplatz gespeichert werden soll.

Verbleibende Zeit

Zeigt den verbleibenden Speicherplatz für Aufnahmen.

Anzeigen der aufgezeichneten Sonar-Daten

Sie können intern oder extern gespeicherte Sonaraufzeichnungen gleichermaßen auswählen und überprüfen.

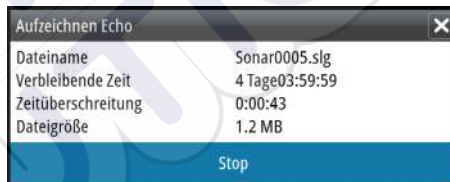
Die Protokolldatei wird als Pausenbild angezeigt, und Sie steuern das Blättern und die Anzeige über das Wiedergabe-Menü.

Sie können den Cursor im wiedergegebenen Bild verwenden und das Bild wie ein reguläres Echolotbild verschieben.

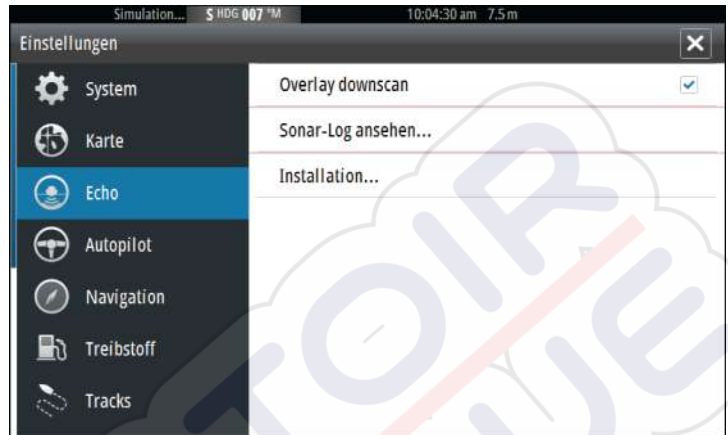
Wenn mehrere Kanäle in der ausgewählten Echo-Datei aufgezeichnet wurden, können Sie den anzuzeigenden Kanal auswählen.

Aufzeichnung von Logdaten stoppen

Wählen Sie die Menüoption "Log sonar" (Sonar-Log) und anschließend "Stop" (Stoppen) im Feld "Recording Echo" (Echo aufzeichnen), um die Aufzeichnung von Echosounder-Daten zu stoppen.



Echosounder-Einstellungen



DownScan-Overlay

Wenn ein HDI-Schwinger mit DownScan an Ihr System angeschlossen ist, können Sie über das reguläre Echolotbild DownScan-Bilder legen.

Wenn die Funktion aktiviert ist, werden im Echosounder-Menü grundlegende DownScan-Optionen angezeigt.

Anzeigen des Echosounder-Logs

Wird verwendet, um Echosounder-Aufzeichnungen anzuzeigen. Die Tiefen-Speicherdatei wird als Pausenbild angezeigt, und Sie steuern den Bildlauf und die Anzeige über das Menü.

Sie können den Cursor im Bild verwenden, Entfernungen messen und Anzeigeoptionen wie bei einem Livebild des Echosounder festlegen. Wenn mehrere Kanäle in der ausgewählten Echosounder-Datei aufgezeichnet wurden, können Sie den anzuzeigenden Kanal auswählen.

Sie beenden die Funktion über das **X** oben rechts.

Installation

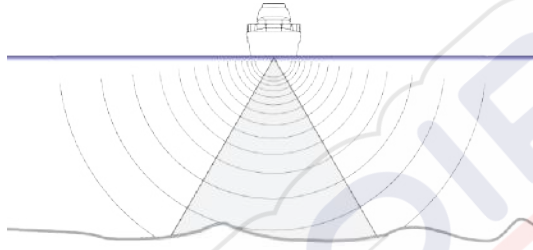
Wird für die Installation und -Einrichtung von GO7 verwendet.
Weitere Informationen finden Sie im gesonderten
Installationshandbuch.



9

DownScan

Mit DownScan erhalten Sie detaillierte Bilder der Struktur direkt unter dem Boot bis zu einer Tiefe von 92 m (300 Fuß). Auf die DownScan-Seite greifen Sie über die Startseite zu, wenn der DownScan-Schwinger angeschlossen ist.



Das DownScan-Bild



- 1 Tiefe
- 2 Temperatur
- 3 Frequenz
- 4 Zoomtasten
- 5 Bereichsskala

Vergrößern des DownScan-Bildes

DownScan-Bilder können Sie mithilfe der Zoomsymbole im Feld vergrößern.

Verwenden des Cursors im DownScan-Feld

Der Cursor wird standardmäßig im DownScan-Bild nicht angezeigt. Wenn Sie auf den Bildschirm tippen, wird der Cursor eingeblendet, das Informationsfenster aktiviert, die Tiefe an der Position des Cursors angezeigt und der Bildlauf angehalten.

Entfernen Sie den Cursor und die Cursor-Elemente aus dem Bedienfeld, indem Sie die Option **Clear Cursor** (Cursor löschen) auswählen.

GoTo cursor (Zur Cursorposition wechseln)

Sie wechseln zu einer ausgewählten Position im Bild, indem Sie die Cursor im Feld positionieren und dann die Menüoption **GoTo Cursor** (Zur Cursor-Position wechseln) auswählen.

Entfernungsmessung

Sie können den Cursor verwenden, um die Entfernung zwischen den Positionen zweier Beobachtungspunkte im Bild zu messen.

Die Messfunktion lässt sich einfacher verwenden, wenn das Bild zuvor angehalten wird.

1. Positionieren Sie den Cursor auf den Punkt, ab dem Sie die Entfernung messen wollen.
2. Starten Sie die Messfunktion im Menü.
3. Positionieren Sie den Cursor auf den zweiten Messpunkt.
 - Es wird eine Linie zwischen den Messpunkten gezogen, und die Distanz wird im Informationsfenster angegeben.
4. Wählen Sie bei Bedarf weitere neue Messpunkte aus.

Mit dem Menü können Sie den Start- und Endpunkt neu positionieren, solange die Messfunktion aktiv ist.

Wenn Sie **Beende Messung** auswählen, kehrt das Bild zum normalen Scrollen zurück.

Anzeigen der DownScan-Historie

Sie können den Bildverlauf verschieben, indem Sie das Bild nach links oder rechts ziehen.

Um den normalen DownScan-Bildlauf wieder zu aktivieren, wählen Sie die Option **Clear Cursor** (Cursor löschen) aus.

Einrichten des DownScan-Bildes

Verwenden Sie das DownScan-Menü, um das Bild einzurichten. Wenn der Cursor aktiv ist, werden einige Optionen im Menü durch Cursor-Funktionen ersetzt. Wählen Sie **Clear Cursor** (Cursor löschen) aus, um zum normalen Menü zurückzukehren.



Bereich

Die Bereichseinstellung legt die auf dem Bild angezeigte Wassertiefe fest.

Auto Range

Der Bereich ist auf "Auto" voreingestellt. Bei der Auto-Einstellung zeigt das System automatisch das gesamte Spektrum von der Wasseroberfläche bis zum Grund.

Voreingestellte Bereichsniveaus

Ermöglicht die Auswahl eines bestimmten Tiefenbereichs, der nicht an die Tiefe des Wassers gebunden ist.

Frequenz

DownScan kann mit einer Frequenz von 800 kHz oder 455 kHz genutzt werden. 800 kHz bietet die höchste Auflösung mit weniger Reichweite. 455 kHz hat die größte Reichweite, aber eine geringere Auflösung.

Kontrast

Der Kontrast bestimmt das Helligkeitsverhältnis zwischen den hellen und dunklen Bereichen auf dem Bildschirm. Dadurch können Objekte einfacher vom Hintergrund unterschieden werden.

Bewegen Sie den Schieber nach oben oder unten, bis der Kontrast für Sie stimmt. Oder wählen Sie "Auto contrast" (Auto-Kontrast) aus.

Paletten

Sie können zwischen verschiedenen Paletten für die Anzeige wählen, die für eine Vielzahl von Fischfangbedingungen optimiert sind.

Aufzeichnen von DownScan-Daten

Sie können DownScan-Daten aufzeichnen und die Datei intern im Gerät oder auf einer Speicherkarte im Kartensteckplatz, wie unter *"Aufzeichnen von DownScan-Daten"* auf Seite 86 beschrieben, speichern.

Anhalten des DownScan-Bildes

Sie können die DownScan-Funktion anhalten, um die Strukturen und andere Bilder genauer zu untersuchen.

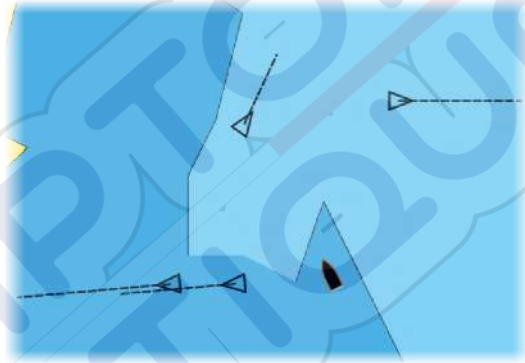
Diese Funktion ist hilfreich, wenn Sie einen Wegpunkt exakt im DownScan-Bild positionieren möchten und den Cursor verwenden, um eine Distanz zwischen zwei Punkten im Bild zu messen.

10

AIS



Wenn ein AIS-fähiger NAIS400, ein AI50 oder ein NMEA 2000 UKW-Gerät mit dem Netzwerk verbunden ist, können alle von diesen Geräten erkannten Ziele angezeigt und verfolgt werden. Sie können außerdem Meldungen und Positionen von Schiffen sehen, die innerhalb der Reichweite DSC-Übertragungen vornehmen.




AIS-Ziele können als Overlay auf Kartenbildern eingeblendet werden. Diese Funktion ist für die sichere Navigation und zur Kollisionsvermeidung wichtig. Sie können Alarme definieren, die Sie informieren, wenn ein AIS-Ziel zu nahe kommt oder das Ziel verloren geht.



AIS-Zielsymbole

Das System verwendet die nachfolgend aufgeführten AIS-Zielsymbole:

Symbol	Beschreibung
	Schlafendes AIS-Ziel (nicht in Bewegung oder vor Anker)
	Sich bewegendes und sicheres AIS-Ziel mit Kursverlängerungslinie

Symbol	Beschreibung
	Gefährliches AIS-Ziel, dargestellt mit fett formatierter Linie Ein Ziel wird aufgrund der Bereichseinstellungen für CPA und TCPA als gefährlich eingestuft. <i>"Definition gefährlicher Schiffe"</i> auf Seite 101
	Verlorenes AIS-Ziel. Wenn über einen bestimmten Zeitraum keine Signale empfangen werden, wird ein Ziel als verloren eingestuft. Das Zielsymbol zeigt die letzte gültige Position des Ziels, bevor keine Daten mehr empfangen wurden.
	Ausgewähltes AIS-Ziel, aktiviert durch Auswählen eines Zielsymbols. Das Ziel wird wieder als das voreingestellte Zielsymbol angezeigt, wenn der Cursor entfernt wird.

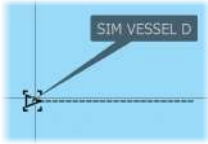
Anzeigen von Informationen zu AIS-Zielen

Suchen nach AIS-Objekten

Mit der Option **Finde** im Tools-Feld können Sie nach AIS-Zielen suchen.

In Kartenfeldern können Sie mithilfe der Menüoption **Finde** nach AIS-Zielen suchen. Wenn der Cursor aktiv ist, sucht das System nach Schiffen in der Nähe der Cursorposition. Ist der Cursor nicht aktiv, sucht das System nach Schiffen in der Nähe Ihres Schiffes.

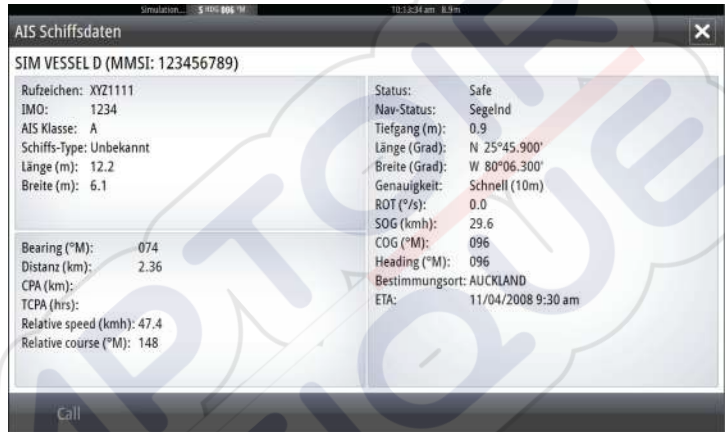




Anzeigen von Informationen zu einzelnen AIS-Zielen

Wenn Sie ein AIS-Ziel im Kartenfeld auswählen, ändert sich das Symbol in das ausgewählte Zielsymbol, und der Name des Schiffes wird angezeigt.

Sie können detaillierte Informationen für ein Ziel anzeigen, indem Sie diese im AIS-Popup-Fenster oder im Menü auswählen, wenn das Ziel ausgewählt ist.



Rufen eines AIS-Schiffes

Wenn das System über ein UKW-Funkgerät mit DSC (Digital Select Calling) für Rufe per NMEA2000 verfügt, können Sie mit dem GO7 einen DSC-Ruf an andere Schiffe initiieren.

Die Rufoption ist im Dialogfeld **AIS Schiffsdaten** sowie im Dialogfeld **Schiffsstatus** verfügbar, die im Bedienfeld **Werkzeuge** aktiviert werden.

Im Dialogfeld **Call** (Ruf) können Sie den Kanal wechseln oder den Ruf abbrechen. Das Dialogfeld **Call** (Ruf) wird geschlossen, wenn die Verbindung hergestellt ist.



AIS SART



Wenn ein AIS SART (Search and Rescue Beacon/Such- und Rettungsfunkbake) aktiviert ist, beginnt das Gerät mit der Übertragung der Positions- und Identifizierungsdaten. Diese Daten werden von Ihrem AIS-Gerät empfangen.

Ist Ihr AIS-Empfänger nicht mit AIS SART kompatibel, so interpretiert er die empfangenen AIS SART-Daten als ein Signal von einem standardmäßigen AIS-Sender. Auf der Karte wird ein Symbol platziert, bei dem es sich jedoch um ein AIS-Schiffssymbol handelt.

Ist Ihr AIS-Empfänger mit AIS SART kompatibel, passiert nach dem Empfang der AIS SART-Daten Folgendes:

- Auf der Karte wird ein AIS SART-Symbol an der Position platziert, die vom AIS SART empfangen wurde.
- Es wird eine Alarmmeldung angezeigt.

Wenn Sie den Alarmton aktiviert haben, erfolgt nach der Alarmmeldung ein akustischer Alarm.

→ **Anmerkung:** Das Symbol leuchtet grün, wenn es sich bei den empfangenen AIS SART-Daten um eine Testmeldung und nicht um eine aktive Meldung handelt.

AIS SART-Alarmmeldung

Wenn von einer AIS SART Daten empfangen werden, wird eine Alarmmeldung angezeigt. Diese Meldung beinhaltet die einmalige MMSI-Nummer der AIS SART, die jeweilige Position und die Distanz und Peilung ausgehend von Ihrem Schiff.

Mann über Bord	
AIS SART aktiviert	
MMSI:	972035502
Länge (Grad):	S 36°34.897'
Breite (Grad):	E 174°51.571'
Peilung (°M):	310
Distanz (mi):	12.3
Ignorieren	Speichern Wpt
	Aktiviere MOB

Sie haben drei Optionen:

1. Ignorieren des Alarms

- Das akustische Alarmsignal wird ausgeschaltet, und die Meldung wird geschlossen. Der Alarm wird nicht erneut angezeigt.
- 2. Speichern des Wegpunktes
 - Der Wegpunkt wird in Ihrer Wegpunktliste gespeichert. Der Name eines solchen Wegpunktes wird mit dem Präfix MOB AIS SART versehen, gefolgt von der eindeutigen MMSI-Nummer der SART. Beispiel: MOB AIS SART – 12345678.
- 3. Aktivieren der MOB-Funktion
 - Das Display schaltet auf ein vergrößertes Kartenfeld um, bei dem sich die AIS SART-Position in der Mitte befindet.
 - Das System erstellt eine aktive Route zur AIS SART-Position.

Wenn von einer AIS SART Daten empfangen werden, wird eine Alarmmeldung angezeigt. Diese Meldung beinhaltet die einmalige MMSI-Nummer der AIS SART, die jeweilige Position und die Distanz und Peilung ausgehend von Ihrem Schiff.

Wenn Sie im Kartenfeld das AIS SART-Symbol auswählen, werden die AIS MOB-Informationen angezeigt.

- **Anmerkung:** Ist die MOB-Funktion bereits aktiviert, wird sie beendet und durch die neue Route zur AIS SART-Position ersetzt!
- **Anmerkung:** Wenn Sie den Alarm ignorieren, bleibt das AIS SART-Symbol weiterhin auf Ihrer Karte sichtbar und die AIS SART bleibt in der Schiffsliste erhalten.
- **Anmerkung:** Wird vom AIS keine SART-Meldung mehr empfangen, wird der AIS SART-Alarm nach Eingang des letzten Signals noch für die Dauer von 10 Minuten in der Schiffsliste angezeigt.



Schiffsalarme

Sie können mehrere Alarme definieren, um benachrichtigt zu werden, wenn ein Ziel vordefinierte Bereichsgrenzen unterschreitet oder ein zuvor ermitteltes Ziel verloren geht.



Gefährliches Fahrzeug

Legt fest, ob ein Alarm aktiviert werden soll, wenn ein Schiff in die vordefinierte CPA oder TCPA eindringt. Siehe *"Definition gefährlicher Schiffe"* auf Seite 101.

AIS Ziel verloren

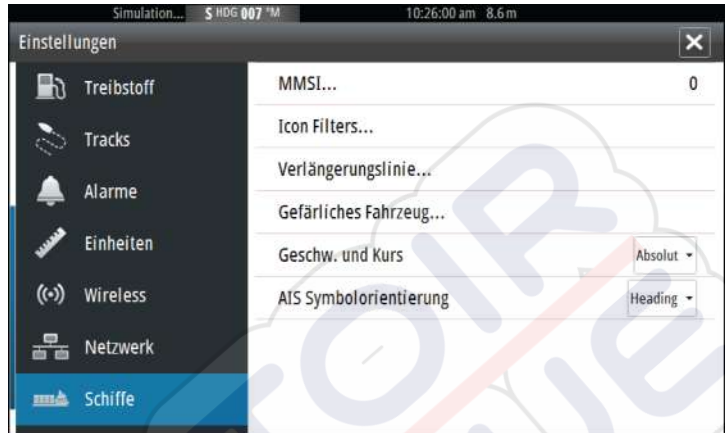
Legt den Bereich für verlorene Schiffe fest. Wenn ein Schiff verloren geht, wird ein Alarm ausgelöst.

→ **Anmerkung:** Mit dem Kontrollkästchen wird festgelegt, ob das Alarmdialogfeld angezeigt wird und die Sirene angeht. Die CPA- und TCPA-Zonen legen fest, wann ein Schiff gefährlich ist. Dabei spielt es keine Rolle, ob der Alarm ein- oder abgeschaltet wurde.

Vessel message (Schiffsmeldung)

Legt fest, ob ein Alarm ausgelöst werden soll, wenn eine Meldung von einem AIS-Ziel empfangen wird.

Schiffseinstellungen



MMSI-Nummer Ihres Schiffes

Sie müssen Ihre MMSI-Nummer (Maritime Mobile Service Identity) in das System eingeben, um adressierte Meldungen von AIS- oder DSC-Schiffen zu erhalten.

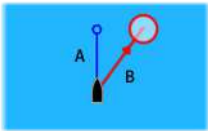
Außerdem sollte die MMSI-Nummer eingegeben werden, um zu vermeiden, dass Ihr eigenes Schiff als AIS-Ziel auf der Karte angezeigt wird.

→ **Anmerkung:** Die Schiffsmeldungsoption in den Alarmeinstellungen muss aktiviert werden, wenn MMSI-Meldungen angezeigt werden sollen.

Symbolfilter

Standardmäßig werden alle Ziele im Bedienfeld angezeigt, wenn ein AIS-Gerät mit dem System verbunden ist.

Sie können festlegen, dass keine Ziele angezeigt werden oder dass die Symbole aufgrund von Sicherheitseinstellungen, Distanz und Schiffsgeschwindigkeit gefiltert werden.



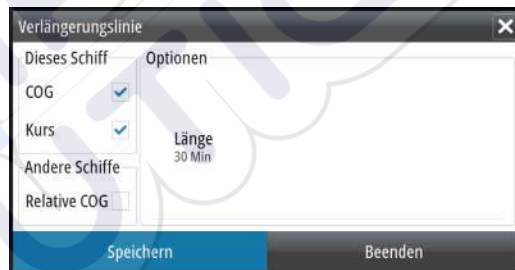
Verlängerungslinie

Die Länge der Verlängerungslinien des eigenen und anderer Schiffe kann vom Benutzer festgelegt werden.

- A: Steuerkurs
- B: Kurs über Grund (COG)

Die Länge der Verlängerungslinien wird entweder als feste Distanz oder zur Anzeige der Entfernung verwendet, die ein Schiff in einem ausgewählten Zeitraum zurücklegt. Wenn keine Optionen unter

This vessel (Dieses Schiff) aktiviert sind, werden für Ihr Schiff keine Verlängerungslinien angezeigt.



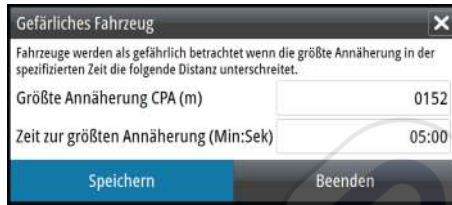
Die Kursinformationen für Ihr Schiff werden vom aktiven Kurssensor gelesen, und die COG-Informationen werden vom aktiven GPS empfangen.

Für andere Schiffe sind die COG-Daten in der Meldung enthalten, die vom AIS-System empfangen wird.

Definition gefährlicher Schiffe

Sie können eine unsichtbare Schutzzone um Ihr Schiff definieren. Wenn ein Ziel diese Distanz unterschreitet, ändert sich das Symbol

in das Zielsymbol "Gefährlich". Ein Alarm wird ausgelöst, sofern er in den Alarm-Einstellungen aktiviert ist.



Geschwindigkeit und Kurs

Die Verlängerungslinie kann verwendet werden, um Geschwindigkeit und Kurs für Ziele anzugeben, entweder als absolute (tatsächliche) Bewegung auf der Karte oder im Verhältnis zu Ihrem Schiff.

Um die Bewegung wie unten dargestellt anzuzeigen, werden für die Verlängerungslinien unterschiedliche Linienarten verwendet.



AIS-Schiffe mit absoluter Bewegung



AIS-Schiffe mit relativer Bewegung

AIS-Symbolorientierung

Bestimmt die Orientierung des AIS-Symboles basierend auf der Fahrtrichtung oder den COG-Informationen.

11

Instrumentenfelder

Die Instruments-Bereiche bestehen aus mehreren Messinstrumenten – analoge, digitale und Balkeninstrumente –, die für die Anzeige ausgewählter Daten angepasst werden können. Der Instruments-Bereich enthält Anzeigen mit Daten, und Sie können im Instruments-Bereich bis zu zehn Anzeigen selbst definieren.

→ **Anmerkung:** Zur Anzeige der Kraftstoff-/ Motorinformationen müssen Motor- und Tankinformationen im Einstellungsfeld eingerichtet werden.

Anzeigen

In einer Gruppe von vordefinierten Anzeigen werden Schiffs-, Navigations- und Anglerdaten angezeigt.

Mit der linken und rechten Pfeiltaste wechseln Sie zwischen den Anzeigen eines Feldes. Sie können die Anzeigen auch über das Menü auswählen.



Schiffsanzeigen



Navigationsanzeigen



Angleranzeigen

→ **Anmerkung:** Wenn andere Systeme (z. B. CZone) im Netzwerk vorhanden sind, können weitere Anzeigen über das Menü aktiviert werden.

Anpassen des Instruments-Bedienfeldes

Sie können das Instruments-Bedienfeld anpassen, indem Sie die Daten für jedes Messinstrument in den Anzeigen anpassen, das Anzeigenlayout ändern oder neue Anzeigen hinzufügen. Sie können außerdem Grenzwerte für analoge Messinstrumente festlegen.

Alle Bearbeitungsoptionen sind im Menü des Instruments-Bedienfeldes verfügbar.

Die verfügbaren Bearbeitungsoptionen sind abhängig von den Datenquellen, die an Ihrem System angeschlossen sind.

Bearbeiten von Anzeigen

Aktivieren Sie die Anzeigen, die Sie bearbeiten wollen.

1. Aktivieren Sie das Menü.
2. Wählen Sie die Option "Editieren" aus.
3. Wählen Sie das zu bearbeitende Messinstrument aus. Das ausgewählte Instrument wird mit einem blauen Hintergrund angezeigt.
4. Wählen Sie die anzuzeigenden Informationen aus. Stellen Sie die Limits ein, und ändern Sie dann die Quelle für die Informationen.
5. Speichern Sie Ihre Änderungen durch Auswählen der Option "Speichern" im Menü.



12

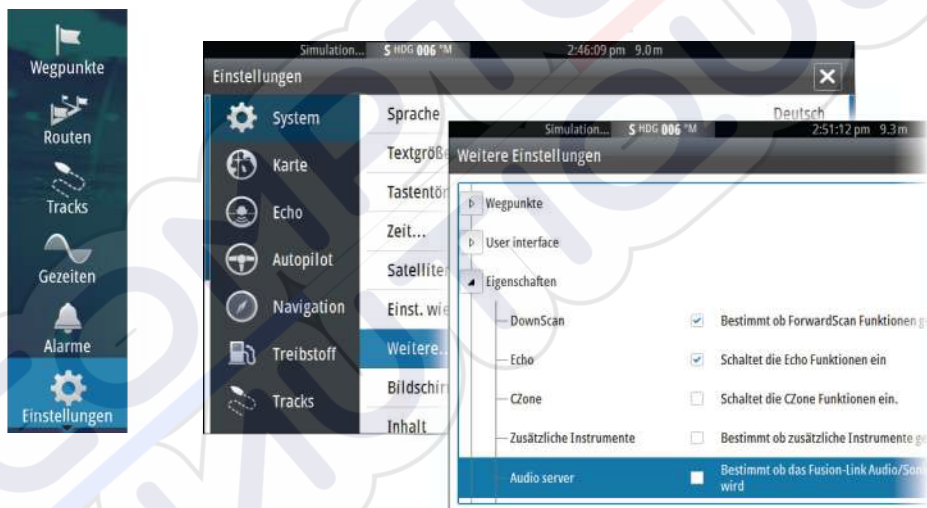
Audio

Wenn ein SonicHub-Server oder ein FUSION-Entertainmentsystem für Schiffe mit dem NMEA2000-Netzwerk verbunden ist, können Sie das Audiosystem auf Ihrem Schiff mit dem GO7 steuern und anpassen.

Bevor Sie Ihre Audio-Anlage verwenden können, müssen Sie sie gemäß dem mitgelieferten GO7-Installationshandbuch und den Dokumentationen im Lieferumfang des Audio-Gerätes anschließen.

Aktivieren von Audio

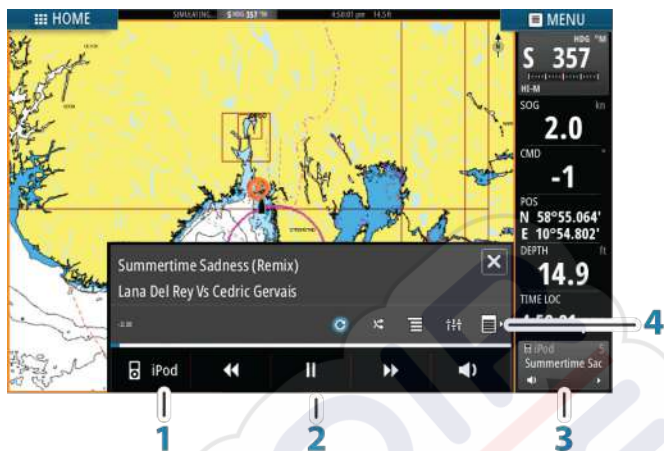
Ein mit dem NMEA2000-Netzwerk verbundenes kompatibles Audio-Gerät sollte automatisch durch das System ermittelt werden. Ist dies nicht der Fall, aktivieren Sie die Funktion im Dialogfeld **Weitere Einstellungen**.



Das Audiofeld

Sie können das Audiofeld über den Ausschnitt "Audio" in der Instrumentenleiste aktivieren.



Die Steuerungsschaltflächen, Werkzeuge und Optionen variieren je nach Audioquelle. Darauf wird weiter unten genauer eingegangen.





- 1 Audioquelle
- 2 Schaltflächen der Audiosteuerung
- 3 Ausschnitt "Audio"
- 4 Audio-Werkzeuge


Schaltflächen der Audiosteuerung

Symbol	Empfänger	UKW	DVD	Wiedergabe
	Aufrufen einer Liste mit den verfügbaren Quellen			
	Auswahl der vorherigen/nächsten Frequenz Einstellen eines Senders durch Gedrückthalten		Vor- oder Zurückspulen	Auswahl des vorherigen/nächsten Titels
	Auswahl des vorherigen/nächsten Favoritenkanals		Nicht verfügbar	Nicht verfügbar
	Nicht verfügbar	Nicht verfügbar	Start	

Symbol	Empfänger	UKW	DVD	Wiedergabe
	Nicht verfügbar	Nicht verfügbar	Unterbrechen der Wiedergabe	
	Anzeigen des Lautstärkereglers			

Audio-Werkzeuge

Symbol	Empfänger	UKW	Wiedergabe
	Signalstärke	Nicht verfügbar	Nicht verfügbar
	Nicht verfügbar	Nicht verfügbar	Aktivieren/Deaktivieren der Wiederholungsfunktion. Bei aktivierter Funktion ist das Symbol farbig.
	Nicht verfügbar	Nicht verfügbar	Aktivieren/Deaktivieren der Zufallswiedergabe. Bei aktivierter Funktion ist das Symbol farbig.
	Zeigt Menüs zum Einrichten von Zonen und für die Hauptbedienung an.		
	Zeigt die Favoritensender für den Empfänger an.	Zeigt die Favoritenkanäle für UKW an.	Zeigt das Menü für die aktive Quelle an.

Symbol	Empfänger	UKW	Wiedergabe
	Zeigt optionale Einstellungen für die aktive Quelle an.		

Einrichten des Audiosystems

Lautsprecher

Lautsprecherzonen

Das GO7 kann für die Steuerung verschiedener Audiozonen eingerichtet werden. Die Anzahl der Zonen hängt von dem Audioserver ab, mit dem Ihr System verbunden ist.

Sie können die Balance, die Lautstärke und die maximale Lautstärke für jede einzelne Zone separat einstellen. Bass- und Höhenregelungen wirken sich auf alle Zonen aus.

Master-Lautstärkeregelung

Standardmäßig wird die Lautstärke aller Lautsprecherzonen angepasst, wenn Sie die Lautstärke einstellen. Sie können definieren, welche Zonen geändert werden sollen, wenn Sie die Lautstärke erhöhen bzw. verringern.

Auswahl des Empfangsbereiches

Bevor Sie FM- oder AM-Sendungen hören und ein UKW-Radio anschließen können, müssen Sie den richtigen Empfangsbereich für Ihren Standort auswählen.

Trennen von Sirius von der AUX-Quelle

Wenn Sie den Empfang von Sirius-Radio auf Ihrem FUSION-Radio oder -Server einstellen, wird die AUX-Quelle mit dem Sirius-Feed verknüpft. **Sirius** wird dann in der Quellenliste angezeigt, wenn der FUSION-Server aktiv ist.

Um die AUX-Quelle für ein anderes Gerät zu verwenden, muss Sirius von der AUX-Quelle getrennt werden.

- **Anmerkung:** Zum Verwenden von SiriusXM muss ein optionaler SiriusXM-Empfänger mit dem FUSION-Server verbunden sein.

Bedienen des Audiosystems

1. Wählen Sie "Audio" in der Instrumentenleiste aus, um das Audio-Overlay zu aktivieren.
2. Wählen Sie das Symbol "Optionen" und dann den Audioserver aus.
3. Wählen Sie das Symbol "Quelle" und dann die Audioquelle aus.
- Die Anzahl der Quellen hängt vom aktiven Audioserver ab.
4. Verwenden Sie die Bedienoberfläche zur Steuerung des Audiosystems.

Eine Übersicht über die Schaltflächen und Werkzeuge für die Audiosteuerung finden Sie unter "*Schaltflächen der Audiosteuerung*" auf Seite 106 und "*Audio-Werkzeuge*" auf Seite 107.

Eine Liste der verfügbaren Optionen finden Sie in der Dokumentation Ihres Audiogerätes.

Favoritenkanäle

Wenn Sie einen Sender oder einen UKW-Kanal eingestellt haben, können Sie ihn zu Ihrer Favoritenliste hinzufügen. Die bevorzugten Kanäle können Sie in der Favoritenliste anzeigen, auswählen und löschen.

Die Favoritenkanäle gehen Sie mit den Auf-/Ab-Tasten im Audiofeld durch.

Verwenden von Sirius-Radio (nur Nordamerika)

Liste der Kanäle

Die Liste der Radiosender führt alle verfügbaren Sirius-Kanäle auf, unabhängig davon, ob Sie dafür ein Abonnement besitzen.

Favoritenliste

Sie können aus der Liste der Kanäle eine Favoritenliste Ihrer bevorzugten Sirius-Kanäle zusammenstellen. Nicht abonnierte Kanäle können nicht hinzugefügt werden.

Sperren von Kanälen

Sie können ausgewählte Sirius-Kanäle sperren. Zum Sperren und Entsperren der Kanäle muss ein vierstelliger Code eingegeben werden.



13

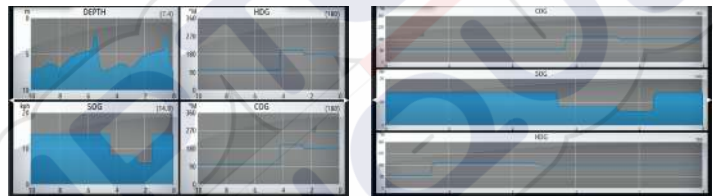
Zeit-Plots

Das GO7 kann den Datenverlauf auf unterschiedliche Weise grafisch darstellen. Die verschiedenen Plots können als Vollbild oder in Kombination mit anderen Feldern angezeigt werden.

Bereich für die grafische Zeit-Darstellung

Der Bereich für die grafische Zeit-Darstellung besteht aus zwei vordefinierten Layouts. Zum Wechseln zwischen den Layouts verwenden Sie die rechte bzw. linke Pfeiltaste oder wählen das gewünschte Layout im Menü aus.

Sie können auswählen, welche Daten im Bereich für die grafische Zeit-Darstellung angezeigt werden, und Sie können den Zeitraum für die einzelnen Plots definieren.



Layout 1

Layout 2

Fehlende Daten

Wenn Daten nicht verfügbar sind, wird im entsprechenden Plot eine gestrichelte Linie angezeigt, die sich zum Zeitpunkt des Datenverlustes verflacht. Sobald die Daten wieder verfügbar sind, werden die beiden Punkte durch eine gestrichelte Linie verbunden, die eine durchschnittliche Trendlinie anzeigt, um die Zeit der fehlenden Daten zu überbrücken.

Auswählen von Daten

Jedes Datenfeld kann so angepasst werden, dass es den bevorzugten Datentyp und Zeitraum anzeigt.

1. Wählen Sie die Option "Editieren" im Menü aus.
2. Aktivieren Sie das zu bearbeitende Feld.
3. Ändern Sie die Informationsart und dann den Zeitraum.
4. Speichern Sie die Änderungen.

Die für Zeit-Plots verfügbaren Daten stammen standardmäßig von den Quellen, die das System verwendet. Wenn für einen Datentyp

mehrere Datenquellen zur Verfügung stehen, können Sie auswählen, dass eine alternative Datenquelle im Zeit-Plot angezeigt wird. Der Datentyp wird über die Menüoption für Datenquellen geändert.



14

Alarmer

Alarmsystem

Das System prüft im laufenden Betrieb permanent, ob gefährliche Situationen oder Systemfehler auftreten. Wenn es zu einer Alarmsituation kommt, wird auf dem Bildschirm eine entsprechende Meldung angezeigt.

Wenn Sie den Alarmton aktiviert haben, folgt der Alarmmeldung ein akustisches Signal, und der Schalter für den externen Alarm wird aktiviert.

Der Alarm wird in der Alarmliste aufgezeichnet, sodass Sie die Details anzeigen und die entsprechenden Korrekturmaßnahmen ergreifen können.

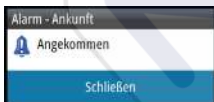
Meldungstypen

Die Meldungen werden nach der Auswirkung der gemeldeten Situation auf Ihr Schiff klassifiziert. Folgende Farbcodes werden verwendet:

Farbe	Wichtigkeit
Rot	Kritisch
Orange	Wichtig
Gelb	Standard
Blau	Warnung
Grün	Leichte Warnung

Einzelalarmer

Ein Einzelalarm wird mit dem Namen des Alarms im Titel sowie mit Details zum Alarm angezeigt.



Mehrere Alarme



Wenn mehrere Alarme gleichzeitig aktiviert werden, zeigt die Alarmmeldung eine Liste von maximal drei Alarmen. Die Alarme werden in der Reihenfolge ihres Auftretens aufgeführt, wobei der zuerst aktivierte Alarm ganz oben steht. Die verbleibenden Alarme sind im Dialogfeld "Alarm" aufgeführt.

Bestätigen von Meldungen

Sie haben im Alarmdialogfeld folgende Möglichkeiten, um eine Meldung zu bestätigen:

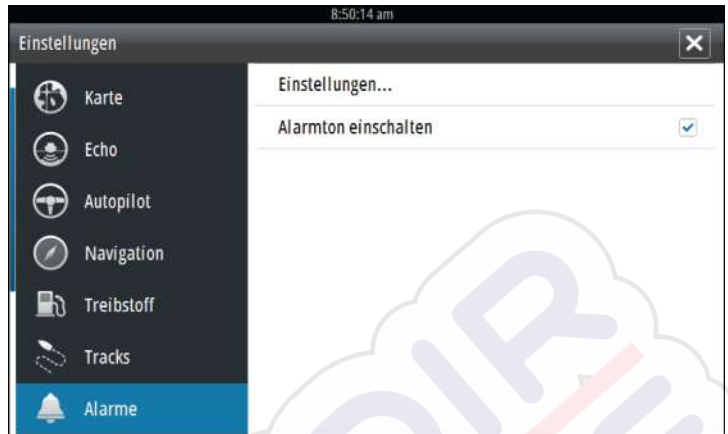
- **Schließen**
Der Alarmstatus wird auf "Bestätigt" gesetzt. Das bedeutet, dass Sie die Alarmbedingung zur Kenntnis genommen haben. Die Sirene bzw. der Alarmton werden ausgeschaltet, und das Alarmdialogfeld wird nicht mehr angezeigt. Allerdings bleibt der Alarm in der Alarmliste aktiv, bis die Alarmursache beseitigt wurde.
- **Ausschalten**
Deaktiviert die aktuellen Alarmeinstellungen. Der Alarm wird nicht mehr angezeigt, bis Sie ihn im Alarmdialogfeld wieder aufrufen.

Sie können die Alarmmeldung oder die Sirene nicht vorübergehend stummschalten. Beide bleiben an, bis Sie den Alarm bestätigen oder die Alarmursache beseitigt wurde.

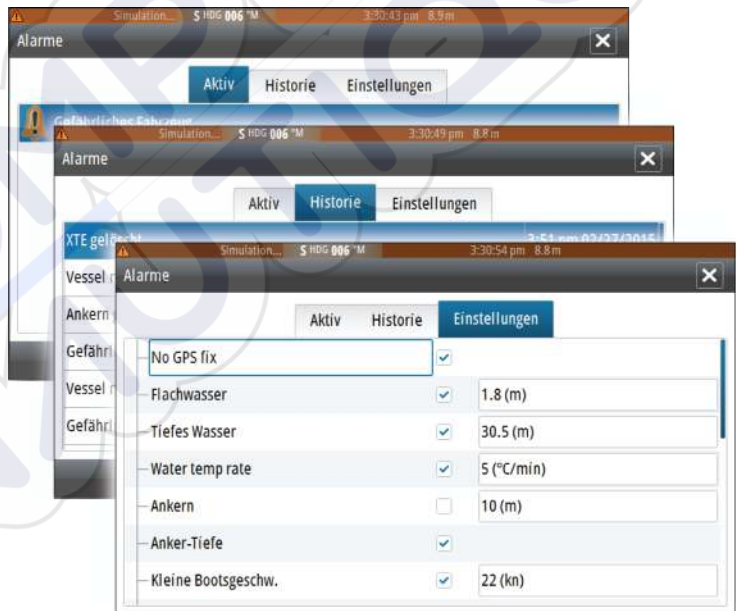
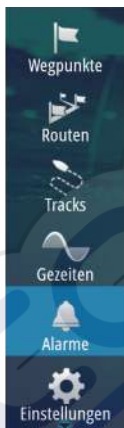
Dialogfeld "Alarme"

Alle Alarme werden im Dialogfeld "Alarm Einstellungen" eingerichtet.





Die Dialogfelder für Alarme können auch über den Werkzeugbereich aufgerufen werden. Sie enthalten Informationen zu den aktiven Alarmen und zum Alarmverlauf.



15

Werkzeuge

Das Tools-Feld enthält standardmäßig Symbole für den Zugriff auf Optionen und Werkzeuge, die keinem bestimmten Feld zugeordnet sind.

Beim Anschluss von externen Geräte an das GO7 werden im Werkzeugbereich möglicherweise neue Symbole hinzugefügt, über die Sie auf die Funktionen der externen Geräte zugreifen können.

Wegpunkte/Routen/Tracks

Liste der Wegpunkte, Routen und Tracks mit Detailinformationen. Wählen Sie einen Wegpunkt, eine Route oder einen Track aus, um diese zu löschen oder zu bearbeiten.

Gezeiten

Zeigt Gezeiteninformationen zu der Ihrer Position nächstgelegenen Gezeitenstation.

Verwenden Sie die Pfeilschaltflächen des Feldes, um das Datum zu ändern, oder rufen Sie über das Datumsfeld die Kalenderfunktion auf.

Verfügbare Gezeitenstationen können Sie im Menü auswählen.

Alarme

Aktive Alarme

Liste der aktiven Alarme.

Alarmhistorie

Liste aller Alarme mit Zeitstempel.

Alarm Einstellungen

Liste aller im System verfügbaren Alarmoptionen mit den aktuellen Einstellungen.

Einstellungen

Gewährt Zugriff auf Anwendungs- und Systemeinstellungen.



Schiffe

Liste "Status"

Liste aller AIS- und DSC-Schiffe mit verfügbaren Informationen

Liste "Meldungen"

Liste aller Meldungen, die von anderen AIS-Schiffen eingegangen sind (mit Zeitstempel).

Sonne, Mond

Zeigt Sonnenaufgang und -untergang, Mondaufgang und -untergang für eine Position basierend auf Ihren Eingaben zum Datum und der geografischen Länge/Breite der Position.

Trip Rechner

Registerkarten "Trip 1" und "Trip 2"

Zeigt Reise- und Motorinformationen mit einer Reset-Option für alle Datenfelder.

Registerkarte "Heute"

Zeigt Reise- und Motorinformationen zum aktuellen Datum. Alle Datenfelder werden automatisch zurückgesetzt, wenn sich das Datum ändert.

Dateien

Verwaltung von Dateien, Wegpunkten, Routen, Tracks und Einstellungen.

Kopieren von Dateien auf eine Karte im Kartenleser

Sie können gespeicherte Bildschirmhalte (Screenshots) und Logs auf einer Karte speichern, die im Kartenleser eingelegt ist. Auch können Sie Systemeinstellungen, Wegpunkte, Routen und Tracks auf eine Karte exportieren. Das Exportieren von Dateien wird im Abschnitt "Wartung" auf Seite 120 beschrieben.

Finde

Suchfunktion für Kartenobjekte (Wegpunkte, Routen, Tracks usw.).

16

Simulation

Mit der Simulationsfunktion können Sie sehen, wie das Gerät in stationärer Position und ohne Verbindung zu Echosounder, GPS usw. arbeitet.

Sie können sich mithilfe der Simulation mit Ihrem Gerät vertraut machen, bevor Sie es auf dem Wasser verwenden.



Die Statusleiste zeigt an, wenn die Simulation eingeschaltet ist.

Demo-Modus

In diesem Modus durchläuft das Gerät automatisch die wichtigsten Produktfunktionen, wechselt automatisch zwischen Seiten, passt Einstellungen an, öffnet Menüs usw.

Wenn Sie im Demo-Modus auf den Touchscreen tippen, wird die Demonstration unterbrochen. Nach einer gewissen Zeit wird der Demo-Modus wieder aufgenommen. Geänderte Einstellungen werden auf die Voreinstellungen zurückgesetzt.

→ **Anmerkung:** Der Demo-Modus wurde für den Handel/zur Vorführung im Verkauf entwickelt.

Quelldateien für den Simulator

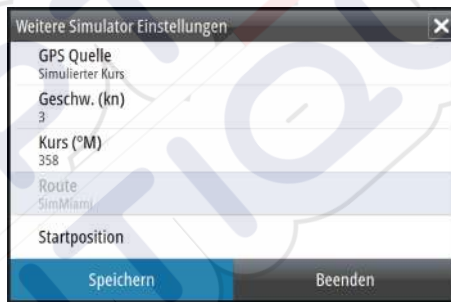
Sie können auswählen, welche Datendateien für den Simulator verwendet werden. Ihr System umfasst eine Reihe von Quelldateien.

Außerdem können Sie Dateien über eine Karte importieren, die Sie in den Kartenleser einlegen. Des Weiteren können Sie selbst aufgezeichnete Dateien im Simulator verwenden.



Weitere Simulationseinstellungen

Die erweiterten Simulationseinstellungen ermöglichen die manuelle Simulatorsteuerung.



GPS-Quelle

Legt fest, aus welcher Quelle GPS-Daten generiert werden.

Geschwindigkeit, Kurs und Route

Dient zur manuellen Erfassung von Werten, wenn für die GPS-Quelle die Option "Simulierter Kurs" oder "Simulierte Route" ausgewählt ist. Anderenfalls werden GPS-Daten, einschließlich Geschwindigkeits- und Kursdaten, aus der ausgewählten Quelldatei bezogen.

Startposition setzen

Verschiebt das Schiff zur aktuellen Cursor-Position.

→ **Anmerkung:** Diese Option ist nur verfügbar, wenn für die GPS-Quelle "Simulierter Kurs" eingestellt ist.

17

Wartung

Vorbeugende Wartung

Das GO7 enthält keine Komponenten, die eine Wartung vor Ort erfordern. Daher muss der Bediener nur eine sehr eingeschränkte präventive Wartung durchführen.

Reinigen des Displays

Verwenden Sie ein geeignetes Reinigungstuch, um den Bildschirm zu säubern. Verwenden Sie reichlich Wasser, um Salzurückstände aufzulösen und zu entfernen. Kristallisiertes Salz kann die Beschichtung verkratzen, wenn Sie ein feuchtes Tuch verwenden. Üben Sie nur wenig Druck auf den Bildschirm aus.

Wenn Sie Verschmutzungen auf dem Bildschirm nicht mit einem Mikrofasertuch entfernen können, mischen Sie warmes Wasser und Isopropanol zu gleichen Teilen, um den Bildschirm zu reinigen. Vermeiden Sie Kontakt mit Lösungsmitteln (Azeton, Terpentin usw.) oder Reinigungsprodukten auf Ammoniakbasis. Diese können die Blendschutzbeschichtung, den Kunststoffrahmen oder die Gummitasten beschädigen.

Um UV-Schäden am Kunststoffrahmen zu vermeiden, sollten Sie das Gerät mit dem Sonnenschutz abdecken, wenn Sie es längere Zeit nicht verwenden.

Reinigen der Medienport-Abdeckung

Reinigen Sie die Medienport-Abdeckung regelmäßig, um Salzablagerungen auf der Oberfläche zu verhindern. Sie könnten dazu führen, dass Wasser in den Kartenschlitz eindringt.

Prüfen der Anschlüsse

Die Anschlüsse sollten lediglich einer Sichtkontrolle unterzogen werden.

Schieben Sie die Stecker in den Anschluss. Wenn die Stecker mit einer Verriegelung ausgestattet sind, überprüfen Sie die Position der Verriegelung.

Software-Upgrades

Die aktuelle Software für GO7 steht auf unserer Website zum Herunterladen zur Verfügung: simrad-yachting.com.

Detaillierte Anweisungen zur Installation der Software finden Sie in den Upgrade-Dateien.

Sichern Ihrer Systemdaten

Wegpunkte, Routen und Tracks, die Sie in Ihrem System erstellen. Wir empfehlen, diese Dateien und Ihre Systemeinstellungen regelmäßig im Rahmen Ihrer Datensicherungsroutine zu exportieren. Die Dateien können auf eine im Kartenleser eingelegte Karte kopiert werden.

Es gibt keine Formatoptionen für die Exportdatei mit den Systemeinstellungen. Die folgenden Ausgabeformate sind beim Exportieren von Wegpunkten, Routen und Tracks verfügbar:

- **Benutzerdatendatei Version 5**
Diese Datei wird zum Importieren und Exportieren von Wegpunkten und Routen mit standardisiertem UUID (Universally Unique Identifier) verwendet. Dieser Prozess ist sehr zuverlässig und benutzerfreundlich. Die Daten enthalten zum Beispiel Datum und Uhrzeit der Erstellung einer Route.
- **Benutzerdatendatei Version 4**
Es empfiehlt sich, zur Übertragung von Daten von einem System zum anderen diese Datei zu verwenden, da sie sämtliche Zusatzinformationen enthält, die von den Systemen zu Elementen gespeichert werden.
- **Benutzerdatendatei Version 3 (mit Tiefe)**
Diese Datei sollte beim Übertragen von Benutzerdaten von einem System auf ein Vorgängerprodukt (Lowrance LMS, LCX usw.) verwendet werden.
- **Benutzerdatendatei Version 2 (ohne Tiefe)**
Diese Datei sollte beim Übertragen von Benutzerdaten von einem System auf ein Vorgängerprodukt (Lowrance LMS, LCX usw.) verwendet werden.
- **GPX (GPS Exchange, keine Tiefe)**
Dieses Format wird sehr häufig im Internet verwendet und kann auf die meisten GPS-Systeme weltweit übertragen werden. Verwenden Sie dieses Format, um Daten auf das Gerät eines anderen Herstellers zu übertragen.

- **Northstar.dat (keine Tracks)**

Wird verwendet, um Daten auf ein vorhandenes Northstar-Gerät zu übertragen.

Exportieren aller Wegpunkte, Routen und Tracks

Mit der Exportoption können Sie alle Wegpunkte, Routen und Tracks in Ihrem System als Backup sichern.



Export Region

Mit der Option "Export Region" (Region exportieren) können Sie den Bereich auswählen, aus dem Sie Daten exportieren möchten.

1. Ziehen Sie den Rahmen um die gewünschte Region.
2. Wählen Sie die Option "Exportiere" im Menü aus.
3. Wählen Sie das erforderliche Dateiformat aus.
4. Wählen Sie "Export" (Exportieren), um den Export zu starten.

Löschen von Wegpunkten, Routen und Tracks

Gelöschte Wegpunkte, Routen und Tracks werden im Speicher des GO7 aufbewahrt, bis die Daten dauerhaft entfernt werden. Wenn zahlreiche gelöschte, aber nicht dauerhaft entfernte Wegpunkte vorhanden sind, kann das dauerhafte Entfernen dieser Daten die Leistung Ihres Systems verbessern.

→ **Anmerkung:** Wenn Nutzerdaten dauerhaft aus dem Speicher entfernt werden, können sie nicht wiederhergestellt werden.






18

Touchscreen-Bedienung

Die grundlegenden Touchscreen-Funktionen in den verschiedenen Feldern sind in der folgenden Tabelle aufgeführt.

In den Abschnitten zu den unterschiedlichen Feldern finden Sie weitere Informationen zu spezifischen Bedienfunktionen des Touchscreens.

Symbol	Beschreibung
	<p>Tippen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Aktivieren eines Feldes auf einer Seite mit mehreren Feldern• Positionieren des Cursors im Feld• Auswählen von Menüs und Dialogfeldoptionen• Aktivieren und Deaktivieren von Kontrollkästchen• Anzeigen grundlegender Informationen für ein ausgewähltes Element
	<p>Gedrückt halten:</p> <ul style="list-style-type: none">• In einem Feld mit aktiviertem Cursor wird die Cursorhilfsfunktion aktiviert.• Bei einer Schaltfläche für ein Feld werden die verfügbaren Optionen für geteilte Bildschirme angezeigt.• Bei einer Favoriten-Schaltfläche wird in den Bearbeitungsmodus gewechselt.
	<p>Sie können eine Liste mit verfügbaren Optionen durchlaufen, ohne eine Option zu aktivieren.</p>
	<p>Mit einer Streichbewegung führen Sie einen schnellen Bildlauf durch, zum Beispiel durch die Wegpunktliste. Tippen Sie auf den Bildschirm, um den Bildlauf abzubrechen.</p>

Symbol	Beschreibung
	<p>Durch Verschieben können Sie eine Karte oder ein Echosounder-Bild im Feld positionieren.</p>
	<p>Durch das Zusammenführen der Finger können Sie eine Karte bzw. ein Bild verkleinern.</p>
	<p>Durch das Auseinanderführen der Finger können Sie eine Karte bzw. ein Bild vergrößern.</p>



Index

Lautsprecherzonen 108

A

AIS 94

Anzeigen von Informationen
zu Zielen 96

Anzeigen von
Zielinformationen 95

DSC 96

Rufen eines AIS-Schiffes 96

Suchen nach AIS-
Objekten 95

Symbolfilter 100

Symbolorientierung 102

Zielsymbole 94

AIS SART 97

Alarmmeldung 97

Aktives Bedienfeld 21

Alarm bei Ankunft 59

Alarmer

Bestätigen 114

Dialogfeld "Alarm

Einstellungen" 114

Einzelalarm 113

Mehrere Alarmer 114

Meldungstypen 113

Anpassen der

Bedienoberflächengröße 25

Anpassen des Systems 25

Anwendungsseiten 14

Anzeigen 103

Audio 105

Lautsprecherzonen 108

Aktivieren 105

Auswahl des

Empfangsbereiches 108

Bedienen 109

Einrichten des Systems 108

Favoritenkanäle 109

Lautsprecher 108

Master-

Lautstärkeregelung 108

Sirius-Radio 109

Steuerungsschaltflächen
106

Trennen von Sirius 108

Audio

Feld 105

Audio-Werkzeuge 107

Aufzeichnen

DownScan-Daten 93

Aufzeichnung von Logdaten
stoppen 87

Aufzeichnung

Logdaten 86

Autopilot 61

Aktivieren 61

Anzeige auf den Seiten 62

Anzeige in der

Statusleiste 62

AP24/28-Systeme 76

Ausweichen 68

AUTO-Modus 66

Autopilot Pop-up-

Fenster 62

Autopilot-Ausschnitt in der
Instrumentenleiste 63

Datenfelder 64

Einstellungen 77

EVC-System 76

Feld 63

Follow-up-Steuerung 66

Halsen 71

HI/LO-Parameter 79

Karte Kompass 77

Modus "Non-Follow up"
(NFU) 65

Modus-Übersicht 64

Rückmeldung 79

Seegangsfiler 77
Segelparameter 78
Sperrten dezentraler
Stationen 76
Standby-Modus (STBY) 65
Steuerung mit
Wendemustern 72
Tiefenkonturverfolgung
74
Umschalten in den
manuellen Betrieb 61
Wegpunkt-
Ankunftskreis 69
Wenden im AUTO-
Modus 67
Wenden im WIND-
Modus 71
WIND Nav-Modus 72
WIND-Modus 70
Autorouting 49
Auswahl 50
Beispiel 50
Komplette Route 50

B

Bedienfelder
Anpassen der
Bedienoberflächengröße
25
Bedienung
Touchscreen 124
Beleuchtung 20
Bereich 84
Bereich für die grafische Zeit-
Darstellung 111
Fehlende Daten 111
Bildschirminhalt
speichern 24

C

Cursor 22
Cursor-Hilfsfunktion 22, 82
CZone 17

D

Dateien auf Karte
kopieren 117
Dateien, Verwaltung 117
Datum 59
DCT 74
Demo-Modus 118
Dialogfeld "System Controls"
(Systemsteuerung) 19
Displaybeleuchtung 20
DownScan-Bild 90
DownScan-Overlay 88
DownScan
Aufzeichnen 93
Bereich 92
Bild anhalten 93
Verwenden des Cursors 91

E

Easy Routing 49
Beispiel 50
Echolot 81
Anhalten 85
Anzeigen der Historie 92
Aufzeichnungs-
Logdaten 86
Bild 81
Historie anzeigen 83
Verwenden des Cursors 82
Echolot-Speicherdaten
ansehen 88
Ein- und Ausschalten des
Systems 19
Einstellungen

Autopilot 77
Tools 116
Entfernungsmessung 23, 82,
91
Erstmaliges Einschalten 20
Export Region 122

F

Farbe 85
Favoritenseiten 16
Editieren 27
Neue hinzufügen 26
Frequenz 84
FUSION-Link 17, 105

G

Gain 85
Garantie 4
Gefährliche Schiffe 101
Geschwindigkeit und
Kurs 102
Geteilte Seiten 15
Vorkonfiguriert 15
GoTo Cursor (Zur Cursor-
Position wechseln) 22, 82, 91
Großkreis 58

H

Handbuch
, Hinweise zur
Verwendung 5
Version 5
Handbücher anzeigen 6
Hintergrundbild
anpassen 25

I

Instrumentenfelder
Anpassen 104

Bearbeiten von
Anzeigen 104
Instrumentenleiste 27
Aktivieren/Deaktivieren 27
Bearbeiten des Inhaltes 27
Einstellen der
Darstellung 27
Integration von
Drittanbietergeräten 16

K

Kabelloses GoFree-Gerät 18
Karten-Speichermedium
Kopieren von Dateien
auf 117
Kartenausrichtung
Kurs oben 32
Karten 29
3D-Karten 34
Ausrichtung 31
Auswählen von
Kartentypen 30
Einstellungen 43
Entfernungsmessung 23
Erstellen von Routen 33
Foto-Overlay, Navionics 40
Fototransparenz,
Navionics 40
Insight 35
Bildliche Darstellung 35
Hervorhebung 36
Kartenkategorien 36
Installierte Karten 30
Jeppesen
Tiden und
Strömungen 41
Karte Kompass 77
Karten-Details 35, 37
Kartendaten 30
Kartenfeld 29

Kartenmaßstab 31
Navionics 37, 38
 Anmerkung 37
 Community edits
 (Bearbeitungen der
 Community) 37
 Dynamische Tiden und
 Strömungen 38
 Easy View 39
 Farbige
 Meeresbodenbereiche
 37
 Fish N' Chip 40
 Hervorheben von
 Flachwasser 41
 Kartenschattierung 38
 Konturen-Tiefe 38
 Presentations Typ 37
 Sichere Tiefe 37
 Stein Filter Level 38
 Tiefen hervorhebender
 Bereich 40
 Nord oben 32
 Positionieren des Schiffes im
 Kartenfeld 31
 Schiffssymbol 31
 Schwenken 31
 Steuerkurs oben 32
 Suchen von
 Kartenobjekten 33
 Symbol 31
 Verwenden des Cursors 33
 Vorausblick 32
 Zoom 31
Kontrast, SpotlightScan 92
Konvertieren von Tracks in
Routen 51
Koordinatensystem 60
Kopieren von Dateien auf eine
Karte 117

L

Lautsprecher 108
Logdaten
 Aufzeichnung 86
 Aufzeichnung stoppen 87
Loxodrome 59
Löschen 122

M

Magnetabweichung 59
Man über Bord
 Navigation beenden zu
 MOB 24
Mann über Bord
 Löschen eines MOB-
 Wegpunktes 24
Menüs 21
Mercury VesselView 16
MMSI-Nummer 100
MOB (Mann über Bord)
 Erstellen eines MOB 23

N

Navigationseinstellungen 58
Navigieren 55
 Alarm bei Ankunft 59
 Bedienfelder 55
 Datenfelder des
 Navigationsfeldes 56
 Datum 59
 Felder 55
 Methoden 58
 Großkreis 58
 Loxodrome 59
 Mit dem Autopiloten 58
 Routen 57
 Routennavigation
 beenden 58
 Ziel-Radius 59

Zur Cursor-Position 56

O

OP40 18

P

Paletten 85, 93

PDF, Anzeigen von

Dateien 6

Phantom Loran 60

Einstellungen 60

R

Routen 48

Autorouting 49

Bearbeiten im

Kartenfeld 48

Dialog "Route Editieren" 52

Dialogfeld 54

Erstellen einer neuen Route

im Kartenfeld 48

Erstellen von Routen

anhand vorhandener

Wegpunkte 51

Konvertieren von Tracks in

Routen 51

Löschen 49

Navigieren 57

S

Schiffsalarme 99

Schiffseinstellungen 100

Seiten

Auswählen des aktiven

Bedienfeldes 21

Auswählen einer Seite 21

Sichern Ihrer

Systemdaten 121

Simulation 118

Simulator

Demo-Modus 118

Quelldateien 118

Sirius-Radio 109

Favoritenliste 109

Liste der Kanäle 109

Sperrungen von Kanälen 110

SL2-Format 86

SLG-Format 86

Software-Upgrade 121

Software-Version 7

Sonar-Log 84

SonicHub 105

Speichern von

Wegpunkten 46

Sperrungen des

Touchscreens 20

SpotlightScan

Kontrast 92

Standby-Modus 20

Startseite 13

Startseiten-Hintergrund 25

Steuerung mit Wendemustern

Autopilot 72

Systemeinstellungen

Datum 59

Koordinatensystem 60

Magnetabweichung 59

T

Tool zum Finden von

Objekten 117

Tools 116

Dateien 117

Einstellungen 116

Finde Objekte 117

Touchscreen

Bedienung 124

Sperrungen 20

Tracks

Einstellungen 53
Neu erstellen 53

V

Verbessern der
Systemleistung 122
Verlängerungslinien 101
Vorbeugende Wartung 120

W

Wegpunkte 46
 Dialogfeld 54
 Alarm-Einstellungen 47
 Bearbeiten 47
 Löschen 47
 Speichern 46
 Verschieben 46
Wegpunkte, Routen und
Tracks
 Exportieren 122
Wireless 18

X

XTE-Limit 59
XTF-Format 86

Z

Zeit-Plots 111
 Auswählen von Daten 111
Ziel-Radius 59



SIMRAD

SIMRAD

GO7

Manual de Usuario

ESPAÑOL



Prólogo

Exención de responsabilidad

Dado que Navico mejora continuamente este producto, nos reservamos el derecho de realizar cambios al producto en cualquier momento. Dichos cambios pueden no aparecer recogidos en esta versión del manual. Póngase en contacto con su distribuidor más cercano si necesita más ayuda.

Es responsabilidad exclusiva del propietario instalar y usar el equipo de manera que no causen accidentes ni daños personales o a la propiedad. El usuario de este producto es el único responsable de seguir las medidas de seguridad para la navegación.

NAVICO HOLDING AS Y SUS FILIALES, SUCURSALES Y AFILIADOS RECHAZAN TODA RESPONSABILIDAD DERIVADA DEL USO DE CUALQUIER TIPO DE ESTE PRODUCTO QUE PUEDA CAUSAR ACCIDENTES, DAÑOS O QUE PUEDA QUEBRANTAR LA LEY.

Idioma principal: este informe, cualquier manual de instrucciones, guías de usuario y otra información relacionada con el producto (Documentación) puede ser traducida a o ha sido traducida de otro idioma (Traducción). En caso de discrepancia con cualquier versión traducida de la Documentación, la versión en lengua inglesa constituirá la versión oficial de la misma.

Este manual representa el producto tal y como era en el momento de la impresión. Navico Holding AS y sus filiales, sucursales y afiliados se reservan el derecho de introducir cambios en las especificaciones sin previo aviso.

Marcas registradas

Lowrance® y Navico® son marcas comerciales registradas de Navico.

Fishing Hot Spots® es una marca comercial registrada de Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® es una marca comercial registrada de Navionics, Inc.

NMEA 2000® es una marca comercial registrada de National Marine Electronics Association.

SiriusXM® es una marca comercial registrada de Sirius XM Radio Inc.

FUSION-Link™ Marine Entertainment Standard™ es una marca comercial registrada de FUSION Electronics Ltd.

Los términos HDMI y High-Definition Multimedia Interface (interfaz multimedia de alta definición), y el logotipo de HDMI son marcas comerciales o marcas comerciales registradas de HDMI Licensing LLC en Estados Unidos y en otros países.

SD™ y microSD™ son marcas comerciales registradas de SD-3C, LLC en Estados Unidos y en otros países, o ambos.

Wi-Fi® es una marca comercial registrada de Wi-Fi Alliance®.

Datos cartográficos adicionales: Copyright© 2012 NSI, Inc.:
Copyright© 2012 por Richardson's Maptech.

Referencias de productos Navico

Este manual puede hacer referencia a los siguientes productos Navico:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Garantía

La tarjeta de garantía se suministra como un documento aparte.

En caso de cualquier duda, consulte el sitio web de la marca de la pantalla o del sistema: simrad-yachting.com.

Declaraciones de cumplimiento de normativas

Este equipo se ha diseñado para su uso en aguas internacionales y en aguas costeras administradas por países de la U.E. y el E.E.E.

La unidad GO7 cumple:

- Directiva 1999/5/CE de equipos radioeléctricos y equipos terminales de telecomunicación (RTTE) de la CE
- Requisitos de los dispositivos de nivel 2 del estándar de 2008 sobre radiocomunicaciones (compatibilidad electromagnética)

La declaración de conformidad correspondiente está disponible en la sección GO7 del siguiente sitio web: simrad-yachting.com.

Acerca de este manual

Este manual es una guía de referencia para el uso del sistema GO7. Asume que todo el equipo está instalado y configurado, y que el sistema está listo para ser usado.

El manual asume que el usuario tiene un conocimiento básico de navegación, terminología y prácticas náuticas.

El texto importante que requiere una atención especial del lector está resaltado del siguiente modo:

→ **Nota:** Usado para atraer la atención del lector a un comentario o información importante.

▲ **Advertencia:** Usado cuando es necesario advertir al personal de que debe actuar con cuidado para evitar lesiones y/o daños a equipos o al personal.

Versión del manual

Este manual se redactó para la versión 1.0 del software GO7. El manual se actualiza continuamente para adaptarse a nuevas versiones de software. La última versión disponible del manual puede descargarse de simrad-yachting.com.

Visualización del manual en la pantalla

El visor de pdf que se incluye en el sistema GO7 permite leer los manuales y otros archivos pdf en la pantalla. Los manuales se pueden descargar de simrad-yachting.com.

Puede leer los manuales desde una tarjeta introducida en el lector de tarjetas o copiarlos a la memoria interna de la unidad.



Utilice las opciones de menú y las teclas en pantalla para desplazarse por el pdf como se describe a continuación:

- Buscar, Ir a página, Ir a página anterior o posterior
Seleccione el botón del panel correspondiente.
- Desplazarse por las páginas
Arrastre el dedo por la pantalla en cualquier dirección.
- Desplazarse por la página
Arrastre el dedo por la pantalla en cualquier dirección.
- Acercar o alejar
Seleccione el botón del panel correspondiente.
Funcionamiento táctil: utilice los gestos para reducir o expandir.
- Salir del visor de pdf
Seleccione **X** en la esquina superior derecha del panel.

Versión de software

Puede consultar la versión de software instalada actualmente en la unidad en el cuadro de diálogo About (Acerca de). Este cuadro de diálogo está disponible en System Settings (Ajustes del sistema).

Para obtener más información sobre cómo actualizar el software, consulte "*Actualizaciones de software*" en la página 120.



Contenido

13 Introducción

- 13 Página de inicio
- 14 Páginas de aplicaciones
- 16 Integración de dispositivos de otros fabricantes
- 17 GoFree Wireless
- 18 Controladores remotos

19 Funcionamiento básico

- 19 Cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema)
- 19 Encendido y apagado del sistema
- 20 Iluminación de la pantalla
- 20 Bloqueo de la pantalla táctil
- 21 Utilización de menús y cuadros de diálogo
- 21 Selección de páginas y paneles
- 22 Uso del cursor en el panel
- 23 Creación de un waypoint de hombre al agua
- 24 Captura de Pantalla

25 Personalización del sistema

- 25 Personalización del fondo de pantalla de la página de inicio
- 25 Ajustar el tamaño del panel
- 26 Adición de nuevas páginas favoritas
- 27 Edición de páginas favoritas
- 27 Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos

29 Cartas

- 29 Panel Carta
- 30 Datos de carta
- 30 Visualización de tipos de cartas duales
- 31 Símbolo de la embarcación
- 31 Escala de la carta
- 31 Desplazamiento por la carta
- 32 Colocación de la embarcación en el panel de carta
- 32 Visualización de información sobre los elementos de la carta
- 33 Uso del cursor en el panel de carta
- 33 Creación de rutas
- 34 Búsqueda de objetos en los paneles de carta
- 34 Cartas en 3D

- 35 Opciones de las cartas de Insight
- 36 Opciones de vista de Insight
- 37 Opciones de las cartas específicas de Navionics
- 37 Ajustes de las cartas de Navionics
- 38 Opciones de vista de Navionics
- 41 Mareas y corrientes de Jeppesen
- 42 Ajustes de carta

45 Waypoints, rutas y tracks

- 45 Waypoints
- 47 Rutas
- 51 Tracks
- 53 Cuadros de diálogos de waypoints, rutas y Tracks

54 Navegación

- 54 Paneles de navegación
- 55 Navegación a la posición del cursor
- 55 Navegación por una ruta
- 56 Navegación con el piloto automático
- 57 Ajustes de navegación

60 Piloto automático

- 60 Navegación segura con piloto automático
- 60 Activación del piloto automático
- 60 Paso del modo automático al gobierno manual
- 61 Indicación del piloto automático en las páginas
- 62 Panel del piloto automático
- 63 Descripción general de los modos
- 64 Modo En espera
- 65 Non-Follow Up (NFU, gobierno asistido)
- 65 Modo FU
- 65 Modo AUTO (compás automático)
- 67 Modo NoDeriva
- 67 Modo NAV
- 69 Modo VIENTO
- 72 Modo Nav Viento
- 72 Gobierno por patrón de giro
- 75 Uso del GO7 en un sistema AP24/AP28
- 76 Uso del piloto automático en un sistema EVC
- 76 Ajustes del piloto automático

80 Sonda

- 80 Imagen de Echosounder
- 81 Uso del cursor en el panel de Echosounder
- 82 Visualización del historial de Echosounder
- 83 Configuración de la imagen de Echosounder
- 85 Grabación de los datos del registro
- 87 Ajustes de la Echosounder

89 DownScan

- 89 Imagen de DownScan
- 90 Zoom de la imagen de DownScan
- 90 Uso del cursor en el panel de DownScan
- 91 Visualización del historial de DownScan
- 91 Configuración de la imagen de DownScan

93 AIS

- 93 Símbolos de blancos AIS
- 94 Visualización de la información sobre blancos AIS
- 95 Llamada a una embarcación AIS
- 96 AIS SART
- 97 Alarmas de embarcación
- 98 Ajustes de la embarcación

102 Paneles de instrumentos

- 102 Tableros de control
- 102 Personalización del panel Instruments

104 Audio

- 104 Activación del audio
- 104 Panel de audio
- 107 Configuración del sistema de audio
- 108 Funcionamiento del sistema de audio
- 108 Canales favoritos
- 108 Radio Sirius (solo Norteamérica)

110 Gráficos de tiempo

- 110 Panel de gráfico de tiempo
- 110 Selección de datos

112 Alarmas

- 112 Sistema de alarma
- 112 Tipos de mensajes
- 112 Alarmas individuales
- 112 Alarmas múltiples
- 113 Confirmación de un mensaje
- 113 Cuadro de diálogo Alarmas

115 Herramientas

- 115 Waypoints, rutas, tracks
- 115 Mareas
- 115 Alarmas
- 115 Ajustes
- 116 Embarcaciones
- 116 Sol/Luna
- 116 Viajes
- 116 Archivos
- 116 Buscar

118 Simulador

- 118 Modo Demo
- 118 Archivos fuente del simulador
- 119 Ajustes avanzados del simulador

120 Mantenimiento

- 120 Mantenimiento preventivo
- 120 Limpieza de la pantalla de la unidad
- 120 Limpieza de la cubierta del lector de tarjetas
- 120 Verificación de los conectores
- 120 Actualizaciones de software
- 121 Copia de seguridad de los datos del sistema

123 Funcionamiento de la pantalla táctil

1

Introducción

Página de inicio

Para acceder a la **página de inicio** desde cualquier operación, pulse la tecla **Home** (Inicio) en la esquina superior izquierda de un panel.

☰ HOME



1 Herramientas

Seleccione un botón para acceder a los cuadros de diálogo utilizados para realizar una tarea o para explorar la información almacenada.

2 Aplicaciones

Seleccione un botón para mostrar la aplicación como un panel de página completa. Mantenga pulsado un botón para mostrar las opciones de página dividida preconfigurada de la aplicación.

3 Botón Cerrar

Selecciónelo para salir de la página de inicio y volver a la página activa anterior.

4 Favoritos

Seleccione un botón para mostrar la combinación de paneles.

Mantenga pulsado un botón de favorito para acceder al modo de edición del panel de favoritos.

5 Botón de hombre al agua (MOB)

Selecciónelo para guardar el waypoint de hombre al agua (MOB) en la posición actual de la embarcación.

Páginas de aplicaciones



Todas las aplicaciones conectadas al sistema se presentan en paneles. La aplicación puede presentarse como página única o en combinación con otros paneles en una página con varios paneles. Se puede acceder a todas las páginas de aplicaciones desde la **página de inicio**.

1 Panel de aplicación

2 Barra de instrumentos

Información de la navegación y los sensores. El usuario puede desactivar y configurar la barra.

3 Cuadro de diálogo Controles del sistema

Acceso rápido a los ajustes básicos del sistema. Muestre el cuadro de diálogo pulsando brevemente la tecla de **encendido** o deslizando el dedo desde la parte superior de la pantalla hacia abajo.

4 Barra de estado

5 Cuadro de diálogo

Información para el usuario o introducción de datos del usuario.

6 Mensaje de alarma

Se muestra si se producen situaciones peligrosas o fallos en el sistema.

7 Menú

Menú específico del panel.

Mostrar el menú seleccionando el botón del panel **MENU** (Menú).

Páginas divididas

Puede tener hasta cuatro paneles en cada página.



Página con 2 paneles



Página con 3 paneles



Página con 4 paneles

El tamaño de los paneles de una página dividida se puede ajustar en el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

→ **Nota:** Las funciones de Mercury, si están activadas, no permiten páginas divididas.

Páginas divididas preconfiguradas

Cada aplicación de pantalla completa tiene varias páginas divididas preconfiguradas, que muestran la aplicación seleccionada con cada uno de los otros paneles.

→ **Nota:** El número de páginas de división preconfiguradas no se puede modificar y no es posible personalizar o eliminar las páginas.

Para acceder a una página dividida preconfigurada, mantenga pulsado el botón del panel principal.



Páginas favoritas

Todas las páginas favoritas preconfiguradas se pueden modificar y eliminar, y puede crear su propia página. Puede tener un total de 12 páginas favoritas.

Para obtener más información, consulte "*Adición de nuevas páginas favoritas*" en la página 26.

Integración de dispositivos de otros fabricantes

Se pueden conectar varios dispositivos de otros fabricantes al sistema GO7. Las aplicaciones se muestran en paneles independientes o se integran con otros paneles.

El sistema debería identificar automáticamente un dispositivo conectado a la red NMEA 2000. De no ser así, active la función desde las opciones avanzadas del cuadro de diálogo Ajustes Sistema.

El dispositivo de otro fabricante funciona mediante el uso de menús y cuadros de diálogos, como en otros paneles.

Este manual no incluye instrucciones de funcionamiento específicas para dispositivos de otros fabricantes. Para conocer las características y funciones, consulte la documentación que se suministra con los dispositivos de otros fabricantes.

Integración con VesselView de Mercury

Es posible interactuar con la pantalla de datos SmartCraft VesselView de Mercury a través de la unidad GO7 cuando hay un dispositivo pasarela VesselView 7 o VesselView 4 en la red NMEA 2000.

Cuando el dispositivo está disponible, aparece un icono de Mercury en la página de **inicio**.



Integración con FUSION-Link

Los dispositivos FUSION-Link conectados a la red NMEA 2000 pueden controlarse desde el sistema GO7.

Los dispositivos FUSION-Link aparecen como fuentes adicionales al utilizar la función de audio. No hay iconos adicionales disponibles.

Consulte "*Audio*" en la página 104 para obtener más información.



Integración con CZone de BEP

El GO7 se integra con el sistema CZone de BEP que se utiliza para controlar y vigilar el sistema de distribución de la alimentación eléctrica de la embarcación.

El icono CZone está disponible en el panel Herramientas de la página de **inicio** cuando el sistema CZone está disponible en la red.

Se suministra un manual adicional con su sistema CZone. Consulte este manual y el de instalación de la unidad GO7 para obtener información sobre cómo instalar y configurar el sistema CZone.

Tablero de control CZone

Cuando se instala y configura CZone, se añade un tablero de control CZone adicional al panel Instruments.

Puede cambiar entre los distintos paneles de instrumentos de un panel seleccionando los símbolos de flecha izquierda y derecha o seleccionando el panel de instrumentos en el menú.

Edición de un tablero de control CZone

Puede personalizar el panel de instrumentos CZone cambiando los datos de cada indicador. Las opciones de edición disponibles dependen del tipo de indicador y las fuentes de datos que están conectadas al sistema.

Para obtener más información, consulte "*Paneles de instrumentos*" en la página 102.

GoFree Wireless

La unidad GO7 incluye una funcionalidad inalámbrica integrada que permite utilizar un dispositivo inalámbrico para ver de forma remota (a través de un teléfono o una tableta) y controlar el sistema (solo a través de una tableta). El sistema se controla desde el dispositivo inalámbrico mediante aplicaciones descargadas de la tienda de aplicaciones correspondiente.

Los procesos de instalación y configuración se describen en el manual de instalación de GO7.

→ **Nota:** Por motivos de seguridad, las funciones de piloto automático y CZone no se pueden controlar desde un dispositivo inalámbrico.

Control del sistema con un dispositivo inalámbrico

Al aceptar el control remoto, la página activa se refleja en el dispositivo inalámbrico.

La imagen del dispositivo inalámbrico incluye teclas multifunción utilizadas para el uso del sistema GO7.

Controladores remotos

Puede conectar un OP40 a la red y controlar de forma remota la unidad GO7.

El controlador remoto se suministra con un manual diferente.



2

Funcionamiento básico

Cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema)

El cuadro de diálogo System Controls (Controles del sistema) permite acceder rápidamente a los ajustes básicos del sistema. Para acceder al cuadro de diálogo, pulse brevemente la tecla de **encendido**. Los iconos que aparecen en el cuadro de diálogo pueden variar. Por ejemplo, la opción ajustar división solo está disponible si está visualizando una página dividida al abrir el cuadro de diálogo **System Controls** (Controles del sistema).



Activación de funciones

Seleccione el icono de la función que desee activar o desactivar. En el caso de las funciones que se pueden activar y desactivar, aparecerá un icono resaltado para indicar que la función está activada, tal como aparece en el icono anterior de la barra de instrumentos.

Encendido y apagado del sistema

Para encender o apagar el sistema, mantenga pulsada la tecla de **encendido**. También puede apagar la unidad desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

Si se suelta la tecla de **encendido** antes de que finalice la operación de apagado, el proceso de apagado queda cancelado.



Primer encendido

La primera vez que se inicia la unidad (o tras un restablecimiento del equipo maestro), el sistema pasa por una secuencia de inicio automática, que incluye la configuración del idioma y la selección de fuente de datos automática.

Puede interrumpir esta secuencia y configurar usted mismo el sistema más tarde.



Modo En espera

En el modo En espera, la sonda y la retroiluminación de la pantalla y de los botones se desactiva para ahorrar energía. El sistema sigue ejecutándose en segundo plano.

Puede seleccionar el modo En espera desde el cuadro de diálogo

Controles del sistema.

Para cambiar del modo En espera al funcionamiento normal, pulse brevemente la tecla de **encendido**.

Iluminación de la pantalla



Brillo

La retroiluminación de la pantalla puede ajustarse en cualquier momento desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

También puede desplazarse por los diferentes niveles de iluminación preestablecidos pulsando varias veces de forma breve la tecla de **encendido**.

Modo nocturno

La opción de modo nocturno optimiza la paleta de colores y la retroiluminación en condiciones de poca luz.

→ **Nota:** Los detalles de la carta pueden ser menos visibles si se ha seleccionado el modo nocturno.

Bloqueo de la pantalla táctil



Puede bloquear temporalmente una pantalla táctil para evitar un funcionamiento accidental del sistema. Bloquee la pantalla táctil cuando aparezcan grandes cantidades de agua en la pantalla, por ejemplo, en condiciones meteorológicas adversas y mar gruesa. Esta función también resulta útil cuando se limpia la pantalla mientras la unidad está encendida.

Puede bloquear la pantalla táctil desde el cuadro de diálogo

Controles del sistema.

Para desactivar la función de bloqueo, pulse brevemente la tecla de **encendido**.

Utilización de menús y cuadros de diálogo

Menús

Puede mostrar un menú de página seleccionando el botón **MENU** que se encuentra en la esquina superior derecha de la página.

- Para activar un elemento de menú y activar o desactivar una opción, selecciónelos.
- Para ajustar un valor de la barra móvil:
 - arrastre la barra móvil, o
 - seleccione los iconos **+** o **-**.

Seleccione la opción de menú **Atrás** para volver al nivel de menú anterior y, a continuación, salir.

Puede salir del menú tocando una zona de la pantalla fuera del área de menú o pulsando el botón **MENU**. Al volver a pulsar el botón **MENU**, el menú se abre en el mismo estado que tenía antes de cerrarse.

El estado del cursor (activo o inactivo) cambiará las opciones del menú.

Selección de páginas y paneles

Selección de una página

- Seleccione un panel de página completa seleccionando el botón de la aplicación correspondiente en la página de **inicio**.
- Seleccione una página favorita seleccionando el botón del elemento favorito correspondiente.
- Seleccione un panel dividido predefinido manteniendo pulsado el icono de la aplicación correspondiente.

Seleccione el panel activo.

En una página con varios paneles, solamente uno de ellos puede estar activo. El panel activo se indica por medio de un contorno.

Solo puede acceder al menú de página de un panel activo.

Para activar un panel, tóquelo.

Uso del cursor en el panel

El cursor se puede utilizar para medir una distancia, para marcar una posición y para seleccionar elementos.

Por defecto, el cursor no se muestra en el panel.

Para colocar el cursor, toque la ubicación que desee en la pantalla.

Si el cursor está activo, se mostrará la ventana de posición del cursor.

Para eliminar el cursor y los elementos del cursor del panel, seleccione la opción de menú **Clear cursor** (Borrar cursor).

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

Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

Función de asistencia del cursor

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección sobre el elemento que desee para mostrar la información del elemento.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.





Medición de distancias

El cursor puede usarse para medir la distancia entre la embarcación y una determinada posición, o entre 2 puntos del panel de carta.

1. Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia.
 2. Inicie la función de medición desde el menú.
 - Los iconos de medición aparecen con una línea dibujada desde el centro de la embarcación hasta la posición del cursor, de manera que la distancia se indica en la ventana de información del cursor.
 3. Puede recolocar los puntos de medición arrastrando el icono siempre que la función de medición esté activa.
- **Nota:** El rumbo siempre se mide desde el icono gris hasta el icono azul.

También puede iniciar la función de medición sin un cursor activo. Ambos iconos de medición se colocan inicialmente en la posición de la embarcación. El icono gris sigue a la embarcación a medida que se mueve, mientras que el icono azul permanece en la posición proporcionada al activar la función.

Para salir de la función de medición, seleccione la opción de menú **Finalizar medición**.

Creación de un waypoint de hombre al agua

Si ocurre una situación de emergencia, puede colocar un waypoint de hombre al agua (MOB) en la posición actual de la embarcación. Para ello, seleccione la tecla **MOB** en la página de **inicio**.

Al activar la función MOB, las siguientes acciones se llevan a cabo de forma automática:

- Se coloca un waypoint de MOB en la posición actual de la embarcación.
- La pantalla cambia a un panel de carta ampliada, centrado en la posición de la embarcación.
- El sistema muestra información de navegación en el waypoint de MOB.

Para situar varios waypoints de hombre al agua (MOB), solo hay que pulsar la tecla **MOB** varias veces. La embarcación sigue mostrando

información de navegación en la marca MOB inicial. La navegación a las siguientes marcas MOB debe realizarse de forma manual.



Cancelar la navegación a MOB

El sistema seguirá mostrando información de navegación para el waypoint de MOB hasta que se cancele la navegación desde el menú.

Eliminación de un waypoint de MOB

1. Seleccione el waypoint de MOB para activarlo.
2. Seleccione el cuadro emergente del waypoint de MOB para mostrar el cuadro de diálogo MOB waypoint (Waypoint de MOB).
3. Seleccione la opción de eliminación en el cuadro de diálogo.

Los waypoint de MOB también se pueden eliminar del menú cuando están activados.

Captura de Pantalla

Debe activar la opción Screen capture (Captura de pantalla) en el cuadro de diálogo System Settings (Ajustes del sistema) para poder realizar una captura de pantalla en una pantalla táctil. Cuando la función está activada, puede realizar una captura de pantalla en una pantalla táctil haciendo doble clic en la barra de título de un cuadro de diálogo abierto, o bien haciendo doble clic en la barra de estado si no hay abierto ningún cuadro de diálogo.

Consulte "*Herramientas*" en la página 115 para obtener información sobre cómo visualizar los archivos.

3

Personalización del sistema

Personalización del fondo de pantalla de la página de inicio

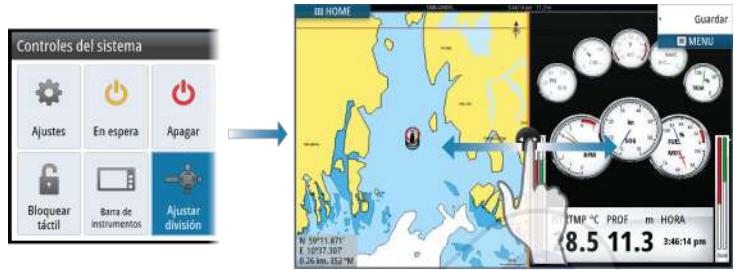
El fondo de pantalla de la página de inicio se puede personalizar. Puede seleccionar una de las imágenes que se incluyen con el sistema, o bien puede utilizar su propia imagen en formato .jpg o .png.

Las imágenes pueden estar disponibles en cualquier ubicación que se muestre en el explorador de archivos. Cuando se elige una imagen como fondo de pantalla, se copia de forma automática en la carpeta de fondo de pantalla.



Ajustar el tamaño del panel

Puede cambiar el tamaño del panel de una página dividida activa. El tamaño del panel puede ajustarse para ambas páginas favoritas y para las páginas divididas predefinidas.



Los cambios se guardan en la página favorita activa o la página dividida.

Adición de nuevas páginas favoritas

1. Seleccione el icono **Nueva** en el panel de favoritos de la **página de inicio** para abrir el cuadro de diálogo del editor de páginas.
2. Arrastre y suelte los iconos de página para configurar una nueva página.
3. Cambie la organización del panel (solo es posible para 2 o 3 paneles), si fuera necesario.
4. Guarde el diseño de la página.

El sistema mostrará la nueva página favorita, y la nueva página se incluirá en la lista de páginas favoritas de la página de **inicio**.



Edición de páginas favoritas

1. Seleccione el icono de edición de un icono favorito para acceder al modo de edición.
 - Seleccione el icono X para eliminar la página.
 - Seleccione el icono de herramientas para mostrar el cuadro de diálogo del editor de páginas.
2. Añada o elimine paneles a través del cuadro de diálogo del editor de páginas.
3. Guarde o descarte sus cambios para salir del modo de edición de favoritos.

Ajuste de la apariencia de la barra de instrumentos

Las fuentes de datos conectadas al sistema pueden verse en la barra de instrumentos.

Puede configurar la barra de instrumentos para mostrar una o dos filas, o seleccionar que se alternen las filas de forma automática.

Puede desactivar la barra de instrumentos desde el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.

→ **Nota:** Esto solo desactiva la barra de instrumentos para la página actual.

Activación o desactivación de la barra de instrumentos

1. Active el cuadro de diálogo **Controles del sistema**.
2. Desactive o active el icono de la barra de instrumentos para activar o desactivar la barra.

Edición del contenido de la barra de instrumentos

1. Seleccione el botón **MENU** para editar el contenido.
2. Seleccione el contenido que desee visualizar.

→ **Nota:** Puede configurar la barra 1 para la página activa o para todas las páginas, excepto las que tengan una configuración local. La barra 2 solo se puede configurar para la página activa.

3. Defina el período de tiempo si desea que se alternen las dos barras de forma automática.

4. Seleccione la opción de edición para cambiar cualquiera de los campos de instrumentos, seguida del campo que desee cambiar.
5. Para guardar los cambios, seleccione en el menú la opción para finalizar la edición.

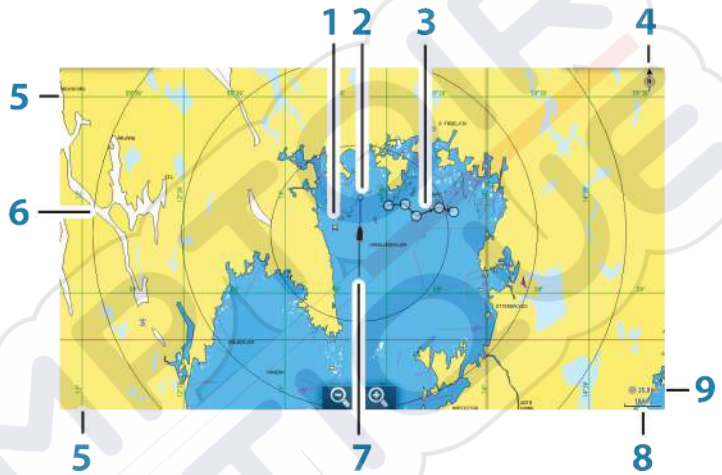


4

Cartas

La función de carta muestra la posición de la embarcación con respecto a tierra y otros objetos de la carta. En el panel de carta puede planificar y navegar por rutas, colocar waypoints y mostrar blancos AIS.

Panel Carta



- 1 Waypoint*
- 2 Embarcación con línea de extensión (la línea de extensión es opcional)
- 3 Ruta*
- 4 Indicador de norte
- 5 Líneas de cuadrícula*
- 6 Anillos de escala*
- 7 Track*
- 8 Escala de carta
- 9 Intervalo de anillos de escala (solo se muestra cuando los anillos de escala están activados)

* Elementos de carta opcionales. Las imágenes opcionales se desactivan y activan de forma individual desde el cuadro de diálogo Chart settings (Ajustes de carta).

Datos de carta

El sistema se proporciona con distintas cartografías integradas en función de la región.

Todas las unidades admiten cartas de Insight de Navico, incluido Insight Genesis. El sistema también admite Navionics Gold, Platinum + y Navionics+ y C-MAP MAX-N/MAX-N+ de Jeppesen, además de contenido creado por diversos proveedores cartográficos externos en formato AT5. Si desea consultar la selección completa de cartas disponibles, visite insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com o navionics.com.

→ **Nota:** El sistema no cambia a la cartografía integrada de forma automática si se retira la tarjeta de cartas. Se mostrará una carta de baja resolución hasta que vuelva a insertar la tarjeta o cambie a la cartografía integrada de forma manual.

Visualización de tipos de cartas duales

Si dispone de distintos tipos de cartas, integradas o en la ranura de tarjeta, podrá visualizar dos tipos de carta distintos de forma simultánea en una pantalla con dos paneles de carta.

Para seleccionar un panel de carta dual, mantenga pulsado el botón de la aplicación Carta, que se encuentra en la **página de inicio**, o cree una página favorita con dos paneles de carta.



Selección del tipo de carta

Puede especificar el tipo de carta en el panel Chart (Carta) seleccionando uno de los tipos de carta disponibles en las opciones de menú Chart source (Fuente de carta). Si dispone de varios paneles de carta, el tipo de carta se establece de forma individual para cada panel de carta. Active uno de los paneles de carta y, a continuación, seleccione uno de los tipos de carta disponibles en las opciones de menú Chart source (Fuente de carta). Repita el proceso para el segundo panel de carta y seleccione un tipo de carta alternativo para este panel.

→ **Nota:** Para mostrar cartas que no sean Navionics, debe seleccionarse el tipo de carta Insight.

Si dispone de cartas idénticas, integradas o en la ranura de la tarjeta, el sistema selecciona automáticamente la carta con más información de su región.



Símbolo de la embarcación

Si la unidad GO7 dispone de una posición GPS válida, el símbolo de la embarcación indicará la posición de la embarcación. Si no existe ninguna posición GPS disponible, el símbolo de la embarcación incluirá un signo de interrogación.

Escala de la carta



Utilice los iconos del panel de zoom para acercar o alejar la carta, o bien utilice los dedos para reducir (alejar) y expandir (acercar) el zoom.

La escala de la carta y el intervalo de los anillos de escala (si están activados) se muestran en la esquina inferior derecha del panel de carta.

Desplazamiento por la carta

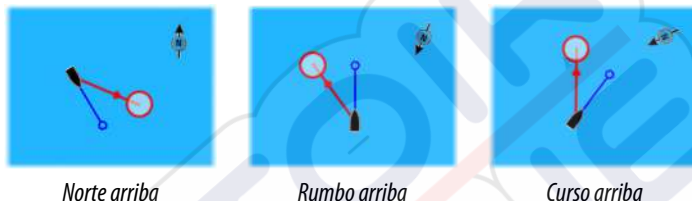
Puede mover la carta en cualquier dirección arrastrando el dedo por la pantalla.

Seleccione la opción de menú **Clear cursor** (Borrar cursor) para eliminar el cursor y la ventana del cursor del panel. Esto también centra la carta en la posición de la embarcación.

Colocación de la embarcación en el panel de carta

Orientación de la carta

Existen varias opciones disponibles para girar la carta en el panel. El símbolo de orientación de la carta, que aparece en la esquina superior derecha del panel, indica la dirección norte.



Norte arriba

Rumbo arriba

Curso arriba

Norte arriba

Muestra la carta con el norte hacia arriba.

Rumbo arriba

Muestra la carta con el rumbo de la embarcación dirigido hacia arriba. La información de rumbo se obtiene de un compás. Si no hay información de rumbo disponible, se utiliza el sistema COG del GPS.

Curso arriba

Gira la carta en la dirección del siguiente waypoint al navegar por una ruta o hacia un waypoint. Si no está navegando, se usará la orientación de rumbo arriba hasta que se inicie la navegación.

Vista avanzada

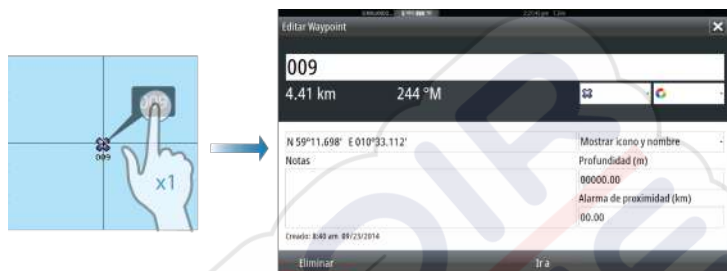
Acerque el icono de la embarcación a la parte inferior de la pantalla para poder ampliar la vista avanzada.

Visualización de información sobre los elementos de la carta

Al seleccionar un elemento de la carta, un waypoint, una ruta o un blanco, se muestra información básica del elemento seleccionado. Seleccione el cuadro emergente del elemento de la carta para mostrar toda la información disponible para ese elemento. También

puede activar el cuadro de diálogo de información detallada desde el menú.

- **Nota:** Para ver la información básica de los elementos, debe activarse la opción de información emergente en los ajustes de carta.



Uso del cursor en el panel de carta

Por defecto, el cursor no se muestra en el panel de carta.

Al activar el cursor, se muestra la ventana de posición del cursor. Si el cursor está activo, la carta no se desplazará ni girará para seguir a la embarcación.

Seleccione la opción de menú **Borrar cursor** para retirar el cursor y la ventana del cursor del panel. De esta manera también se centra la carta en la posición de la embarcación.

Seleccione la opción de menú **Reiniciar cursor** para que el cursor se muestre en su ubicación anterior. Las opciones **Borrar cursor** y **Reiniciar cursor** son funciones útiles para alternar entre la ubicación actual de la embarcación y la posición del cursor.

Creación de rutas

Puede crear rutas en el panel de carta del siguiente modo.

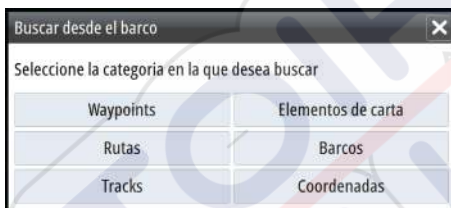
1. Coloque el cursor en el panel de carta.
2. Seleccione **Nueva** y **Nueva Ruta** en el menú.
3. Toque el panel de carta para ubicar el primer punto de la ruta.
4. Siga colocando el resto de puntos de ruta.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.

- **Nota:** Para obtener más información, consulte "Waypoints, rutas y tracks" en la página 53.

Búsqueda de objetos en los paneles de carta

Puede buscar otras embarcaciones o varios elementos de la carta desde un panel de carta.

Active el cursor en el panel para buscar desde la posición del cursor. Si el cursor no está activo, el sistema buscará elementos a partir de la posición de la embarcación.



→ **Nota:** Debe contar con una suscripción de paquete de datos SIRIUS para buscar los puntos de repostaje y un receptor AIS conectado para buscar embarcaciones.

Cartas en 3D

La opción 3D muestra una vista tridimensional gráfica de los contornos de la tierra y el mar.

→ **Nota:** Todos los tipos de cartas funcionan en modo 3D, pero sin cartografía en 3D de la zona, la carta se muestra plana.

Si se selecciona la opción de carta en 3D, los iconos Recorrer y Rotar aparecen en el lado derecho del panel de carta.

Desplazamiento por la carta en 3D



Para mover la carta en cualquier dirección, seleccione el icono Recorrer y desplácese en la dirección que desee.

Seleccione la opción de menú **Volver al barco** para detener el desplazamiento y para centrar la carta en la posición de la embarcación.



Control del ángulo de visión

Para controlar el ángulo de visión, seleccione el icono Rotar y desplace el panel de carta.

- Para cambiar la dirección que está viendo, desplácelo en horizontal.
- Para cambiar el ángulo de inclinación de la vista, desplácelo en vertical.

→ **Nota:** Si se ha centrado en la posición de la embarcación, solo se puede ajustar el ángulo de inclinación. La dirección de la vista se controla mediante el ajuste de orientación de la carta. Consulte "*Colocación de la embarcación en el panel de carta*" en la página 32.

Zoom en un carta en 3D

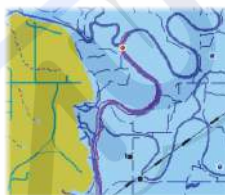
Acerque y aleje una carta en 3D con los botones de zoom (+ o -), o utilice los dedos para ampliar y reducir la imagen.

Opciones de las cartas de Insight

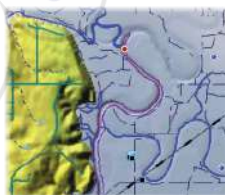
Las opciones Orientation (Orientación), Look ahead (Vista avanzada), 3D y Chart source (Fuente de la carta) (descritas anteriormente en esta sección) son comunes a todos los tipos de cartas.

Estilo de imagen de la carta

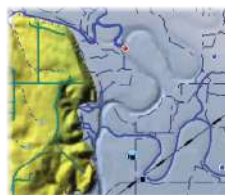
Las cartas se pueden mostrar en tres estilos de imagen.



Modalidad de mapa en 2D



Relieve



Sin contornos

Opciones de vista de Insight



Chart detail (Detalles de carta)

- **Full** (Todo)
Toda la información disponible de la carta en uso.
- **Medium** (Intermedio)
Nivel mínimo de información suficiente para la navegación.
- **Low** (Bajo)
El nivel básico de información que no puede eliminarse. Incluye información requerida en todas las áreas geográficas. No es suficiente para una navegación segura.

Categorías de cartas de Insight

Las cartas de Insight comprenden varias categorías y subcategorías que pueden activarse y desactivarse individualmente en función de la información que desee ver.



Exageración de tierra y Exageración de agua

Ajustes gráficos disponibles solo en modo 3D. La exageración es un multiplicador aplicado a la altura mostrada de colinas y depresiones en agua para hacer que parezcan más altas o más profundas.

Opciones de las cartas específicas de Navionics



Las opciones Orientation (Orientación), Look ahead (Vista avanzada), 3D y Chart source (Fuente de la carta) (descritas anteriormente en esta sección) son comunes a todos los tipos de cartas.

Community edits (Revisiones de Community)

Activa la capa de la carta e incluye las revisiones de Navionics. Se trata de información y revisiones proporcionadas por los usuarios y cargadas por ellos mismos a Navionics Community, que ahora están disponibles en las cartas de Navionics.

Para obtener más información, consulte la información sobre Navionics proporcionada con su carta o el sitio web de Navionics: www.navionics.com.

Ajustes de las cartas de Navionics

Áreas fondo coloreadas

Opción utilizada para mostrar las distintas profundidades en tonos de color azul.



Anotación

Determina qué información de área (por ejemplo, nombres de lugares o notas de área) está disponible en la pantalla.

Tipo presentación

Proporciona información de carta marítima (por ejemplo, símbolos, colores y nomenclatura) para el tipo de presentación internacional y el norteamericano.

Detalles de carta

Proporciona distintos niveles de información sobre la capa geográfica.

Prof. Seguridad

Las cartas de Navionics usan diferentes tonos de azul para distinguir las aguas superficiales de las profundas.

La profundidad de seguridad se basa en un límite seleccionado, en el que no se marca la profundidad con tonos azules.

→ **Nota:** La base de datos integrada de Navionics contiene datos hasta una profundidad de 20 metros a partir de la cual todas las zonas son blancas.

Contornos Profundidad

Determina qué contornos pueden verse en la carta hasta llegar al valor de la profundidad de seguridad seleccionado.

Nivel Filtro Rocas

Oculta la identificación de las rocas en la carta por debajo de una profundidad determinada.

Esta función le ayuda a reducir la información innecesaria que se muestra en la carta en zonas donde haya una gran cantidad de rocas en profundidades muy por debajo del calado de su embarcación.

Opciones de vista de Navionics

Sombreado de la carta

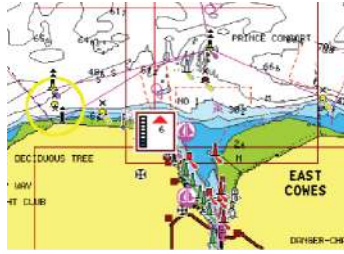
Con la función de sombreado se añade información del terreno a la carta.

Iconos de mareas y corrientes dinámicas de Navionics

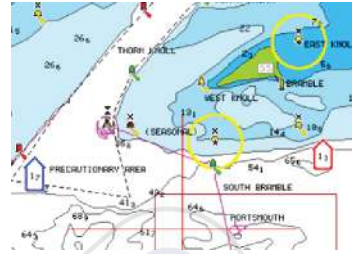
Muestra mareas y corrientes con una escala y una flecha, en lugar de los iconos de rombo empleados con la información de mareas y corrientes estáticas.

Los datos de mareas y corrientes disponibles en las cartas de Navionics están relacionados con una fecha y una hora específicas. En el sistema, las flechas y los indicadores se desplazan y muestran la evolución del movimiento de las mareas y las corrientes.





Información de mareas dinámica



Información de corrientes dinámica

Se usan los siguientes iconos y símbolos:



Velocidad actual

La longitud de la flecha depende de la velocidad y el símbolo gira en función de la dirección del flujo. La velocidad del flujo se muestra en el interior del símbolo de flecha. El símbolo rojo se utiliza cuando la velocidad actual está aumentando y el símbolo azul cuando está disminuyendo.



Nivel de la marea

La escala tiene 8 niveles y se establecen en función del valor máximo o mínimo absoluto del día en cuestión. La flecha roja se utiliza cuando sube la marea y la flecha azul cuando baja.



Nota: Todos los valores numéricos se muestran en las unidades del sistema correspondientes (unidades de medida) establecidas por el usuario.

Vista sencilla

Función de ampliación que aumenta el tamaño de los elementos y del texto de la carta.



Nota: En la carta no existe ningún elemento que indique que esta función está activa.

Photo overlay (Superponer fotos)

Esta opción permite ver imágenes fotográficas por satélite de un área como una capa superpuesta sobre la carta. La disponibilidad de este tipo de fotos está limitada a ciertas regiones y versiones de la cartografía.

Puede ver las fotografías superpuestas tanto en el modo de 2D como en el de 3D.



Sin fotografía superpuesta

*Con fotografía superpuesta
(solo tierra)*

*Fotografía superpuesta
completa*

Transparencia de fotos

La opción Transparencia fotos permite seleccionar la opacidad de las fotografías superpuestas. Con el ajuste de transparencia mínima, los detalles de la carta quedan prácticamente ocultos por la fotografía.



Transparencia mínima



Transparencia máxima

Función Fish 'N Chip de Navionics

El sistema admite la función de cartas Fish 'N Chip de Navionics (solo EE. UU.).

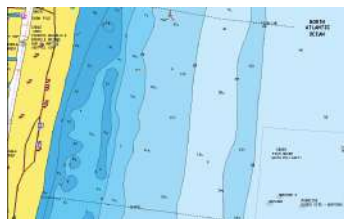
Para obtener más información, visite www.navionics.com.

Destacar escala profundidad

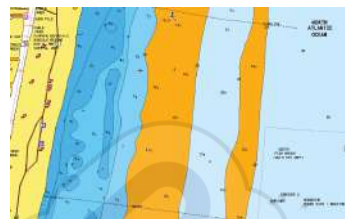
Seleccione una escala de profundidades a las que Navionics proporciona un color distinto.

Esto le permite destacar una escala específica de profundidades para la pesca. La escala es tan precisa como lo son los datos de la carta. Por lo tanto, si la carta solo contiene intervalos de 5 metros

para las líneas de contorno, se sombrea la línea de contorno más próxima que está disponible.



Sin Destacar escala de profundidad



Con Destacar escala de profundidad (de 6 a 12 m)

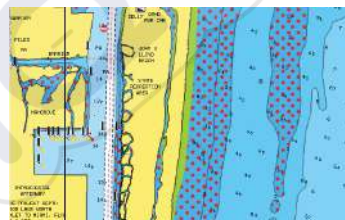
Destacar aguas someras

Destaca las zonas de aguas someras.

Esta función le permite destacar zonas de agua entre 0 m y el nivel de profundidad seleccionado (hasta 10 metros/30 pies).



Sin aguas someras destacadas



Con aguas someras destacadas: de 0 a 3 m

Mareas y corrientes de Jeppesen

El sistema puede mostrar mareas y corrientes de Jeppesen. Con esta información, es posible predecir la hora, el nivel, la dirección y la fuerza de las corrientes y las mareas. Es una herramienta importante para la planificación y navegación de un viaje.

En los niveles de zoom de gran alcance, las mareas y las corrientes se muestran como un cuadrado que contiene la letra **T** (mareas) o **C** (corriente). Al seleccionar uno de los iconos, se muestra la información sobre mareas y corrientes de esa ubicación.

Para ver datos dinámicos de las corrientes, amplíe a un nivel de zoom de una milla náutica. A ese nivel, el icono Corriente cambia a un icono dinámico animado que muestra la velocidad y la dirección

de la corriente. Los iconos dinámicos son de color negro (superior a 6 nudos), rojo (superior a 2 nudos e inferior o igual a 6 nudos), amarillo (superior a 1 nudo e inferior o igual a 2 nudos) o verde (igual o inferior a 1 nudo), en función de la corriente en dicha ubicación.

Si no hay ninguna corriente (0 nudos), se indicará mediante un cuadrado blanco.

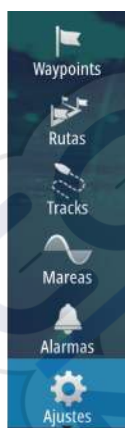


Iconos estáticos de corrientes y mareas

Iconos dinámicos de corrientes

Ajustes de carta

Las opciones de ajustes y visualización especificadas en la página de ajustes de carta son comunes a todos los paneles de carta.



Selección barco 3D

Determina qué icono se utilizará en las cartas en 3D.

Ajustes de barco

Los ajustes de barco se utilizan para calcular una ruta automática. Deben introducirse también los valores de calado, manga y altura del barco para utilizar las funciones Easy Routing y Autorouting.

Anillos de Escala

Estos anillos pueden ser útiles para presentar la distancia desde la embarcación a otros objetos de la carta.

El sistema establece la escala automáticamente en función de la escala de la carta.

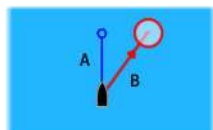
Líneas de extensión

A: rumbo

B: Rumbo sobre fondo (COG)

Las longitudes de las líneas de extensión se establecen como distancias fijas o para indicar la distancia recorrida por la embarcación en el periodo de tiempo seleccionado. Si no se activan opciones para la embarcación, no se mostrarán líneas de extensión para su embarcación.

El rumbo de su embarcación se obtiene de la información del sensor de rumbo activo y el COG se basa en la información del sensor GPS activo.



Sincronizar carta 2D/3D

Enlaza la posición mostrada en una carta con la posición mostrada en otra carta cuando la carta 2D y 3D son mostradas a la vez.

Información emergente

Permite seleccionar si se mostrará información básica relativa a los elementos de la carta al seleccionar un elemento.

Líneas de cuadrícula

Permite activar y desactivar la rejilla de fondo de longitud y latitud de la carta.

Waypoints, rutas, Tracks

Permite activar o desactivar la visualización de estos elementos en paneles de carta. También permite abrir los cuadros de diálogos Waypoints, Rutas y Tracks que se pueden utilizar para gestionar dichos elementos.

5

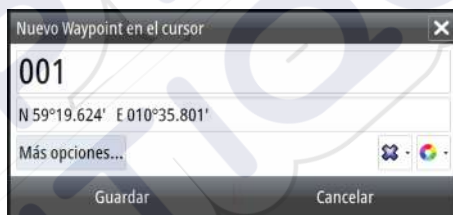
Waypoints, rutas y tracks

Waypoints

Un waypoint es una marca colocada por el usuario en una carta o en una imagen de Echosounder. Cada waypoint tiene una posición exacta con coordenadas de latitud y longitud. Los waypoints ubicados en imágenes de Echosounder ofrecen un valor de profundidad, además de la información de posición. Los waypoints se utilizan para marcar una posición a la que luego puede querer regresar. Dos o más waypoints pueden además combinarse para crear una ruta.

Almacenamiento de waypoints

Puede guardar un waypoint en una ubicación seleccionada colocando el cursor en el panel y, a continuación, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.



En los paneles Chart (Carta) y Nav (Navegación), puede guardar un waypoint en la posición actual de la embarcación, cuando el cursor no está activo, seleccionando la opción New waypoint (Nuevo waypoint) en el menú.

Desplazamiento de un waypoint

1. Seleccione el waypoint que desea mover.
 - El icono de waypoint se expande e indica que está activo.
2. Active el menú y seleccione el waypoint en el menú.
3. Seleccione la opción de mover.
4. Seleccione la nueva posición del waypoint.
5. Seleccione Finish (Finalizar) en el menú.

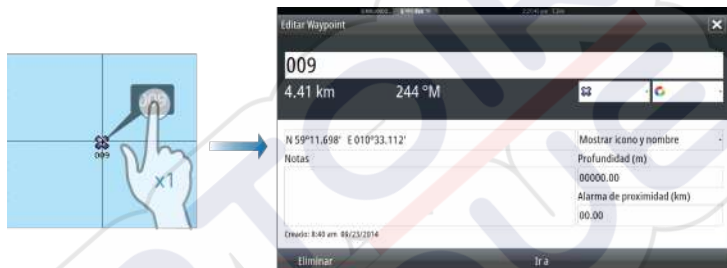
El waypoint se guarda de forma automática en la nueva posición.

Edición de un waypoint

Puede editar toda la información sobre un waypoint desde el cuadro de diálogo **Editar Waypoint**.

El cuadro de diálogo se activa seleccionando el cuadro emergente del waypoint o desde el menú una vez que el waypoint se ha activado.

También se puede acceder al cuadro de diálogo desde la herramienta Waypoints, que se encuentra en la **página de inicio**.



Eliminación de un waypoint

Puede eliminar un waypoint desde el cuadro de diálogo **Edit Waypoint** (Editar waypoint) o seleccionando la opción de menú **Delete** (Eliminar) cuando el waypoint esté activado.

También puede eliminar waypoints desde la herramienta Waypoints en la **página de inicio**.

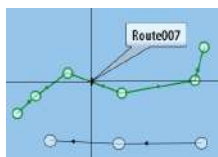
Puede eliminar waypoints de MOB de la misma forma.

Ajustes de la alarma de waypoints

Puede establecer un radio de alarma para cada waypoint individual que cree. La alarma se establece en el cuadro de diálogo **Editar Waypoint**.

→ **Nota:** Para que suene una alarma cuando la embarcación alcance el radio establecido, la alarma del radio de waypoint debe activarse en el cuadro de diálogo Alarm (Alarma). Para más información, consulte "*Cuadro de diálogo Alarms (Alarmas)*" en la página 113.

Rutas



Una ruta se compone de una serie de waypoints introducidos en el orden en que se desea navegar hacia ellos.

Al seleccionar una ruta en el panel de carta, se vuelve de color verde y se muestra el nombre de la ruta.

El sistema incluye compatibilidad con Autorouting de Navionics e Easy Routing de Jeppesen. Esta función sugiere de forma automática puntos de ruta entre el primer punto de ruta y el último de una ruta, o entre los puntos de ruta seleccionados en una ruta compleja. Puede utilizar la función cuando cree una nueva ruta o para editar rutas que ya están guardadas.

Creación de una nueva ruta en el panel de carta

1. Active el cursor en el panel de carta.
2. Seleccione la opción de ruta nueva en el menú.
3. Coloque el primer waypoint en el panel de carta.
4. Siga colocando nuevos puntos de ruta en el panel de carta hasta que la ruta esté completa.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.

Edición de una ruta desde el panel de carta

1. Seleccione la ruta para activarla.
2. Seleccione la opción de edición de ruta en el menú.
3. Coloque el nuevo punto de ruta en el panel de carta.
 - Si establece un nuevo punto de ruta en una etapa, se añadirá un nuevo punto entre los puntos de ruta existentes.
 - Si establece el nuevo punto de ruta fuera de la ruta, el nuevo punto de ruta se añadirá después del último punto de la ruta.
4. Arrastre el punto de ruta para moverlo a la nueva posición.
5. Para guardar la ruta, seleccione la opción de guardar en el menú.



Nota: El menú cambia en función de la opción de edición seleccionada. Todas las ediciones se confirman o cancelan desde el menú.

Borrado de una ruta

Puede eliminar una ruta seleccionando la opción de menú **Delete** (Eliminar) cuando la ruta está activada. También puede eliminar rutas con la herramienta de rutas en la **página de inicio**.

Autorouting e Easy Routing

Las opciones Easy Routing y Autorouting sugieren nuevas posiciones de puntos de ruta, según la información del mapa y el tamaño del barco. Antes de poder empezar a utilizar esta función, deben introducirse los valores de calado, manga y altura del barco en el sistema. El cuadro de diálogo de ajustes del barco se mostrará de forma automática si falta la información al iniciar la función.

- **Nota:** Las unidades GO7 destinadas a la venta en la región de EE. UU. no disponen de las funciones Autorouting ni Easy Routing. Las funciones Easy Routing y Autorouting se desactivarán en todas las unidades de otras regiones si se utilizan en aguas territoriales estadounidenses.
 - **Nota:** No es posible iniciar las funciones Easy Routing y Autorouting si uno de los puntos de ruta se encuentra en una zona no segura. Aparecerá un cuadro de diálogo de advertencia y tendrá que mover los puntos de ruta en cuestión a una zona segura para poder iniciar las funciones.
 - **Nota:** Si no dispone de una cartografía compatible, las opciones de menú Easy Routing y Autorouting no estarán disponibles. Entre la cartografía compatible se incluye CMAP MAX-N+ de Jeppesen, Navionics+ y Navionics Platinum. Si desea consultar la selección completa de cartas disponibles, visite insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com o navionics.com.
1. Coloque al menos dos puntos de ruta en una nueva ruta, o bien abra una ruta existente para editarla.
 2. Seleccione **Autorouting**, seguido de:
 - **Ruta entera**, si desea que el sistema añada puntos de ruta nuevos entre el primer punto de ruta y el último de la ruta abierta.
 - **Selección**, si desea seleccionar manualmente los puntos de ruta que definen los límites de ruta automática y, a continuación, seleccionar los puntos de ruta

correspondientes. Los puntos de ruta seleccionados serán de color rojo. Solo se pueden seleccionar dos puntos de ruta y el sistema descartará cualquier punto de ruta entre los puntos inicial y final seleccionados.

3. Seleccione **Aceptar** para iniciar la ruta automática.
 - Una vez que se haya completado la ruta automática, la ruta aparecerá en modo de previsualización y las etapas estarán codificadas por colores para indicar las zonas seguras y no seguras. Navionics marca las zonas no seguras en color rojo y las seguras, en color verde. C-MAP marca las zonas no seguras en color rojo, las peligrosas, en color amarillo, y las seguras, en color verde.
4. Cuando la ruta esté en modo de previsualización, mueva cualquier punto de ruta, si es necesario.
5. Seleccione **Mantener** para aceptar las posiciones de los puntos de ruta.
6. Finalmente, repita los pasos 2 (**Selección**) y 3 si desea que el sistema coloque automáticamente los puntos de ruta de otras partes de la ruta.
7. Seleccione **Guardar** para completar la ruta automática y guardar la ruta.

Ejemplos de Autorouting e Easy Routing

- La opción **Ruta entera** se utiliza cuando se seleccionan los puntos de ruta primero y último.



Puntos de ruta primero y último

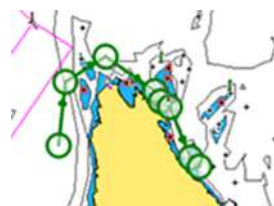


Resultado tras la ruta automática

- La opción **Selección** se utiliza para la parte de ruta automática de una ruta.



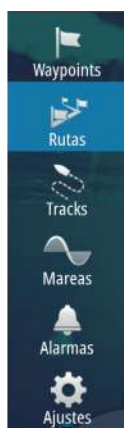
Dos puntos de ruta seleccionados



Resultado tras la ruta automática

Creación de rutas mediante waypoints existentes

Puede crear una ruta nueva combinando los waypoints existentes desde el cuadro de diálogo **Rutas**. El cuadro de diálogo se activa mediante la herramienta **Rutas** de la página de **inicio**.



Conversión de Tracks en rutas

Puede convertir un track en una ruta desde el cuadro de diálogo Edit Track (Editar track). Para activar el cuadro de diálogo, es necesario activar el track y, a continuación, seleccionar el cuadro emergente del track o seleccionar las opciones de información del menú.

Al cuadro de diálogo Edit Tracks (Editar track) también se puede acceder a través de la herramienta Tracks de la página de **inicio**.



Cuadro de diálogo Editar Ruta

Se pueden añadir o quitar puntos de ruta desde el cuadro de diálogo **Editar Ruta**. Este cuadro de diálogo se activa seleccionando el cuadro emergente de una ruta activa o desde el menú.

Al cuadro de diálogo también se puede acceder mediante la herramienta **Rutas** de la página de **inicio**.



Tracks



Los Tracks son una presentación gráfica del recorrido histórico de la embarcación, que permite revisar los puntos a los que se ha navegado. Los Tracks pueden convertirse luego en rutas desde el cuadro de diálogo **Editar**.

El sistema está preconfigurado de fábrica para seguir y trazar automáticamente el movimiento de la embarcación en el panel de carta. El sistema continúa con la grabación del Tracks hasta que la longitud alcanza los puntos máximos. A partir de ese momento, comienza a sobrescribir los puntos más antiguos.

La función de seguimiento automático puede desactivarse desde el cuadro de diálogo Tracks.

Creación de nuevos Tracks

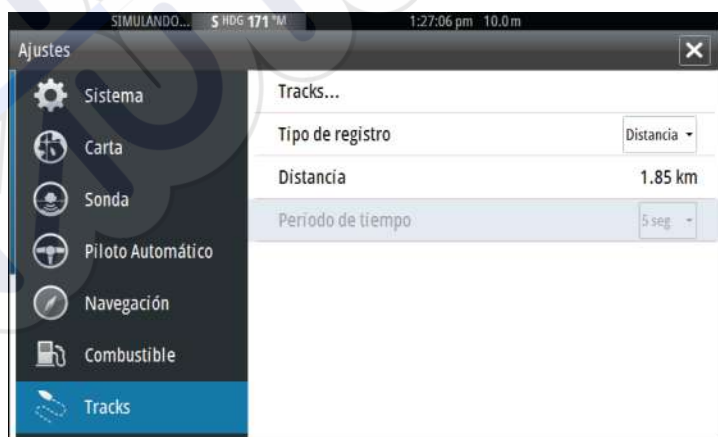
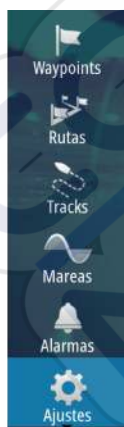
Puede iniciar un nuevo track desde el cuadro de diálogo **Tracks**, que se activa mediante la herramienta **Tracks** de la página de inicio.

Ajustes de los Tracks

Los Tracks se componen de una serie de puntos de conectados por segmentos de línea cuya longitud depende de la frecuencia de registro.

Puede elegir entre ubicar los puntos de track en función de ajustes de tiempo o distancia, o permitir que el sistema coloque un waypoint automáticamente cuando se registre un cambio de rumbo.

→ **Nota:** La opción de Tracks solo estará visible si se ha activado en los ajustes de carta.



6

Navegación

La función de navegación incluida en el sistema permite navegar hasta la posición del cursor, a un waypoint o a lo largo de una ruta predefinida.

Si la función del piloto automático se incluye en el sistema, el piloto automático se puede establecer para dirigir de forma automática la embarcación.

Para obtener información sobre cómo colocar waypoints y crear rutas, consulte *"Waypoints, rutas y tracks"* en la página 45.

Paneles de navegación

Los paneles Nav (Navegación) se pueden usar para mostrar información cuando esté navegando.

Panel Nav



El panel Nav se activa desde la página de inicio, como un panel de página completa o como parte de una página con varios paneles.

- 1 Campos de datos
- 2 Información de la ruta
- 3 Rumbo de la embarcación

4 Rumbo al próximo punto de ruta

5 Línea de rumbo con límite de fuera de rumbo permitido

Al navegar por una ruta, la línea de rumbo muestra el rumbo planeado de un waypoint al siguiente. Al navegar hacia un waypoint (posición del cursor, MOB o posición de latitud/ longitud específica), la línea de rumbo muestra el rumbo planeado desde el punto donde se inició la navegación hasta el waypoint.

6 Símbolo de embarcación

Indica la distancia y orientación relativas al rumbo deseado. Si el XTE (Error de derrota) excede el límite fuera de track definido, se indica con una flecha roja que incluye la distancia desde la línea de track. Consulte "*Límite XTE*" en la página 58.

Campos de datos

El panel Nav ofrece la siguiente información:

DTD	Distancia al destino
SOG	Velocidad sobre el fondo
COG	Rumbo sobre el fondo
TTD	Tiempo al destino

Navegación a la posición del cursor

Puede iniciar la navegación hasta la posición del cursor en cualquier carta o panel de Echosounder.

Coloque el cursor en el destino seleccionado del panel y, a continuación, seleccione la opción **Ir a Cursor** en el menú.

→ **Nota:** La opción de menú **Go to cursor** (Ir a cursor) no está disponible si ya está navegando.

Navegación por una ruta

Puede iniciar la navegación por una ruta desde el panel de carta o desde el cuadro de diálogo **Ruta**.

Cuando se inicia la navegación por la ruta, el menú se amplía y muestra opciones para cancelar la navegación, para omitir un

waypoint o para reiniciar la ruta desde la posición actual de la embarcación.

Inicio de una ruta desde el panel de carta

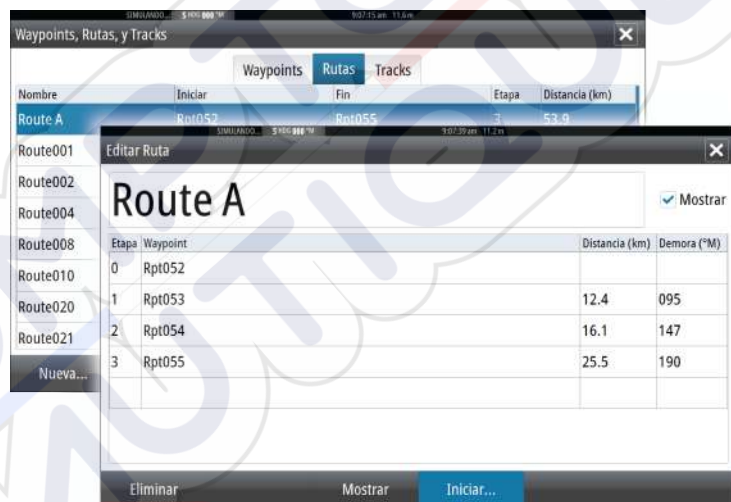
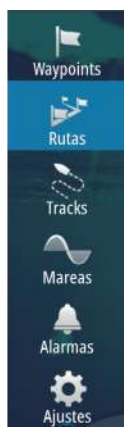
Active una ruta en el panel y, a continuación, seleccione la opción de navegación por la ruta desde el menú.

Puede seleccionar un punto de ruta para iniciar la navegación desde una posición determinada.

Inicio de la navegación por una ruta desde el cuadro de diálogo Ruta

Puede iniciar la navegación desde el cuadro de diálogo **Ruta**, que se activa:

- Seleccionando la herramienta **Ruta** desde la **página de inicio**.
- Seleccionando los detalles de la ruta en el menú.



Cancelar navegación

Durante la navegación, el menú incluye una opción para cancelar la navegación.

Navegación con el piloto automático

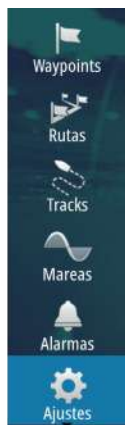
Al iniciar la navegación en un sistema con piloto automático, se le pide que establezca el modo de navegación del piloto automático.



Si decide no activar el piloto automático, este se puede establecer en modo de navegación más adelante desde el controlador del piloto automático.

Para obtener más información sobre las funciones del piloto automático, consulte "*Piloto automático*" en la página 60.

Ajustes de navegación



Método de navegación

Hay distintos métodos disponibles para calcular la distancia y la orientación entre dos puntos cualquiera en una carta.

La ruta ortodrómica es el camino más corto entre dos puntos. Sin embargo, si quiere recorrer dicha ruta, sería difícil realizar un gobierno manual, pues la orientación estaría cambiando constantemente (excepto en caso de norte franco o sur franco, o a lo largo del ecuador).

Las loxodromias son tracks de rumbo constante. Es posible desplazarse entre dos ubicaciones usando el cálculo de loxodromias pero, por lo general, la distancia recorrida será mayor que si se usa la ruta ortodrómica.

Radio de Llegada

Establece un círculo invisible alrededor del waypoint de destino.

Se considera que la embarcación ha llegado al waypoint cuando se encuentra dentro del círculo.

Límite XTE

Este ajuste define hasta qué punto se puede desviar la embarcación de la ruta seleccionada. Si la embarcación traspasa este límite, se activará una alarma.

Alarma de llegada

Si se activa la alarma de llegada, se emite una alarma cuando la embarcación alcanza el waypoint o se encuentra dentro del radio de llegada.

Variación Magnética

La variación magnética es la diferencia entre el rumbo verdadero y el magnético, y tiene su origen en la distinta ubicación del polo norte geográfico y el magnético. Los accidentes del terreno, por ejemplo, depósitos de hierro, también pueden alterar el rumbo magnético.

En el modo automático, el sistema convierte el norte magnético en el norte verdadero. Seleccione el modo manual si desea introducir un valor específico de variación magnética local.

Datum

La mayoría de las cartas impresas tienen el formato WGS84, que también se utiliza en el sistema GO7.

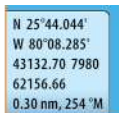
Si las cartas impresas de las que dispone están en otro formato, puede cambiar los ajustes del formato de referencia según sea necesario para que coincidan con las cartas impresas.

Sistema de coordenadas

Es posible utilizar varios sistemas de coordenadas para controlar el formato de las coordenadas de longitud y latitud que se muestran en el panel de carta.

Máscara Loran

Permite el uso del sistema de posicionamiento Máscara Loran.



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

Ajustes Loran

Definen las cadenas Loran (GRI) y la estación preferida para la introducción de waypoints, posición del cursor y panel de posición.

El gráfico de ejemplo muestra una ventana de posición del cursor con información de posición Loran.

Para obtener más información, consulte la documentación del sistema Loran.

7

Piloto automático

Si se ha conectado un procesador de piloto automático AC12N, AC42N o SG05 al sistema, se incluyen las funciones de piloto automático en el sistema.

El piloto automático mantiene el rumbo con precisión en distintas condiciones de mar con movimiento mínimo del timón.

Navegación segura con piloto automático

⚠ Advertencia: El piloto automático es una ayuda de navegación de gran utilidad, pero NO debe considerarse un sustituto de un navegante humano.

Activación del piloto automático

Puede activar el piloto automático desde cualquier panel seleccionando el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos y, a continuación, el modo seleccionado en el **controlador de piloto automático**.



Paso del modo automático al gobierno manual

Puede cambiar el piloto automático al modo de espera desde cualquier modo de funcionamiento automático del cuadro emergente del piloto automático.

Indicación del piloto automático en las páginas



- 1 Indicación del piloto automático en la barra de estado
- 2 Cuadro emergente Piloto automático
- 3 Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos

Indicación del modo de piloto automático en la barra de estado



La barra de estado muestra información del piloto automático siempre que haya un procesador de piloto automático conectado a la red.

Se incluyen iconos si el piloto automático está pasivo o bloqueado por otra unidad de control del piloto automático.

Cuadro emergente del piloto automático

Puede controlar el piloto automático desde el cuadro emergente del piloto automático.

El cuadro emergente se muestra en una posición fija de la página y está disponible para todas las páginas, excepto si se ha activado un panel de piloto automático.

Mientras el cuadro emergente del piloto automático está activo, no puede utilizar el panel en segundo plano ni su menú.

Para quitar el cuadro emergente de una página, seleccione la **X** en la esquina superior derecha. Para volver a activarlo, seleccione el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos.

Los siguientes cuadros emergentes están disponibles:

- El **controlador de piloto automático** indica información sobre el modo activo, el rumbo, el timón y otros datos de gobierno en función del modo de piloto automático activo. Solo pueden hacerse ajustes manuales al rumbo establecido cuando los indicadores de flecha de babor y estribor están iluminados en rojo y verde.
- La **selección del modo** incluye acceso a la selección de patrón de giro.
- **Selección de patrón de giro**



Controlador de piloto automático



Selección del modo



Selección de patrón de giro

Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos

Puede seleccionar mostrar el mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos.

Si el cuadro emergente del piloto automático está desactivado, para activarlo, seleccione el mosaico en la barra de instrumentos.



Panel del piloto automático

El panel del piloto automático se utiliza para mostrar datos de navegación. Se puede mostrar como un panel de pantalla completa o en una página con varios paneles.

El número de campos de datos incluido en el panel del piloto automático depende del tamaño del panel disponible.



Campos de datos

En el panel del piloto automático se utilizan las siguientes abreviaturas:

CTS	Rumbo a gobernar
DTD	Distancia al destino
DTW	Distancia al siguiente waypoint
SOG	Velocidad sobre el fondo
COG	Rumbo sobre el fondo
XTE	Error de derrota (I: Izquierda o D: Derecha)

Descripción general de los modos

El piloto automático ofrece distintos modos de gobierno. El número de modos y las funciones disponibles dentro de cada modo dependen del tipo de embarcación y los dispositivos de entrada disponibles, tal como se indica en esta lista:

- **Standby** (En espera)
Se utiliza cuando la embarcación se gobierna manualmente con el timón. En la pantalla se muestran el ángulo del timón y el compás.
- **NFU**
Gobierno sin seguimiento de la trayectoria en el que el movimiento del timón se controla por medio de las teclas de babor y de estribor en el cuadro emergente del piloto automático, o mediante otra unidad NFU.
- **FU**
Gobierno con seguimiento de la trayectoria en el que el ángulo del timón se define mediante otra unidad FU.
- **AUTO** (Automático)

Se trata de un gobierno automático donde se mantiene el rumbo establecido.

- **Heading capture** (Captura de rumbo)
Anula el giro y utiliza la lectura instantánea del compás como rumbo.
- **Turn patterns** (Patrones de giro)
Mueve la embarcación automáticamente según patrones predefinidos de gobierno de giro.
- **Tacking** (Virada)
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como velero en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Se navega con un ángulo fijo.
- **NoDrift** (Sin deriva)
Gobierna automáticamente la embarcación y la mantiene en una línea recta de rumbo compensando el desvío.
- **Dodging** (Evitar obstáculos)
Vuelve a activar el modo NoDrift (Sin deriva) después de un cambio de rumbo.
- **NAV** (Navegación)
Gobierna la navegación, así como la embarcación hasta un waypoint específico o a través de una ruta.
- **WIND** (Viento)
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como Sail (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Se trata de un gobierno automático donde se cambia el rumbo de la embarcación para mantener un ángulo de viento fijado.
- **Tacking/Gybing** (Virado/Trasluchada)
Solo está disponible si el tipo de embarcación está establecido como velero en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático). Realiza la virada y la trasluchada con ángulo de viento aparente o real como referencia.
- **WIND Nav** (Navegación con viento)
Se trata de un gobierno automático que utiliza los datos de viento y GPS para gobernar la embarcación hasta un waypoint específico o a través de una ruta.

Modo En espera

El modo En espera (STBY) se utiliza cuando el usuario gobierna la embarcación con el timón.

Non-Follow Up (NFU, gobierno asistido)

En el modo NFU se utilizan los botones de flecha de babor y estribor para controlar el timón. El timón se moverá mientras pulse uno de los botones.

- Para activar el modo NFU, seleccione el botón de flecha de babor o estribor en el cuadro emergente cuando el piloto automático esté en modo STBY o FU.

Para volver al modo STBY, seleccione el botón del modo STBY en el cuadro emergente del piloto automático.

Modo FU

- **Nota:** El modo FU solo está disponible si cuenta con una unidad OP40 o similar en el sistema. GO7 no tiene un botón giratorio.

En el modo FU se utiliza el botón giratorio para controlar el ángulo del timón. Pulse el botón giratorio y, a continuación, gírelo para establecer el ángulo del timón. El timón se mueve hasta alcanzar el ángulo establecido y se detiene.

- Puede seleccionar el modo FU desde el cuadro emergente del piloto automático.
- **Nota:** Si el cuadro emergente del piloto automático está cerrado o si hay un cuadro de diálogo de alarma activado en la unidad que controla el piloto automático en el modo FU, el piloto automático cambia de forma automática al modo STBY.

⚠ Advertencia: En el modo FU, no es posible hacerse con el control manual del timón.

Modo AUTO (compás automático)

En el modo AUTO, el piloto automático emite los comandos de timón necesarios para gobernar automáticamente la embarcación en un rumbo establecido.

- Puede seleccionar el modo AUTO desde el cuadro emergente del piloto automático. Cuando se activa el modo, el piloto

automático selecciona el rumbo de la embarcación actual como el rumbo establecido.

Cambio del rumbo establecido en el modo AUTO

Para ajustar el rumbo establecido, utilice los botones de flecha Port/ Starboard (Babor y estribor) en el cuadro emergente del piloto automático, o bien seleccione el mosaico Heading (Rumbo) en el cuadro emergente del piloto automático e introduzca el valor de rumbo que desee.

El rumbo cambia de manera instantánea. El nuevo rumbo se mantiene hasta que se establece un nuevo rumbo.

Captura de rumbo

Cuando la embarcación gira en el modo AUTO, al restablecer de forma instantánea el modo, se activa la función de captura de rumbo. Esta acción cancela automáticamente el giro y la embarcación continúa según el rumbo establecido por el compás en el momento justo en que reactivó el modo.

Virada en modo AUTO

→ **Nota:** La función de virada solo estará disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).



Solo deberá virarse hacia el viento y debe probarse la maniobra en condiciones de mar en calma y poco viento para descubrir cómo se comporta la embarcación. Debido a la gran variedad de embarcaciones (desde barcos de crucero hasta embarcaciones de regata), el comportamiento de cada una es distinto a la hora de realizar viradas.

La virada en modo AUTO es diferente a la virada en modo VIENTO. En el modo AUTO, el ángulo de virada es fijo y está definido por el usuario. Para obtener más detalles, consulte "*Virada en modo VIENTO*" en la página 70.

Puede iniciar la función de virada desde el modo AUTO.

Al seleccionar la dirección de virada, el piloto automático cambia el rumbo actual de acuerdo al ángulo de virada establecido.

Puede interrumpir la operación de virada mientras el cuadro de diálogo de virada esté abierto; solo tiene que seleccionar la

dirección de virada opuesta. Al interrumpir la maniobra, la embarcación regresa al rumbo fijado anteriormente.

Modo NoDeriva

El modo NoDeriva combina el piloto automático y la información de posición del GPS.

En el modo NoDeriva, la embarcación se gobierna a lo largo de una línea de rumbo calculada, en una dirección establecida por el usuario. Si el rumbo de la embarcación se aleja del rumbo original debido a las corrientes o al viento, sigue la línea con un ángulo de deriva.

1. Dirija la embarcación hacia el rumbo deseado.
2. Active el modo NoDeriva. El piloto automático traza una línea de rumbo invisible a partir del rumbo actual desde la posición de la embarcación.

A diferencia de lo que ocurre en el modo AUTO (compás), en este modo el piloto automático utiliza la información de posición para calcular el error de derrota y mantiene el rumbo recto de forma automática.

Puede utilizar los botones de flecha Port/Starboard (Babor/estribor) del cuadro emergente del piloto automático para restablecer la línea de rumbo mientras esté en modo NoDrift (Sin deriva).

Evitación de obstáculos

Si debe evitar un obstáculo en el modo NoDeriva, puede establecer el piloto automático en modo STBY y utilizar la opción de gobierno asistido o el timón hasta que deje atrás el obstáculo.

Si regresa al modo NoDeriva antes de que transcurran 60 segundos, puede continuar en la línea de rumbo anterior.

Si no responde, el cuadro de diálogo desaparece y el piloto automático pasa al modo NoDeriva con el rumbo actual como línea de rumbo.

Modo NAV

▲ Advertencia: El modo **NAV** solo debe usarse en mar abierto.

Puede usar el piloto automático para dirigir la embarcación a la ubicación de un waypoint específico o seguir una ruta predefinida de forma automática. La información de posición recibida del GPS se utiliza para cambiar el rumbo a gobernar, mantener la embarcación dentro de la línea de la ruta y avanzar al waypoint de destino.

→ **Nota:** Para conseguir un gobierno satisfactorio de la navegación, GO7 debe disponer de información de posición válida. La función de gobierno automático debe probarse y validarse antes de entrar en el modo NAV.

Inicio de la navegación automática

Cuando inicie la navegación por una ruta o a un waypoint desde el panel de carta, se le pedirá que establezca el piloto automático en el modo NAV. Si rechaza esta solicitud, puede iniciar el modo NAV desde el menú del modo del piloto automático.

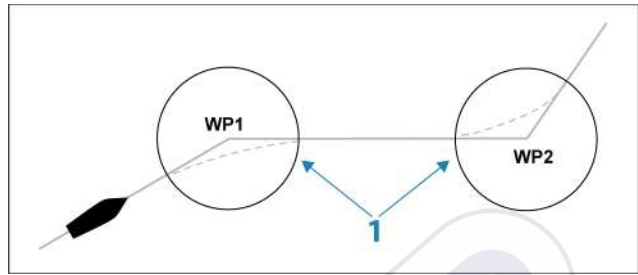
Cuando se inicie el modo NAV, el piloto automático mantendrá la embarcación en la etapa de forma automática.

Cuando la embarcación alcance el círculo de llegada de un punto de ruta, el piloto automático emitirá una advertencia sonora y mostrará un cuadro de diálogo con la nueva información de rumbo. Si el cambio de rumbo requerido para llegar al siguiente waypoint es menor que el límite de cambio de navegación, el piloto automático cambiará el rumbo automáticamente. Si el cambio de rumbo requerido para llegar al siguiente waypoint de una ruta es mayor que el límite establecido, se le pedirá que verifique si el cambio es aceptable.

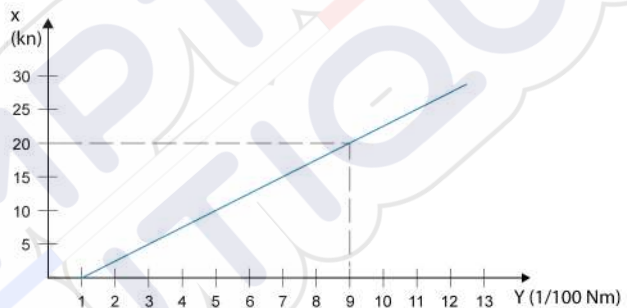
→ **Nota:** Para obtener más información acerca de los ajustes de navegación, consulte "*Ajustes de navegación*" en la página 57.

Círculo de llegada del waypoint

El radio de llegada define el punto en el que se inicia un giro cuando se navega según una ruta establecida.



El círculo de llegada (**1**) debe ajustarse de acuerdo a la velocidad de la embarcación. Cuanto mayor sea la velocidad, mayor deberá ser el círculo. El objetivo es que el piloto automático comience el cambio de rumbo a tiempo para girar con suavidad hacia la etapa siguiente. La figura que aparece a continuación puede usarse para seleccionar el círculo de waypoint apropiado al crear una ruta.



Eje X = Velocidad de la embarcación en nudos

Eje Y = Círculo de llegada, radio en 1/100 nm

Ejemplo: a una velocidad de 20 nudos debe usarse un radio de llegada de 0,09 Nm.

→ **Nota:** La distancia entre dos waypoints cualquiera de una ruta no debe ser menor que el radio del círculo de llegada de un waypoint.

Modo VIENTO

→ **Nota:** El modo WIND (Viento) solo estará disponible si el sistema se ha configurado para la navegación a vela en el

cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).

Antes de iniciar el modo VIENTO, debe verificarse que se dispone de una entrada de datos válida del transductor de viento.

Active el gobierno por viento como se indica a continuación:

1. Ponga el piloto automático en el modo AUTO.
2. Ajuste el rumbo de la embarcación hasta que el ángulo de viento coincida con el ángulo que desea mantener.
3. Seleccione la indicación de modo en el controlador del piloto automático para activar el menú del piloto automático y seleccione el modo VIENTO.

El rumbo a gobernar (CTS) y el ángulo de viento definidos se obtienen del rumbo del compás y el transductor de viento en el momento en que se selecciona el modo VIENTO. A partir de ese momento, el piloto automático cambia el rumbo para mantener el ángulo de viento, pues la dirección del viento puede cambiar.

Virada en modo VIENTO

→ **Nota:** La función de virada solo estará disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático).



Solo deberá virarse hacia el viento y debe probarse la maniobra en condiciones de mar en calma y poco viento para descubrir cómo se comporta la embarcación. Debido a la gran variedad de embarcaciones (desde barcos de crucero hasta embarcaciones de regata), el comportamiento de cada una es distinto a la hora de realizar viradas.

Cuando se navega con viento aparente o real como referencia, es posible realizar la virada en modo VIENTO, a diferencia del modo AUTO. El ángulo de viento real debe ser menor de 90 grados.

La ratio de giro durante la virada viene determinada por el tiempo de virada definido en la configuración de parámetros de navegación a vela. El tiempo de virada también está controlado por la velocidad de la embarcación para evitar la pérdida de velocidad durante la maniobra.

Puede iniciar la función de virada desde el modo VIENTO.

Al iniciar una virada, el piloto automático iguala inmediatamente el ángulo de viento definido en el lado opuesto de la proa.

Se puede interrumpir la operación de virada mientras el cuadro de diálogo de virada esté abierto; solo tiene que seleccionar la dirección de virada opuesta. Al interrumpir la maniobra, la embarcación regresa al rumbo fijado anteriormente.

Trasluchada

Se puede trasluchar cuando el ángulo de viento real es mayor de 120°.

El mejor momento para trasluchar está determinado por la velocidad de la embarcación; debe hacerse tan rápido como sea posible sin perder el control.

Prevención de viradas y trasluchadas

Use el piloto automático con cuidado al navegar de ceñida y empopada.

Si las velas no están trimadas al navegar de ceñida, las fuerzas de viraje de las velas pueden llevar la embarcación hacia el viento. Si la embarcación pasa del ángulo de viento mínimo establecido, el impulso de las velas desaparece repentinamente y se pierde velocidad. La embarcación es entonces más difícil de gobernar, pues el timón es menos eficaz.

La función de prevención de viradas en el modo VIENTO se ha introducido para evitar estas situaciones. Esta función reacciona inmediatamente cuando el ángulo de viento aparente está 5° por debajo del ángulo de viento mínimo establecido, y se comanda más timón.

Al navegar de empopada, es difícil gobernar la embarcación con olas que vienen de costado o de atrás. Las olas pueden hacer virar la embarcación y hacer necesaria una trasluchada, lo que puede ser peligroso tanto para la tripulación como para el mástil.

La función de prevención de trasluchadas se activa cuando el ángulo de viento aparente real pasa de 175° o es opuesto al ángulo de viento definido. Se comanda más timón para evitar una trasluchada.

Las funciones de prevención de viradas y trasluchadas no son suficientes para evitar situaciones peligrosas. Si el efecto del timón o de la unidad de potencia no son los adecuados, puede darse una situación peligrosa. Preste especial atención en estas situaciones.

Modo Nav Viento

En el modo Nav Viento, el piloto automático gobierna la embarcación en función de los datos de viento y de posición.

En este modo, el piloto automático calcula el cambio de rumbo inicial necesario para navegar hacia el waypoint activo y utiliza, además, la dirección actual del viento para realizar el cálculo.

Gobierno por patrón de giro

En el modo AUTO (Automático), el piloto automático incluye una serie de funciones de gobierno por giro automático para embarcaciones a motor.

→ **Nota:** La opción de gobierno por giro no está disponible si el tipo de embarcación se ha establecido como SAIL (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta a punto del piloto automático), en cuyo caso aparecerá la función de virada/trasluchada.



Comienzo de un giro

Puede iniciar el giro seleccionando el icono de giro correspondiente y, a continuación, las opciones de babor o de estribor en el cuadro de diálogo de giro para seleccionar la dirección.

Cancelación del giro

Puede detener el giro desde el cuadro de diálogo del giro.

En cualquier momento durante el giro puede seleccionar el modo STBY (En espera) en el mensaje emergente del piloto automático para volver al modo STBY (En espera) y al gobierno manual.

Variables de giro

Las opciones de gobierno por giro, excepto el giro en C, ofrecen ajustes que pueden definirse antes de comenzar el giro o en cualquier momento durante la maniobra.

U-turn (Giro en U)

Con el giro en U se gira 180°, de modo que la dirección del rumbo nuevo es opuesta a la del fijado.

El ratio de giro es idéntico al ajuste Límite de giro. No puede cambiarse durante el giro.

→ **Nota:** Consulte el manual de instalación de GO7, que está disponible por separado, para obtener información sobre el ajuste Límite de giro.

C-turn (Giro en C)

Gobierna la embarcación en círculo.

La ratio de giro puede ajustarse antes y durante el giro en el cuadro de diálogo correspondiente. Si se aumenta, la embarcación trazará un círculo más pequeño.

Spiral turn (Giro en espiral)

Al realizar un giro en espiral, la embarcación gira en espiral con un radio creciente o decreciente. Debe establecer el radio inicial antes de iniciar el giro y el cambio por giro durante el giro. Si el cambio por giro se establece en cero, la embarcación girará en círculo. Los valores negativos indican un radio decreciente, mientras que los valores positivos indican un radio creciente.

Zigzag turns (Giros en zigzag)

Gobierna la embarcación según un patrón de zigzag.

Al navegar en zigzag, debe fijarse el cambio de rumbo inicial antes de comenzar el giro.

Durante el giro, puede modificar el rumbo principal, el cambio de rumbo y la distancia de las etapas.

Square turn (Giro cuadrado)

Hace que la embarcación gire 90° de forma automática después de recorrer una distancia de etapa definida.

En cualquier momento durante el giro puede cambiar el rumbo principal y la distancia de la etapa hasta que la embarcación realice un nuevo giro de 90°.

Giro en S lento

Hace que la embarcación realice virajes por el rumbo establecido.

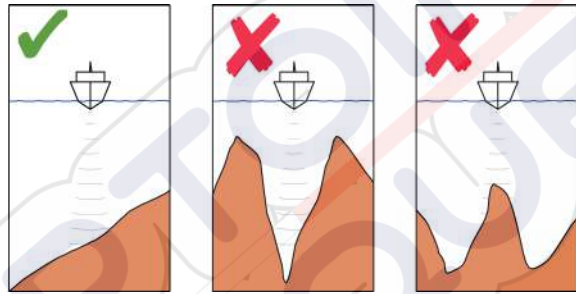
Debe establecer el cambio de rumbo seleccionado antes de comenzar el giro.

Durante el giro, puede modificar el rumbo principal, el cambio de rumbo y el radio de giro a través del cuadro de diálogo del giro.

Seguimiento de contorno de profundidad, DCT™

Si el sistema recibe datos de una Echosounder, el piloto automático puede configurarse para seguir un contorno de profundidad.

⚠ Advertencia: No utilice esta función a menos que el fondo del mar sea adecuado. No la utilice en aguas con rocas y grandes variaciones de profundidad en poca distancia.



Utilice el siguiente procedimiento para activar el gobierno por DCT:

1. Asegúrese de que dispone de información de profundidad en el panel o en un instrumento de profundidad independiente.
2. Dirija la embarcación hacia la profundidad que desea seguir y en la dirección del contorno de profundidad.
3. Active el modo **AUTO** (Automático), seleccione la opción Depth contour steering (Gobierno de contorno de profundidad) y observe la lectura de profundidad.
4. Seleccione la opción de babor o estribor en el cuadro emergente del giro para iniciar el gobierno de contorno de profundidad para seguir la inclinación del fondo a estribor o a babor:

Los siguientes parámetros están disponibles para el seguimiento de contorno de profundidad:

Ganancia profundidad

Este parámetro determina la relación entre el timón comandado y el desvío con respecto al contorno de profundidad seleccionado.

Cuanto mayor es el valor de ganancia de timón, mayor es el uso del timón.

Si el valor es demasiado bajo, lleva bastante tiempo compensar el desvío con respecto al contorno de profundidad establecido y el piloto automático no puede mantener la embarcación en la profundidad seleccionada.

Si el valor es demasiado alto, el desvío aumenta y el gobierno es inestable.

Ángulo transversal de contorno (CCA)

El CCA hace referencia a un ángulo que se agrega o se resta del rumbo fijado.

Permite que la embarcación realice virajes alrededor de la profundidad de referencia con movimientos en S lenta.

Cuanto mayor es el valor de CCA, mayores son los virajes permitidos. Si el valor de CCA se establece en cero, no se realizará ningún viraje lento en S.

Uso del GO7 en un sistema AP24/AP28

Transferencia de comando

Si la unidad GO7 está conectada a un sistema de piloto automático que incluye una unidad de control AP24 o AP28, solo puede haber una unidad de control activa a la vez. Una unidad de control inactiva se indica mediante un cuadrado con una cruz en el cuadro emergente del controlador del piloto automático.

Puede tomar el control de una unidad de control inactiva seleccionando el modo en el cuadro emergente del piloto automático y confirmando el modo activo.

Bloqueo de estaciones remotas

El sistema AP24/AP28 incluye una función de bloqueo remoto que desactiva el control del piloto automático de las demás unidades de control. Una unidad de control bloqueada se indica con un símbolo de llave en el cuadro emergente del piloto automático.

Si se activa la función de bloqueo remoto en una unidad de control AP24/AP28, solo la unidad de control activa mantendrá el control.

No se puede transferir el control a la unidad GO7 ni se pueden utilizar otras unidades de control del piloto automático en el sistema.

Las estaciones remotas sólo pueden desbloquearse desde la unidad AP24/AP28 que tiene el control.



Uso del piloto automático en un sistema EVC

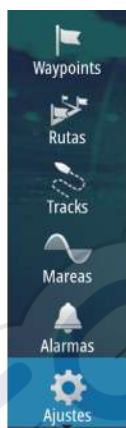


Si la unidad GO7 se ha conectado a un sistema EVC a través de un ordenador SG05, puede tomar control manual del gobierno independientemente del modo del piloto automático.

El indicador de modo del cuadro emergente del piloto automático se sustituye por un guión, lo que indica la anulación por parte de EVC.

El sistema vuelve al control de la unidad GO7 en el modo en espera si el sistema EVC no ejecuta ningún comando de timón durante un tiempo predefinido.

Ajustes del piloto automático



Compás

Puede elegir si desea mostrar un símbolo de compás alrededor de la embarcación en el panel de carta. El símbolo de compás se desactiva cuando se coloca el cursor sobre el panel.



Bloqueo del funcionamiento del piloto automático desde una unidad

Puede bloquear una unidad GO7 para impedir el funcionamiento no autorizado del piloto automático. Cuando la unidad esté

bloqueada, aparecerá un símbolo de candado y un texto de confirmación en el cuadro emergente. No es posible seleccionar ninguno de los modos automáticos en una unidad bloqueada.

→ **Nota:** La función de bloqueo no está disponible en una unidad en la que esté activo el control del piloto automático.

Si la unidad GO7 forma parte de un sistema AP24/AP28, puede bloquearse el control de piloto automático del resto de unidades de control de piloto automático desde la unidad de control AP24/AP28.

Filtro de Mar

La opción Sea State filter (Filtro de mar) se utiliza para reducir la actividad del timón y la sensibilidad del piloto automático en condiciones meteorológicas adversas. Las opciones de ajustes son:

- **OFF** (Apagado)
Sea State filter (Filtro de mar) se desactiva (este es el ajuste por defecto).
- **AUTO** (Automático)
Reduce la actividad del timón y la sensibilidad del piloto automático en condiciones meteorológicas adversas por medio de un proceso de adaptación. Si desea utilizar el filtro de mar, se recomienda utilizar el ajuste automático.
- **MANUAL**
Vinculado a los ajustes de control de respuesta de gobierno descritos anteriormente. Puede utilizarse para encontrar manualmente el equilibrio óptimo entre el mantenimiento del rumbo y un nivel de actividad baja del timón en condiciones de mar gruesa, pero estable.

Parámetros de navegación a vela

→ **Nota:** Los ajustes de los parámetros de navegación solo están disponibles si el tipo de embarcación se ha establecido como Sail (Velero) en el cuadro de diálogo Autopilot Commissioning (Puesta en marcha del piloto automático).

Tiempo de virada

Al realizar una virada en el modo VIENTO, puede ajustarse la ratio de giro (tiempo de virada). De esta forma, los navegantes que no

cuentan con ayuda pueden ocuparse de la embarcación y de las velas durante la virada.

Los giros en los que no se cambia la banda del viento también se realizan a una ratio de giro controlada.

Ángulo de virada

Este valor se utiliza para predeterminar el cambio de rumbo utilizado al realizar una virada en el modo AUTO. Al pulsar los indicadores de babor y estribor en el cuadro emergente del piloto automático, el rumbo cambia lo que indica este valor.

Función de viento

Con la función de viento fijada en AUTO, el piloto automático selecciona automáticamente entre el gobierno por viento real y aparente. AUTO es el valor por defecto y el recomendado para navegar a velocidad de crucero.

Si la embarcación navega de empopada, va por encima de las olas, lo que puede cambiar significativamente la velocidad de la embarcación y también el ángulo de viento aparente. Por tanto, el gobierno por viento real se utiliza al navegar de empopada y el de viento aparente al ir de ceñida o al largo.

El gobierno por viento aparente es preferible si se desea conseguir la mayor velocidad de la embarcación posible. El piloto automático intenta mantener un ángulo de viento aparente constante para conseguir el mayor impulso posible según el trimado de las velas.

Al navegar en mar cerrada, el ángulo de viento aparente puede cambiar temporalmente debido a las ráfagas de viento. En tal caso, puede ser preferible navegar con el viento real.

Optimización de VMG

Puede optimizar la VMG del viento. Cuando se selecciona, la función permanece activa durante un período de 5 a 10 minutos después de que se haya fijado un nuevo ángulo de viento y solo al navegar de ceñida.

Gobierno al Layline

El gobierno al layline es útil al navegar. La opción de error de derrota (XTE) del navegador mantiene la embarcación en la línea de track. Si el XTE del navegador supera 0,15 nm, el piloto automático calcula el layline y el track hacia el waypoint.

Respuesta

El sistema alterna por defecto entre el conjunto de parámetros HI/LO en función de la velocidad (embarcaciones a motor) o de la velocidad y el viento (veleros). Sin embargo, puede establecer manualmente qué conjunto de parámetros desea utilizar.

Debe seleccionar HI o LO si no se dispone de información sobre la velocidad.

Puede ajustar de forma manual los dos conjuntos de parámetros (HI/LO). El nivel 4 es el valor por defecto; los valores de los parámetros son los establecidos por la función de ajuste automático. Si no se realiza un ajuste automático (no recomendado), el nivel 4 representa los valores por defecto de fábrica.

Un nivel de respuesta bajo reduce la actividad del timón y ofrece un gobierno más suave.

Un nivel de respuesta alto aumenta la actividad del timón y ofrece un gobierno más brusco. Si el nivel de respuesta es demasiado alto, la embarcación empieza a realizar virajes lentos en S.

Gobierno automático

Esta opción muestra una descripción general de todos los parámetros de gobierno del piloto automático y permite ajustar dichos parámetros si fuera necesario.

Para obtener más información, consulte el manual de instalación del sistema GO7, que está disponible por separado.

Instalación

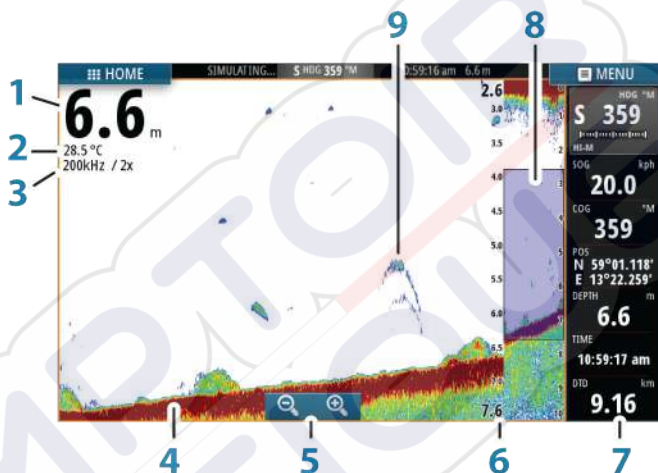
Proceso utilizado para la instalación y la puesta en marcha del piloto automático. Consulte el manual de instalación de la unidad GO7, que está disponible por separado.

8

Sonda

La Echosounder permite ver el agua y el fondo que se encuentra por debajo de la embarcación para detectar peces y examinar la estructura del fondo marino.

Imagen de Echosounder



- 1 Profundidad
- 2 Temperatura
- 3 Frecuencia y escala de zoom
- 4 Fondo
- 5 Botones de zoom
- 6 Escala de profundidad
- 7 Panel de instrumentos
- 8 Columna de zoom
- 9 Arcos de peces

Uso del cursor en el panel de Echosounder

El cursor puede utilizarse para medir la distancia a un blanco, para marcar una posición y para seleccionar blancos.

Por defecto, el cursor no se muestra en la imagen de Echosounder.

Al colocar el cursor sobre la imagen de Echosounder, la pantalla se detiene, se muestra la profundidad en la posición del cursor y se activa la ventana de información.

Para eliminar el cursor y los elementos del cursor del panel, seleccione la opción de menú **Clear cursor** (Borrar cursor).

Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

Función de asistencia del cursor

La función de asistencia del cursor permite un ajuste y una colocación precisos del cursor sin cubrir la información con el dedo.

Mantenga el dedo sobre la pantalla para cambiar el símbolo del cursor a un círculo de selección, que aparece encima del dedo.

Sin levantar el dedo de la pantalla, arrastre el círculo de selección sobre el elemento que desee para mostrar la información del elemento.

Si levanta el dedo de la pantalla, el cursor vuelve al funcionamiento normal.

Medición de distancias

El cursor puede utilizarse para medir la distancia entre las posiciones de dos observaciones en la imagen.

Es más sencillo utilizar la función de medición cuando la imagen está en pausa.

1. Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia.
2. Inicie la función de medición del menú.
3. Coloque el cursor en el segundo punto de medición.
 - Se traza una línea entre los puntos de medición y la distancia queda reflejada en la ventana Información.

4. Continúe seleccionando nuevos puntos de medición, si es necesario.

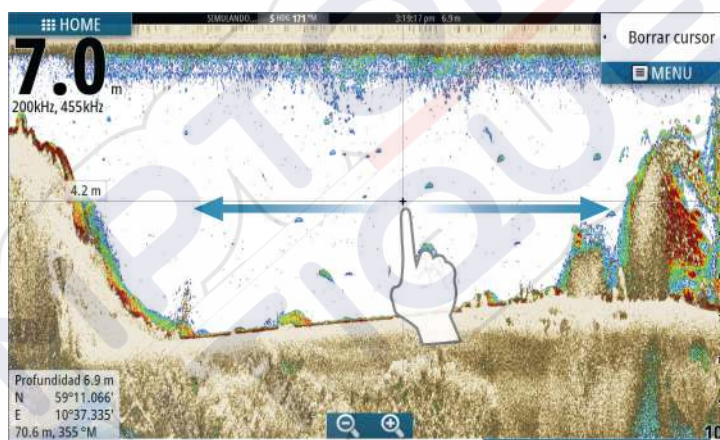
Puede utilizar el menú para volver a colocar el punto de partida y el punto final siempre que la función de medición esté activa.

Al seleccionar **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

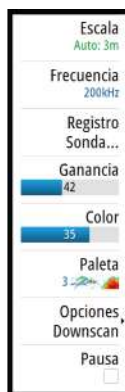
Visualización del historial de Echosounder

Para ver el historial de la sonda acústica, desplácese por la imagen.

Para reanudar el desplazamiento normal, seleccione la opción de menú **Borrar cursor**.



Configuración de la imagen de Echosounder



Utilice las opciones de menú de Echosounder para configurar la imagen. Cuando el cursor está activo, algunas funciones del menú de Echosounder se sustituyen por funciones del modo de cursor. Seleccione **Clear cursor** (Borrar cursor) para regresar al menú de Echosounder normal.

Escala

El ajuste de escala determina la profundidad del agua visible en la pantalla.

Auto escala

Por defecto, la escala se define en Auto (Automático). Con la escala definida en este ajuste, el sistema muestra automáticamente la escala total desde la superficie del agua hasta el fondo marino. Auto (Automático) es el ajuste preferido para la mayoría de usos de sonda para la localización de pesca.

Niveles de escala predefinidos

Permite la selección de una escala de profundidad específica que no está vinculada a la profundidad del agua.

Escala personalizada

Esta opción permite establecer de forma manual los límites inferior y superior de la escala.

→ **Nota:** Si se define una escala personalizada, la sonda pasará a modo manual. Si el fondo está más allá de la escala inferior definida, es posible que pierda profundidad digital.

Frecuencia de Echosounder

La unidad GO7 es compatible con varias frecuencias de transductor. Las frecuencias disponibles dependen del modelo de transductor conectado.

Para ver dos frecuencias a la vez, seleccione paneles de Echosounder duales en la página de **inicio**.

Registro Sonda

Seleccione esta opción para iniciar y detener la grabación de datos de la Echosounder. Para obtener más información, consulte *"Grabación de los datos del registro"* en la página 85.

Gain (Ganancia)

La ganancia controla la sensibilidad de la Echosounder. Cuanto más se aumenta la ganancia, la imagen se muestra con más detalles. Sin embargo, cuanto más alto se ajusta la ganancia también se muestra mayor distorsión de fondo en la imagen. Si la ganancia se establece demasiado baja, los ecos débiles no podrán verse.

Ganancia Auto

La opción Auto gain (Ganancia automática) mantiene el nivel de sensibilidad que funciona bien en la mayoría de las condiciones. Con la ganancia en modo Auto (Automático), puede ajustar un desfase positivo o negativo que se aplica a la misma.

Color

Las señales de Echosounder fuertes y débiles tienen colores diferentes para indicar las distintas intensidades de señal. Los colores que se utilizan dependen de la paleta seleccionada. Cuanto más se incrementa el ajuste Color, más ecos se muestran en el color del extremo de la escala correspondiente al retorno fuerte.

Paletas

Puede elegir entre diversas paletas de visualización optimizadas para una amplia variedad de condiciones de pesca.

Opciones DownScan (DownScan options)

Ofrece opciones para especificar la imagen de DownScan. Esta opción de menú está disponible seleccionando la opción Overlay DownScan (Superponer DownScan) en el cuadro de diálogo Echo settings (Configuración del eco). Para obtener más información, consulte *"Ajustes de la sonda acústica"* en la página 87.

Pausa de la Echosounder

Puede detener la Echosounder para examinar los ecos de la Echosounder con detenimiento.

Esta función es útil cuando necesita colocar un punto de referencia exacto en el panel de la Echosounder y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre dos elementos de la imagen.

Grabación de los datos del registro

Puede grabar los datos y guardar el archivo de forma interna en la unidad o en una tarjeta SD insertada en el lector de tarjetas de la unidad. Seleccione la opción de menú Log sonar (Registro sonda) y, a continuación, pulse Record (Grabar) en el cuadro de diálogo Record Echo (Grabar eco).



Durante la grabación de los datos de Echosounder, se muestra un símbolo rojo que parpadea en la esquina superior izquierda y aparece un mensaje de forma periódica en la parte inferior de la pantalla.

Nombre del archivo

Especifique el nombre de la grabación (registro).

Formato de archivo

Seleccione un formato de archivo del menú desplegable, slg (solo Echosounder), xtf (solo DownScan*) o sdl2 (Echosounder y DownScan).

→ **Nota:** El formato XTF solo se utiliza con herramientas de visualización de Echosounder de terceros seleccionados.

Save to (Guardar en)

Seleccione si prefiere almacenar la grabación en la unidad o en una tarjeta de memoria en el lector de tarjetas.

Time remaining (Tiempo restante)

Muestra el espacio restante asignado que queda disponible para las grabaciones.

Visualización de los datos de la sonda grabados

Tanto los registros de la sonda almacenados en el sistema como en dispositivos externos pueden seleccionarse y revisarse.

El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa, y el desplazamiento y la visualización se controlan a través de la opción del menú de reproducción.

Puede utilizar el cursor en la imagen reproducida y desplazarla de igual manera que haría en una imagen de sonda normal.

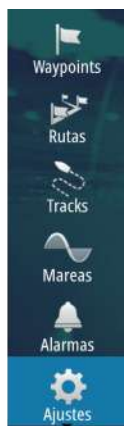
Si se ha grabado más de un canal en el archivo de sonda seleccionado, puede seleccionar el canal que desee ver.

Detención de la grabación de los datos del registro

Pulse la opción de menú Log sonar (Registro de sonda) y, a continuación, seleccione el cuadro de diálogo Recording Echo (Grabar eco) para detener la grabación de los datos de la Echosounder.



Ajustes de la Echosounder



Superponer Downscan

Cuando un transductor HDI con DownScan está conectado al sistema, puede superponer una imagen de DownScan a la imagen de Echosounder normal.

Cuando se activa esta función, el menú de Echosounder se amplía e incluye las opciones básicas de DownScan.

Ver registro de la Echosounder

Se utiliza para ver las grabaciones de la Echosounder. El archivo de registro se muestra como una imagen en pausa y el desplazamiento y la visualización se controlan desde el menú.

Puede utilizar el cursor en la imagen, medir la distancia y establecer las opciones de vista como en una imagen de Echosounder en directo. Si se ha grabado más de un canal en el archivo de Echosounder seleccionado, puede seleccionar el canal que desea ver.

Puede salir de la función de vista seleccionando la **X** en la esquina superior derecha.

Instalación

Se utiliza para la instalación y configuración. Consulte el manual de instalación de GO7, que está disponible por separado.



9

DownScan

DownScan ofrece imágenes detalladas de las estructuras que se encuentran directamente por debajo de la embarcación, hasta 92 m (300 pies). Puede acceder a la página de DownScan desde la página de inicio una vez haya conectado el transductor DownScan.

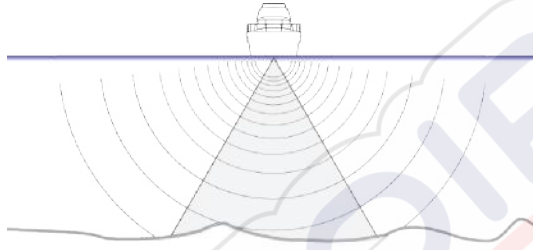


Imagen de DownScan



- 1 Profundidad
- 2 Temperatura
- 3 Frecuencia
- 4 Botones de zoom
- 5 Escala

Zoom de la imagen de DownScan

Puede ampliar o alejar una imagen de DownScan mediante los iconos de zoom del panel.

Uso del cursor en el panel de DownScan

Por defecto, el cursor no se muestra en la imagen de DownScan.

Cuando toca la pantalla aparece el cursor, se activa la ventana de información, se muestra la profundidad registrada en la posición del cursor y se detiene el desplazamiento de la imagen.

Para eliminar el cursor y los elementos del cursor del panel, seleccione la opción de menú **Clear cursor** (Borrar cursor).

Ir a Cursor

Para iniciar la navegación hasta una posición seleccionada en la imagen, coloque el cursor sobre el panel y utilice la opción **Ir a Cursor** del menú.

Medición de distancias

El cursor puede utilizarse para medir la distancia entre las posiciones de dos observaciones en la imagen.

Es más sencillo utilizar la función de medición cuando la imagen está en pausa.

1. Coloque el cursor en el punto desde el que desee medir la distancia.
2. Inicie la función de medición del menú.
3. Coloque el cursor en el segundo punto de medición.
 - Se traza una línea entre los puntos de medición y la distancia queda reflejada en la ventana Información.
4. Continúe seleccionando nuevos puntos de medición, si es necesario.

Puede utilizar el menú para volver a colocar el punto de partida y el punto final siempre que la función de medición esté activa.

Al seleccionar **Finalizar medición**, la imagen reanuda el desplazamiento normal.

Visualización del historial de DownScan

Puede desplazar el historial de la imagen arrastrando hacia la izquierda o la derecha.

Para reanudar el desplazamiento de DownScan normal, seleccione la opción **Clear cursor** (Borrar cursor).

Configuración de la imagen de DownScan

Utilice el menú DownScan para configurar la imagen. Cuando el cursor está activo, algunas funciones del menú se sustituyen por funciones del modo de cursor. Seleccione **Clear cursor** (Borrar cursor) para volver al menú normal.



Range (Escala)

El ajuste Range (Escala) determina la profundidad del agua visible en la imagen.

Auto escala

Por defecto, la escala se define en Auto (Automático). Con la escala definida en este ajuste, el sistema muestra automáticamente la escala total desde la superficie del agua hasta el fondo marino.

Niveles de escala predefinidos

Permite la selección de una escala de profundidad específica que no está vinculada a la profundidad del agua.

Frecuencia

DownScan puede usarse a frecuencias de 800 kHz o 455 kHz. La frecuencia de 800 kHz aporta la mayor resolución con menor escala. La frecuencia de 455 kHz tiene la mejor escala, pero ofrece una resolución menor.

Contraste

El contraste determina la proporción de brillo entre las zonas oscuras y las claras de la pantalla, lo que facilita la distinción de los objetos del fondo.

Arrastre la barra hacia arriba o hacia abajo para obtener el nivel de contraste deseado o seleccione Auto (Automático) en Contrast (Contraste).

Paletas

Puede elegir entre diversas paletas de visualización optimizadas para una amplia variedad de condiciones de pesca.

Grabación de datos de DownScan

Puede grabar los datos de DownScan y guardar el archivo de forma interna en la unidad o en la tarjeta de memoria insertada en el lector de tarjetas, tal como se describe en "*Grabación de los datos del registro*" en la página 85.

Detención de la imagen de DownScan

Puede detener la imagen de DownScan para examinar las estructuras y demás imágenes con más detenimiento.

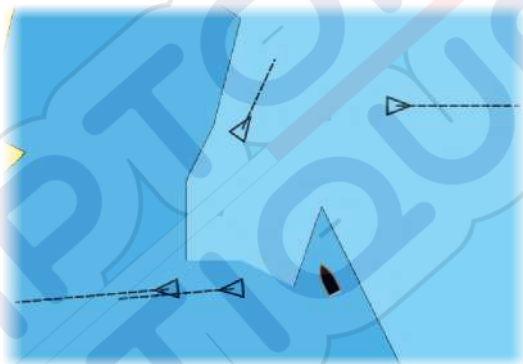
Esta función es útil cuando necesita colocar un waypoint exactamente en la imagen de DownScan y cuando utiliza el cursor para medir la distancia entre dos elementos de la imagen.

10

AIS



Si se conecta un dispositivo NAIS400, AI50 o VHF NMEA 2000 con AIS (sistema de identificación automática) a la red, podrá mostrar y seguir cualquier blanco detectado por estos dispositivos. También podrá ver mensajes y la posición de los dispositivos DSC que transmitan dentro del rango de cobertura.




Los blancos AIS se pueden superponer a las imágenes de carta, por lo que esta función es una herramienta importante para navegar con seguridad y evitar colisiones. Puede establecer alarmas que le avisen en caso de que un blanco AIS se acerque demasiado o se pierda.



Símbolos de blancos AIS

El sistema usa los símbolos de blancos AIS que se muestran a continuación:

Símbolo	Descripción
	Blanco AIS parado (inmóvil o fondeado).
	Blanco AIS móvil y seguro con línea de extensión de rumbo.

Símbolo	Descripción
	Blanco AIS peligroso, ilustrado con línea gruesa. Un blanco se define como peligroso en función de los ajustes de TCPA y CPA. Consulte " <i>Definición de embarcaciones peligrosas</i> " en la página 100.
	Blanco AIS perdido. Cuando no se han recibido señales dentro de un límite de tiempo, se define un blanco como perdido. El símbolo de blanco representa la última posición válida del blanco antes de que se perdiera la recepción de datos.
	Blanco AIS seleccionado; se activa al seleccionar el símbolo de un blanco. El blanco vuelve a mostrar el símbolo de blanco por defecto cuando se elimina el cursor del símbolo.

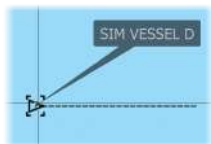
Visualización de la información sobre blancos AIS

Búsqueda de elementos AIS

Puede buscar blancos AIS con la opción **Buscar** del panel Herramientas.

Desde un panel de carta, puede buscar blancos AIS mediante la opción **Buscar** del menú. Si el cursor está activo, el sistema busca embarcaciones alrededor de la posición del cursor. Si el cursor no está activo, el sistema busca embarcaciones alrededor de la posición de su embarcación.





Visualización de la información sobre blancos AIS

Al seleccionar un icono AIS en el panel de carta, el símbolo cambia al símbolo de blanco seleccionado y se muestra el nombre de la embarcación.

Se puede visualizar información detallada de un blanco seleccionando el cuadro emergente AIS o desde el menú después de haber seleccionado dicho blanco.

Detalles barco AIS

SIM VESSEL D (MMSI: 123456789)

Callsign:	XYZ1111	Estado:	Seguro
IMO:	1234	Estado Navegación:	Navegando
Clase AIS:	A	Calado (m):	0.9
Tipo:	Desconocido	Latitud:	N 25°45.900'
Longitud (m):	12.2	Longitud:	W 80°05.906'
Pulso (m):	6.1	Precisión:	Alta (10m)
Demora (°M):	272	ROT (°/s):	0.0
Distancia (km):	3.54	SOG (kn):	16.0
CPA (km):	0.16	COG (°M):	097
TCPA (hrs):	0:07:12	Rumbo (°M):	097
Velocidad relativa (kn):	15.9	Destino:	AUCKLAND
Rumbo relativo (°M):	089	ETA:	11/04/2008 9:30 am

Llamar

Llamada a una embarcación AIS

Si el sistema incluye una radio VHF que admite llamadas DSC (llamada digital selectiva) a través de NMEA 2000, puede iniciar una llamada DSC a otras embarcaciones desde la unidad GO7.

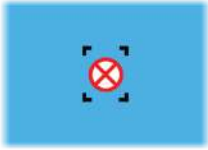
La opción de llamada está disponible en el cuadro de diálogo **Detalles barco AIS** y el cuadro de diálogo **Estado del barco** del panel **Herramientas**.

Desde el cuadro de diálogo **Llamar**, puede cambiar el canal o cancelar la llamada. El cuadro de diálogo **Llamar** se cierra cuando se establece la conexión.

Llamar

¿Desea iniciar una llamada a 512000344 en el canal 72?

Llamar Cambiar canal Cancelar



AIS SART

Cuando se activa una alarma AIS SART (transpondedor de búsqueda y salvamento), empieza a transmitir su posición y los datos de identificación. Estos datos los recibe su dispositivo AIS.

Si su receptor AIS no es compatible con AIS SART, el receptor AIS interpreta los datos recibidos de la alarma AIS SART como una señal de un transmisor estándar AIS. Aparece un ícono en la carta, pero este ícono es un ícono de embarcación AIS.

Si su receptor AIS es compatible con AIS SART, al recibir datos de una alarma AIS SART, ocurre lo siguiente:

- En la carta se muestra un ícono AIS SART en la posición desde la que se emite la alarma AIS SART.
- Se muestra un mensaje de alarma.

Si ha activado la sirena, al mensaje de alarma le sigue una alarma sonora.

→ **Nota:** El ícono aparece de color verde si los datos de AIS SART recibidos constituyen una prueba y no un mensaje activo.

Mensaje de alarma AIS SART

Cuando se reciben datos de una alarma AIS SART, aparece un mensaje de alarma. Este mensaje incluye el número MMSI exclusivo de AIS SART, su posición y distancia y el rumbo de la embarcación.

Hombre al Agua	
AIS SART Activado	
MMSI:	972035502
Latitud:	S 36°34.897'
Longitud:	E 174°51.571'
Demora (°M):	310
Distancia (mi):	12.3
Ignorar Guardar wpt Activar MOB	

Dispone de tres opciones:

1. Ignorar la alarma
 - La alarma se silencia y el mensaje se cierra. La alarma no vuelve a aparecer.
2. Guardar el waypoint

- El waypoint se guarda en la lista de waypoints. El nombre de este waypoint tiene el prefijo MOB AIS SART, seguido del número MMSI exclusivo de SART; por ejemplo, MOB AIS SART - 12345678.

3. Activar la función MOB

- La pantalla cambia a un panel de carta ampliado, centrado en la posición del AIS SART.
- El sistema crea una ruta activa hacia la posición del AIS SART.

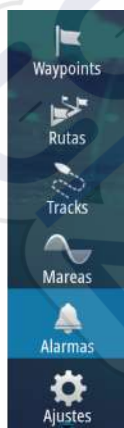
Cuando se reciben datos de una alarma AIS SART, aparece un mensaje de alarma. Este mensaje incluye el número MMSI exclusivo de AIS SART, su posición y distancia y el rumbo de la embarcación.

Si selecciona el icono AIS SART en el panel de carta, puede ver los detalles del AIS MOB.

- **Nota:** Si la función MOB ya está activa, finalizará y se sustituirá por la nueva ruta hacia la posición del AIS SART.
- **Nota:** Si ignora la alarma, el icono AIS SART se seguirá viendo en su carta y el AIS SART permanecerá en la lista de embarcaciones.
- **Nota:** Si el receptor AIS deja de recibir el mensaje AIS SART, el AIS SART permanecerá en la lista de embarcaciones durante 10 minutos después de recibir la última señal.

Alarmas de embarcación

Puede definir alarmas que le avisen si un blanco se muestra dentro de los límites de alcance predefinidos o si se pierde un blanco previamente identificado.





Barcos peligrosos

Controla si se activará una alarma cuando una embarcación entre en los límites CPA o TCPA predefinidos. Consulte "*Definición de embarcaciones peligrosas*" en la página 100.

AIS barco perdido

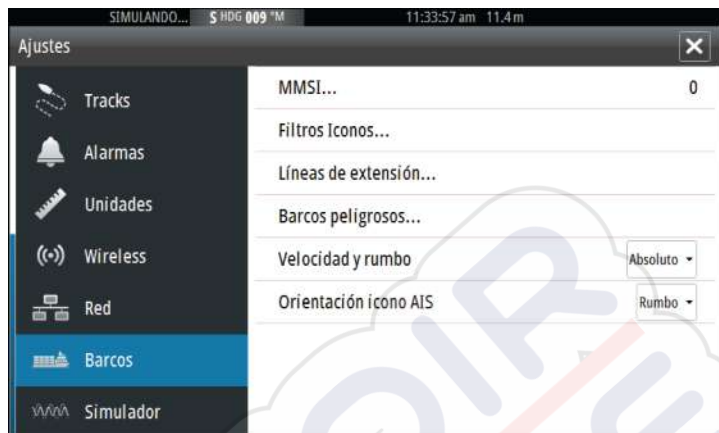
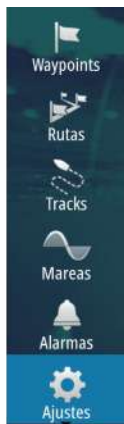
Establece la distancia para embarcaciones perdidas. Si se pierde una embarcación dentro de la distancia establecida, se activa una alarma.

→ **Nota:** La casilla de verificación controla si se muestra la ventana emergente de alarma o si suena la sirena. Los valores CPA y TCPA establecen los parámetros según los cuales una embarcación se considera peligrosa, independientemente del estado de activación.

Mensaje de barco

Controla si se activa una alarma al recibir un mensaje desde un blanco AIS.

Ajustes de la embarcación



Número MMSI de la embarcación

Debe tener su propio MMSI (número de identificación del servicio móvil marítimo) introducido en el sistema para poder recibir mensajes provenientes de embarcaciones AIS y DSC.

También es importante introducir el número MMSI para que la propia embarcación no se muestre como un blanco AIS en la carta.

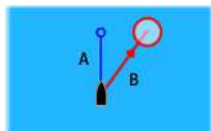
→ **Nota:** La opción Mensaje de barco de los ajustes de alarma debe estar activada para ver los mensajes MMSI.

Filtros Iconos

Los blancos se muestran por defecto en el panel si se ha conectado un dispositivo AIS al sistema.

Si lo desea, puede optar por no mostrar ningún blanco o por filtrar los iconos en función de los ajustes de seguridad, distancia y velocidad de la embarcación.



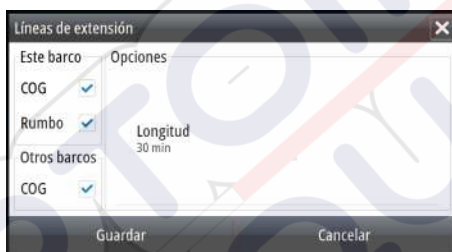


Líneas de extensión

El usuario puede establecer la longitud de las líneas de extensión de la embarcación propia y de las demás embarcaciones.

- A: Rumbo
- B: Rumbo sobre fondo (COG)

La longitud de las líneas de extensión se establece como una distancia fija o para indicar la distancia recorrida por la embarcación en el período de tiempo seleccionado. Si no se activan opciones para **This vessel** (Esta embarcación), no se mostrarán líneas de extensión para la embarcación.

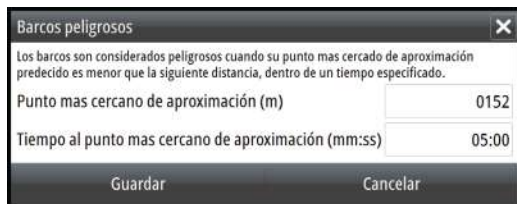


La información de rumbo de la embarcación se obtiene del sensor de rumbo activo, y la información COG, del sensor GPS activo.

En el caso de otras embarcaciones, los datos COG se incluyen en el mensaje enviado por el sistema AIS.

Definición de embarcaciones peligrosas

Puede definir una zona de guarda invisible alrededor de su embarcación. Cuando un blanco se encuentra dentro de esta distancia, se muestra el símbolo de blanco "peligroso". Se activa una alarma en caso de haberla activado en el panel de ajustes de alarma.



Indicación de velocidad y rumbo

Las líneas de extensión pueden utilizarse para indicar la velocidad y el rumbo de los blancos, ya sea como movimiento absoluto (real) en la carta o relativo a la embarcación.

Como se puede ver en la siguiente ilustración, el estilo de línea utilizado para trazar las líneas de extensión es distinto en función de la indicación de movimiento.



Embarcaciones AIS con movimiento absoluto



Embarcaciones AIS con movimiento relativo

Orientación de los iconos AIS

Establece la orientación de los iconos AIS, ya sea en función de la información de rumbo o COG.

11

Paneles de instrumentos

Los paneles de Instruments tienen varios indicadores (analógicos, digitales y de presión) que pueden personalizarse para que muestren los datos seleccionados. El panel de Instruments muestra la información en tableros de control; pueden definirse hasta diez tableros de control dentro del panel de Instruments.

→ **Nota:** Para ver información relativa al combustible y el motor, la opción correspondiente debe configurarse en el panel Ajustes.

Tableros de control

Hay predefinido un conjunto de estilos de paneles de instrumentos para mostrar información sobre la embarcación, la navegación y la pesca.

Puede cambiar entre los paneles de instrumentos del panel seleccionando los botones de flecha izquierda o derecha del panel. También puede seleccionar el panel de instrumentos en el menú.



Panel de instrumentos de la embarcación



Panel de instrumentos de navegación



Panel de instrumentos de pesca

→ **Nota:** Es posible activar paneles de instrumentos adicionales desde el menú si hay otros sistemas (por ejemplo, CZone) en la red.

Personalización del panel Instruments

Puede personalizar el panel Instruments y cambiar los datos de cada uno de los indicadores y el diseño del tablero de control, así como añadir nuevos tableros. También puede establecer límites para los indicadores analógicos.

Todas las opciones de edición están disponibles en el menú del panel Instruments.

Las opciones de edición disponibles dependerán de las fuentes de datos que estén conectadas al sistema.

Edición de un tablero de control

Active el panel de instrumentos que desee editar y, a continuación:

1. Active el menú.
2. Seleccione la opción de edición.
3. Seleccione el indicador que desee cambiar. El indicador seleccionado se indica con un fondo azul.
4. Seleccione la información que se va a mostrar, configure los límites y, finalmente, cambie la fuente de la información.
5. Para guardar los cambios, seleccione la opción de guardar en el menú.



12

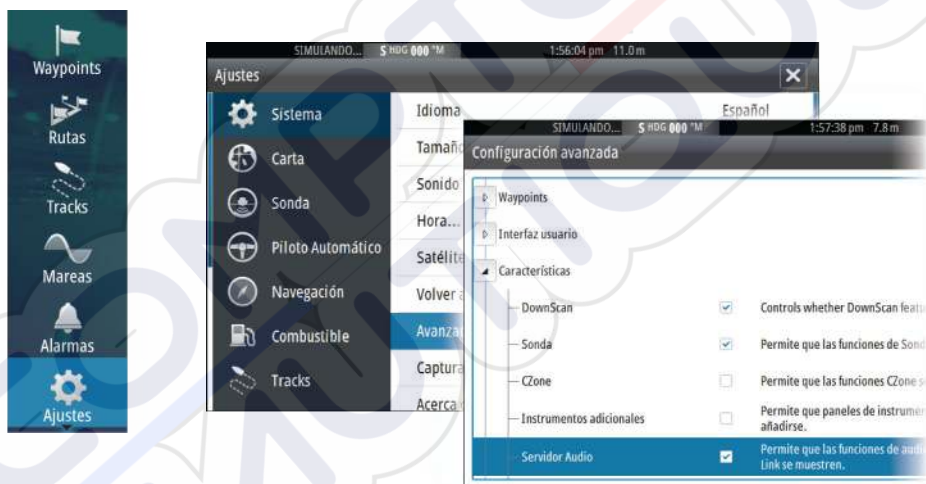
Audio

Si hay conectado un servidor SonicHub o un sistema de entretenimiento marítimo FUSION a la red NMEA 2000, puede utilizar el sistema GO7 para controlar y personalizar el sistema de audio de la embarcación.

Antes de poder utilizar el equipo de audio, debe instalarlo de acuerdo con el manual de instalación de la unidad GO7 y la documentación que se incluyen con el dispositivo de audio.

Activación del audio

El sistema debería identificar automáticamente un dispositivo de audio compatible conectado a la red NMEA 2000. De no ser así, active la función desde el cuadro de diálogo **Configuración avanzada**.



Panel de audio




Puede activar el panel de audio activando el mosaico de audio en la barra de instrumentos.




Los botones de control, las herramientas y las opciones varían de una fuente de audio a otra, como se describe más adelante en este capítulo.



- 1 Fuente de audio
- 2 Botones de control del audio
- 3 Mosaico de audio
- 4 Herramientas de audio




Botones de control del audio

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	Selecciónelo para mostrar la lista de fuentes disponibles.			
	Utilícelo para seleccionar la frecuencia anterior o siguiente. Manténgalo pulsado para sintonizar un canal.		Selecciónelo para rebobinar o avanzar de forma rápida.	Utilícelo para seleccionar la pista anterior o siguiente.
	Utilícelo para seleccionar el canal favorito siguiente o anterior.		N/D	N/D

Icono	Sintonizador	VHF	DVD	Reproducción
	N/D	N/D		Selecciónelo para iniciar la reproducción.
	N/D	N/D		Selecciónelo para poner en pausa la reproducción.
	Selecciónelo para mostrar el control deslizante de volumen.			

Herramientas de audio

Icono	Sintonizador	VHF	Reproducción
	Potencia de señal	N/D	N/D
	N/D	N/D	Selecciónela para activar o desactivar la función de repetición. El icono se muestra con color cuando la función está activa.
	N/D	N/D	Selecciónela para activar o desactivar el modo de reproducción aleatoria. El icono se muestra con color cuando la función está activa.

Icono	Sintonizador	VHF	Reproducción
	Selecciónela para mostrar los menús utilizados para configurar las zonas y el control maestro.		
	Selecciónela para mostrar las emisoras favoritas del sintonizador.	Selecciónela para mostrar los canales favoritos de la radio VHF.	Selecciónela para mostrar el menú nativo de la fuente activa.
	Selecciónela para mostrar los ajustes opcionales de la fuente activa.		

Configuración del sistema de audio

Altavoces

Zonas de altavoces

La unidad GO7 se puede configurar para controlar diferentes zonas de audio. El número de zonas depende del servidor de audio conectado al sistema.

Puede ajustar el balance, el volumen y el ajuste del límite de volumen de forma individual para cada zona. Los ajustes de los graves y los agudos se aplicarán a todas las zonas.

Control de volumen maestro

Por defecto, al ajustar el volumen, se ajusta el volumen de todas las zonas de altavoces. Puede definir qué zonas se modificarán al aumentar o disminuir el volumen.

Selección de la región del sintonizador

Antes de reproducir la radio FM o AM y de utilizar la radio VHF, debe seleccionar la región apropiada para su ubicación.

Desconexión de Sirius de la fuente auxiliar

Si la radio Sirius está conectada a la radio o el servidor FUSION, la fuente auxiliar se agrega de forma automática a la lista de Sirius.

Sirius aparece en la lista de fuentes cuando el servidor FUSION está activo.

Para usar la fuente auxiliar con otro dispositivo, debe desconectar Sirius de la fuente auxiliar.

→ **Nota:** Para usar Sirius, se debe conectar un sintonizador opcional de SiriusXM al servidor FUSION.

Funcionamiento del sistema de audio

1. Seleccione el mosaico de audio en la barra de instrumentos para activar la superposición de audio.
2. Seleccione el icono de opciones y, a continuación, seleccione el servidor de audio.
3. Seleccione el icono de fuente y, a continuación, seleccione la fuente de audio.
 - El número de fuentes depende del servidor de audio activo.
4. Utilice los botones del panel para controlar el sistema de audio.

Si desea obtener una descripción general de los botones y las herramientas de control de audio, consulte "*Botones de control de audio*" en la página 105 y "*Herramientas de audio*" en la página 106.

Para conocer las opciones disponibles, consulte la documentación del equipo de audio.

Canales favoritos

Cuando se ha sintonizado un sintonizador o un canal VHF, puede añadir el canal a la lista de favoritos. Todos los canales favoritos se pueden ver, seleccionar y borrar en esta lista.

Puede desplazarse por los canales favoritos mediante los botones del panel de audio arriba/abajo.

Radio Sirius (solo Norteamérica)

Lista de canales

La lista de canales muestra todos los canales Sirius disponibles, tenga o no tenga una suscripción al canal.

Lista de favoritos

Puede crear una lista de sus canales Sirius favoritos desde la lista de canales. No se pueden añadir canales no suscritos.

Bloqueo de canales

Puede bloquear la emisión de los canales Sirius seleccionados. Debe introducir un código de cuatro dígitos para bloquear los canales; para desbloquearlos, deberá introducir el mismo código.



13

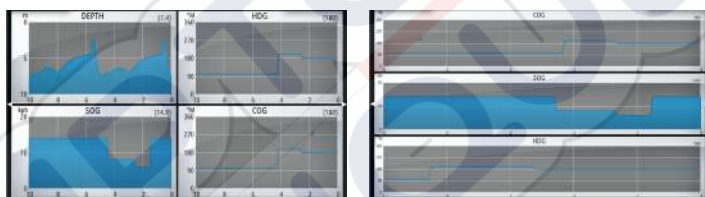
Gráficos de tiempo

El sistema GO7 puede presentar el historial de datos en diferentes gráficos. Los gráficos pueden mostrarse en una página completa o combinarse con otros paneles.

Panel de gráfico de tiempo

El panel de gráfico de tiempo consta de dos diseños predefinidos. Puede cambiar entre los diseños seleccionando las flechas de dirección de izquierda y derecha del panel. También puede seleccionar el diseño desde el menú.

Puede seleccionar los datos que desea mostrar en un panel de gráfico de tiempo, así como definir la escala de tiempo de cada gráfico.



Diseño 1

Diseño 2

Datos perdidos

Si no hay datos disponibles, el gráfico correspondiente cambiará a una línea de guiones y quedará recta en el punto en que se dejaron de recibir datos. Cuando los datos se restablezcan, una línea de guiones unirá los dos puntos mostrando una línea de tendencia promedio, que tenderá un puente entre los datos perdidos.

Selección de datos

Cada campo de datos se puede cambiar para que muestre el tipo de datos preferido y la escala de tiempo.

1. Seleccione la opción de edición en el menú.
2. Seleccione el campo que desee editar.
3. Cambie el tipo de información y, finalmente, la escala.
4. Guarde los cambios.

Los datos disponibles para los gráficos de tiempo son por defecto las fuentes que utiliza el sistema. Si hay más de una fuente de datos disponible para un tipo de datos, puede elegir mostrar una fuente

de datos alternativa en el gráfico de tiempo. Puede cambiar el tipo de datos mediante la opción de fuente de datos del menú.



14

Alarmas

Sistema de alarma

El sistema comprueba de manera continua si existen fallos en el sistema o si puede surgir una situación peligrosa. Cuando se produce una situación de alarma, aparece un cuadro emergente con un mensaje de alarma en la pantalla.

Si se ha activado la sirena, el mensaje de alarma va seguido de una alarma sonora y se activa el conmutador de alarma externa.

La alarma se registra en el listado de alarmas para que pueda ver los detalles y llevar a cabo la acción correctiva más apropiada.

Tipos de mensajes

Los mensajes se clasifican según cómo puede afectar la situación señalada a la embarcación. Se usan los siguientes códigos de colores:

Color	Importancia
Rojo	Crítica
Naranja	Importante
Amarillo	Normal
Azul	Advertencia
Verde	Poco preocupante

Alarmas individuales

Una alarma individual aparece con el nombre de la alarma como título y con los detalles de la misma.



Alarmas múltiples

Si más de una alarma se activa de forma simultánea, el mensaje de alarma muestra una lista de hasta tres alarmas. Las alarmas se enumeran en el orden en que se producen, con la alarma que se ha activado primero en la parte superior. Las alarmas restantes están disponibles en el cuadro de diálogo Alarmas.



Confirmación de un mensaje

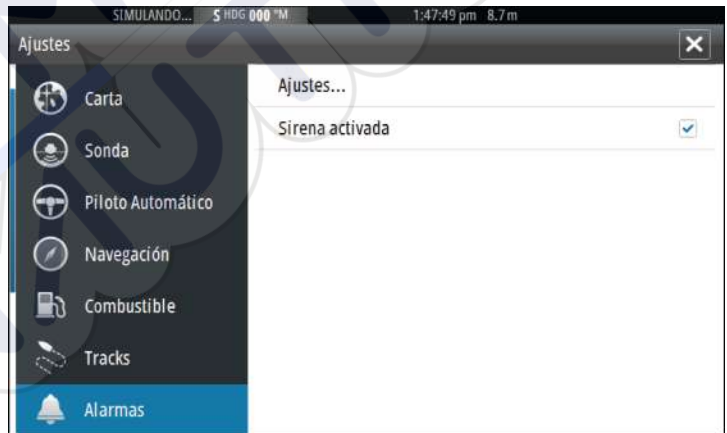
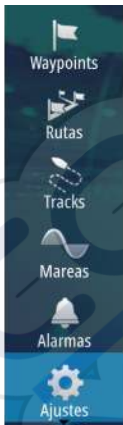
Las siguientes opciones están disponibles en el cuadro de diálogo de la alarma para confirmar un mensaje:

- **Close** (Cerrar)
Cambia el estado de la alarma a confirmada, lo que significa que se tiene conocimiento de la situación de alarma. La sirena/timbre cesa y el cuadro de diálogo de la alarma desaparece. Sin embargo, la alarma se mantiene activa en el listado de alarmas hasta que la causa de la alarma se ha eliminado.
- **Disable** (Desactivar)
Desactiva la configuración actual de la alarma. La alarma no volverá a aparecer hasta que la active de nuevo en el cuadro de diálogo Alarmas.

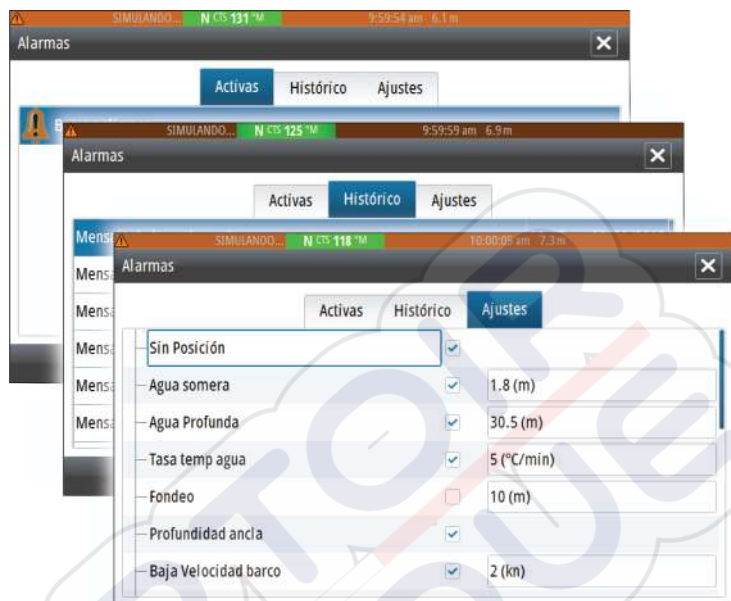
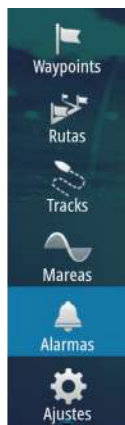
No existe límite de tiempo para el mensaje de alarma o sirena. Permanece hasta que lo confirma o hasta que la causa de la alarma se soluciona.

Cuadro de diálogo Alarmas

Todas las alarmas se configuran en el cuadro de diálogo Configuración de las alarmas.



Los cuadros de diálogo de las alarmas también se pueden activar desde el panel Herramientas. Los cuadros de diálogo de las alarmas incluyen información sobre las alarmas activas y el historial de alarmas.



15

Herramientas

Por defecto, el panel Herramientas incluye los iconos que se utilizan para acceder a las opciones y herramientas que no pertenecen a ningún panel específico.

Cuando se integra un equipo externo en la unidad GO7, se pueden añadir nuevos iconos al panel Herramientas. Estos iconos se utilizan para acceder a las funciones del equipo externo.

Waypoints, rutas, tracks

Lista de waypoints, rutas y tracks con detalles.

Seleccione el waypoint, la ruta o el track que desee editar o eliminar.

Mareas

Muestra información de mareas para la estación de mareas más cercana a su embarcación.

Seleccione los botones de flecha del panel para cambiar la fecha o seleccione el campo de fecha para acceder a la función de calendario.

Las estaciones de mareas disponibles pueden seleccionarse en el menú.

Alarmas

Alarmas activas

Lista de alarmas activas.

Histórico de alarmas

Lista de todas las alarmas con indicación de hora.

Configuración de las alarmas

Lista de todas las opciones de alarma disponibles en el sistema, con los ajustes actuales.

Ajustes

Proporciona acceso a los ajustes de las aplicaciones y el sistema.



Embarcaciones

Listado de estados

Muestra todas las embarcaciones AIS y DSC junto con la información disponible sobre ellas.

Mensajes Rx

Muestra todos los mensajes recibidos desde otras embarcaciones AIS con indicación de hora.

Sol/Luna

Muestra la salida y puesta del sol y de la luna para una ubicación basada en la fecha introducida y la latitud/longitud de la ubicación.

Viajes

Viaje 1/Viaje 2

Muestra información de viaje y motor, con opción de reinicialización para todos los campos de datos.

Hoy

Muestra información de viaje y motor para la fecha actual. Todos los campos de datos se restablecen automáticamente al cambiar la fecha.

Archivos

Sistema de gestión de archivos para archivos, waypoints, rutas, Tracks y ajustes.

Copia de los archivos a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas

Puede copiar capturas de pantalla y registros a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas. También puede exportar ajustes del sistema, waypoints, rutas y Tracks a una tarjeta. La exportación de archivos se explica en la sección "*Mantenimiento*" en la página 120.

Buscar

Función de búsqueda de elementos de carta (waypoints, rutas, tracks, etc.).

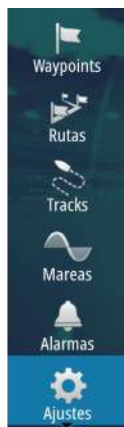


16

Simulador

La función de simulación permite comprobar el funcionamiento de la unidad sin movimiento de la embarcación y sin estar conectada a una Echosounder, un GPS, etc.

Utilice el simulador para familiarizarse con su unidad antes de usarla en el agua.



La barra de estado indica si el simulador está activado.

Modo Demo

En este modo, la unidad pasa automáticamente por las características principales del producto, cambia las páginas automáticamente, ajusta valores, abre menús, etc.

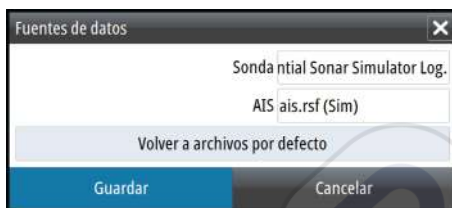
Si toca la pantalla táctil en el modo demostración, la demostración se detendrá. Una vez transcurrido el tiempo de espera, el modo de demostración volverá a activarse y cualquier ajuste que se haya modificado volverá a restaurarse a su valor por defecto.

→ **Nota:** El modo demostración está diseñado para realizar demostraciones en comercios y salas de exposiciones.

Archivos fuente del simulador

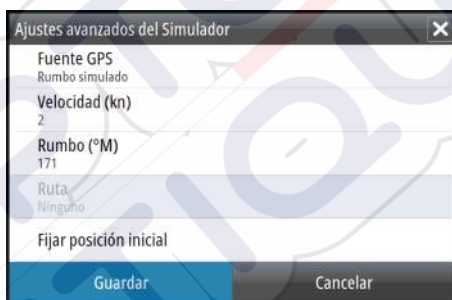
Puede seleccionar qué archivos de datos utilizará el simulador. El sistema incluye un conjunto de archivos de origen, pero se pueden

importar otros archivos insertando una tarjeta en el lector. También puede usar sus propios archivos guardados en el simulador.



Ajustes avanzados del simulador

Los ajustes avanzados del simulador le permiten controlar manualmente el simulador.



Fuente GPS

Permite seleccionar desde dónde se genera la información GPS.

Velocidad, rumbo y ruta

Permiten introducir valores manualmente cuando la fuente GPS se establece en la opción Rumbo simulado o Ruta simulada. De otro modo, los datos GPS, incluidos la velocidad y el rumbo, provienen del archivo de fuente seleccionada.

Fijar posición inicial

Mueve la embarcación a la posición actual del cursor.

→ **Nota:** Esta opción solo está disponible cuando la fuente GPS se establece en la opción Rumbo simulado.

17

Mantenimiento

Mantenimiento preventivo

La unidad GO7 no contiene ningún componente que pueda reparar el usuario, por lo que este solo debe realizar un mantenimiento preventivo muy limitado.

Limpieza de la pantalla de la unidad

Se debe de usar un paño de limpieza adecuado para limpiar la pantalla, siempre que sea posible. Utilice agua en abundancia para disolver y limpiar los restos de sal. La sal cristalizada puede rayar el revestimiento al limpiar con un paño húmedo. Aplique la menor presión posible al limpiar la pantalla.

Si el paño no es suficiente para eliminar la suciedad de la pantalla, utilice una mezcla de agua caliente y alcohol isopropílico a partes iguales para limpiar la pantalla. No utilice disolventes (acetona, aguarrás mineral, etc.) ni productos de limpieza a base de amoníaco, ya que pueden dañar la capa antibrillo y el bisel de plástico.

Para evitar que los rayos ultravioleta dañen el bisel de plástico, se recomienda colocar el protector solar siempre que la unidad no vaya a utilizarse durante un período de tiempo prolongado.

Limpieza de la cubierta del lector de tarjetas

Limpie la cubierta del lector de tarjetas con regularidad para evitar la cristalización de la sal en la superficie y permita la filtración de agua en la ranura de la tarjeta.

Verificación de los conectores

Los conectores solo deben ser verificados visualmente.

Presione los enchufes del conector dentro del conector. Si los enchufes del conector disponen de seguro, asegúrese de que está en la posición correcta.

Actualizaciones de software

Puede descargar el software más reciente de GO7 de nuestro sitio web: simrad-yachting.com.

Los archivos de actualización contienen instrucciones detalladas para instalar el software.

Copia de seguridad de los datos del sistema

Los waypoints, las rutas y los Tracks creados se guardan en el sistema. Se recomienda copiar regularmente estos archivos y los de configuración del sistema como parte de la rutina de copia de seguridad. Los archivos se pueden copiar a una tarjeta introducida en el lector de tarjetas.

No existen opciones de formato de archivo de exportación para el archivo de ajustes del sistema. Para la exportación de archivos de waypoints, rutas y Tracks existen los siguientes formatos de salida disponibles:

- **User Data File version 5** (Versión del archivo de datos del usuario 5)
Se utiliza para importar y exportar waypoints y rutas con un identificador único universal (UUID) estandarizado, cuyo uso es muy fiable y sencillo. Los datos incluyen información como, por ejemplo, la hora y la fecha de creación de una ruta, etc.
- **User Data File version 4** (Versión del archivo de datos del usuario 5)
Esta es la mejor opción para transferir datos de un sistema a otro, ya que contiene toda la información adicional que almacenan estos sistemas sobre los distintos elementos.
- **User Data file version 3 (w/depth)** (Versión del archivo de datos del usuario 3 [con profundidad])
Debe utilizarse para la transferencia de datos de usuario de un sistema a un producto anterior (Lowrance LMS, LCX, etc.).
- **User data file version 2 (no depth)** (Versión del archivo de datos del usuario 2 [sin profundidad])
Puede utilizarse para la transferencia de datos de usuario de un sistema a un producto anterior (Lowrance LMS, LCX, etc.).
- **GPX (GPS Exchange, no depth)** (GPX [Intercambio GPS, sin profundidad])
Es el formato más utilizado en Internet y que permite compartir información entre la mayoría de los sistemas GPS del mundo. Utilice este formato si desea transferir los datos a una unidad de otro proveedor.
- **Northstar.dat (no Tracks)** (Northstar.dat [sin tracks])
Se utiliza para transferir datos a un dispositivo Northstar anterior.



Exportación de todos los waypoints, rutas y Tracks

Utilice la opción de exportación si desea realizar una copia de seguridad de todos los waypoints, rutas y Tracks del sistema.



Exportar Región

La opción Exportar Región permite seleccionar el área desde la que desea exportar los datos.

1. Arrastre el cuadro de límite para definir la región que desee.
2. Seleccione la opción de exportación del menú.
3. Seleccione el formato de archivo adecuado.
4. Seleccione Export (Exportar) para iniciar la exportación.

Depuración de waypoints, rutas y Tracks

Los waypoints, las rutas y los Tracks eliminados se almacenan en la memoria de la unidad GO7 hasta que se depuren los datos. Si tiene muchos waypoints eliminados sin depurar, puede mejorar el rendimiento del sistema depurándolos.





→ **Nota:** Una vez que se hayan depurado los datos de usuario de la memoria, no se podrán recuperar.




18

Funcionamiento de la pantalla táctil

En la tabla que aparece a continuación se indica el funcionamiento básico de los distintos paneles de la pantalla táctil.

Las secciones relativas a cada panel que aparecen en este manual contienen más información sobre las funciones específicas de la pantalla táctil.

Icono	Descripción
	<p>Toque para:</p> <ul style="list-style-type: none">• Activar un panel en una página con varios paneles• Colocar el cursor en un panel• Seleccionar un menú y un elemento de un cuadro de diálogo• Activar o desactivar una casilla de verificación• Mostrar la información básica de un elemento seleccionado
	<p>Mantener pulsado</p> <ul style="list-style-type: none">• Un panel con un cursor para activar la función de asistencia del cursor• Un botón de un panel para ver las opciones de pantalla dividida disponibles• Un botón de favorito para acceder al modo de edición
	<p>Desplácese por una lista de opciones disponibles sin activar ninguna opción.</p>
	<p>Deslice el dedo para desplazarse rápidamente, por ejemplo, por la lista de waypoints. Toque la pantalla para detener el desplazamiento.</p>

Icono	Descripción
	<p>Recorra la pantalla con el dedo para colocar una carta o una imagen de Echosounder en el panel.</p>
	<p>Pellizque para alejar la carta o una imagen.</p>
	<p>Expanda para acercar la carta o una imagen.</p>

Índice

Depuración 122

A

Actualización de software 121

AIS 93

Búsqueda de elementos

AIS 94

DSC 95

Filtros Iconos 99

Llamada a una

embarcación 95

Orientación de los iconos 101

Símbolos de blancos 93

Visualización de la información sobre

blancos 94, 95

AIS SART 96

Mensaje de alarma 96

Ajuste del tamaño del panel 25

Ajustes de la embarcación 98

Ajustes de navegación 57

Ajustes del sistema

Datum 58

Sistema de coordenadas 58

Variación Magnética 58

Ajustes

Herramientas 115

Piloto automático 76

Alarma de llegada 58

Alarmas de embarcación 97

Alarmas

Alarma individual 112

Alarmas múltiples 112

Confirmación 113

Cuadro de diálogo

Configuración de las alarmas 113

Tipos de mensajes 112

Almacenamiento de waypoints 45

Altavoces 107

Archivos a una tarjeta, copia 116

Archivos, gestión 116

Asistencia del curso 22, 81

Audio 104

Activar 104

Altavoces 107

Botones de control 105

Canales favoritos 108

Configuración del sistema 107

Control de volumen maestro 107

Desconexión de Sirius 107

Funcionamiento 108

Panel 104

Radio Sirius 108

Selección de la región del sintonizador 107

Zonas de altavoces 107

Autorouting 48

Ejemplo 49

Ruta entera 48, 49

Selección 49

B

Barra de instrumentos 27

Activación y desactivación 27

Ajuste de la apariencia 27

Edición del contenido 27

Bloqueo de la pantalla táctil 20

C

Captura de Pantalla 24

Cartas 29

Ajustes 42

Búsqueda de objetos de la carta 34

Cartas en 3D 34

Cartografía integrada 30

Colocación de la embarcación en el panel de carta 32

Compás de carta 76

Creación de rutas 33

Curso arriba 32

Datos de carta 30

Desplazamiento 31

Detalles de carta 36, 37

Escala de la carta 31

Insight 35, 36

Categorías de cartas 36

Estilo de imagen 35

Exageración 36

Jeppesen

Mareas y corrientes 41

Medición de distancias 23

Navionics 37, 38

Anotación 37

Community edits (Revisiones de Community) 37

Contornos

Profundidad 38

Destacar aguas someras 41

Destacar escala profundidad 40

Filtro Rocas 38

Fish 'N Chip 40

Mareas y corrientes dinámicas 38

Prof. Seguridad 37

Sombreado de la carta 38

Tipo presentación 37

Vista sencilla 39

Áreas fondo

coloreadas 37

Norte hacia arriba 32

Orientación 32

Panel Carta 29

Rumbo arriba 32

Selección del tipo de carta 31

Superponer fotos, Navionics 39

Símbolo 32

Símbolo de la embarcación 31

Transparencia de fotos, Navionics 40

Uso del cursor 33

Vista avanzada 32

Zoom 31

Color 84

Contraste, SpotlightScan 91

Conversión de tracks en rutas 50

Copia de los archivos a una tarjeta 116

Copia de seguridad de los datos del sistema 121

Cuadro de diálogo Controles del sistema 19

Cursor 22

CZone 17

D

- Datos del registro
 - Grabación 85
- Datos del registro
 - Detener la grabación 86
- Datum 58
- DCT 74
- Detención de la grabación de los datos del registro 86
- DownScan
 - Detención de la imagen 92
 - Grabar 92
 - Range Escala 91
 - Uso del cursor 90
 - Ver historial 91

E

- Easy Routing 48
 - Ejemplo 49
- Embarcaciones peligrosas 100
- Encendido y apagado de la unidad 19
- Escala 83
- Exportar Región 122

F

- Fondo de pantalla de la página de inicio 25
- Fondo de pantalla, personalización 25
- Formato sl2 85
- Formato slg 85
- Formato xtf 85
- Frecuencia 83
- Funcionalidad inalámbrica 17
- Funcionamiento
 - Pantalla táctil 123

FUSION-Link 17, 104

G

- Ganancia 84
- Garantía 4
- Gobierno por patrón de giro
 - Piloto automático 72
- GoFree wireless 17
- Grabación
 - Datos del registro 85
- Grabar
 - Datos de DownScan 92
- Gráficos de tiempo 110
 - Selección de datos 110

H

- Herramienta de búsqueda de elementos 116
- Herramientas 115
- Herramientas de audio 106
- Herramientas
 - Ajustes 115
 - Archivos 116
 - Búsqueda de elementos 116
- Hombre al agua
 - Cancelar la navegación a MOB 24
 - Creación de un MOB 23
 - Eliminación de un waypoint de MOB 24

I

- Iluminación 20
- Iluminación de la pantalla 20
- Imagen de DownScan 89
- Indicación de velocidad y rumbo 101

Integración de dispositivos de otros fabricantes 16
Ir a Cursor 22, 81, 90

L

Loxodromias 57
Límite XTE 58
Líneas de extensión 100

M

Mantenimiento preventivo 120
Manual
 Acerca de 5
 Versión 5
Manuales, visualización 6
Medición de distancias 23, 81, 90
Mejora el rendimiento del sistema 122
Menús 21
Modo Demo 118
Modo En espera 20
Máscara Loran 58
 Ajustes 59

N

Navegación 54
 A la posición del cursor 55
 Alarma de llegada 58
 Con el piloto automático 56
 Métodos 57
 Loxodromias 57
 Ortodrómica 57
 Paneles 54
 Radio de llegada 57
Navegar

Campos de datos del panel Nav 55
Cancelar navegación por una ruta 56
Datum 58
Rutas 55
Número MMSI 99

O

OP40 18
Ortodrómica 57

P

Paletas 84, 92
Panel activo 21
Panel de gráfico de tiempo 110
 Datos perdidos 110
Paneles de instrumentos
 Edición del tablero de control 103
 Personalización 103
Paneles
 Ajuste del tamaño del panel 25
Pantalla táctil
 Funcionamiento 123
 Bloqueo 20
PDF, visualización de archivos 6
Personalización del sistema 25
Piloto automático
 Gobierno por patrón de giro 72
Piloto automático 60
 Activación 60
 Ajustes 76
 Bloqueo de estaciones remotas 75

- Campos de datos del panel 63
 - Compás 76
 - Cuadro emergente del piloto automático 61
 - Círculo de llegada del waypoint 68
 - Descripción general de los modos 63
 - Evitación de obstáculos 67
 - Filtro de Mar 77
 - Indicación en la barra de estado 61
 - Indicación en las páginas 61
 - Modo AUTO 65
 - Modo En espera (STBY) 64
 - Modo FU 65
 - Modo Nav Viento 72
 - Modo NFU 65
 - Modo VIENTO 69
 - Mosaico del piloto automático en la barra de instrumentos 62
 - Panel 62
 - Parámetros de navegación a vela 77
 - Parámetros HI/LO 79
 - Paso al gobierno manual 60
 - Respuesta 79
 - Seguimiento de contorno de profundidad 74
 - Sistema EVC 76
 - Sistemas AP24/28 75
 - Trasluchada 71
 - Virada en modo AUTO 66
 - Virada en modo VIENTO 70
 - Primer encendido 20
 - Página de inicio 13
 - Páginas de aplicaciones 14
 - Páginas divididas 15
 - Preconfiguradas 15
 - Páginas favoritas 16
 - Adición de una nueva 26
 - Editar 27
 - Páginas
 - Selección de una página 21
 - Selección del panel activo 21
- R**
- Radio de llegada 57
 - Radio Sirius 108
 - Bloqueo de canales 109
 - Lista de canales 108
 - Lista de favoritos 108
 - Registro Sonda 84
 - Rutas 47
 - Autorouting 48
 - Borrar 48
 - Conversión de tracks en rutas 50
 - Creación de rutas mediante waypoints existentes 50
 - Creación de una nueva ruta en el panel de carta 47
 - Cuadro de diálogo Editar Ruta 51
 - Edición desde el panel de carta 47
 - Navegar 55
 - Rutas
 - Cuadro de diálogo 53
- S**
- Simulador 118
 - Archivos fuente 118
 - Modo Demo 118
 - Sistema de coordenadas 58

Sonda acústica 80
Grabación de los datos del registro 85
Imagen 80
Pausa 84
Uso del cursor 81
Ver historial 82
SonicHub 104
SpotlightScan
Contraste 91
Superponer Downscan 87

T

Tableros de control 102
Tarjeta
Copia de archivos a 116
Tracks
Ajustes 52
Creación de nuevos 52

V

Variación Magnética 58
Versión de software 7
VesselView de Mercury 16
Visualización del registro de la sonda acústica 87

W

Waypoints 45
Almacenamiento 45
Configuración de las alarmas 46
Cuadro de diálogo 53
Desplazamiento 45
Editar 46
Eliminar 46
Waypoints, rutas y tracks
Exportar 122

Z

Zonas de altavoces 107



SIMRAD

SIMRAD

GO7

Manuale dell'utente

ITALIANO



Introduzione

Clausola di esonero da responsabilità

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

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

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

Lingua di riferimento: questa dichiarazione, tutti i manuali di istruzioni, guide per l'utente e altre informazioni relative al prodotto (Documentazione) possono essere tradotti in o essere stati tradotti da altre lingue (Traduzione). Nel caso di differenze tra qualunque Traduzione della Documentazione, la versione in lingua inglese della Documentazione sarà considerata la versione ufficiale della Documentazione.

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

Marchi

Lowrance® e Navico® sono marchi registrati di Navico.

Fishing Hot Spots® è un marchio registrato di Fishing Hot Spots Inc. Copyright© 2012 Fishing Hot Spots.

Navionics® è un marchio registrato di Navionics, Inc.

NMEA 2000® è un marchio registrato dell'Associazione nazionale per l'elettronica nautica (National Marine Electronics Association).

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

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

I termini HDMI e HDMI High-Definition Multimedia Interface, nonché il logo HDMI, sono marchi o marchi registrati di HDMI Licensing LLC negli Stati Uniti e in altri paesi.

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

Wi-Fi® è un marchio registrato di Wi-Fi Alliance®.

Dati cartografici aggiuntivi: Copyright© 2012 NSI, Inc.: Copyright© 2012 Richardson's Maptech.

Preferenze dei prodotti Navico

In questo manuale si può fare riferimento ai seguenti prodotti Navico:

- Broadband Sounder™ (Broadband Sounder)
- DownScan Imaging™ (DownScan)
- DownScan Overlay™ (Overlay)
- GoFree™ (GoFree)
- SonicHub® (SonicHub)

Copyright

Copyright © 2015 Navico Holding AS.

Garanzia

La scheda di garanzia è fornita come documento separato.

Per qualsiasi richiesta, fare riferimento al sito Web del marchio del display o del sistema: simrad-yachting.com.

Dichiarazioni sulle normative

Questo apparecchio è concepito per l'uso in acque internazionali e in aree costiere marittime amministrare dai Paesi dell'UE e SEE.

GO7 è conforme a:

- CE ai sensi della direttiva R&TTE 1999/5/CE.
- requisiti dei dispositivi di livello 2 fissati dallo standard per le comunicazioni radio (Compatibilità elettromagnetica) del 2008

La dichiarazione di conformità pertinente è disponibile nella sezione GO7 del seguente sito Web: simrad-yachting.com.

Informazioni sul manuale

Il presente manuale costituisce una guida di riferimento per il funzionamento di GO7. Si presuppone che l'intero apparecchio sia stato installato e configurato e che il sistema sia pronto all'uso.

Inoltre, nel manuale si presuppone che l'utente abbia conoscenze di base di navigazione, terminologia e pratica nautica.

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

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

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

Versione del manuale

Questo manuale è stato redatto per il software GO7 versione 1.0. Il manuale viene aggiornato regolarmente per restare al passo con le nuove versioni del software. La versione più recente del manuale può essere scaricata da simrad-yachting.com.

Visualizzazione del manuale sullo schermo

Il visualizzatore di documenti PDF incluso in GO7 consente di leggere i manuali e altri file PDF sullo schermo. I manuali possono essere scaricati dalla pagina simrad-yachting.com.

È possibile leggere i manuali da una scheda inserita nell'apposito lettore o copiarli nella memoria interna dell'unità.



Utilizzare le opzioni di menu e i pulsanti software per spostarsi nel file PDF come mostrato di seguito.

- Cerca, Vai a pagina, Pagina su e Pagina giù
Selezionare il pulsante del riquadro pertinente.
- Scorrere le pagine
Trascinare il dito sullo schermo in qualsiasi direzione.
- Panoramica sulla pagina
Trascinare il dito sullo schermo in qualsiasi direzione.
- Ingrandire/Rimpicciolire la pagina
Selezionare il pulsante del riquadro pertinente.
Utilizzo dello sfioramento: utilizzare gesti di avvicinamento o allontanamento delle dita.
- Uscire dal visualizzatore PDF
Selezionare il simbolo **X** nell'angolo superiore destro del riquadro.

Versione del software

La versione del software presente al momento in questa unità è reperibile nella finestra di dialogo About (Informazioni su), accessibile da System Settings (Impostazioni di sistema).

Per informazioni sull'aggiornamento del software, fare riferimento ad *"Aggiornamenti software"* a pagina 119.



Indice

13 Introduzione

- 13 Pagina iniziale
- 14 Pagine delle applicazioni
- 16 Integrazione di dispositivi di terze parti
- 17 Wireless GoFree
- 18 Controller remoti

19 Funzionamento di base

- 19 Finestra di dialogo System Controls (Controlli sistema)
- 19 Accensione e spegnimento del sistema
- 20 Illuminazione dello schermo
- 20 Blocco dello schermo tattile
- 21 Utilizzo di menu e finestre di dialogo
- 21 Selezione di pagine e riquadri
- 22 Utilizzo del cursore nel riquadro
- 23 Creazione di un waypoint Uomo in mare (MOB, Man Over Board)
- 24 Cattura schermo

25 Personalizzazione del sistema

- 25 Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale
- 25 Regolazione delle dimensioni pannello
- 26 Aggiunta di nuove pagine preferite
- 27 Modificare pagine preferite
- 27 Impostazione dell'aspetto della barra degli strumenti

29 Carte

- 29 Riquadro cartografico
- 30 Dati cartografici
- 30 Visualizzazione dei tipi di carta doppia
- 31 Simbolo dell'imbarcazione
- 31 Scala cartografica
- 31 Panoramica della cartografia
- 32 Posizionamento dell'imbarcazione sul riquadro cartografico
- 32 Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici
- 33 Utilizzo del cursore sul riquadro cartografico
- 33 Creazione di rotte
- 34 Trova oggetti nei riquadri cartografici
- 34 Carte 3D

- 35 Opzioni cartografiche specifiche di Insight
- 36 Opzioni di visualizzazione Insight
- 37 Opzioni cartografiche specifiche di Navionics
- 37 Impostazioni di cartografia di Navionics
- 38 Opzioni di visualizzazione Navionics
- 41 Maree e correnti Jeppesen
- 42 Impostazioni di cartografia

45 Waypoint, rotte e percorsi

- 45 Waypoint
- 47 Rotte
- 51 Tracks
- 52 Finestre di dialogo Waypoints, Rotte e Tracks

54 Navigazione

- 54 Riquadri di navigazione
- 55 Navigare alla posizione del cursore
- 55 Navigare lungo una rotta
- 56 Navigazione con il pilota automatico
- 57 Impostazioni di navigazione

60 Pilota automatico

- 60 Utilizzo sicuro del pilota automatico
- 60 Attivazione del pilota automatico
- 60 Passaggio dalla modalità automatica a quella manuale
- 61 Indicazione del pilota automatico nelle pagine
- 62 Riquadro dell'autopilota
- 63 Panoramica delle modalità
- 64 Modalità Standby
- 65 Non-Follow Up (NFU, governo autoassistito)
- 65 Governo Follow-Up (FU)
- 65 Modalità AUTO (bussola auto)
- 67 Modalità NoDrift
- 67 Modalità NAV
- 69 Modalità VENTO
- 71 Modalità Nav su Vento
- 72 Governo con schemi di virata
- 75 Utilizzo di GO7 in un sistema AP24/AP28
- 76 Utilizzo del pilota automatico in un sistema EVC
- 76 Impostazioni dell'autopilota

80 Ecoscandaglio

- 80 Immagine del Echosounder
- 81 Utilizzo del cursore nel riquadro della Echosounder
- 82 Visualizzazione cronologia Echosounder
- 83 Impostazione dell'immagine del Echosounder
- 85 Registrazione dei dati del registro
- 87 Impostazioni Echosounder

89 DownScan

- 89 L'immagine DownScan
- 90 Zoom dell'immagine DownScan
- 90 Utilizzo del cursore sul riquadro DownScan
- 91 Visualizzazione della cronologia DownScan
- 91 Impostazione dell'immagine DownScan

93 AIS

- 93 Simboli dei target AIS
- 94 Visualizzazione delle informazioni sui target AIS
- 95 Chiamata di un'imbarcazione AIS
- 96 AIS SART
- 97 Allarmi dell'imbarcazione
- 98 Impostazioni dell'imbarcazione

102 Riquadri strumenti

- 102 Pannelli
- 102 Personalizzazione del riquadro Instruments

104 Audio

- 104 Attivazione dell'audio
- 104 Riquadro Audio
- 107 Configurazione del sistema audio
- 108 Funzionamento del sistema audio
- 108 Canali preferiti
- 108 Radio Sirius (solo America settentrionale)

110 Registrazioni Tempo

- 110 Riquadro Registrazione Tempo
- 110 Selezione dati

112 Allarmi

- 112 Sistema degli allarmi
- 112 Tipi di messaggi
- 112 Singoli allarmi
- 112 Allarmi multipli
- 113 Conferma di un messaggio
- 113 Finestra di dialogo degli allarmi

115 Strumenti

- 115 Waypoint, rotte, Tracce
- 115 Maree
- 115 Allarmi
- 115 Impostazioni
- 116 Imbarcazioni
- 116 Sun, Moon (Sole, Luna)
- 116 Calcolatore viaggio
- 116 File
- 116 Trova

117 Simulatore

- 117 Modalità demo
- 117 File sorgenti del simulatore
- 118 Impostazioni avanzate del simulatore

119 Manutenzione

- 119 Manutenzione preventiva
- 119 Pulizia dello schermo dell'unità
- 119 Pulizia della porta multimediale
- 119 Controllo dei connettori
- 119 Aggiornamenti software
- 120 Copia di backup dei dati del sistema

122 Utilizzo dello schermo tattile

1

HOME

Introduzione

Pagina iniziale

La pagina **iniziale** è accessibile da qualsiasi modalità selezionando il pulsante **Home** nell'angolo superiore sinistro di un riquadro.



1 Strumenti

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

2 Applicazioni

Selezionare un pulsante per visualizzare l'applicazione come riquadro a pagina intera. Tenere premuto un pulsante per visualizzare le opzioni preconfigurate di visualizzazione in una pagina divisa.

3 Pulsante Chiudi

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

4 Preferiti

Selezionare un pulsante per visualizzare la combinazione di pannelli.

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

5 Pulsante Uomo in mare

Selezionare per salvare un waypoint uomo in mare (MOB, Man Over Board) nella posizione corrente dell'imbarcazione.

Pagine delle applicazioni



Ogni applicazione connessa al sistema è presentata in riquadri. L'applicazione può essere visualizzata come pagina intera o all'interno di una pagina con più riquadri.

Tutte le pagine delle applicazioni sono accessibili dalla pagina iniziale.

1 Riquadro dell'applicazione

2 Barra degli strumenti

Informazioni di navigazione e sul sensore. La barra può essere disattivata e configurata dall'utente.

3 Finestra di dialogo Controlli sistema

Accesso rapido alle impostazioni di sistema di base.

Visualizzare la finestra di dialogo premendo brevemente il tasto di **accensione** o scorrendo rapidamente verso il basso dalla parte superiore della schermata.

4 Barra di stato

5 Finestra di dialogo

Informazioni o input dell'utente.

6 Messaggio di allarme

Visualizzato in caso di situazioni pericolose o guasti di sistema.

7 Menu

Menu specifico del riquadro.

Visualizzare il menu selezionando il pulsante del riquadro **MENU**.

Pagine divise

In ogni pagina è possibile includere fino a 4 riquadri.



Pagina con 2 riquadri

Pagina con 3 riquadri

Pagina con 4 riquadri

Le dimensioni dei riquadri in una pagina divisa possono essere regolate dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

→ **Nota:** Le funzioni Mercury, se attivate, non consentono la presenza di pagine divise.

Pagine divise preconfigurate

Ogni applicazione a schermo intero include diverse pagine divise preconfigurate, che visualizzano l'applicazione selezionata combinata a ciascuno degli altri riquadri.

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

Per accedere a una pagina divisa preconfigurata, tenere premuto il pulsante del riquadro principale.



Pagine preferite

Tutte le pagine preferite preconfigurate possono essere modificate ed eliminate ed è possibile crearne altre personalizzate, per un massimo di 12 pagine preferite.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento ad *"Aggiunta di nuove pagine preferite"* a pagina 26.

Integrazione di dispositivi di terze parti

È possibile connettere al GO7 vari dispositivi di terze parti. Le applicazioni vengono visualizzate in riquadri separati o integrate in altri riquadri.

Un dispositivo collegato alla rete NMEA 2000 dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, abilitare la funzione dall'opzione Avanzate della finestra di dialogo Impostazioni Sistema.

Il dispositivo di terze parti viene utilizzato mediante menu e finestre di dialogo, come per gli altri riquadri.

Questo manuale non include specifiche istruzioni sul funzionamento di dispositivi di terze parti. Per le varie funzioni, fare riferimento alla documentazione inclusa con il dispositivo di terze parti.

Integrazione di Mercury VesselView



La visualizzazione e l'interazione dei dati Mercury VesselView SmartCraft sono consentite tramite GO7 quando nella rete NMEA 2000 è presente un dispositivo gateway VesselView 7 o VesselView 4.

Un'icona Mercury appare automaticamente nella pagina **iniziale** quando il dispositivo è disponibile.

Integrazione FUSION-Link

È possibile controllare i dispositivi FUSION-Link collegati alla rete NMEA 2000 dal sistema GO7.

I dispositivi FUSION-Link vengono visualizzati come sorgenti aggiuntive in caso di utilizzo della funzione audio. Non sono disponibili ulteriori icone.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento ad *"Audio"* a pagina 104.



Integrazione BEP CZone

Il GO7 si integra con il sistema BEP CZone utilizzato per il controllo e il monitoraggio di un sistema di alimentazione distribuito sull'imbarcazione.

L'icona CZone è disponibile nel riquadro Strumenti della pagina **iniziale** se nella rete è presente un sistema CZone.

Per il sistema CZone viene fornito un manuale a parte. Fare riferimento a tale documentazione e al manuale di installazione di GO7 per informazioni sull'installazione e sulla configurazione del sistema CZone.

Pannello CZone

Quando CZone è installato e configurato, nei riquadri Instruments viene aggiunto un pannello CZone.

Per passare da un pannello all'altro del riquadro, selezionare i simboli freccia destra e sinistra o selezionare il pannello dal menu.

Modifica di un pannello CZone

È possibile personalizzare un pannello CZone modificando i dati di ciascun indicatore. Le opzioni di modifica disponibili dipendono dal tipo di indicatore e dalle sorgenti di dati collegate al sistema.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento a "*Riquadri degli strumenti*" a pagina 102.

Wireless GoFree

GO7 include funzionalità wireless integrate che consentono di utilizzare un dispositivo wireless per visualizzare in remoto (telefono e tablet) e controllare il sistema (solo tablet). Il sistema viene controllato dal dispositivo wireless tramite le app scaricate dal relativo app store.

Configurazione e installazione sono descritte nel manuale di installazione di GO7.

→ **Nota:** Per motivi di sicurezza, le funzioni Pilota automatico e CZone non possono essere controllate da un dispositivo wireless.

Utilizzo del sistema con un dispositivo wireless

Quando il controllo remoto viene accettato, la pagina attiva viene riprodotta sul dispositivo wireless.

L'immagine del dispositivo wireless include pulsanti software utilizzati per il funzionamento del sistema GO7.

Controller remoti

È possibile collegare un'unità OP40 alla rete e controllare in remoto il sistema GO7.

Per il controller remoto viene fornito un manuale a parte.



2

Funzionamento di base

Finestra di dialogo System Controls (Controlli sistema)

La finestra di dialogo System Controls (Controlli sistema) fornisce l'accesso rapido alle impostazioni di sistema di base. Per visualizzare la finestra di dialogo, premere brevemente il tasto di **alimentazione**. Le icone visualizzate nella finestra di dialogo possono variare. Ad esempio, l'opzione Adjust splits (Regola divisioni) è disponibile solo se si visualizza una pagina divisa all'apertura della finestra di dialogo **System Controls** (Controlli sistema).



Attivazione di funzioni

Selezionare l'icona della funzione che si desidera impostare o attivare/disattivare. Per tali funzioni, l'icona evidenziata indica che la funzione è attivata, come illustrato nell'icona Instrument bar (Barra degli strumenti) precedente.

Accensione e spegnimento del sistema

Per accendere e spegnere il sistema, tenere premuto il tasto di **alimentazione**. Per spegnere l'unità è inoltre possibile utilizzare la finestra di dialogo **Controlli sistema**.

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



Primo avvio

Al primo avvio dell'unità e in seguito a un ripristino master, il sistema esegue una sequenza di avvio automatico, che include la configurazione della lingua e la selezione automatica delle sorgenti dati.

È possibile scegliere di interrompere questa sequenza e quindi configurare autonomamente il sistema.

Modalità attesa

In modalità attesa il sonar e la retroilluminazione dello schermo e dei tasti vengono disattivati per risparmiare energia. Il sistema rimane in esecuzione in background.

È possibile selezionare la modalità attesa dalla finestra di dialogo

Controlli sistema.

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



Illuminazione dello schermo

Luminosità

La retroilluminazione del display può essere regolata in qualsiasi momento dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**. È inoltre possibile scorrere i livelli di retroilluminazione preimpostati tramite brevi pressioni del tasto di **alimentazione**.



Modalità notturna

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

→ **Nota:** i dettagli sulla carta possono essere meno visibili quando è selezionata la modalità notturna.

Blocco dello schermo tattile

È possibile bloccare temporaneamente uno schermo tattile per impedire l'utilizzo accidentale del sistema. Bloccare lo schermo tattile quando sullo schermo sono presenti grandi quantità di acqua, ad esempio in particolari condizioni climatiche o marittime. Questa funzione risulta utile anche in caso di pulizia dello schermo mentre l'unità è accesa.



È possibile bloccare lo schermo tattile dalla finestra di dialogo

Controlli sistema.

Rimuovere la funzione di blocco tramite una breve pressione del tasto di **alimentazione**.

Utilizzo di menu e finestre di dialogo

Menu

Per visualizzare il menu di una pagina, selezionare il pulsante **MENU** nell'angolo superiore destro.

- Attivare una voce di menu e attivare/disattivare un'opzione selezionandola
- Per regolare il valore di una barra di scorrimento:
 - Trascinare la barra di scorrimento.
 - selezionando le icone **+** o **-**

Selezionare l'opzione di menu **Indietro** per tornare al livello precedente e uscire.

Per non visualizzare più il menu è inoltre possibile toccare lo schermo all'esterno dell'area del menu oppure premere il pulsante **MENU**. Premendo nuovamente il pulsante **MENU**, il menu verrà visualizzato nello stesso stato in cui si trovava prima che venisse chiuso.

Lo stato del cursore (attivo o inattivo) modifica le opzioni di menu.

Selezione di pagine e riquadri

Selezione di una pagina

- Selezionare un riquadro a pagina intera premendo il pulsante dell'applicazione pertinente nella pagina **iniziale**
- Selezionare una pagina preferita premendo il pulsante preferito pertinente
- Selezionare un riquadro diviso predefinito tenendo premuta l'icona di applicazione pertinente

Selezionare il riquadro attivo

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

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

Per attivare un riquadro, toccarlo.

Utilizzo del cursore nel riquadro

Il cursore può essere utilizzato per misurare una distanza, contrassegnare una posizione e selezionare elementi.

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

Posizionare il cursore toccando il punto desiderato dello schermo.

Se il cursore è attivo, viene visualizzata la finestra della posizione.

Per rimuovere il cursore e gli elementi del cursore dal riquadro, selezionare l'opzione di menu **Clear cursor** (Elimina cursore).

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

Vai a cursore

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

Funzione Cursor Assist (Assistenza cursore)

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

Tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione sull'elemento desiderato per visualizzare le relative informazioni.

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





Misurazione delle distanze

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

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

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

È inoltre possibile avviare la funzione di misurazione senza un cursore attivo. Entrambe le icone di misurazione sono inizialmente posizionate in corrispondenza dell'imbarcazione. L'icona grigia segue i movimenti dell'imbarcazione, mentre quella blu rimane nella posizione specificata all'attivazione della funzione.

Per terminare la funzione di misurazione, selezionare l'opzione di menu **Finita la misura.**

Creazione di un waypoint Uomo in mare (MOB, Man Over Board)

Se dovesse verificarsi una situazione di emergenza, è possibile inserire un waypoint Uomo in mare (MOB, Man Over Board) nella posizione corrente dell'imbarcazione, selezionando il pulsante **MOB** nella pagina **iniziale.**

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

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

Per salvare più waypoint MOB, premere ripetutamente i pulsanti **MOB**. L'imbarcazione continuerà a mostrare le informazioni di navigazione verso il waypoint MOB iniziale. La navigazione verso i successivi waypoint MOB dovrà essere condotta manualmente.



Annullare la navigazione al MOB

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

Eliminazione di un waypoint Uomo in mare (MOB, Man Over Board)

1. Selezionare il waypoint MOB per attivarlo
2. Selezionare il popup del waypoint MOB per visualizzare la relativa finestra di dialogo
3. Selezionare l'opzione di eliminazione nella finestra di dialogo.

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

Cattura schermo

Per poter catturare una schermata su uno schermo tattile, è necessario attivare l'opzione Screen capture (Cattura schermo) nella finestra di dialogo System Settings (Impostazioni Sistema). Se la funzione è attivata, è possibile catturare una schermata su uno schermo tattile facendo doppio clic sulla barra del titolo di una finestra di dialogo aperta oppure sulla barra di stato, se nessuna finestra di dialogo è aperta.

Per informazioni su come visualizzare i file, fare riferimento a "Strumenti" a pagina 115.

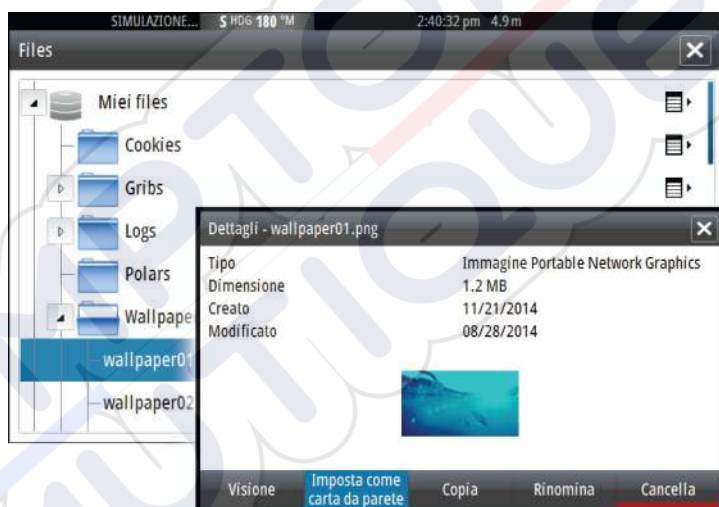
3

Personalizzazione del sistema

Personalizzazione dello sfondo della pagina iniziale

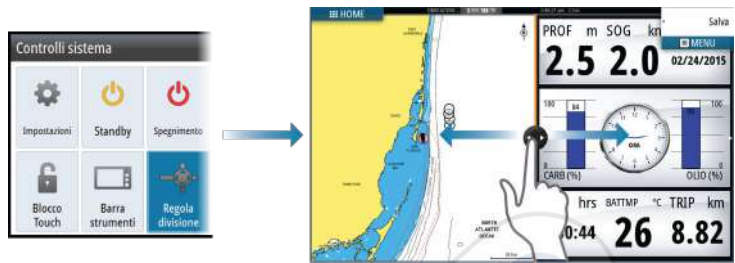
È possibile personalizzare lo sfondo della pagina iniziale, selezionando una delle immagini incluse nel sistema o utilizzando un'immagine personalizzata in formato .jpg o .png.

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



Regolazione delle dimensioni pannello

È possibile modificare le dimensioni del riquadro per una pagina divisa attiva. Le dimensioni possono essere regolate sia per le pagine preferite che per le pagine divise predefinite.

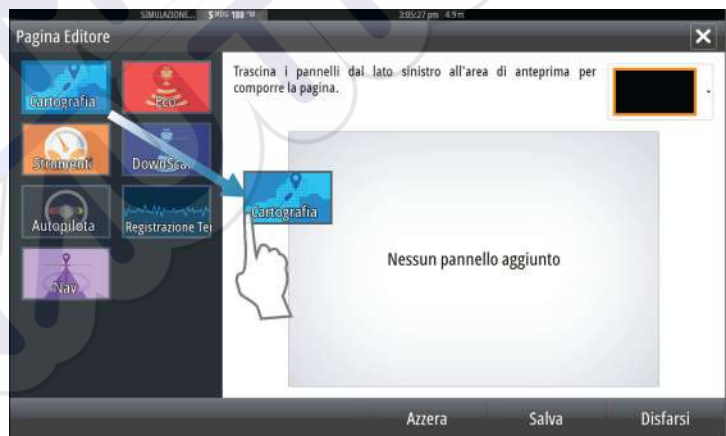


Le modifiche vengono salvate nella pagina preferita o divisa attiva.

Aggiunta di nuove pagine preferite

1. Selezionare l'icona **Nuovo** nel riquadro dei preferiti della pagina **iniziale** per aprire la finestra di dialogo Pagina Editor
2. Trascinare e rilasciare le icone delle pagine per configurare una nuova pagina
3. Modificare la disposizione del riquadro (possibile solo per 2 o 3 riquadri), se necessario.
4. Salvare il layout della pagina

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



Modificare pagine preferite

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

Impostazione dell'aspetto della barra degli strumenti

Le sorgenti di dati connesse al sistema possono essere visualizzate nella barra degli strumenti.

È possibile configurare la barra strumenti in modo da visualizzare una o due barre o impostarla perché alterni le barre automaticamente.

È possibile disattivare la barra degli strumenti dalla finestra di dialogo **Controlli sistema**.

→ **Nota:** La barra verrà disattivata solo per la pagina corrente.

Attivazione/disattivazione della barra degli strumenti

1. Attivare la finestra di dialogo **Controlli sistema**
2. Disattivare/attivare l'icona della barra degli strumenti per attivare/disattivare la barra.

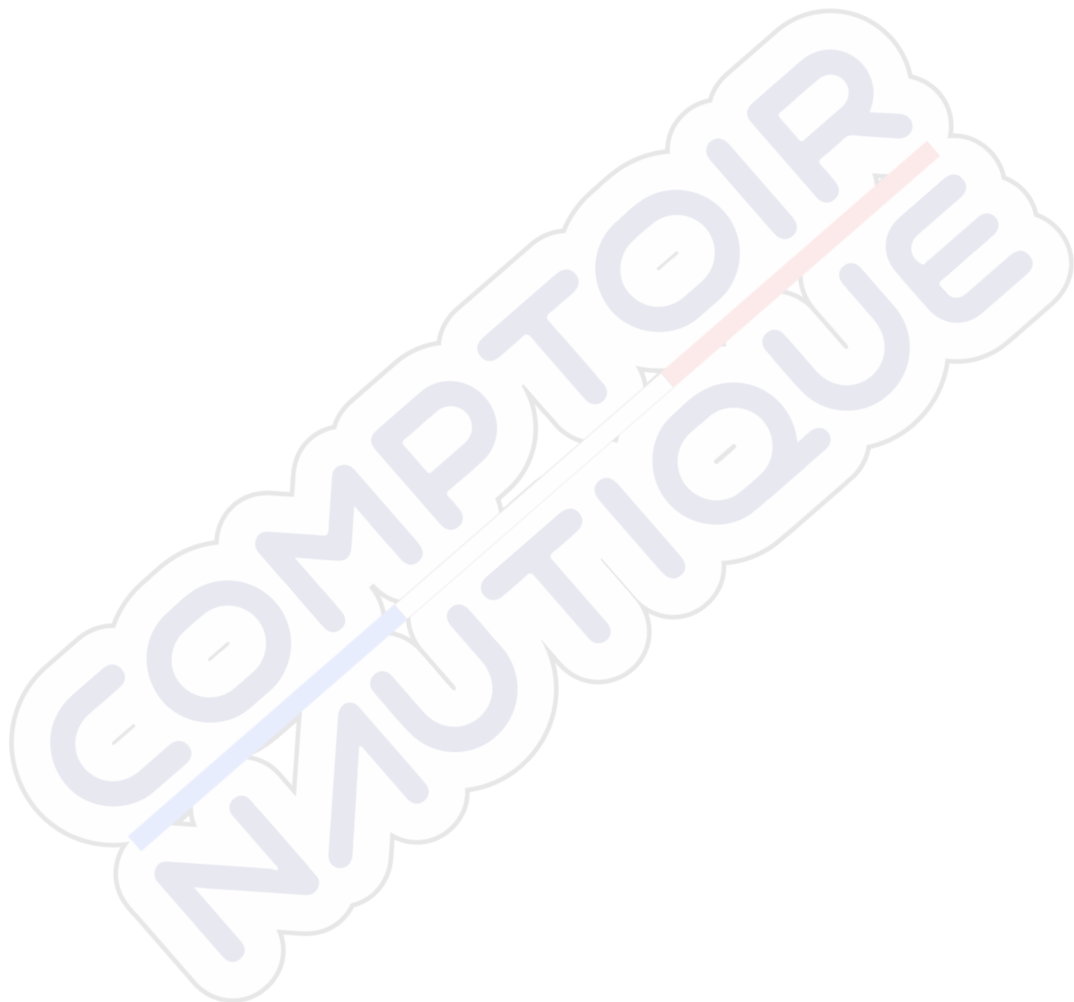
Modificare i contenuti della barra degli strumenti

1. Per modificare i contenuti, selezionare il pulsante **MENU**
2. Selezionare i contenuti da visualizzare

→ **Nota:** È possibile configurare la barra 1 per la pagina attiva o per tutte le pagine, ad eccezione di quelle con una configurazione locale. È possibile configurare la barra 2 solo per la pagina attiva.

3. Definire il periodo di tempo se si desidera che le due barre si alternino automaticamente

4. Selezionare l'opzione di modifica per modificare qualsiasi campo degli strumenti, seguita dal campo che si desidera modificare
5. Per salvare le modifiche, selezionare l'opzione di fine modifica nel menu.

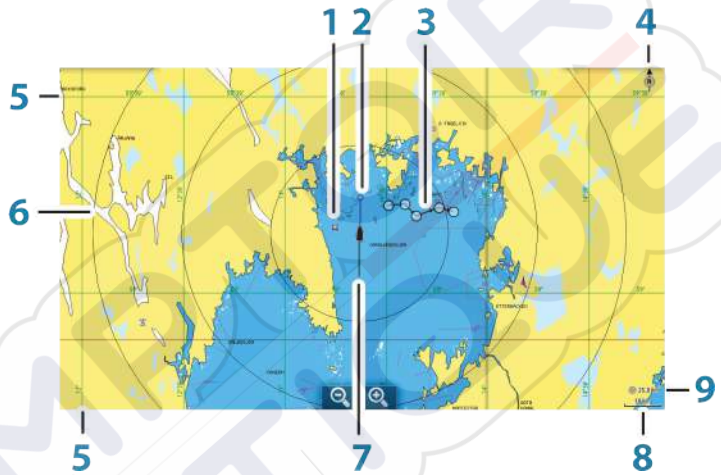


4

Carte

La funzione cartografica visualizza la posizione dell'imbarcazione rispetto alla terraferma e ad altri oggetti cartografici. Nel riquadro cartografico è possibile pianificare una rotta e navigare seguendo la stessa, posizionare waypoint e visualizzare target AIS.

Riquadro cartografico



- 1 Waypoint*
- 2 Imbarcazione con linea di estensione (linea di estensione facoltativa)
- 3 Rotta*
- 4 Indicatore Nord
- 5 Reticolo*
- 6 Cerchi di distanza*
- 7 Traccia*
- 8 Scala della carta
- 9 Intervallo cerchi di distanza (visualizzato solo se sono attivati i cerchi di distanza)

* Elementi cartografici opzionali. È possibile attivare e disattivare le immagini opzionali individualmente dalla finestra di dialogo delle impostazioni cartografiche.

Dati cartografici

Il sistema viene fornito con cartografie diverse integrate a seconda della regione.

Tutte le unità supportano la cartografia Insight di Navico, incluso Insight Genesis. Il sistema supporta inoltre Navionics Gold, Platinum + e Navionics+, C-MAP MAX-N/MAX-N+ di Jeppesen, nonché i contenuti creati da un'ampia gamma di fornitori di mappe di terze parti nel formato AT5. Per un elenco completo delle carte disponibili, visitare le pagine agli indirizzi insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com o navionics.com.

→ **Nota:** Il sistema non passa automaticamente alla cartografia incorporata se la scheda cartografica viene rimossa. Viene visualizzata una carta a bassa risoluzione fino a quando non si reinsertisce la scheda o non si passa manualmente alla cartografia incorporata.

Visualizzazione dei tipi di carta doppia

Se sono disponibili più tipi di carta (incorporati o nell'alloggiamento per la scheda) è possibile visualizzare contemporaneamente due diversi tipi di carta in una pagina con due riquadri cartografici.

È possibile selezionare un riquadro cartografico doppio tenendo premuto il pulsante dell'applicazione Carta nella pagina **iniziale** oppure creando una pagina preferita con due riquadri cartografici.



Selezione del tipo di carta

È possibile specificare il tipo di carta nel riquadro cartografico selezionando uno dei tipi di carta disponibili nel menu Chart source (Sorgente carta). Se si hanno più riquadri cartografici, il tipo di carta viene definito individualmente per ognuno. Attivare uno dei riquadri cartografici, quindi selezionare uno dei tipi di carta disponibili dal menu Chart source (Sorgente carta). Ripetere il processo per il secondo riquadro cartografico e selezionare un tipo di carta alternativo per questo riquadro.

→ **Nota:** Per mostrare carte diverse da Navionics, è necessario selezionare il tipo di carta Insight.

Se sono disponibili due carte identiche (incorporate o nell'alloggiamento della scheda), il sistema seleziona automaticamente la carta con più dettagli per la regione visualizzata.

Simbolo dell'imbarcazione



Se GO7 presenta un aggancio valido della posizione GPS, il simbolo dell'imbarcazione indica la sua posizione. Se la posizione GPS non è disponibile, il simbolo include un punto interrogativo.

Scala cartografica



Ingrandire e ridurre la carta utilizzando le icone del riquadro di zoom oppure avvicinando (riduzione) e allontanando (ingrandimento) due dita.

La scala della carta e l'intervallo dei cerchi di distanza (se attivati) verranno mostrati nell'angolo inferiore destro del riquadro cartografico.

Panoramica della cartografia

È possibile spostare la carta in qualsiasi direzione trascinando il dito sullo schermo.

Selezionare l'opzione di menu **Clear cursor** (Elimina cursore) per rimuovere il cursore e la relativa finestra dal riquadro. La carta viene inoltre centrata sulla posizione dell'imbarcazione.

Posizionamento dell'imbarcazione sul riquadro cartografico

Orientamento della carta

Sono disponibili diverse opzioni per le modalità di rotazione della carta nel riquadro. Il simbolo dell'orientamento della carta nell'angolo superiore destro del riquadro indica il nord.



Nord in su

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

Prora in su

Visualizza la carta con la prora dell'imbarcazione diretta verso l'alto. Le informazioni sulla direzione vengono ricevute da una bussola. Se non sono disponibili informazioni sulla direzione, viene utilizzato il valore COG del GPS.

Rotta in su

Consente di ruotare la carta nella direzione del successivo waypoint in caso di navigazione verso una rotta o un waypoint. Se non ci si trova in modalità di navigazione, viene utilizzato l'orientamento Heading up fino all'avvio della navigazione.

Guarda avanti

Avvicina l'icona dell'imbarcazione alla parte inferiore dello schermo in modo da poter ingrandire la visualizzazione al massimo.

Visualizzazione di informazioni sugli elementi cartografici

Quando si seleziona un elemento cartografico, un waypoint, una rotta o un target, vengono visualizzate le informazioni di base sull'elemento selezionato. Per visualizzare le informazioni complete,

selezionare il popup dell'elemento cartografico. È inoltre possibile attivare la finestra di dialogo delle informazioni dettagliate dal menu.

→ **Nota:** Per poter visualizzare le informazioni di base di un elemento, è necessario abilitare il popup delle informazioni.



Utilizzo del cursore sul riquadro cartografico

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

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

Selezionare l'opzione di menu **Elimina cursore** per rimuovere il cursore e la relativa finestra dal riquadro. La carta viene inoltre centrata sulla posizione dell'imbarcazione.

Selezionare l'opzione di menu **Ripristina cursore** per visualizzare il cursore nella posizione precedente. **Elimina cursore** e **Ripristina cursore** sono funzioni utili per passare dalla posizione corrente dell'imbarcazione alla posizione del cursore e viceversa.

Creazione di rotte

È possibile creare rotte sul riquadro cartografico attenendosi alla procedura indicata di seguito.

1. Posizionare il cursore nel riquadro cartografico.
2. Selezionare **Nuovo** e quindi **Nuova rotta** nel menu
3. Toccare il riquadro cartografico per posizionare il primo punto della rotta.

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

4. Continuare a posizionare i punti di rotta rimanenti.
 5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.
- **Nota:** Per ulteriori informazioni, fare riferimento a "Waypoint, rotte e tracce" a pagina 52.

Trova oggetti nei riquadri cartografici

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

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



- **Nota:** È necessario disporre di un pacchetto di sottoscrizione dati SIRIUS per cercare le stazioni di carburante e un ricevitore AIS collegato per cercare le imbarcazioni.

Carte 3D

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

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

Se si seleziona l'opzione cartografica 3D, le icone di panoramica e rotazione vengono visualizzate nel lato destro del riquadro cartografico.

Panoramica della cartografia 3D

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



Selezionare l'opzione di menu **Ritorno a imbarcazione** per interrompere la panoramica e centrare la carta sulla posizione dell'imbarcazione.



Controllo dell'angolo di visualizzazione

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

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

→ **Nota:** Se centrato sulla posizione dell'imbarcazione, è possibile regolare solo l'angolo di inclinazione. La direzione di visualizzazione viene controllata dall'impostazione di orientamento della carta. Vedere "*Posizionamento dell'imbarcazione sul riquadro cartografico*" a pagina 32.

Ingrandimento di una carta 3D

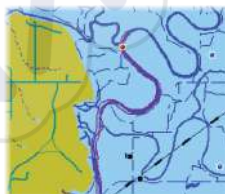
Ingrandire e rimpicciolire la carta 3D utilizzando i pulsanti di zoom (+ o -) oppure il metodo consueto per gli schermi tattili di avvicinare e allontanare due dita.

Opzioni cartografiche specifiche di Insight

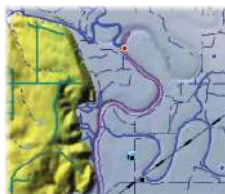
Orientation (Orientamento), Look ahead (Guarda avanti), 3D e Chart source (Origine carta), precedentemente descritti in questa sezione, sono comuni a tutti i tipi di carte.

Stile delle immagini cartografiche

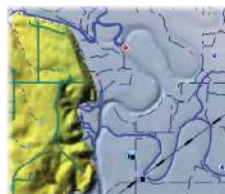
Le carte possono essere visualizzate con tre stili differenti.



Stile cartografico 2D



Rilievo ombreggiato



Niente profili

Opzioni di visualizzazione Insight



Dettagli della carta

- **Full (Tutti)**
Tutte le informazioni disponibili per la carta in uso.
- **Medium (Medi)**
Informazioni minime sufficienti per la navigazione.
- **Low (Minimi)**
Corrisponde al livello di informazioni di base che non può essere rimosso e comprende informazioni necessarie in tutte le aree geografiche. L'opzione non è concepita per offrire dati sufficienti per una navigazione sicura.

Categorie delle carte Insight

Le carte Insight includono diverse categorie e sottocategorie che possono essere attivate/disattivate singolarmente a seconda delle informazioni che si desidera visualizzare.



Esagerazione Terra ed Esagerazione Acqua

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

Opzioni cartografiche specifiche di Navionics



Orientation (Orientamento), Look ahead (Guarda avanti), 3D e Chart source (Origine carta), precedentemente descritti in questa sezione, sono comuni a tutti i tipi di carte.

Modifiche Comunità

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

Per ulteriori dettagli, fare riferimento alle informazioni su Navionics incluse con la cartografia o al sito Web Navionics: www.navionics.com.

Impostazioni di cartografia di Navionics

Are di fondale colorate

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

Annotazione

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

Tipo di presentazione

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

Dettagli della carta

Fornisce diversi livelli di informazioni cartografiche.

Profondità di sicurezza

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



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

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

Linee batimetriche

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

Livello filtro Rock

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

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

Opzioni di visualizzazione Navionics

Ombreggiatura della carta

L'ombreggiatura aggiunge alla carta informazioni sul terreno.

Icone delle maree dinamiche e delle correnti Navionics

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

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



Vengono utilizzate le seguenti icone e i seguenti simboli:



Velocità attuale

La lunghezza della freccia dipende dalla velocità e il simbolo viene ruotato in base alla direzione del flusso. La velocità del flusso viene visualizzata dentro il simbolo della freccia. Il simbolo rosso viene utilizzato quando la velocità della corrente è in aumento, quello blu quando la velocità della corrente è in diminuzione.



Altezza della marea

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



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

Easy View

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



Nota: Sulla carta non viene indicato in alcun modo che questa funzione è attiva.

Sovrapposizione foto

L'opzione Photo overlay (Sovrapposizione foto) consente la visualizzazione di immagini fotografiche satellitari di un'area sovrapposte alla carta. La disponibilità di queste foto è limitata a determinate regioni e versioni delle carte.

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



Senza sovrapposizione foto



Sovrapposizione foto, solo terra



Sovrapposizione foto completa

Trasparenza foto

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



Trasparenza minima



Trasparenza massima

Navionics Fish N' Chip

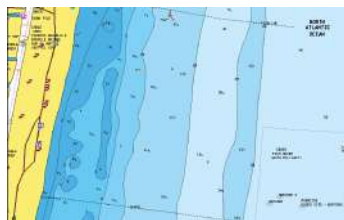
Il sistema supporta la funzione cartografica Navionics Fish N' Chip (solo Stati Uniti).

Per ulteriori informazioni, visitare il sito Web www.navionics.com.

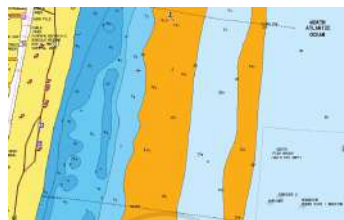
Scala profondità evidenziata

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

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



Nessuna scala profondità evidenziata



Scala profondità evidenziata, 6 m - 12 m

Acqua bassa evidenziata

Evidenzia le aree di acqua bassa.

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



Nessuna acqua bassa evidenziata



Acqua bassa evidenziata, 0 m - 3 m

Maree e correnti Jeppesen

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

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

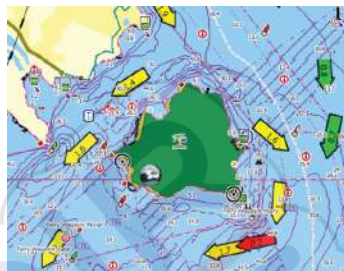
I dati sulle correnti dinamiche possono essere visualizzati eseguendo lo zoom entro una scala di 1 miglio nautico. A tale scala, l'icona della corrente diventa un'icona dinamica animata che indica la velocità e la direzione della corrente. Le icone dinamiche sono di colore nero (oltre 6 nodi), rosso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

giallo (da 1 a 2 nodi) o verde (fino a 1 nodo), a seconda della corrente in tale posizione.

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



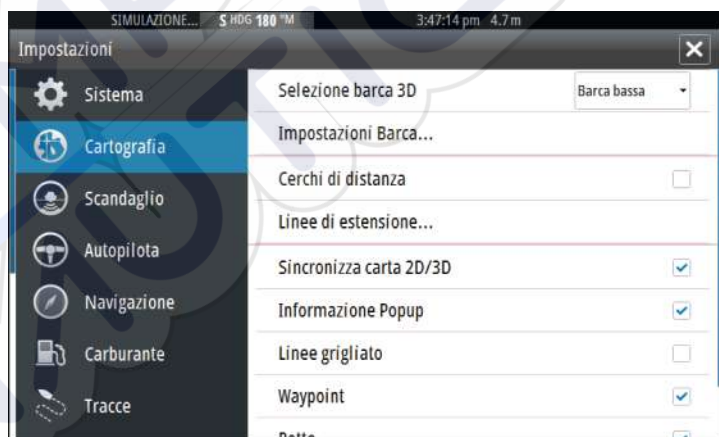
Icone di correnti e maree statiche



Icone di correnti dinamiche

Impostazioni di cartografia

Le impostazioni e le opzioni di visualizzazione specificate nella pagina Chart settings (Impostazioni di cartografia) sono comuni a tutti i riquadri cartografici.



Selezione barca 3D

Stabilisce quale icona utilizzare nelle carte 3D.

Impostazioni Barca

Le impostazioni Barca vengono utilizzate in fase di calcolo di una rotta automatica. Per utilizzare le funzioni Autorouting/Easy Routing, è necessario immettere il pescaggio, la larghezza e l'altezza dell'imbarcazione.

Cerchi di distanza

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

La scala viene impostata automaticamente dal sistema per adattarla alla scala cartografica.

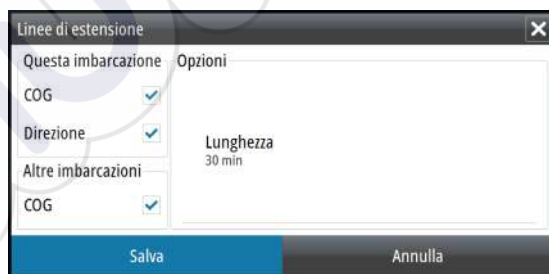
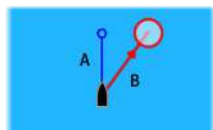
Linee di estensione

A: direzione

B: Course Over Ground (Rotta rispetto al fondo, COG)

La lunghezza delle linee di estensione viene impostata su una distanza fissa o per indicare la distanza che verrà percorsa dall'imbarcazione nell'intervallo di tempo selezionato. Se per l'imbarcazione non è attivata alcuna opzione, non verrà visualizzata alcuna linea di estensione.

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



Sincronizza carta 2D/3D

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

Pop-up information (Informazione Popup)

Specifica se, quando si seleziona l'elemento, devono essere visualizzate le informazioni di base relative agli elementi cartografici.

Linee grigliato

Consente di attivare/disattivare la visualizzazione di una griglia delle linee di latitudine e longitudine sulla carta.

Waypoints, Rotte, Tracks

Consente di attivare/disattivare la visualizzazione di questi elementi nei riquadri cartografici e di visualizzare le finestre di dialogo Waypoints, Rotte e Tracks per gestirli.

5

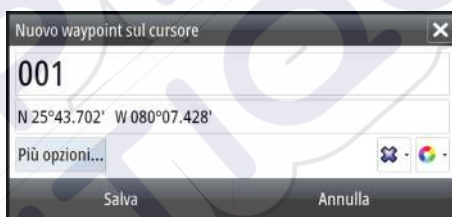
Waypoint, rotte e percorsi

Waypoint

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

Salvataggio di waypoint

Per salvare un waypoint nella posizione selezionata, posizionare il cursore sul riquadro, quindi selezionare la nuova opzione di waypoint nel menu.



Nei riquadri Chart (Carta) e Nav è possibile salvare un waypoint nella posizione dell'imbarcazione, quando il cursore non è attivo, selezionando l'opzione del nuovo waypoint nel menu.

Spostamento di un waypoint

1. Selezionare il waypoint che si desidera spostare
 - L'icona del waypoint si espande per indicare lo stato attivo
2. Attivare il menu e selezionare il waypoint al suo interno
3. Selezionare l'opzione Sposta
4. Selezionare la nuova posizione del waypoint
5. Scegliere Finish (Termina) nel menu

Il waypoint viene automaticamente salvato nella nuova posizione.

Modificare un waypoint

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

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

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



Eliminazione di un waypoint

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

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

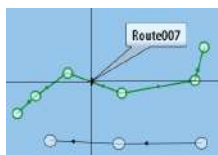
È possibile eliminare i waypoint MOB nello stesso modo.

Waypoint alarm settings (Impostazioni di allarme per i waypoint)

È possibile impostare un raggio di allarme per ogni singolo waypoint creato. L'allarme viene impostato nella finestra di dialogo **Modifica waypoint**.

→ **Nota:** il raggio di allarme di ciascun waypoint deve essere attivato (ON) nella finestra di dialogo di allarme per attivare un allarme ogni volta che l'imbarcazione entra nel raggio di azione impostato. Per ulteriori informazioni, fare riferimento a "*Finestra di dialogo Alarms (Allarmi)*" a pagina 113

Rotte



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

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

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

Creazione di una nuova rotta sul riquadro cartografico

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

Modificare una rotta dal riquadro cartografico

1. Selezionare la rotta per attivarla.
2. Selezionare l'opzione di modifica della rotta dal menu.
3. Posizionare il nuovo punto di rotta sul riquadro cartografico.
 - Se si imposta il nuovo punto di rotta su una tratta, tra i punti di rotta esistenti viene aggiunto un nuovo punto.
 - Se si imposta il nuovo punto di rotta esterno alla rotta, il nuovo punto viene aggiunto dopo l'ultimo punto sulla rotta.
4. Trascinare un punto della rotta per spostarlo in un'altra posizione.
5. Salvare la rotta selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.

→ **Nota:** Il menu varia a seconda dell'opzione di modifica selezionata. Tutte le modifiche vengono confermate o annullate dal menu.

Eliminazione di una rotta

È possibile eliminare una rotta selezionando l'opzione di menu **Delete** (Elimina) quando la rotta è attivata. È anche possibile eliminare rotte dallo strumento Routes (Rotte) nella pagina **iniziale**.

Autorouting ed Easy Routing

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

- **Nota:** Le unità GO7 destinate alla vendita negli Stati Uniti non dispongono delle funzionalità Autorouting o Easy Routing. Le funzionalità Autorouting ed Easy Routing sono disattivate in tutte le unità non destinate alla vendita negli Stati Uniti durante l'utilizzo nelle acque territoriali statunitensi.
 - **Nota:** Non è possibile avviare la funzione Autorouting o Easy Routing se uno dei punti di rotta selezionati si trova in un'area non sicura. Verrà visualizzata una finestra di dialogo di avvertenza e per procedere sarà necessario spostare i punti di rotta pertinenti in un'area sicura.
 - **Nota:** Se non sono presenti cartografie compatibili, non è disponibile l'opzione di menu Autorouting o Easy Routing. Cartografie compatibili includono Jeppesen CMAP MAX-N+, Navionics+ e Navionics Platinum. Per un elenco completo delle carte disponibili, visitare la pagina all'indirizzo insightstore.navico.com, c-map.jeppesen.com o navionics.com.
1. Posizionare almeno due punti su una nuova rotta oppure aprire una rotta esistente per la modifica.
 2. Selezionare **Autorouting**, quindi:
 - **Intera Rotta** se si desidera che vengano aggiunti nuovi punti di rotta tra il primo e il secondo punto della rotta aperta.
 - **Selezione** se si desidera selezionare manualmente i punti di rotta che definiscono i limiti per l'autorouting, quindi scegliere i punti di rotta pertinenti. I punti di rotta selezionati sono colorati in rosso. È possibile selezionare solo due punti di rotta e verrà ignorato qualsiasi punto di rotta tra i punti di inizio e fine selezionati.
 3. Per avviare l'autorouting, selezionare **Accetta**.

- Al termine dell'autorouting, la rotta apparirà in modalità di anteprima e le tratte saranno contraddistinte da codici colore a indicare aree sicure e non sicure. Navionics utilizza i colori rosso (non sicure) e verde (sicure), mentre C-MAP utilizza i colori rosso (non sicure), giallo (pericolose) e verde (sicure).
- 4. Se necessario, spostare qualsiasi punto di rotta quando la rotta è in modalità di anteprima.
- 5. Per accettare le posizioni dei punti di rotta, selezionare **Tieni**.
- 6. Ripetere quindi i passaggi 2 (**Selezione**) e 3 per posizionare automaticamente i punti di rotta per altre tratte della rotta.
- 7. Selezionare **Salva** per completare l'autorouting e salvare la rotta.

Esempi di Autorouting ed Easy Routing

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



Primo e ultimo punto della rotta



Risultato in seguito all'Autorouting

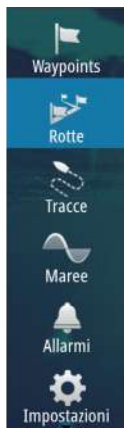
- Opzione **Scelta** utilizzata per la parte di Autorouting di una rotta.



Due punti della rotta selezionati

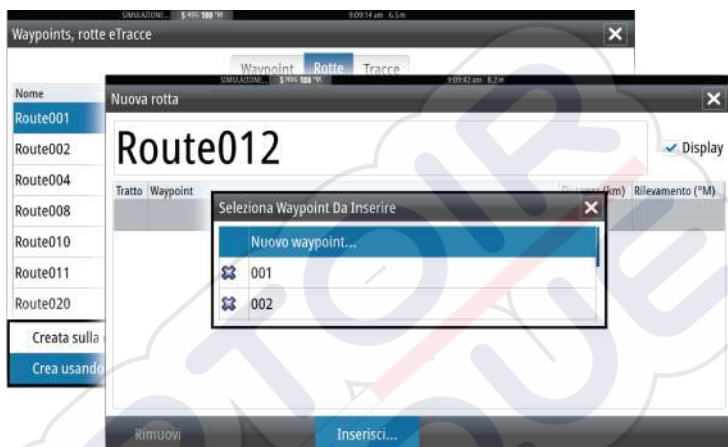


Risultato in seguito all'Autorouting



Creazione di rotte tramite i waypoint esistenti

È possibile creare una nuova rotta combinando i waypoint esistenti dalla finestra di dialogo **Rotte**. La finestra viene attivata mediante lo strumento **Rotte** nella pagina **iniziale**.



Conversione di Tracks in rotte

È possibile convertire una traccia in una rotta dalla finestra di dialogo Modifica traccia. La finestra viene visualizzata attivando la traccia, quindi selezionando il relativo popup oppure selezionando le opzioni delle informazioni dal menu.

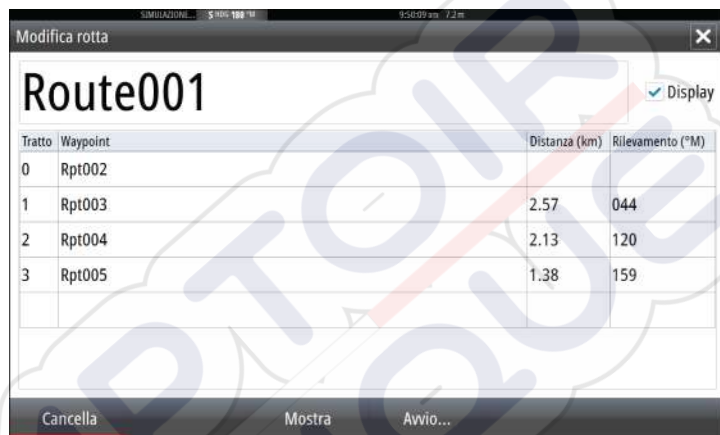
La finestra di dialogo Modifica Tracks è inoltre accessibile mediante lo strumento Tracks nella pagina **iniziale**.



Finestra di dialogo Modifica rotta

È possibile aggiungere e rimuovere punti di rotte dalla finestra di dialogo **Modifica rotta**. Questa finestra di dialogo viene attivata selezionando il popup di una rotta attiva oppure dal menu.

La finestra di dialogo è inoltre accessibile mediante lo strumento **Rotte** nella pagina **iniziale**.



Tracks



Le Tracks sono una rappresentazione grafica del percorso storico dell'imbarcazione che consente di ricostruire il viaggio effettuato. Le Tracks possono essere convertite in rotte dalla finestra di dialogo **Modifica**.

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

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

Creazione di nuove Tracks

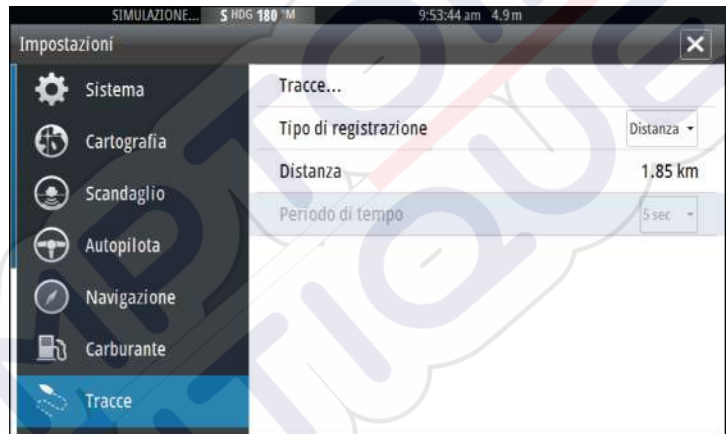
È possibile avviare una nuova traccia dalla finestra di dialogo **Tracce**, attivata mediante lo strumento **Tracce** nella pagina **iniziale**.

Impostazioni Tracks

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

È possibile scegliere di posizionare punti della traccia sulla base di impostazioni di tempo o distanza oppure lasciare che il sistema posizioni automaticamente un waypoint quando viene registrato un cambio di rotta.

→ **Nota:** L'opzione Tracks deve essere anch'essa attivata nelle impostazioni della cartografia per essere visibile.



Finestre di dialogo Waypoints, Rotte e Tracks

Le finestre di dialogo Waypoints, Rotte e Tracks consentono di accedere a funzioni di modifica avanzata e impostazioni per tali elementi.

Le finestre di dialogo sono accessibili dal riquadro **Strumenti** nella pagina **iniziale**.

The screenshot displays the 'Waypoints, rotte eTracce' application interface. The main window shows a list of waypoints with the following columns: Nome, Avvio, Fine, Tratta, and Distanza (km). A detailed view of the waypoints is shown in the foreground, with columns: Icona, Nome, Distanza Rilevamento, Posizione, and Ora.

Icona	Nome	Distanza Rilevamento	Posizione	Ora
	001	3.7 m	N 25°45.704'	10:12 am
		003 °M	W 80°08.002'	02/25/2015
	002	8052 km	N 59°19.275'	11:03 am
		069 °M	E 10°38.454'	02/23/2015
	003	75.9 km	N 26°11.593'	12:33 pm
		057 °M	W 79°32.670'	02/23/2015
	009	8049 km	N 59°19.624'	10:49 am
		069 °M	E 10°35.801'	02/23/2015
	MOB-1	8095 km	N 58°40.846'	10:29 am
		070 °M	E 11°03.285'	12/05/2014

At the bottom of the window, there are buttons for 'Nuovo...', 'Ordina Nome', 'Cancella tutto tramite simbolo', 'Cancella tutto', and 'Trova...'.

6

Navigazione

La funzione di navigazione inclusa nel sistema consente di navigare verso la posizione del cursore, verso un waypoint o lungo una rotta predefinita.

Se la funzionalità del pilota automatico è inclusa nel sistema, il pilota automatico può essere impostato per navigare automaticamente l'imbarcazione.

Per informazioni sul posizionamento dei waypoint e sulla creazione di rotte, fare riferimento a *"Waypoint, rotte e tracce"* a pagina 45.

Riquadri di navigazione

I riquadri di navigazione consentono di visualizzare le informazioni mentre si è in navigazione.

Pannello Nav



Il pannello Nav viene attivato dalla pagina iniziale, come pagina intera o all'interno di una pagina con più riquadri.

- 1 **Campi dati**
- 2 **Informazioni rotta**
- 3 **Prua imbarcazione**

4 Rilevamento verso il punto della rotta successivo

5 Traiettoria con limite di fuori rotta consentito

Quando si procede lungo una rotta, la traiettoria mostra la direzione da seguire da un waypoint al successivo. Quando si naviga verso un waypoint (posizione del cursore, MOB o coordinate), la traiettoria mostra la direzione da seguire dal punto in cui è iniziata la navigazione al waypoint.

6 Simbolo dell'imbarcazione

Indica la distanza e la direzione relative alla rotta prevista. Se l'errore di fuori rotta (XTE) eccede il limite di fuori rotta definito, compare una freccia rossa che comprende la distanza dalla linea di percorso. Fare riferimento a "*Limite XTE*" a pagina 58.

Campi dati

Il pannello di navigazione fornisce le seguenti informazioni:

DTD	Distanza dalla destinazione
SOG	Velocità rispetto al fondo
COG	Rotta rispetto al fondo
TTD	Tempo a destinazione

Navigare alla posizione del cursore

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

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

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

Navigare lungo una rotta

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

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

Avvio di una rotta dal riquadro cartografico

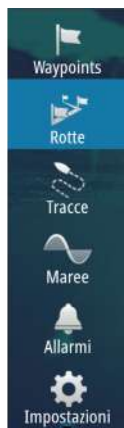
Attivare una rotta sul riquadro, quindi selezionare l'opzione di navigazione della rotta dal menu.

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

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

È possibile avviare la navigazione dalla finestra di dialogo **Rotta**, attivata nei modi indicati di seguito.

- Selezionando lo strumento **Rotta** dalla pagina **iniziale**.
- Selezionando i dettagli della rotta dal menu.



Annula navigazione

Durante la navigazione il menu include un'opzione per annullarla.

Navigazione con il pilota automatico

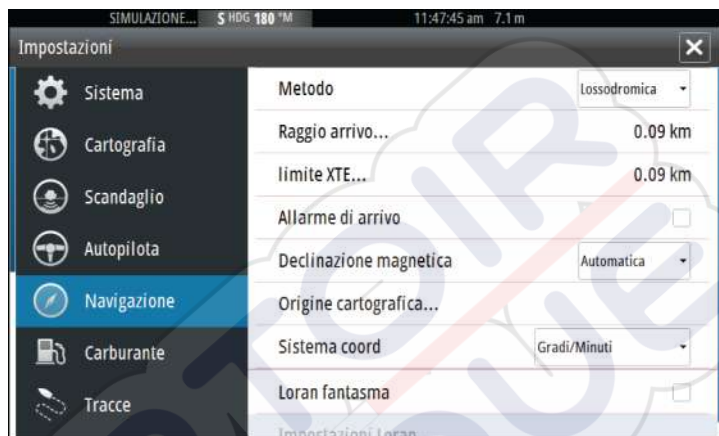
Quando si avvia la navigazione su un sistema con la funzionalità di pilota automatico, viene richiesto di impostare il pilota automatico per la modalità di navigazione.

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



Per ulteriori informazioni sulla funzionalità di pilota automatico, fare riferimento a "*Pilota automatico*" a pagina 60.

Impostazioni di navigazione



Metodo di navigazione

Sono disponibili diversi metodi per il calcolo della distanza e della direzione tra due punti su una carta.

La rotta ortodromica è il percorso più breve tra due punti. Tuttavia, navigando lungo una rotta di questo tipo, sarebbe difficoltoso governare manualmente l'imbarcazione, poiché la direzione cambierebbe costantemente (ad eccezione dei casi di direzione verso nord, sud o lungo l'equatore).

Le rotte lossodromiche sono percorsi con direzione costante. Utilizzando il calcolo della rotta lossodromica, è possibile spostarsi tra due posizioni, ma la distanza è normalmente superiore rispetto a una rotta ortodromica.

Raggio di arrivo

Imposta un cerchio invisibile intorno al waypoint di destinazione.

Si considera che l'imbarcazione abbia raggiunto il waypoint quando si trova nel raggio di tale cerchio.

Limite XTE

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

Allarme di arrivo

Se l'allarme di arrivo è attivo, verrà avviato un segnale quando l'imbarcazione raggiunge il waypoint o quando si trova nel raggio di arrivo specificato.

Variazione magnetica

La variazione magnetica è la differenza tra destinazioni magnetiche e destinazioni effettive ed è causata dalla diversa posizione del polo nord magnetico e di quello geografico. Inoltre, qualsiasi anomalia, ad esempio depositi di ferro, potrebbe influire sulle destinazioni magnetiche.

Se la modalità impostata è Auto, il sistema converte automaticamente il nord magnetico nel nord effettivo. Se si desidera immettere una variazione magnetica locale, selezionare la modalità manuale.

Punto di riferimento

La maggior parte delle carte nautiche è realizzata secondo il formato WGS84, utilizzato anche dal GO7.

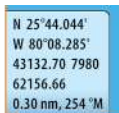
Se le carte nautiche in uso sono realizzate in un formato differente, è possibile modificare le impostazioni di riferimento in modo che corrispondano alle carte nautiche utilizzate.

Sistema di coordinate

Per controllare il formato delle coordinate di latitudine/longitudine è possibile utilizzare diversi sistemi di coordinate visualizzati nel riquadro cartografico.

Loran fantasma

Consente di utilizzare il sistema di posizionamento Loran fantasma.



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

Impostazioni Loran

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

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

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

7

Pilota automatico

Se si collega al sistema un pilota automatico elettronico AC12N, AC42N o SG05, nel sistema sarà disponibile la funzionalità di pilota automatico.

Questa funzionalità è stata progettata per mantenere una rotta precisa in condizioni del mare diverse con movimenti di timone minimi.

Utilizzo sicuro del pilota automatico

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

Attivazione del pilota automatico

È possibile attivare l'autopilota da qualsiasi riquadro selezionando il relativo riquadro nella barra degli strumenti, quindi selezionando la modalità desiderata in **Autopilot Controller (Controller Autopilota)**.



Passaggio dalla modalità automatica a quella manuale

Durante il funzionamento in qualsiasi modalità automatica, è possibile portare il pilota automatico in modalità STBY dal popup del pilota.

Indicazione del pilota automatico nelle pagine



- 1 Indicazione del pilota automatico nella barra di stato
- 2 Popup del pilota automatico
- 3 Riquadro del pilota automatico nella barra degli strumenti

Indicazione della modalità del pilota automatico nella barra di stato

S HDG 007 °M

La barra di stato indica le informazioni sul pilota automatico finché alla rete è connesso un computer pilota automatico.

Sono incluse icone se il pilota è passivo o bloccato da un'altra unità di controllo del pilota automatico.

Popup del pilota automatico

È possibile controllare il pilota automatico dal relativo popup.

Il popup occupa una posizione fissa sulla pagina ed è disponibile in tutte le pagine, eccetto quando è attivo un riquadro Pilota automatico.

Se il popup del pilota automatico è attivo, non è possibile utilizzare il riquadro sullo sfondo o il relativo menu.

Per rimuovere il popup da una pagina, selezionare il simbolo **X** nell'angolo superiore destro. Per riattivarlo, selezionare il riquadro del pilota automatico nella barra degli strumenti.

Sono disponibili i seguenti popup:

- **Controller Autopilota**, che mostra la modalità attiva e varie informazioni sul governo, nonché sull'angolo di rotta e sul timone, a seconda della modalità dell'autopilota attiva. È possibile regolare manualmente l'angolo di rotta impostato solo se gli indicatori di babordo e tribordo a forma di freccia sono illuminati in rosso e in verde.
- **Selezione della modalità**, che include l'accesso alla selezione degli schemi di virata.
- **Selezione di schemi di virata**



Controller Autopilota



Selezione della modalità



Selezione di schemi di virata

Riquadro Pilota automatico nella barra degli strumenti

È possibile scegliere di mostrare il riquadro Pilota automatico nella barra degli strumenti.

Se il popup del pilota automatico è disattivato, è possibile attivarlo selezionando il riquadro nella barra degli strumenti.

Riquadro dell'autopilota

Il riquadro Autopilota viene utilizzato per visualizzare i dati di navigazione. Può essere mostrato sotto forma di riquadro a schermo intero o in una pagina con più riquadri.

Il numero dei campi di dati incluso nel riquadro dell'autopilota varia a seconda delle dimensioni del riquadro.





Campi di dati

Nel riquadro Autopilota vengono utilizzate le seguenti abbreviazioni:

CTS	Rotta di governo
DTD	Distanza dalla destinazione
DTW	Distanza dal waypoint successivo
SOG	Velocità rispetto al fondo
COG	Rotta rispetto al fondo
XTE	Errore di fuori rotta (S: sinistra o D: destra)

Panoramica delle modalità

La funzione autopilota è dotata di diverse modalità di governo. Il numero di modalità e di funzionalità offerte in una modalità dipende dal tipo di imbarcazione e dagli input disponibili, come illustrato nell'elenco seguente:

- **Standby**
Modalità Standby utilizzata durante il governo manuale al timone. I valori dell'angolo del timone e della bussola sono visualizzati sul display.
- **NFU**
Governo Non-Follow-Up utilizzato se il movimento del timone viene controllato mediante i tasti di babordo o tribordo del popup del pilota o da un'altra unità NFU
- **FU**
Governo Follow-up utilizzato se l'angolo del timone viene impostato da un'altra unità FU.
- **AUTO**
Governo automatico in cui viene mantenuto l'angolo di rotta impostato.

- **Heading capture (Acquisizione della direzione)**
Annulla la virata e utilizza i dati immediati della bussola come direzione impostata.
- **Turn patterns (Schemi di virata)**
Muove automaticamente l'imbarcazione in base a schemi di virata predefiniti.
- **Tacking (Cambio Mura)**
Disponibile solo se il tipo di imbarcazione è impostato su Sail nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione dell'autopilota). Cambio mura con angolo fisso.
- **NoDrift**
Governo automatico, mantiene la barca lungo una traiettoria rettilinea compensando lo scarroccio.
- **Dodging (Manovre per evitare ostacoli)**
Riprende la modalità NoDrift dopo un cambio di angolo di rotta.
- **NAV**
Navigazione. Indirizza l'imbarcazione verso un waypoint specifico o lungo una rotta.
- **WIND (VENTO)**
Disponibile solo se il tipo di imbarcazione è impostato su Sail nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione dell'autopilota). Navigazione automatica in cui l'angolo di rotta dell'imbarcazione viene modificato per mantenere un angolo di vento impostato.
- **Tacking/Gybing (Virata/Strambata)**
Disponibile solo se il tipo di imbarcazione è impostato su Sail nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione dell'autopilota). Virata/strambata con angolo di vento apparente o reale come riferimento.
- **WIND Nav (Nav Vento)**
Navigazione automatica, che utilizza dati relativi al vento e al GPS per indirizzare l'imbarcazione verso uno specifico waypoint o lungo una rotta.

Modalità Standby

La modalità Standby (STBY) viene utilizzata in caso di governo della barca dalla ruota timone.

Non-Follow Up (NFU, governo autoassistito)

In modalità NFU è possibile utilizzare i pulsanti freccia di babordo e tribordo nel popup del pilota automatico per controllare il timone, che si muoverà finché il pulsante rimarrà premuto.

- Attivare la modalità NFU selezionando il pulsante freccia di babordo e tribordo nel popup quando il pilota automatico è in modalità STBY o FU.

Per tornare alla modalità STBY, selezionare il relativo pulsante nel popup del pilota automatico.

Governo Follow-Up (FU)

- **Nota:** La modalità FU è disponibile solo se nel sistema è inclusa un'unità OP40 o analoga. GO7 non dispone di manopola rotante.

In modalità FU è possibile controllare l'angolo del timone premendo e girando la manopola rotante. Il timone si sposta fino all'angolo richiesto, sul quale si arresterà.

- Selezionare la modalità FU dal popup del pilota automatico
- **Nota:** Se il popup del pilota automatico è chiuso oppure se una finestra di dialogo di allarme viene attivata nell'unità che controlla il pilota automatico in modalità FU, il pilota passa automaticamente alla modalità STBY.

⚠ Avvertenza: Quando si è in modalità FU non è possibile prendere controllo manuale del timone.

Modalità AUTO (bussola auto)

Nella modalità AUTO il sistema autopilota invia al timone i comandi necessari per il governo automatico dell'imbarcazione in una direzione stabilita.

- La modalità AUTO è selezionabile dal popup del pilota automatico. Quando la modalità è attivata, il pilota automatico seleziona l'angolo di rotta corrente della barca come rotta impostata.

Modifica della direzione impostata in modalità AUTO

Per modificare la direzione impostata, utilizzare i pulsanti freccia Port (Babordo) e Starboard (Tribordo) nel popup dell'autopilota oppure selezionare il riquadro Heading (Direzione) nel popup dell'autopilota e immettere il valore desiderato.

Si verifica immediatamente un cambio di direzione. La nuova direzione verrà mantenuta fino alla definizione della successiva.

Acquisizione della direzione

Durante una virata in modalità AUTO è sufficiente reimpostare la modalità per attivare la funzione di acquisizione della direzione. In questo modo la virata viene annullata automaticamente e l'imbarcazione prosegue nella direzione rilevata dalla bussola nel momento in cui viene riattivata la modalità.

Cambio mura in modalità AUTO

→ **Nota:** Questa funzionalità è disponibile solo quando il sistema è impostato per le barche a vela nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione autopilota).



Il cambio mura andrebbe eseguito solo verso il vento e occorre provarlo in condizioni di mare calmo per rilevare come funziona sulla propria imbarcazione. Per via dei numerosi tipi di imbarcazioni possibili (da barche da crociera a barche da regata), le prestazioni di questa funzione possono variare.

Il cambio mura in modalità AUTO è diverso da quello in modalità VENTO. Nella modalità AUTO l'angolo di cambio mura è fisso e definito dall'utente. Per maggiori dettagli, vedere "*Virata - Modalità VENTO*" a pagina 70.

Avviare la funzione di cambio mura dalla modalità AUTO.

Quando la direzione di cambio mura è selezionata, il pilota automatico cambia la rotta attualmente impostata in base all'angolo di cambio mura fisso impostato.

Finché la finestra di dialogo del cambio mura è aperta, è possibile interrompere l'operazione di virata selezionando la direzione di cambio mura opposta. Dopo l'interruzione, la barca tornerà all'angolo di rotta precedentemente impostato.

Modalità NoDrift

La modalità NoDrift combina il pilota automatico e le informazioni di posizionamento GPS.

In modalità NoDrift l'imbarcazione naviga lungo una rotta calcolata nella direzione impostata dall'utente. Se l'imbarcazione si allontana dalla rotta originale per via del vento o della corrente, continuerà comunque a seguirla mantenendo un'inclinazione trasversale.

1. Virare l'imbarcazione nella direzione desiderata
2. Attivare la modalità NoDrift. Il pilota automatico traccia una traiettoria invisibile basata sull'angolo di rotta attuale dalla posizione dell'imbarcazione

Diversamente da quanto accade nella modalità AUTO (bussola), il pilota automatico utilizza in questo caso le informazioni di posizione per calcolare l'errore di fuori rotta (XTE) e tenere la rotta automaticamente dritta.

Per reimpostare la traiettoria quando si è nella modalità NoDrift, è possibile utilizzare i pulsanti freccia del riquadro di babordo/tribordo nel popup dell'autopilota.

Manovre per evitare ostacoli

Se è necessario evitare un ostacolo quando si è in modalità NoDrift, è possibile impostare il pilota automatico su STBY e procedere con il governo servoassistito o manovrare il timone fin quando l'ostacolo non è stato superato.

Se si torna alla modalità NoDrift entro 60 secondi, è possibile scegliere di continuare lungo la traiettoria precedente.

Se non si reagisce, la finestra di dialogo scompare e il pilota automatico passa in modalità NoDrift con l'angolo di rotta corrente come traiettoria impostata.

Modalità NAV

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

È possibile utilizzare il pilota automatico per governare automaticamente la barca verso uno specifico waypoint o attraverso un percorso predefinito. Le informazioni di posizione

ricevute dal GPS verranno utilizzate per gestire il governo in modo che la barca mantenga la rotta e raggiunga il waypoint di destinazione.

→ **Nota:** Per ottenere una navigazione soddisfacente, in GO7 deve essere immessa una posizione valida. La modalità di governo automatico deve essere provata e scelta prima di passare alla modalità NAV.

Avviare la navigazione automatica

Quando si avvia la navigazione di un percorso o verso un waypoint dal riquadro cartografico, viene richiesto di impostare il pilota automatico per la modalità di navigazione. Se si rifiuta questa richiesta, è possibile avviare la modalità NAV dal menu della modalità di pilota automatico.

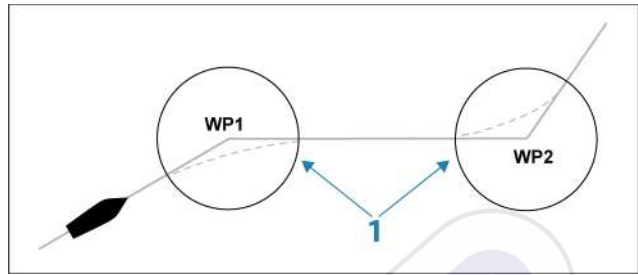
Una volta avviata la modalità NAV, il pilota automatico terrà automaticamente l'imbarcazione sulla tratta.

Quando l'imbarcazione raggiunge il raggio di arrivo per un waypoint, il pilota automatico emette un segnale acustico e visualizza una finestra di dialogo con le nuove informazioni sulla rotta. Se il cambio di rotta necessario per il waypoint successivo è inferiore al limite di cambio della navigazione, il pilota automatico modifica automaticamente la rotta. Se la variazione richiesta di percorso verso il waypoint successivo supera il limite impostato, il sistema chiede di verificare che la variazione imminente sia accettabile.

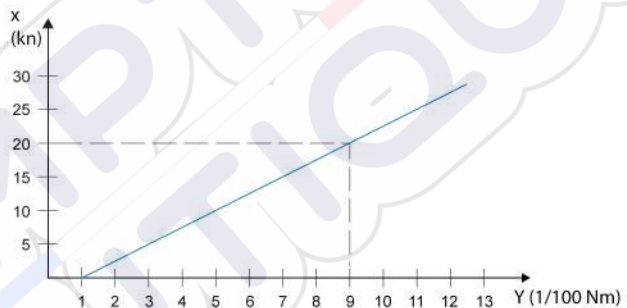
→ **Nota:** Per ulteriori informazioni sulle impostazioni di navigazione, fare riferimento a "*Impostazioni di navigazione*" a pagina 57.

Raggio di arrivo del waypoint

Il raggio di arrivo definisce il punto in cui ha inizio una virata quando si naviga su una rotta.



Il raggio di arrivo (**1**) va regolato in base alla velocità dell'imbarcazione. Maggiore è la velocità, più ampio sarà il raggio. Lo scopo è fare in modo che l'autopilota inizi il cambio di rotta in tempo utile per garantire una virata fluida verso la tratta successiva. Il seguente diagramma può essere utilizzato per selezionare il giusto raggio di waypoint quando si crea una rotta.



Asse X = Velocità dell'imbarcazione in nodi

Asse Y = Raggio di arrivo, raggio in 1/100 Nm

Esempio: alla velocità di 20 nodi è opportuno usare un raggio di waypoint di 0,09 Nm.

→ **Nota:** la distanza tra i waypoint in una rotta non deve essere inferiore al raggio di arrivo del waypoint.

Modalità VENTO

→ **Nota:** La modalità WIND (VENTO) è disponibile solo se il sistema è stato impostato per la navigazione a vela nel menu Autopilot Commissioning (Attivazione dell'autopilota).

Prima dell'avvio della modalità WIND (VENTO), è necessario verificare che sia disponibile un input valido dal trasduttore vento. Avviare il governo di navigazione a vento come segue:

1. Portare l'Autopilota nella modalità AUTO.
2. Regolare l'angolo di rotta dell'imbarcazione fino a raggiungere l'angolo di vento che si vuole mantenere.
3. Selezionare l'indicazione della modalità nel controller del pilota automatico per attivare il menu del pilota, quindi scegliere la modalità VENTO

La rotta di governo (CTS) e l'angolo di vento impostati sono immessi dall'angolo di rotta della bussola e dal trasduttore vento nel momento in cui viene selezionata la modalità VENTO. Da lì in poi il pilota automatico modificherà la rotta per mantenere l'angolo di vento qualora la direzione del vento dovesse cambiare.

Cambio mura in modalità VENTO

→ **Nota:** Questa funzionalità è disponibile solo quando il sistema è impostato per le barche a vela nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione autopilota).



Il cambio mura andrebbe eseguito solo verso il vento e occorre provarlo in condizioni di mare calmo per rilevare come funziona sulla propria imbarcazione. Per via dei numerosi tipi di imbarcazioni possibili (da barche da crociera a barche da regata), le prestazioni di questa funzione possono variare.

Il cambio mura in modalità VENTO rispetto alla modalità AUTO può essere effettuato quando si naviga con un vento apparente o reale come riferimento; l'angolo del vento reale deve essere inferiore ai 90 gradi.

La velocità di virata durante il cambio mura dipenderà dal tempo di cambio mura definito nell'impostazione del parametro di navigazione a vela. Il tempo di cambio mura è inoltre controllato dalla velocità della barca in modo da evitare la perdita di velocità durante l'operazione.

Avviare la funzione di cambio mura dalla modalità VENTO.

Quando si avvia il cambio mura, il pilota automatico replica immediatamente sul lato opposto della prua l'angolo di vento impostato.

Finché la finestra di dialogo del cambio mura è aperta, è possibile interrompere l'operazione di virata selezionando la direzione di

cambio mura opposta. Dopo l'interruzione, la barca tornerà all'angolo di rotta precedentemente impostato.

Strambata

La strambata è possibile quando l'angolo di vento reale è superiore a 120°.

Il tempo necessario per eseguire una strambata è determinato dalla velocità dell'imbarcazione perché sia il più rapido possibile mantenendo il controllo.

Prevenzione di virata e strambata

È opportuno utilizzare il pilota automatico con cautela durante le andature di bolina e al gran lasco.

Se le vele sono sbilanciate durante le andature di bolina, le forze di imbarcata delle vele possono spingere l'imbarcazione contro vento. Se l'imbarcazione supera l'angolo di vento minimo impostato, la spinta proveniente dalle vele scomparirà improvvisamente, riducendo la velocità del natante. Ciò renderà l'imbarcazione più difficile da governare poiché il timone sarà meno efficace.

La funzione di prevenzione di virata in modalità VENTO è stata implementata per evitare tali situazioni. Reagisce immediatamente quando l'angolo di vento apparente si riduce di 5° rispetto all'angolo di vento minimo impostato e verrà applicato più timone.

Durante la navigazione al gran lasco è difficile governare la barca con le onde provenienti dai lati o da dietro. Queste potrebbero causare la strambata involontaria della barca, che può essere pericolosa sia per l'equipaggio sia per l'albero.

La funzione di prevenzione della strambata viene attivata quando l'angolo di vento apparente supera i 175° o diviene opposto all'angolo di vento impostato. Verrà applicato più timone per evitare strambate involontarie.

Le funzioni di prevenzione di virata e strambata non garantiscono che non si verifichi una situazione pericolosa. Se l'effetto dell'unità di timone e/o dell'attuatore non è adeguato, potrebbe verificarsi una situazione di pericolo. In tali casi, prestare particolare attenzione.

Modalità Nav su Vento

In modalità Nav su Vento il pilota automatico governa la barca in base ai dati relativi al vento e alla posizione.

In modalità Nav su Vento il pilota automatico calcola il cambio di rotta iniziale necessario per navigare verso il waypoint attivo, ma il pilota utilizza per il calcolo anche la direzione del vento attuale.

Governo con schemi di virata

Durante il funzionamento automatico l'autopilota comprende una serie di funzionalità di governo con schemi di virata per barche a motore.



→ **Nota:** L'opzione di governo con schemi di virata non è disponibile se il tipo di imbarcazione è impostato su SAIL nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione dell'autopilota), nel qual caso viene implementata la funzionalità di virata/strambata.

Avvio di una virata

Per avviare la virata, selezionare la relativa icona, quindi scegliere le opzioni di babordo e tribordo nella finestra di dialogo di virata per selezionare la direzione di virata.

Arresto della virata

È possibile arrestare la virata nella finestra di dialogo Virata.

In qualsiasi momento durante una virata, è possibile tornare alla modalità di standby e al governo manuale selezionando STBY nell'autopilota.

Variabili di virata

Le opzioni di virata, ad eccezione della virata a C, hanno impostazioni regolabili prima dell'inizio e in qualsiasi momento durante il movimento.

U-turn (Virata a U)

La virata a U cambia l'angolo di rotta impostato corrente di 180° nella direzione opposta.

La velocità di accostata è identica alle impostazioni del limite di velocità e non può essere modificata durante la virata.

→ **Nota:** Per informazioni sulle impostazioni del limite di velocità, fare riferimento allo specifico manuale di installazione di GO7.

C-turn (Virata a C)

Governa l'imbarcazione con un movimento circolare.

È possibile regolare il valore di virata prima dell'inizio della virata e durante il movimento. Incrementando il valore di virata, l'imbarcazione esegue un cerchio più piccolo.

Virata a spirale

La virata a spirale fa eseguire all'imbarcazione un movimento a spirale con un raggio decrescente o crescente. Impostare il raggio iniziale prima di avviare la virata e il cambio per virata durante la virata. Se il cambio per virata è impostato su zero, l'imbarcazione si muove in cerchio. I valori negativi indicano un raggio decrescente mentre quelli positivi indicano un raggio crescente.

Virate a zig-zag

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

Per la navigazione con un movimento a zig-zag, si imposta il cambio di direzione iniziale prima dell'avvio della virata.

Durante la virata è possibile modificare la direzione iniziale, il cambiamento di rotta e la distanza della tratta.

Virata quadrangolare

Fa in modo che l'imbarcazione viri automaticamente di 90° dopo aver completato una distanza di tratta predefinita.

È possibile modificare in qualsiasi momento nel corso della virata la direzione iniziale e la distanza della tratta fino a quando l'imbarcazione non esegue una nuova virata di 90°.

Lazy S-turn (Virata a serpentina)

L'imbarcazione oscilla attorno alla direzione principale.

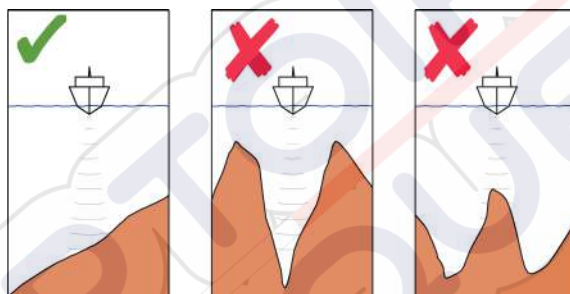
Si imposta la direzione iniziale selezionata prima dell'inizio della virata.

Durante la virata è possibile modificare la direzione principale, il cambiamento di rotta e il raggio di virata dalla finestra di dialogo Virata.

Depth Contour Tracking, DCT™

Se il sistema riceve l'input da Echosounder, è possibile impostare l'autopilota in modo che segua un'isobata.

⚠ **Avvertenza:** Utilizzare questa funzionalità solo su fondali marini adatti. Non utilizzarla in acque in zone rocciose caratterizzate da significative variazioni di profondità in brevi spazi.



Procedere come segue per avviare il governo DCT:

1. Assicurarsi che il riquadro o un altro strumento per la profondità leggano la profondità.
2. Governare la barca verso la profondità che si intende tracciare e nella direzione dell'isobata.
3. Attivare la modalità **AUTO**, selezionare il governo DCT e monitorare la lettura della profondità
4. Selezionare l'opzione di babordo e tribordo nella finestra di dialogo Turn (Virata) per consentire al governo DCT di seguire la pendenza del fondo verso babordo o tribordo.

Per il governo DCT sono disponibili i seguenti parametri:

Guadagno di profondità

Questo parametro determina il rapporto tra i comandi di timone e la deviazione dall'isobata selezionata. Più elevato è il valore, maggiore è l'azione del timone.

Se il valore è troppo ridotto, è necessario molto tempo per compensare l'allontanamento dall'isobata e il pilota automatico non riesce a mantenere l'imbarcazione alla profondità selezionata.

Se il valore è troppo elevato, il pendolamento aumenta e il governo risulta instabile.

CCA (Contour Cross Angle)

Il CCA è un angolo che viene aggiunto o sottratto dalla rotta impostata.

Questo parametro consente di far procedere l'imbarcazione con un movimento a serpentina attorno alla profondità di riferimento.

Maggiore è il CCA, più ampio è il movimento a serpentina. Se il CCA viene impostato su zero, la barca non procederà a serpentina.

Utilizzo di GO7 in un sistema AP24/AP28

Trasferimento di comando

In caso di connessione di GO7 a un sistema di pilota automatico che include un'unità di controllo AP24 o AP28, solo un'unità di controllo può essere attiva contemporaneamente. Un'unità di controllo inattiva è indicata da un quadrato con un simbolo a forma di croce nel popup del controller del pilota automatico.

È possibile passare al comando manuale da un'unità di controllo inattiva selezionando la modalità nel popup del pilota automatico e quindi confermando la modalità attiva.

Blocco delle stazioni remote

L'unità di controllo AP24/AP28 comprende una funzionalità di blocco remoto in grado di disattivare il controllo del pilota automatico da tutte le altre unità. Un'unità di controllo bloccata è indicata da un simbolo a forma di chiave nel popup del controller del pilota automatico.

Quando la funzione di blocco remoto è attivata su un'unità di controllo AP24/AP28, il comando viene tenuto soltanto dall'unità di controllo attiva. Non si verifica alcun trasferimento di comando a GO7 o ad altre unità di controllo del pilota automatico nel sistema.

È possibile sbloccare le stazioni remote solo dall'unità AP24/AP28 che tiene il comando.



Utilizzo del pilota automatico in un sistema EVC



Se GO7 è collegato a un sistema EVC tramite SG05, è possibile assumere il controllo manuale del timone anche se è attiva la modalità Pilota automatico.

L'indicatore di modalità sul popup del pilota automatico viene sostituito da un pannello che indica un override EVC.

Se dal sistema EVC non viene dato alcun comando al timone entro un intervallo di tempo predefinito, il sistema riprende il controllo GO7 in modalità standby.

Impostazioni dell'autopilota



Bussola sulla carta

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



Bloccaggio del funzionamento del pilota automatico da un'unità

È possibile bloccare un'unità GO7 per impedire il funzionamento non autorizzato dell'autopilota. Il blocco dell'unità è rappresentato

con un apposito simbolo e un'indicazione testuale nel popup. Non è possibile selezionare modalità automatiche da un'unità bloccata.

→ **Nota:** La funzione di blocco non è disponibile in un'unità con controllo del pilota automatico.

Se l'unità GO7 fa parte di un sistema AP24/AP28, tutte le altre unità di controllo del pilota automatico possono essere bloccate per il controllo dall'unità AP24/ AP28.

Filtro stato del mare

Il filtro Seastate (Stato del mare) è utilizzato per ridurre l'attività del timone e la sensibilità dell'autopilota in condizioni di mare mosso. Le opzioni di impostazione sono le seguenti:

- **OFF (DISATTIVATO)**
Il filtro Seastate (Stato del mare) è disattivato. Questa è l'impostazione predefinita.
- **AUTO**
Riduce l'attività del timone e la sensibilità dell'autopilota in condizioni di mare mosso mediante un processo adattivo. L'impostazione AUTO è consigliata se si intende utilizzare il filtro stato del mare.
- **MANUAL (MANUALE)**
Collegata alle impostazioni di controllo della risposta di governo descritta sopra. Può essere utilizzata per individuare manualmente la combinazione ottimale di tenuta di rotta e attività di timone bassa in condizioni di mare mosso ma stabili.

Parametri di navigazione a vela

→ **Nota:** Le impostazioni di navigazione a vela sono disponibili solo se il tipo di barca è impostato su Vela nella finestra di dialogo Autopilot Commissioning (Attivazione autopilota).

Tempo cambio mura

Quando si esegue un cambio mura in modalità VENTO, la velocità di virata (tempo di cambio mura) può essere regolata. Ciò fornisce a coloro che navigano da soli il tempo di gestire l'imbarcazione e le vele durante il cambio mura.

Anche una virata eseguita senza lo spostamento del lato vento sarà effettuata a una velocità di virata controllata.

Angolo mura

Questo valore serve per preimpostare la modifica di rotta utilizzata durante il cambio mura in modalità AUTO. Premendo gli indicatori di babordo e tribordo nel popup Pilota automatico, la rotta viene modificata in base a questo valore.

Funzione Vento

Con la funzione Vento impostata su Auto, il pilota automatico effettuerà una selezione automatica tra il governo vento apparente e vento reale. Auto è l'impostazione predefinita ed è raccomandata per la crociera.

Se l'imbarcazione procede al gran lasco, planerà anche sulle onde. Ciò può comportare notevoli variazioni nella velocità e pertanto anche nell'angolo di vento apparente. Di conseguenza, con andature al gran lasco si utilizza il governo a vento reale mentre con andature di bolina o al traverso viene usato il governo a vento apparente.

Il governo a vento apparente è consigliato quando si desidera raggiungere la velocità massima. Il pilota automatico tenta di mantenere un ampio angolo di vento apparente costante per ottenere la massima spinta da un determinato assetto delle vele.

Quando si naviga a vela in acque chiuse, l'angolo di vento apparente può variare temporaneamente a causa di salti di vento. In tal caso è preferibile navigare a vento reale.

Ottimizzazione VMG

È possibile ottimizzare la VMG al vento. Se selezionata, la funzione sarà attiva per 5-10 minuti dopo l'impostazione di un nuovo angolo di vento e solo con andature di bolina.

Governo sulla layline

Il governo sulla layline è utile durante la navigazione. L'Errore di fuori rotta (XTE) del navigatore manterrà la barca sulla rotta lossodromica. Se l'XTE del navigatore supera i 0,15 nm, il pilota automatico calcolerà la layline e il percorso verso il waypoint.

Risposta

Per impostazione predefinita, il sistema passa tra i set di parametri Alto/Basso in base alla velocità (nelle barche a motore) o alla velocità e al vento (nelle barche a vela). È tuttavia possibile scegliere di selezionare manualmente il set di parametri che verrà utilizzato.

HI (Alto) o LO (Bassi) deve essere selezionato se non sono disponibili dati sulla velocità.

È possibile regolare manualmente entrambi i set di parametri (Alto/Basso). Il livello 4 è quello predefinito con i valori di parametro impostati dalla funzione Regolazione automatica. Se non viene eseguita alcuna regolazione automatica (sconsigliabile), i valori del livello 4 sono quelli predefiniti.

Un livello di risposta basso riduce l'attività del timone e dà luogo a un governo più "sciolto".

Un livello di risposta elevato incrementa l'attività del timone e dà luogo a un governo più "rigido". Con un valore di risposta troppo elevato, la barca avanzerà a serpentina.

Governo Automatico

Questa opzione consente di visualizzare una panoramica di tutti i parametri di governo impostati con il pilota automatico e, laddove necessario, di regolarli.

Per maggiori dettagli, consultare il manuale d'installazione di GO7.

Installazione

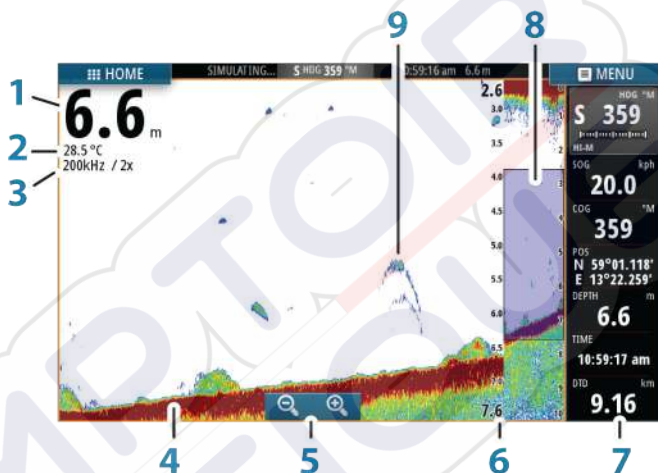
Utilizzato per l'installazione e la messa in funzione del pilota automatico. Vedere il manuale di installazione specifico di GO7.

8

Ecoscandaglio

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

Immagine del Echosounder



- 1 Profondità
- 2 Temperatura
- 3 Frequenza e scala di zoom
- 4 Fondo marino
- 5 Pulsanti zoom
- 6 Scala di intervallo di profondità
- 7 Riquadro strumenti
- 8 Colonna di zoom
- 9 Archi di pesce

Utilizzo del cursore nel riquadro della Echosounder

Il cursore può essere utilizzato per misurare una distanza rispetto a un target, per contrassegnare una posizione e per selezionare target.

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

Se si posiziona il cursore sull'immagine di Echosounder lo schermo viene messo in pausa, verrà visualizzata la profondità nella posizione del cursore e la finestra delle informazioni viene attivata.

Per rimuovere il cursore e gli elementi del cursore dal riquadro, selezionare l'opzione di menu **Clear cursor** (Elimina cursore).

Vai a cursore

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

Funzione di assistenza cursore

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

Tenere premuto sullo schermo per cambiare il simbolo del cursore in un cerchio di selezione, al di sopra del dito.

Senza rimuovere il dito dallo schermo, trascinare il cerchio di selezione sull'elemento desiderato per visualizzare le relative informazioni.

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

Misurazione delle distanze

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

È più semplice utilizzare la funzione di misurazione quando l'immagine viene messa in pausa.

1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza

2. Avviare la funzione di misurazione dal menu
3. Posizionare il cursore sul secondo punto di misurazione
 - Viene tracciata una linea tra i punti di misurazione e la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni
4. Se necessario, continuare a selezionare nuovi punti di misurazione

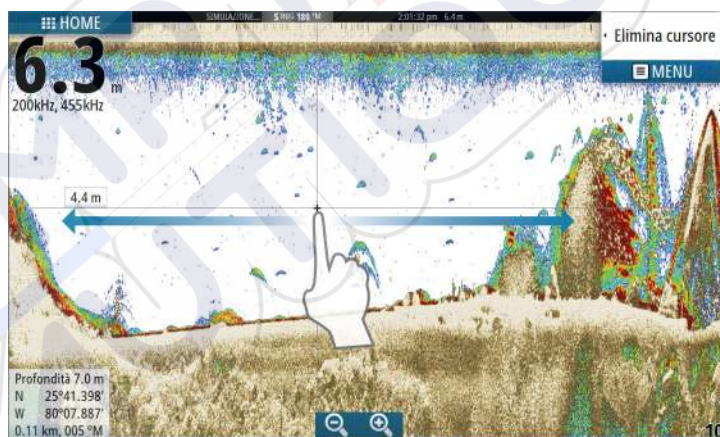
È possibile utilizzare il menu per riposizionare il punto iniziale e finale, a condizione che la funzione di misurazione sia attiva.

Se si seleziona **Finita la misura**, l'immagine riprende il normale scorrimento.

Visualizzazione cronologia Echosounder

Per visualizzare la cronologia dell'ecoscandaglio, eseguire una panoramica dell'immagine.

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



Impostazione dell'immagine del Echosounder



Utilizzare le opzioni del menu Echosounder per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni nel menu Echosounder vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Selezionare **Clear cursor** (Elimina cursore) per tornare al menu Echosounder.

Range (Portata)

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

Scala automatica

Per impostazione predefinita, la portata è impostata su Auto. In Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera portata dalla superficie dell'acqua al fondo. Auto è l'impostazione preferita per la maggior parte degli usi del sonar per l'individuazione dei pesci.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Consente di selezionare una profondità specifica non collegata alla profondità dell'acqua.

Scala personalizzata

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



Nota: Impostando una scala personalizzata, il sonar passa alla modalità manuale. Se il fondo è al di sotto del limite inferiore impostato, è possibile che non si ricevano più misurazioni digitali della profondità.

Frequenza Echosounder

L'unità GO7 supporta diverse frequenze di trasduttore. La disponibilità delle frequenze dipende dal modello di trasduttore connesso.

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

Sonar Log

Selezionare per avviare e arrestare la registrazione dei dati di Echosounder. Per ulteriori informazioni, fare riferimento a *"Registrazione dei dati del registro"* a pagina 85.

Gain (Guadagno)

Il guadagno controlla la sensibilità Echosounder. Più si aumenta il guadagno, maggiore è il numero di dettagli visualizzati sull'immagine. Tuttavia, l'impostazione di un guadagno maggiore può introdurre più disturbi di fondo sull'immagine. Se il guadagno è troppo basso, gli echi deboli potrebbero non essere visualizzati.

Guadagno automatico

L'opzione Auto gain (Guadagno automatico) mantiene la sensibilità a un livello adatto alla maggior parte delle condizioni. Con il guadagno in modalità automatica è possibile impostare una compensazione positiva o negativa da applicare al guadagno automatico.

Color (Colore)

I segnali Echosounder intensi e deboli hanno colori diversi che ne sottolineano la differenza. I colori utilizzati dipendono dalla tavolozza selezionata. Più si incrementa l'impostazione colore, più sono gli echi visualizzati nel colore corrispondente alla parte intensa della scala.

Palettes (Tavolozze)

È possibile scegliere tra diverse tavolozze di visualizzazione ottimizzate per una vasta serie di condizioni per la pesca.

DownScan options (Opzioni Downscan)

Fornisce le opzioni che consentono di specificare l'immagine DownScan. Questa opzione di menu è disponibile quando nella finestra di dialogo delle impostazioni Echo (Eco) viene selezionato Overlay downscan (DownScan in sovrimpressione). Per ulteriori informazioni, vedere *"Impostazioni dell'ecoscandaglio"* a pagina 87.

Messa in pausa Echosounder

È possibile mettere in pausa l'Echosounder, in modo da poter esaminare gli echi di Echosounder.

Questa funzione è utile quando è necessario posizionare un waypoint esattamente nel riquadro Echosounder e se si utilizza il cursore per misurare la distanza tra due elementi dell'immagine.

Registrazione dei dati del registro

È possibile registrare i dati e salvare il file internamente all'unità o su una scheda SD inserita nel lettore schede dell'unità. Selezionare l'opzione di menu Log sonar (Registrazione dati sonar), quindi Record (Registra) nella finestra di dialogo Record Echo (Registra dati ecoscandaglio).



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

Nome file

Specificare il nome della registrazione (log).

Formati file

Selezionare un formato file dal menu a discesa, slg (solo Echosounder), xtf (solo DownScan) o sl2 (Echosounder e DownScan).

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

Save to (Salva in)

Scegliere se salvare la registrazione internamente o in una scheda di memoria nel lettore schede.

Time remaining (Tempo rimanente)

Mostra lo spazio rimanente per le registrazioni.

Visualizzazione dei dati registrati dello scandaglio

Una volta selezionati, è possibile visualizzare nuovamente sia i dati dello scandaglio memorizzati internamente sia quelli memorizzati esternamente.

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

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

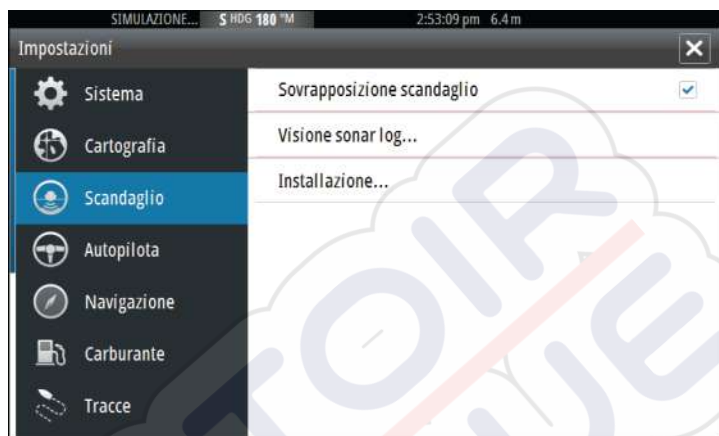
Se nel file eco selezionato è stato registrato più di un canale, è possibile selezionare il canale da visualizzare.

Arresto della registrazione dei dati del registro

Selezionare il menu Log sonar (Registra sonar), quindi Stop (Arresta) nella finestra di dialogo Recording Echo (Registrazione eco) per arrestare la registrazione dei dati di Echosounder.



Impostazioni Echosounder



DownScan in sovrapposizione

Se al sistema è collegato un trasduttore HDI con DownScan, è possibile sovrapporre immagini DownScan sulla normale immagine Echosounder.

Se si attiva questa funzione, il menu Echosounder si espande per includere le opzioni di base DownScan.

View Echosounder log (Visualizza registro ecoscandaglio)

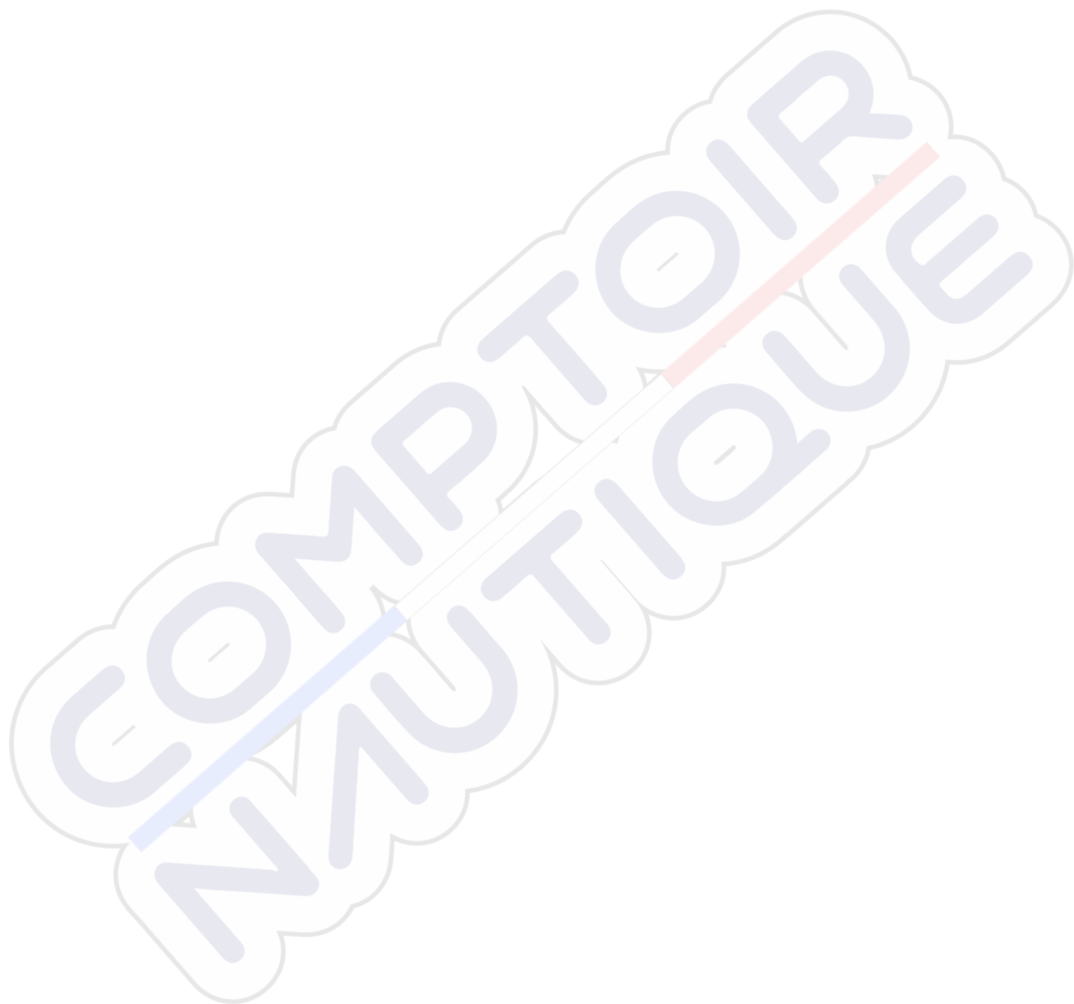
Consente di visualizzare le registrazioni Echosounder. Il file di registro viene visualizzato come immagine messa in pausa ed è possibile controllare lo scorrimento e la visualizzazione dal menu.

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

Per chiudere la funzione di visualizzazione, selezionare la **X** nell'angolo superiore destro.

Installazione

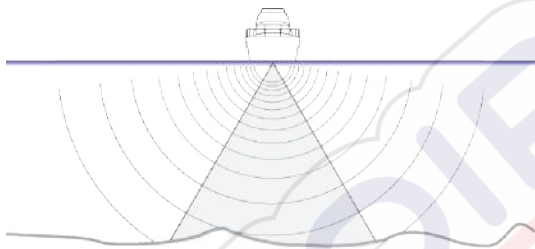
Utilizzato per l'installazione e la configurazione. Vedere il manuale di installazione specifico di GO7.



9

DownScan

DownScan fornisce immagini dettagliate della struttura che si trova direttamente sotto l'imbarcazione, fino a 92 m di profondità. La pagina DownScan è accessibile dalla pagina iniziale quando il trasduttore DownScan è connesso.



L'immagine DownScan



- 1 Profondità
- 2 Temperatura
- 3 Frequenza
- 4 Pulsanti zoom
- 5 Scala della distanza

Zoom dell'immagine DownScan

È possibile eseguire lo zoom di un'immagine DownScan utilizzando le icone di zoom del riquadro.

Utilizzo del cursore sul riquadro DownScan

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

Quando si tocca lo schermo viene visualizzato il cursore, si attiva la finestra delle informazioni, nella posizione del cursore viene visualizzata la profondità e si arresta lo scorrimento dell'immagine.

Per rimuovere il cursore e gli elementi del cursore dal riquadro, selezionare l'opzione di menu **Clear cursor** (Elimina cursore).

Vai a cursore

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

Misurazione delle distanze

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

È più semplice utilizzare la funzione di misurazione quando l'immagine viene messa in pausa.

1. Posizionare il cursore nel punto da cui si desidera misurare la distanza
2. Avviare la funzione di misurazione dal menu
3. Posizionare il cursore sul secondo punto di misurazione
 - Viene tracciata una linea tra i punti di misurazione e la distanza viene riportata nella finestra delle informazioni
4. Se necessario, continuare a selezionare nuovi punti di misurazione

È possibile utilizzare il menu per riposizionare il punto iniziale e finale, a condizione che la funzione di misurazione sia attiva.

Se si seleziona **Finita la misura**, l'immagine riprende il normale scorrimento.

Visualizzazione della cronologia DownScan

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

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

Impostazione dell'immagine DownScan

Utilizzare il menu DownScan per configurare l'immagine. Se il cursore è attivo, alcune opzioni nel menu vengono sostituite dalle funzioni della modalità cursore. Per tornare al menu normale, selezionare **Clear cursore** (Elimina cursore).



Range (Scala)

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

Scala automatica

Per impostazione predefinita, la scala è impostata su Auto. In Auto, il sistema visualizza automaticamente l'intera scala dalla superficie dell'acqua al fondo.

Preset range levels (Livelli preimpostati della scala)

Consente di selezionare una profondità specifica non collegata alla profondità dell'acqua.

Frequenza

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

Contrasto

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

Trascinare la barra verso l'alto o il basso per ottenere il livello di contrasto desiderato oppure selezionare Auto contrast (Contrasto Auto).

Palettes (Tavolozze)

È possibile scegliere tra diverse tavolozze di visualizzazione ottimizzate per una vasta serie di condizioni per la pesca.

Registrazione dei dati DownScan

È possibile registrare i dati DownScan e salvare il file internamente all'unità o su una scheda di memoria come descritto in "*Registrazione dei dati del registro*" a pagina 85.

Messa in pausa dell'immagine DownScan

È possibile mettere in pausa l'immagine DownScan, per poter esaminare più approfonditamente le strutture e altre immagini.

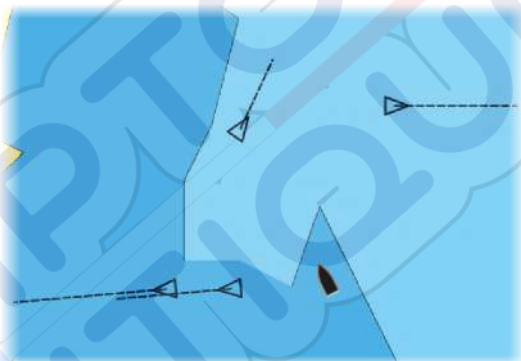
Questa funzione è utile quando è necessario posizionare un waypoint esattamente nell'immagine DownScan e se si utilizza il cursore per misurare la distanza tra 2 elementi dell'immagine.

10

AIS



Se alla rete è connesso un dispositivo NAIS400, AI50 o NMEA 2000 VHF compatibile con il sistema AIS (Automatic Identification System), qualsiasi target rilevato da questi dispositivi può essere visualizzato e tracciato. È altresì possibile visualizzare messaggi e posizione dei dispositivi di trasmissione DSC nel raggio di rilevamento.




I target AIS possono essere visualizzati in sovrapposizione sulle immagini cartografiche; questa funzione rappresenta uno strumento importante per una navigazione sicura e per evitare incidenti. È possibile impostare allarmi che avvisano se un target AIS si avvicina eccessivamente o se viene perso.



Simboli dei target AIS

Il sistema utilizza i simboli dei target AIS mostrati di seguito:

Simbolo	Descrizione
	Target AIS inattivo (non in movimento o all'ancora).
	Target AIS in movimento e sicuro con linea di estensione della rotta.

Simbolo	Descrizione
	Target AIS pericoloso, compare con simbolo in grassetto. Un target è definito pericoloso sulla base delle impostazioni CPA e TCPA. Fare riferimento a <i>"Definizione di imbarcazioni pericolose"</i> a pagina 100.
	Target AIS perso. Se non vengono ricevuti segnali entro un limite di tempo, un target viene considerato perso. Il simbolo del target rappresenta l'ultima posizione valida del target prima della perdita della ricezione dei dati.
	Target AIS selezionato, attivato selezionando il simbolo di un target. Il target assume nuovamente il simbolo predefinito quando si rimuove il cursore dal simbolo.

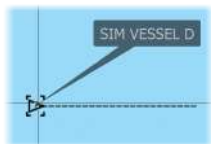
Visualizzazione delle informazioni sui target AIS

Ricerca di elementi AIS

Per cercare target AIS, utilizzare l'opzione **Trova** nel riquadro Strumenti.

In un riquadro cartografico è possibile cercare target AIS mediante l'opzione **Trova** nel menu. Se il cursore è attivo, il sistema cerca le imbarcazioni attorno alla posizione del cursore. Senza un cursore attivo, il sistema cerca quelle attorno alla posizione della propria imbarcazione.

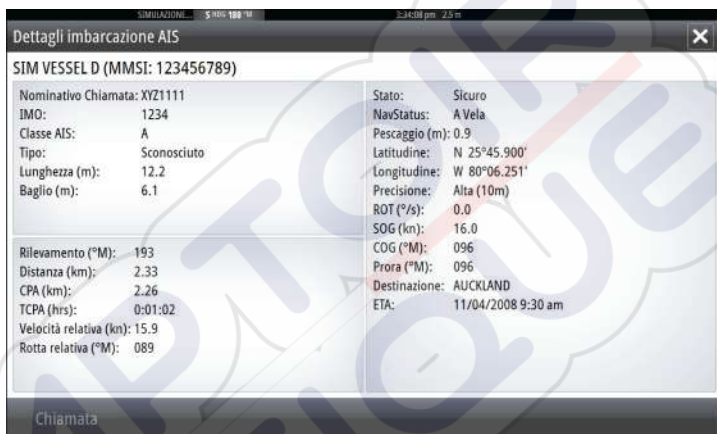




Visualizzazione delle informazioni su singoli target AIS

Quando si seleziona un'icona AIS sul riquadro cartografico, il simbolo diventa un simbolo target selezionato e viene visualizzato il nome dell'imbarcazione.

È possibile visualizzare le informazioni dettagliate di un target selezionando il popup AIS oppure dal menu dopo aver selezionato il target.



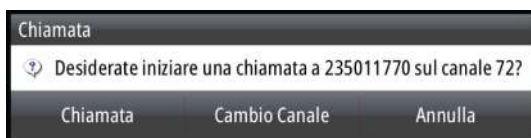
Chiamata di un'imbarcazione AIS

Se il sistema include un radio VHF che supporta chiamate DSC (Digital Select Calling) tramite NMEA 2000, è possibile avviare una chiamata DSC ad altre imbarcazioni dal GO7.

L'opzione di chiamata è disponibile nella finestra di dialogo

Dettagli imbarcazione AIS e nella finestra di dialogo di stato **Imbarcazione** attivata dal riquadro **Strumenti**.

Nella finestra di dialogo **Chiamata** è possibile cambiare canale o annullare la chiamata. Una volta stabilita la connessione, la finestra di dialogo **Chiamata** verrà chiusa.





AIS SART

Quando un AIS SART (segnalatore di ricerca e salvataggio) viene attivato, inizia a trasmettere la propria posizione e i dati identificativi. Il dispositivo AIS riceve tali dati.

Se il ricevitore AIS non è conforme ad AIS SART, interpreta i dati AIS SART ricevuti come segnale proveniente da un trasmettitore AIS standard. Un'icona viene posizionata nella carta, ma si tratta dell'icona di un'imbarcazione AIS.

Se il ricevitore AIS è conforme ad AIS SART, quando si ricevono i dati AIS SART si verifica quanto segue:

- Un'icona AIS SART appare sulla carta nella posizione ricevuta da AIS SART
- Viene visualizzato un messaggio di allarme

Se si è attivata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro.

→ **Nota:** Se i dati AIS SART ricevuti riguardano un test e non un messaggio attivo, l'icona sarà verde.

Messaggio di allarme AIS SART

Quando si ricevono dati da AIS SART, viene visualizzato un messaggio di allarme che include il codice MMSI univoco di AIS SART, la relativa posizione, la distanza e la direzione dall'imbarcazione.



Sono disponibili tre opzioni:

1. Ignore the alarm (Ignora allarme)
 - Viene disattivato l'audio dell'allarme e il messaggio viene chiuso. L'allarme non viene più visualizzato
2. Save the waypoint (Salva waypoint)

- Il waypoint viene salvato nel relativo elenco. Il nome del waypoint sarà preceduto dal prefisso MOB AIS SART, seguito dal codice MMSI univoco del transponder SART, ad esempio MOB AIS SART - 12345678.

3. Attivate the MOB function (Attiva funzione MOB)

- La visualizzazione passa a un riquadro cartografico zoomato, centrato sulla posizione AIS SART
- Il sistema crea una rotta attiva verso la posizione AIS SART

Quando si ricevono dati da AIS SART, viene visualizzato un messaggio di allarme che include il codice MMSI univoco di AIS SART, la relativa posizione, la distanza e la direzione dall'imbarcazione.

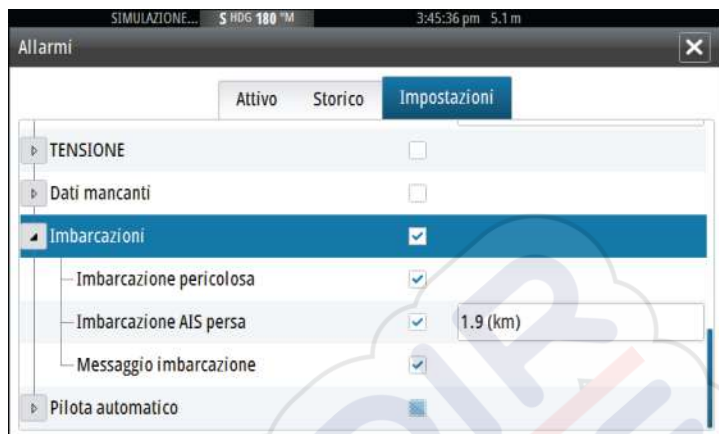
Se viene selezionata l'icona AIS SART sul riquadro della carta, verranno visualizzati i dettagli di AIS MOB.

- **Nota:** Se la funzione MOB è già attiva, verrà terminata e sostituita con una nuova rotta verso la posizione AIS SART.
- **Nota:** Se si sceglie di ignorare l'allarme, l'icona di AIS SART resta visibile nella carta e AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni.
- **Nota:** Se AIS smette di ricevere i messaggi di AIS SART, AIS SART resta nell'elenco delle imbarcazioni per 10 minuti dopo aver ricevuto l'ultimo segnale.

Allarmi dell'imbarcazione

È possibile definire diversi allarmi per essere avvertiti nel caso in cui un target venga a trovarsi all'interno di una distanza limite predefinita o se viene perso un target precedentemente identificato.





Imbarcazioni pericolose

Specifica se deve essere attivato un allarme quando un'imbarcazione entra nella zona CPA o TCPA predefinita. Fare riferimento a "*Definizione di imbarcazioni pericolose*" a pagina 100.

Imbarcazione AIS persa

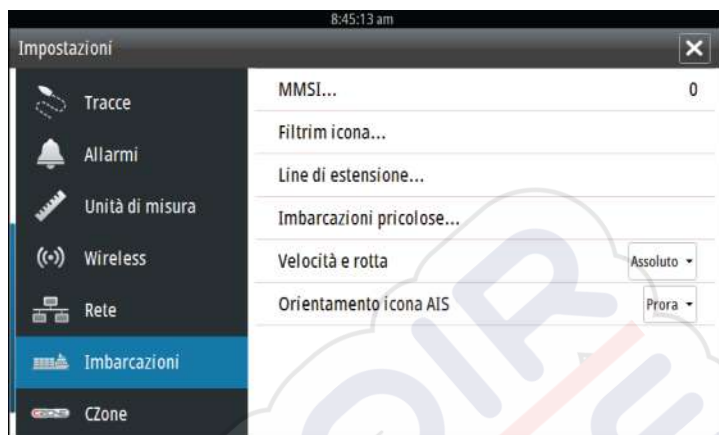
Imposta la distanza per le imbarcazioni perse. Se un'imbarcazione è persa entro questa distanza, scatta un allarme.

→ **Nota:** Inserendo un segno di spunta nella casella corrispondente, all'occorrenza verrà visualizzata la finestra popup di allarme e verrà emesso un segnale acustico (sirena). Le zone CPA e TCPA stabiliscono quando un'imbarcazione è pericolosa, indipendentemente dallo stato abilitato/disabilitato.

Messaggio imbarcazione

Specifica se verrà attivato un allarme quando si riceve un messaggio da un target AIS.

Impostazioni dell'imbarcazione



Codice MMSI dell'imbarcazione

È necessario aver inserito nel sistema il codice MMSI (Maritime Mobile Service Identity) per ricevere messaggi indirizzati da imbarcazioni AIS e DSC.

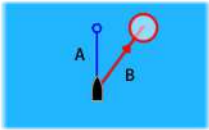
È importante inserire il codice MMSI per evitare di visualizzare la propria imbarcazione come target AIS sulla carta.

→ **Nota:** L'opzione di messaggio imbarcazione nelle impostazioni allarmi deve essere abilitata per visualizzare eventuali messaggi MMSI.

Filtro icone

Per impostazione predefinita, tutti i target vengono mostrati sul riquadro se un dispositivo AIS è collegato al sistema.

È possibile scegliere di non visualizzare i target o di filtrare le icone in base alle impostazioni di sicurezza, alla distanza e alla velocità dell'imbarcazione.



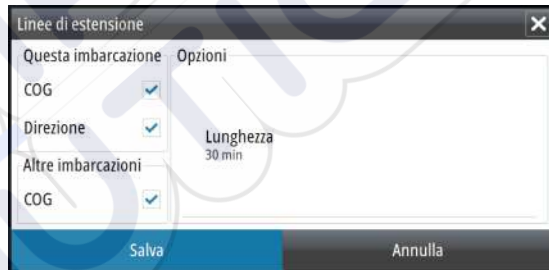
Linee di estensione

L'utente può impostare la lunghezza delle linee di estensione della propria e di altre imbarcazioni.

- A: direzione
- B: Rotta rispetto al fondo, COG

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

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



Le informazioni sull'angolo di rotta dell'imbarcazione vengono indicate dal sensore di rotta attivo, mentre le informazioni COG vengono ricevute dal GPS attivo.

I dati COG delle altre imbarcazioni sono contenuti nel messaggio ricevuto dal sistema AIS.

Definizione di imbarcazioni pericolose

È possibile definire una zona di guardia invisibile attorno all'imbarcazione. Quando un target si trova entro questa distanza, il

simbolo diventa un simbolo di target "pericoloso" e viene emesso un allarme, se attivato nel riquadro Impostazioni allarme.

Imbarcazioni pericolose

Le imbarcazioni sono considerate pericolose quando il punto di approccio più vicino sarà inferiore alla distanza seguente, entro il tempo specificato.

Punto di approccio più vicino (m)	0152
Tempo al punto di approccio più vicino (mm:ss)	05:00

Salva Annulla

Indicazione di velocità e rotta

La linea di estensione può essere utilizzata per indicare velocità e rotta dei target, come movimento assoluto (reale) sulla carta o relativo alla propria imbarcazione.

Per le linee di estensione viene utilizzato uno stile diverso per indicare il movimento, come mostrato di seguito.



Imbarcazioni AIS indicate con movimento assoluto



Imbarcazioni AIS indicate con movimento relativo

Orientamento dell'icona AIS

Imposta l'orientamento dell'icona AIS in base all'angolo di rotta o alle informazioni COG.

11

Riquadri strumenti

I riquadri Instruments sono costituiti da diversi indicatori analogici, digitali e a barre che possono essere personalizzati per visualizzare i dati selezionati. Il riquadro Instruments visualizza i dati su pannelli e, all'interno del riquadro Instruments, è possibile definire fino a dieci pannelli diversi.

→ **Nota:** Per includere informazioni relative al carburante/ motore, è necessario impostare le informazioni sul motore e sul serbatoio dal riquadro Impostazioni.

Pannelli

È disponibile un insieme di stili di pannelli predefinito per visualizzare le informazioni sull'imbarcazione, sulla navigazione e sulla pesca.

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



Pannello imbarcazione



Pannello navigazione



Pannello pescatore

→ **Nota:** Se nella rete sono presenti altri sistemi (ad esempio, CZone), è possibile attivare ulteriori pannelli.

Personalizzazione del riquadro Instruments

È possibile personalizzare il riquadro Instruments modificando i dati per ciascun indicatore sul pannello, modificando il layout del pannello e aggiungendo nuovi pannelli. È inoltre possibile impostare i limiti degli indicatori analogici.

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

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

Modificare un pannello

Attivare il pannello che si desidera modificare, dopodiché:

1. Attivare il menu.
2. Selezionare l'opzione Modifica.
3. Selezionare l'indicatore che si desidera modificare. L'indicatore selezionato è indicato con uno sfondo blu.
4. Selezionare le informazioni da visualizzare, configurare i limiti e quindi cambiare la sorgente delle informazioni.
5. Salvare le modifiche selezionando l'opzione di salvataggio nel menu.



12

Audio

Se un server SonicHub o un sistema di intrattenimento marittimo FUSION è collegato alla rete NMEA 2000, è possibile utilizzare GO7 per controllare e personalizzare il sistema audio sull'imbarcazione.

Prima di poterla utilizzare, l'apparecchiatura audio deve essere installata seguendo le istruzioni contenute nel manuale d'installazione di GO7 e nella documentazione fornita con il dispositivo audio.

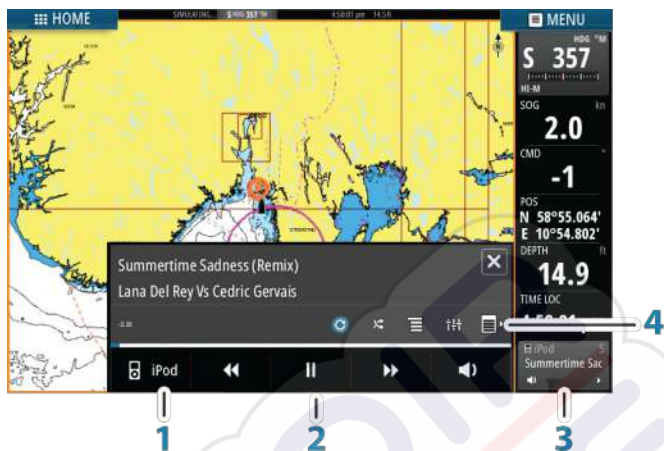
Attivazione dell'audio

Un dispositivo audio compatibile collegato alla rete NMEA 2000 dovrebbe essere identificato automaticamente dal sistema. In caso contrario, attivare la funzione dall'opzione **Impostazioni avanzate**.






Riquadro Audio



Attivare l'audio dal riquadro Audio nella barra degli strumenti. I pulsanti dei controlli, gli strumenti e le opzioni variano a seconda della sorgente audio, come descritto più avanti in questo capitolo.



- 1 Sorgente audio
- 2 Pulsanti dei controlli audio
- 3 Riquadro Audio
- 4 Strumenti audio



Pulsanti dei controlli audio

Icona	Sintonizzatore VHF	DVD	Riproduzione
	Selezionare per visualizzare l'elenco di sorgenti disponibili		
	Selezionare per scegliere la frequenza precedente/successiva Tenere premuto per sintonizzare un canale	Selezionare per scorrere rapidamente e il brano indietro o in avanti	Selezionare per scegliere la traccia precedente /successiva
	Selezionare per scegliere il canale preferito precedente/successivo	N/D	N/D

Icona	Sintonizzatore	VHF	DVD	Riproduzione
	N/D	N/D		Selezionare per avviare
	N/D	N/D		Selezionare per mettere in pausa la riproduzione
	Selezionare per visualizzare il dispositivo di scorrimento del volume			

Strumenti audio

Icona	Sintonizzatore	VHF	Riproduzione
	Intensità del segnale	N/D	N/D
	N/D	N/D	Selezionare per attivare/disattivare la funzione di ripetizione. Se la funzione è attiva, l'icona è colorata.
	N/D	N/D	Selezionare per attivare/disattivare la funzione di riproduzione casuale. Se la funzione è attiva, l'icona è colorata.
	Selezionare per visualizzare i menu utilizzati per configurare le zone e il controllo master		

Icona	Sintonizzatore	VHF	Riproduzione
	Selezionare per visualizzare le stazioni preferite del sintonizzatore	Selezionare per visualizzare i canali preferiti del VHF	Selezionare per visualizzare il menu nativo per la sorgente attiva
	Selezionare per visualizzare impostazioni facoltative per la sorgente attiva		

Configurazione del sistema audio

Altoparlanti

Zone altoparlanti

È possibile configurare GO7 per controllare zone audio diverse. Il numero di zone varia a seconda del server audio connesso al sistema.

È possibile regolare le impostazioni di bilanciamento, volume e limite di volume in modo indipendente per ogni zona. Le regolazioni alle impostazioni dei bassi e degli alti hanno effetto su tutte le zone.

Controllo del volume master

Per impostazione predefinita, il volume di tutte le zone degli altoparlanti viene regolato quando viene impostato il volume. È possibile definire le zone modificate quando si aumenta o riduce il volume.

Selezione della regione di sintonizzazione

Prima di riprodurre la radio FM o AM oppure prima di utilizzare una radio VHF, è necessario selezionare la regione appropriata per la posizione.

Scollamento di Sirius dalla sorgente AUX

Se una radio Sirius è connessa alla radio/server FUSION, la sorgente AUX verrà automaticamente collegata al segnale Sirius. **Sirius**

apparirà quindi nell'elenco delle sorgenti quando il server FUSION è attivo.

Per utilizzare la sorgente AUX per un dispositivo diverso, è necessario scollegare Sirius dalla sorgente AUX.

→ **Nota:** Per utilizzare SiriusXM, è necessario collegare un sintonizzatore SiriusXM opzionale al server FUSION.

Funzionamento del sistema audio

1. Selezionare Audio tile nella barra degli strumenti per attivare la sovrapposizione audio
2. Selezionare l'icona delle opzioni, quindi il server audio
3. Selezionare l'icona della sorgente, quindi la sorgente audio
 - Il numero di sorgenti varia a seconda del server audio attivo
4. Utilizzare i pulsanti del riquadro per controllare il sistema audio

Per una panoramica dei pulsanti e degli strumenti per il controllo audio, fare riferimento a "*Pulsanti del controllo audio*" a pagina 105 e "*Strumenti audio*" a pagina 106.

Per le opzioni disponibili, fare riferimento alla documentazione in dotazione con l'apparecchiatura audio.

Canali preferiti

Una volta regolata una stazione radio o un canale VHF, sarà possibile aggiungere il canale all'elenco dei preferiti. Dall'elenco dei preferiti è possibile visualizzare, selezionare ed eliminare i canali preferiti.

Per scorrere i vari canali preferiti, utilizzare i pulsanti su e giù del riquadro audio.

Radio Sirius (solo America settentrionale)

Elenco dei canali

L'elenco dei canali visualizza tutti i canali Sirius disponibili, anche se non si possiede un abbonamento per il canale.

Elenco dei preferiti

Dall'elenco di canali è possibile creare un elenco di canali Sirius preferiti. Non è possibile aggiungere canali per i quali non è stata eseguita la sottoscrizione.

Blocco dei canali

È possibile bloccare la trasmissione di canali Sirius. È necessario immettere un codice di 4 cifre per poter bloccare e sbloccare un canale.



13

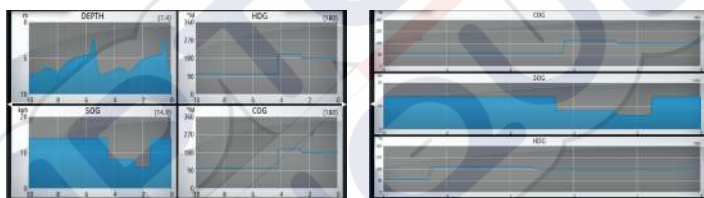
Registrazioni Tempo

GO7 è in grado di presentare la cronologia dati in diversi plot, che possono essere visualizzati come pagina intera o in combinazione con più riquadri.

Riquadro Registrazione Tempo

Il riquadro Registrazione Tempo consiste in due layout predefiniti. Per passare da un layout all'altro, selezionare le frecce a sinistra e a destra del pannello. È inoltre possibile selezionare il layout dal menu.

È possibile scegliere quali dati visualizzare in un riquadro Registrazione Tempo, nonché definire un intervallo di tempo per ciascuna traccia.



Layout 1

Layout 2

Dati mancanti

Se i dati non sono disponibili, la traccia rilevante si trasforma in una riga tratteggiata e si appiattisce nel punto in cui sono stati persi i dati. Una volta tornati disponibili, una linea tratteggiata unirà i due punti mostrando una linea media che collega i dati mancanti.

Selezione dati

Ogni campo dati può essere modificato per visualizzare il tipo di dati e l'intervallo di tempo preferiti.

1. Selezionare l'opzione di modifica dal menu
2. Attivare il campo che si desidera modificare
3. Modificare il tipo di informazioni e quindi l'intervallo
4. Salvare le modifiche

I dati disponibili per Registrazioni Tempo sono per impostazione predefinita le sorgenti utilizzate dal sistema. Se per un tipo di dati è disponibile più di una sorgente dati, è possibile scegliere di mostrare la sorgente dati alternativa nella registrazione tempo. Per

modificare il tipo di dati, utilizzare l'opzione relativa alle sorgenti dati nel menu.



14

Allarmi

Sistema degli allarmi

Il sistema verifica di continuo la presenza di situazioni pericolose e di guasti durante il funzionamento. Se si verifica una situazione di allarme, sullo schermo compare un messaggio.

Se è stata abilitata la sirena, il messaggio di allarme è seguito da un allarme sonoro e viene attivato lo switch per l'allarme esterno.

L'allarme viene registrato nell'elenco degli allarmi, in modo che sia possibile esaminare i dettagli ed intraprendere la misura correttiva adatta.

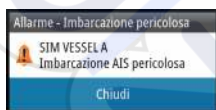
Tipi di messaggi

I messaggi sono classificati in base all'influenza che la situazione ha sull'imbarcazione. Vengono utilizzati i seguenti codici colore:

Colore	Importanza
Rosso	Critica
Arancione	Importante
Giallo	Standard
Blu	Avviso
Verde	Preavvertimento

Singoli allarmi

Un singolo allarme viene visualizzato con il nome dell'allarme nel titolo e con i dettagli correlati.



Allarmi multipli

Se viene attivato contemporaneamente più di un allarme, il messaggio visualizza un elenco con un massimo di 3 allarmi. Gli allarmi sono elencati nell'ordine in cui si verificano, con l'allarme scattato per primo all'inizio dell'elenco. Gli altri allarmi sono disponibili nella finestra di dialogo Allarmi.



Conferma di un messaggio

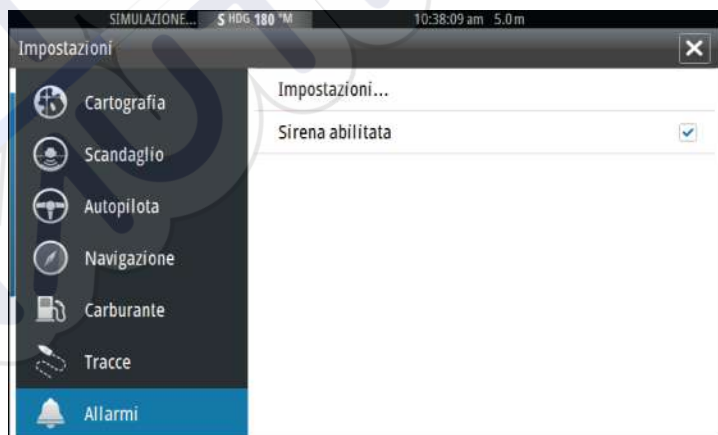
Nella finestra di dialogo Allarmi sono disponibili le seguenti opzioni per confermare un messaggio:

- **Close (Chiudi)**
Imposta lo stato dell'allarme su confermato, ovvero l'utente conferma di essere a conoscenza della condizione di allarme. La sirena/il cicalino si arresta e la finestra di dialogo Allarmi scompare.
L'allarme continuerà comunque ad essere attivo nell'elenco Allarmi fino a quando non sarà stata eliminata la causa.
- **Disable (Disabilita)**
Disattiva l'impostazione dell'allarme corrente. L'allarme non si ripresenta a meno che non venga riabilitato nella finestra di dialogo Allarmi.

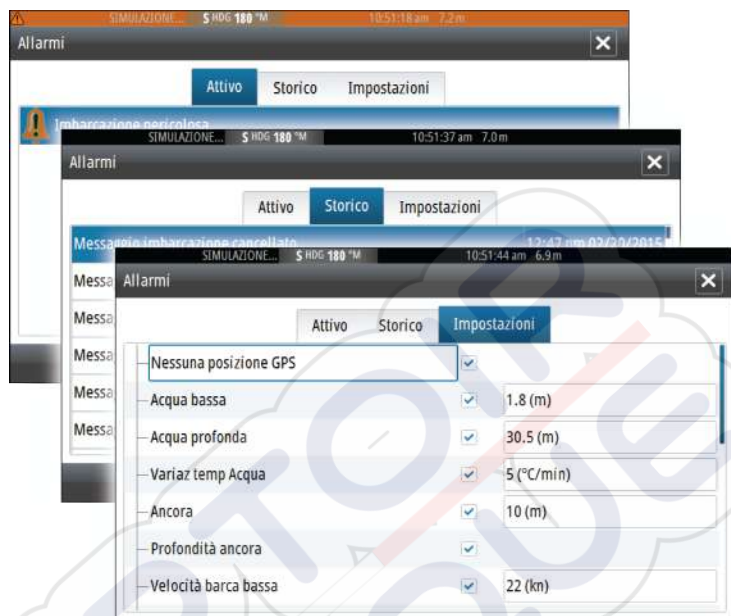
Nel messaggio di allarme o nella sirena non è presente un timeout. Rimarranno attivi finché l'utente non riconoscerà l'allarme o fino a quando non sarà stata eliminata la causa.

Finestra di dialogo degli allarmi

Tutti gli allarmi vengono configurati nella finestra di dialogo Impostazioni allarme.



Le finestre di dialogo degli allarmi possono inoltre essere attivate dal riquadro Strumenti e includono informazioni sugli allarmi attivi e la cronologia degli allarmi.



15

Strumenti

Il riquadro Strumenti include per impostazione predefinita le icone utilizzate per accedere a opzioni e strumenti non specifici per qualsiasi riquadro.

Se in GO7 è integrato un apparecchio esterno, al riquadro Strumenti potrebbero essere aggiunte nuove icone, utilizzate per accedere alle funzioni dell'apparecchio esterno.

Waypoint, rotte, Tracce

Elenco di waypoint, rotte e tracce con i relativi dettagli.

Selezionare il waypoint, la rotta o il percorso che si desidera modificare o eliminare.

Maree

Visualizza le informazioni sulle maree per la stazione di rilevamento più vicina all'imbarcazione.

Selezionare i pulsanti freccia del riquadro per modificare la data o selezionare il campo relativo alla data per accedere alle funzioni del calendario.

Le stazioni di rilevamento marea disponibili possono essere selezionate dal menu.

Allarmi

Allarmi Attivi

Elenco degli allarmi attivi.

Cronistoria allarme

Elenco di tutti gli allarmi con indicazione di data e ora.

Impostazione allarmi

Elenco di tutte le opzioni allarmi disponibili nel sistema con le impostazioni attuali.

Impostazioni

Fornisce l'accesso alle impostazioni di sistema e delle applicazioni.



Imbarcazioni

Status listing (Elenco status)

Elenco di tutte le imbarcazioni AIS e DSC con le informazioni disponibili.

Message listing (Elenco messaggi)

Elenco di tutti i messaggi ricevuti da altre imbarcazioni AIS con indicazione di data e ora.

Sun, Moon (Sole, Luna)

Visualizza alba, tramonto, sorgere e tramonto della luna per una posizione, sulla base della data immessa e della latitudine/longitudine della posizione.

Calcolatore viaggio

Trip 1/Trip 2

Visualizza informazioni sul viaggio e sul motore con opzione di ripristino per tutti i campi dati.

Oggi

Visualizza informazioni sul viaggio e sul motore per la data attuale. Tutti i campi dati vengono ripristinati automaticamente quando cambia la data.

File

Sistema di gestione di file, waypoint, rotte, Tracks e impostazioni.

Copia di file in una scheda nel lettore

È possibile copiare schermate e log in una scheda nel lettore, nonché esportare impostazioni di sistema, waypoint, rotte e Tracks in una scheda. L'esportazione di file è trattata nella sezione "*Manutenzione*" a pagina 119.

Trova

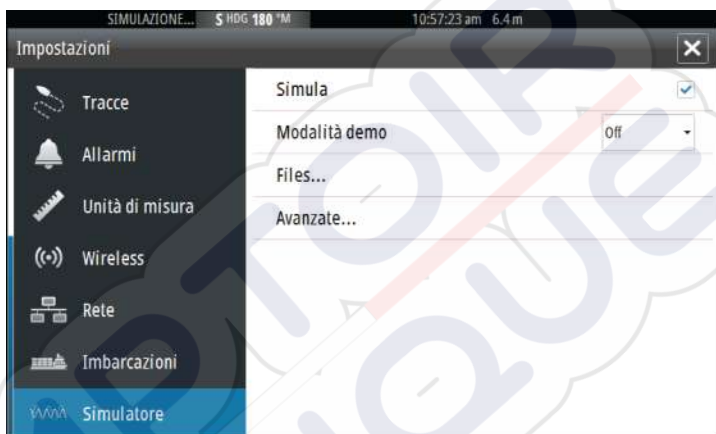
Funzione di ricerca di elementi cartografici (waypoint, rotte, tracce e così via).

16

Simulatore

La funzione di simulazione consente di osservare il funzionamento dell'unità in una posizione stazionaria e senza il collegamento ad Echosounder, GPS e così via.

Utilizzare il simulatore per acquisire dimestichezza con l'unità prima di utilizzarla in acqua.



La barra di stato indica se il simulatore è attivato.

Modalità demo

In questa modalità, l'unità scorre automaticamente le funzionalità principali del prodotto, cambia le pagine automaticamente, regola le impostazioni, apre i menu e così via.

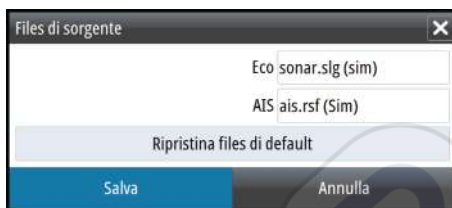
Toccando uno schermo tattile mentre è in esecuzione la modalità demo, la dimostrazione viene messa in pausa e riprenderà dopo un periodo di timeout. Eventuali impostazioni modificate verranno reimpostate sui valori predefiniti.

→ **Nota:** La modalità demo è destinata a dimostrazioni di vendita al dettaglio e showroom.

File sorgenti del simulatore

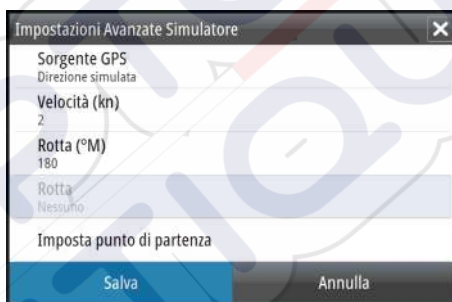
È possibile selezionare i file di dati utilizzati dal simulatore. Un insieme di file sorgenti è disponibile nel sistema. È possibile

importare file utilizzando una scheda inserita nell'apposito lettore. Inoltre, nel simulatore è possibile utilizzare i propri file registrati.



Impostazioni avanzate del simulatore

Le impostazioni avanzate del simulatore consentono di controllare manualmente il simulatore.



Sorgente GPS

Seleziona la posizione da cui verranno generati i dati GPS.

Velocità, Direzione e Rotta

Utilizzato per l'immissione manuale dei valori se la sorgente GPS è impostata su Direzione simulata o Rotta simulata. In caso contrario, i dati GPS, comprese velocità e rotta, provengono dal file di origine selezionato.

Imposta punto di partenza

Sposta l'imbarcazione nella posizione corrente del cursore.

→ **Nota:** Questa opzione è disponibile solo se la sorgente GPS è impostata su Direzione simulata.

17

Manutenzione

Manutenzione preventiva

GO7 non contiene componenti che possano essere sottoposti a manutenzione sul campo, pertanto l'operatore dovrà eseguire solo un numero ridotto di interventi di manutenzione preventiva.

Pulizia dello schermo dell'unità

Se possibile, utilizzare un panno adeguato per la pulizia dello schermo. Utilizzare la giusta quantità di acqua per sciogliere e rimuovere il sale depositato. Il sale cristallizzato può rigare il rivestimento se si utilizza un panno umido. Esercitare una pressione minima sullo schermo.

Non è possibile rimuovere le macchie dallo schermo utilizzando solo il panno; utilizzare invece una miscela composta per metà di acqua calda e per metà di alcool isopropilico. Evitare qualsiasi tipo di contatto con solventi (acetone, trementina minerale, ecc.) o con prodotti per la pulizia a base di ammoniaca, in quanto potrebbero danneggiare gli strati antiriflesso o le lunette di plastica.

Per prevenire eventuali danni alle lunette di plastica che potrebbero essere provocati dai raggi ultravioletti, si consiglia di applicare sempre il parasole quando l'unità non viene utilizzata per un lungo periodo.

Pulizia della porta multimediale

Pulire regolarmente la porta multimediale in modo da evitare che il sale si cristallizzi sulla superficie, provocando l'infiltrazione di acqua nell'alloggiamento della scheda.

Controllo dei connettori

I connettori devono essere controllati solo tramite ispezione visiva. Premere gli spinotti nel connettore. Se dotati di blocco, assicurarsi che quest'ultimo sia nella posizione corretta.

Aggiornamenti software

Il software più recente per GO7 può essere scaricato dal sito [Web simrad-yachting.com](http://Web.simrad-yachting.com).

Al termine dell'aggiornamento dei file verranno fornite istruzioni dettagliate relative all'installazione del software.

Copia di backup dei dati del sistema

Waypoint, rotte e Tracks creati vengono archiviati nel sistema. Si raccomanda di copiare regolarmente questi file e il file delle impostazioni di sistema come parte della routine di backup adottata. I file possono essere copiati in una scheda inserita nell'apposito lettore.

Non sono disponibili opzioni di esportazione dei formati per i file delle impostazioni di sistema. Sono disponibili per l'esportazione di waypoint, rotte e file Tracks i seguenti formati di output:

- **File dati utente versione 5**
Utilizzato per importare ed esportare waypoint e rotte con un identificatore univoco universale (UUID) standardizzato, estremamente affidabile e intuitivo. I dati includono informazioni quali data e ora di creazione di una rotta.
- **File dati utente versione 4**
È preferibile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati da un sistema a un altro, poiché contiene tutte le ulteriori informazioni che questi sistemi memorizzano riguardo agli oggetti.
- **File dati utente versione 3 (con profondità)**
È consigliabile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati dell'utente da un sistema a un prodotto precedente (Lowrance, LMS, LCX e così via).
- **File dati utente versione 2 (senza profondità)**
È possibile utilizzarlo durante il trasferimento dei dati dell'utente da un sistema a un prodotto precedente (Lowrance, LMS, LCX e così via).
- **GPX (scambio GPS, senza profondità)**
Si tratta del formato più utilizzato sul Web che condivide numerosi sistemi GPS di tutto il mondo. Utilizzare questo formato se si trasferiscono dati a un'unità di un altro produttore.
- **Northstar.dat (senza tracce)**
Utilizzato per trasferire dati a un dispositivo Northstar precedente.



Esportare tutti i waypoint, le rotte e le Tracks

Utilizzare l'opzione di esportazione se si desidera eseguire i backup di tutti i waypoint, le rotte e le Tracks sul sistema.



Esportare una regione

L'opzione Esporta Regione consente di selezionare l'area da cui esportare i dati.

1. Trascinare il riquadro per definire la regione desiderata
2. Selezionare l'opzione di esportazione dal menu
3. Selezionare il formato file appropriato
4. Selezionare Export (Esporta) per avviare l'esportazione

Rimozione di waypoint, rotte e Tracks

Waypoint, rotte e Tracks eliminati vengono archiviati nella memoria di GO7 finché i dati non vengono rimossi. Se sono presenti numerosi waypoint eliminati ma non rimossi, la loro rimozione può consentire di migliorare le prestazioni del sistema.





→ **Nota:** Quando i dati utente vengono rimossi dalla memoria, non è possibile recuperarli.




18

Utilizzo dello schermo tattile

L'utilizzo di base dello schermo tattile nei diversi riquadri è illustrato nella tabella riportata di seguito.

Le sezioni relative ai riquadri riportate nel presente manuale forniscono informazioni più dettagliate sul funzionamento dello schermo tattile specifico di un riquadro.

Icona	Descrizione
	<p>Toccare per:</p> <ul style="list-style-type: none">• Attivare un riquadro su una pagina con più riquadri• Posizionare il cursore su un riquadro• Selezionare una voce di un menu e una finestra di dialogo• Attivare o disattivare un'opzione di una casella di controllo• Mostrare informazioni di base per un elemento selezionato
	<p>Pressione prolungata:</p> <ul style="list-style-type: none">• Su qualsiasi riquadro con un cursore per attivare la modalità assistita• Su un pulsante di un riquadro per visualizzare le opzioni schermo diviso disponibili• Su un pulsante preferito per avviare la modalità di modifica
	<p>Scorrere un elenco di opzioni disponibili senza attivare alcuna opzione.</p>
	<p>Scorrere rapidamente un elenco, ad esempio quello relativo ai waypoint. Per arrestare lo scorrimento, toccare lo schermo.</p>

Icona	Descrizione
	<p>Effettuare una panoramica per posizionare una carta o un'immagine del Echosounder sul riquadro.</p>
	<p>Avvicinare le dita per ridurre la visualizzazione sulla carta o su un'immagine.</p>
	<p>Allontanare le dita per ingrandire la visualizzazione sulla carta o su un'immagine.</p>



Indice analitico

A

Accensione e spegnimento dell'unità 19

Aggiornamento del software 120

AIS 93

Chiamata di un'imbarcazione 95

DSC 95

Filtro icone 99

Orientamento dell'icona 101

Ricerca di elementi AIS 94

Simboli dei target 93

Visualizzazione delle informazioni sui target 94, 95

AIS SART 96

Messaggio di allarme 96

Allarme di arrivo 58

Allarmi dell'imbarcazione 97

Allarmi

Conferma 113

Finestra di dialogo

Impostazioni allarme 113

Più allarmi 112

Singolo allarme 112

Tipo di messaggi 112

Altoparlanti 107

Arresto della registrazione dei dati del registro 86

Assistenza cursore 22, 81

Audio 104

Altoparlanti 107

Attivare 104

Canali preferiti 108

Configurazione del sistema 107

Controllo del volume master 107

Funzionamento 108

Pulsanti dei controlli 105

Radio Sirius 108

Scollamento di Sirius 107

Selezione della regione di sintonizzazione 107

Zone altoparlanti 107

Audio

Riquadro 104

Autopilota

Bussola sulla carta 76

Campi di dati riquadro 63

Governo con schemi di virata 72

Impostazioni 76

Riquadro dell'autopilota 62

Autorouting 48

Esempio 49

Intera Rotta 48, 49

Scelta 49

Selezione 48

B

Barra degli strumenti 27

Attivazione/
disattivazione 27

Impostazione
dell'aspetto 27

Modificare i contenuti 27

Blocco dello schermo
tattile 20

C

Carte 29

Bussola sulla carta 76

Carte 3D 34

Cartografia incorporata 30
Course up 32
Creazione di rotte 33
Dati cartografici 30
Dettagli della carta 36, 37
Guarda avanti 32
Heading up 32
Impostazioni 42
Insight 35, 36
 Categorie delle
 carte 36
 Esagerazione 36
 Stile delle immagini 35
Jeppesen
 Maree e correnti 41
Misurazione delle
distanze 23
Navionics 37, 38
 Acqua bassa
 evidenziata 41
 Annotazione 37
 Aree di fondale
 colorate 37
 Easy View 39
 Filtro Rock 38
 Fish N' Chip 40
 Linee batimetriche 38
 Maree dinamiche e
 correnti 38
 Modifiche Comunità 37
 Ombreggiatura della
 carta 38
 Profondità di
 sicurezza 37
 Scala profondità
 evidenziata 40
 Tipo di
 presentazione 37
Nord up 32
Orientamento 32
Panoramica 31
Posizionamento
dell'imbarcazione sul
riquadro cartografico 32
Riquadro cartografico 29
Selezione del tipo di
carta 31
Simbolo 32
Simbolo
dell'imbarcazione 31
Sovrapposizione foto,
Navionics 39
Trasparenza foto,
Navionics 40
Trova oggetti
cartografici 34
Utilizzo del cursore 33
Zoom 31
Cattura schermo 24
Codice MMSI 99
Color (Colore) 84
Contrasto, SpotlightScan 91
Conversione di tracce in
rotte 50
Copia di backup dei dati del
sistema 120
Copia di file in una
scheda 116
Cursore 22
CZone 17

D

Dati del registro
 Arresto della
 registrazione 86
 Registrazione 85
DCT 74
DownScan in
sovrapposizione 87
DownScan

Messa in pausa
dell'immagine 92
Range (Scala) 91
Registrazione 92
Utilizzo del cursore 90
Visualizzazione della
cronologia 91

E

Easy Routing 48
Esempio 49
Ecoscandaglio 80
Immagine 80
Messa in pausa 85
Registrazione dati del
registro 85
Utilizzo del cursore 81
Visualizzare la
cronologia 82
Esporta Regione 121

F

File in una scheda, copia 116
File, gestione 116
Finestra di dialogo System
Controls (Controlli
sistema) 19
Formato SL2 85
Formato SLG 85
Formato xtf 85
Frequenza 83
FUSION-Link 16, 104

G

Gain (Guadagno) 84
Garanzia 4
Governo con schemi di virata
Autopilota 72

I

Illuminazione 20
Illuminazione del display 20
Imbarcazioni pericolose 100
Immagine DownScan 89
Impostazioni
dell'imbarcazione 98
Impostazioni di
navigazione 57
Impostazioni di sistema
Punto di riferimento 58
Sistema di coordinate 58
Variazione magnetica 58
Impostazioni
Autopilota 76
Strumenti 115
Indicazione di velocità e
rotta 101
Integrazione di dispositivi di
terze parti 16

L

Limite XTE 58
Linee di estensione 100
Loran fantasma 58
Impostazioni 59

M

Manuale
Informazioni 5
Versione 5
Manuali, visualizzazione 6
Manutenzione
preventiva 119
Menu 21
Mercury VesselView 16
Miglioramento delle
prestazioni del sistema 121

Misurazione della
distanza 81, 90
Misurazione delle
distanze 23
Modalità attesa 20
Modalità demo 117

N

Navigare 54
Alla posizione del
cursore 55
Allarme di arrivo 58
Annullare la navigazione
verso una rotta 56
Campi dei dati del riquadro
di navigazione 55
Con il pilota automatico 56
Metodi 57
Rotta ortodromica 57
Rotte
lossodromiche 57
Punto di riferimento 58
Raggio di arrivo 57
Riquadri 54
Rotte 55
Navigazione
Riquadri 54

O

OP40 18

P

Pagina iniziale 13
Pagine delle applicazioni 14
Pagine divise 15
Preconfigurate 15
Pagine preferite 16
Aggiunta di nuove 26
Modificare 27

Pagine

Selezione del riquadro
attivo 21
Selezione di una pagina 21
Pannelli 102
PDF, visualizzazione di file 6
Personalizzazione del
sistema 25
Pilota automatico 60
Attivazione 60
Blocco delle stazioni
remote 75
Cambio mura in modalità
AUTO 66
Cambio mura in modalità
VENTO 70
Depth Contour Tracking 74
Filtro stato del mare 77
Governare Follow-Up 65
Indicazione nella barra di
stato 61
Indicazione nelle
pagine 61
Manovre per evitare
ostacoli 67
Modalità AUTO 65
Modalità Nav su Vento 71
Modalità Non-Follow
Up 65
Modalità Standby
(STBY) 64
Modalità VENTO 69
Panoramica delle
modalità 63
Parametri Alto/Basso 78
Parametri di navigazione a
vela 77
Passaggio alla modalità
manuale 60
Popup del pilota
automatico 61

Raggio di arrivo del
waypoint 68
Riquadro Pilota automatico
nella barra degli
strumenti 62
Risposta 78
Sistema EVC 76
Sistemi AP24/28 75
Strambata 71
Primo avvio 20
Punto di riferimento 58

R

Radio Sirius 108
 Blocco dei canali 109
 Elenco dei canali 108
 Elenco dei preferiti 108
Raggio di arrivo 57
Range (Portata) 83
Registrazione
 Dati del registro 85
 Dati DownScan 92
Registrazioni Tempo 110
 Selezione dati 110
Regolazione delle dimensioni
del riquadro 25
Rimozione 121
Riquadri degli strumenti
 Modificare il pannello 103
 Personalizzazione 102
Riquadri
 Regolazione delle
 dimensioni del riquadro 25
Riquadro attivo 21
Riquadro Registrazione
Tempo 110
 Dati mancanti 110
Rotta ortodromica 57
Rotte 47
 Autorouting 48

Conversione di tracce in
rotte 50
Creazione di una nuova
rotta sul riquadro
cartografico 47
Creazione di una rotta dai
waypoint esistenti 50
Eliminazione 47
Finestra di dialogo Modifica
rotta 51
Modificare nel riquadro
cartografico 47
Navigare 55
Rotte
 Finestra di dialogo 52
 Rotte lossodromiche 57

S

Salvataggio di waypoint 45
Scale
 Scala cartografica 31
Scheda
 Copia di file 116
Schermo tattile
 Utilizzo 122
 Blocco 20
Sfondo della pagina
iniziale 25
Sfondo, personalizzazione 25
Simulatore 117
 File sorgenti 117
 Modalità demo 117
Sistema di coordinate 58
Sonar Log 84
SonicHub 104
SpotlightScan
 Contrasto 91
Strumenti 115
Strumenti audio 106
Strumenti

File 116
Impostazioni 115
Strumento di ricerca di
elementi 116
Strumento
Ricerca di elementi 116

T

Tavolozze 84, 92
Tracce
Creazione di nuove 51
Impostazioni 52

U

Uomo in mare (MOB, Man
Over Board)
Annullare la navigazione al
MOB 24
Creazione di un Uomo in
mare (MOB, Man Over
Board) 23
Eliminazione di un waypoint
Uomo in mare (MOB, Man
Over Board) 24
Utilizzo
Schermo tattile 122

V

Vai a cursore 22, 81, 90
Variazione magnetica 58
Versione del software 7
View Echosounder log
(Visualizza registro
ecoscandaglio) 87

W

Waypoint 45
Eliminazione 46
Impostazioni allarme 46

Modifica 46
Salvataggio 45
Spostamento 45
Waypoint, rotte e tracce
Esportare 121
Waypoints
Finestra di dialogo 52
Wireless 17
Wireless GoFree 17

Z

Zone altoparlanti 107



SIMRAD

