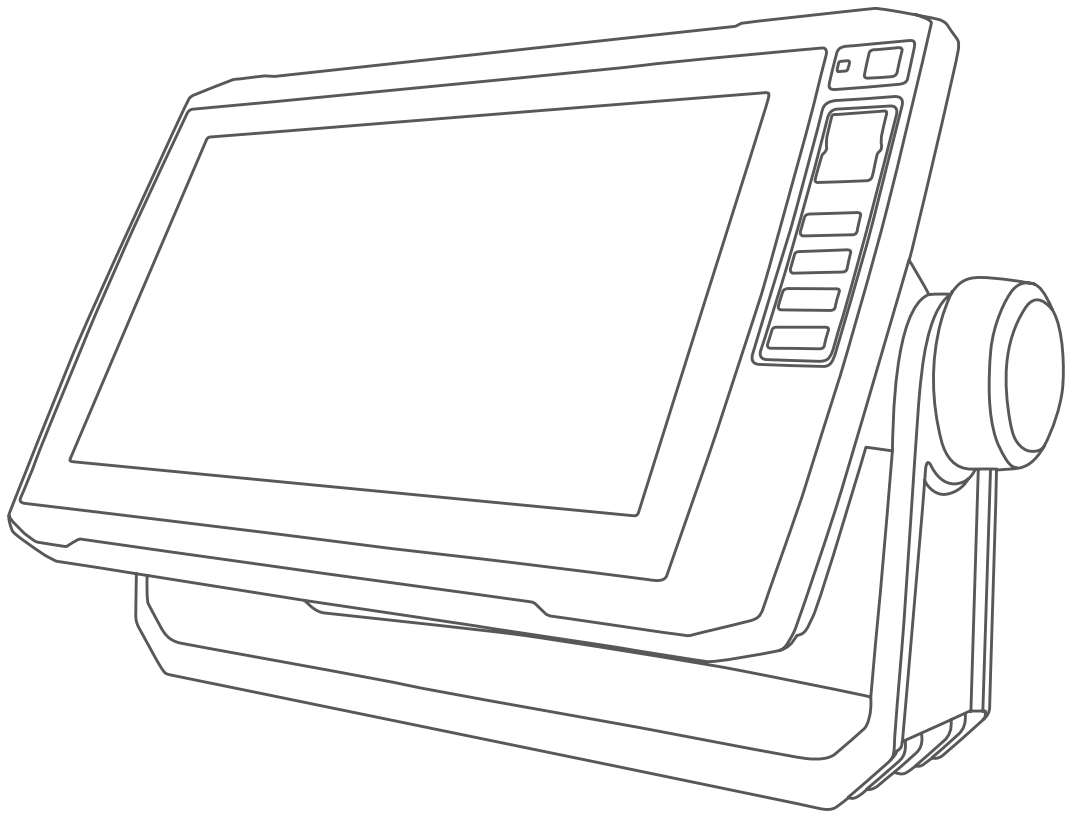


GARMIN®



ECHOMAP™ PLUS 40/60/70/90 シリ ーズ
マニユアル

© 2017 Garmin Ltd. or its subsidiaries

無断転載禁ず。著作権法により、Garmin 社の書面による承認なしに、本マニュアルの全体または一部をコピーすることはできません。Garmin 社は、ユーザーや組織に通知する責任を負うことなく本マニュアルの内容を変更または改善したり、内容を変更する権利を有します。本製品の使用に関する最新情報および補足情報については、www.garmin.com を参照してください。

Garmin®、Garmin ロゴ、BlueChart®、g2 Vision®、FUSION®、および Ultrascroll®は、Garmin Ltd.とその子会社の米国およびその他の国における登録商標です。ActiveCaptain™、ECHOMAP™、FUSION-Link™、Garmin ClearVü™、Garmin Connect™、Garmin Express™、Garmin Quickdraw™、GXM™、HomePort™、LiveScope™、OneChart™、および Panoptix™は、Garmin Ltd.またはその子会社の商標です。これらの商標を、Garmin 社の明示的な許可なしに使用することはできません。

Bluetooth®のワードマークおよびロゴは、Bluetooth SIG, Inc.の所有であり、Garmin はライセンスに基づきこのマークを使用しています。NMEA®、NMEA 2000®、および NMEA 2000 のロゴは National Marine Electronics Association の登録商標です。microSD®および microSD ロゴは SD-3C, LLC の商標です。Wi-Fi®は Wi-Fi Alliance Corporation の登録商標です。Windows®は、米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。その他の商標および著作権は、それぞれの所有者に帰属します。

目次

はじめに	1
ECHOMAP Plus 40 デバイスの外観.....	1
デバイスキー.....	1
ECHOMAP Plus 60 の正面図.....	1
デバイスキー.....	1
ECHOMAP Plus 70/90 の正面図.....	1
デバイスキー.....	2
ショートカットキーの割り当て.....	2
マニュアルを入手する.....	2
GPS 衛星信号を捕捉する.....	2
GPS ソースの選択.....	2
メモリカードを挿入する.....	2
海図プロッタをカスタマイズする	2
ホーム画面をカスタマイズする.....	2
ページ設定.....	2
組み合わせページをカスタマイズする.....	2
ECHOMAP Plus 70/90 で新しい組み合わせページを作成する.....	2
ECHOMAP Plus 60 で新しい組み合わせページを作成する.....	2
ECHOMAP Plus 40 で新しい組み合わせページを作成する.....	3
船舶のタイプの設定.....	3
バックライトを調整する.....	3
表示モードを調整する.....	3
ActiveCaptain アプリ	3
ActiveCaptain の役割.....	3
ActiveCaptain アプリの操作手順.....	3
スマート通知を有効にする.....	4
ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新.....	4
ActiveCaptain を使用してチャートを更新する.....	4
チャートおよび 3D チャート表示	4
ナビゲーションチャートとの釣りチャート.....	5
チャートをズームインまたはズームアウトする.....	5
キーを使用してチャートを回転させる.....	5
デバイスキーを使用して地図上のアイテムを選択する.....	5
チャートの記号.....	5
チャート上で距離を測定する.....	5
チャート上でウェイポイントを作成する.....	5
チャート上のポイントにナビゲーションする.....	5
チャート上で位置とオブジェクトの情報を表示する.....	5
ナビエイドに関する詳細を表示する.....	5
誘導線と角度マーカー.....	6
誘導線と地表針路線を設定する.....	6
角度マーカーの調整.....	6
プレミアムチャート.....	6
潮汐観測点情報を表示する.....	6
アニメーション化された潮汐と潮流のインジケータ.....	6
潮汐と潮流のインジケータを表示する.....	6
ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する.....	7
ランドマークの航空写真を表示する.....	7
自動船舶識別装置.....	7
AIS ターゲット設定記号.....	7
アクティブな AIS ターゲットの方向と予想針路.....	7
チャートまたは 3D チャートビューで AIS 船舶を表示する.....	7
AIS 船舶のターゲットをアクティブにする.....	8
ターゲット設定した AIS 船舶の情報を表示する.....	8
AIS 船舶のターゲットを非アクティブにする.....	8
AIS 脅威のリストを表示する.....	8
安全圏衝突アラームを設定する.....	8
AIS 遭難信号.....	8
遭難信号の送信へのナビゲーション.....	8

AIS 遭難信号装置のターゲット設定記号.....	8
AIS 送信テストアラートを有効にする.....	8
AIS 受信をオフにする.....	8
チャートおよび 3D チャートビューの設定.....	8
ナビゲーションと釣りチャートの設定.....	8
チャートの外観設定.....	9
オーバーレイの数の設定.....	9
ナビゲーションインセットを表示する.....	9
誘導線と地表針路線を設定する.....	9
チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定.....	10
チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定.....	10
AIS 表示設定.....	10
レイラインの設定.....	10
Fish Eye 3D の設定.....	10
サポートされている地図.....	10
Garmin QuickdrawContours マッピング	10
Garmin Quickdraw Contours の機能を使用して水域の地図を作成する.....	11
Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加する.....	11
Garmin Quickdraw コミュニティ.....	11
ActiveCaptain で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる.....	11
ActiveCaptain を使用した Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード.....	11
ActiveCaptain を使用して Garmin Quickdraw コミュニティと Garmin Quickdraw 等高線地図を共有.....	11
Garmin Connect で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる.....	11
Garmin Connect を使用して Garmin Quickdraw 等深線地図を Garmin Quickdraw コミュニティと共有する.....	11
Garmin Connect を使用した Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード.....	12
Garmin Quickdraw Contours の設定.....	12
深度範囲の濃淡.....	12
チャートプロッタを使ったナビゲーション	12
ナビゲーションに関する基本的な質問.....	13
目的地.....	13
名前で目的地を検索する.....	13
ナビゲーションチャートを使用して目的地を選択する.....	13
ユーザーデータを使用した目的地の検索.....	13
海洋サービスの目的地を検索する.....	13
コース.....	13
Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む.....	14
ナビゲーションを停止する.....	14
ウェイポイント.....	14
現在の位置をウェイポイントとしてマークする.....	14
さまざまな位置にウェイポイントを作成する.....	14
MOB または SOS の位置を登録する.....	14
ウェイポイントの予想.....	14
すべてのウェイポイントのリストを表示する.....	14
保存したウェイポイントを編集する.....	14
保存したウェイポイントを参照してナビゲーションする.....	14
ウェイポイントまたは MOB を削除する.....	15
すべてのウェイポイントを削除する.....	15
ルート.....	15
現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする.....	15
ルート作成と保存.....	15
ルートのリストを表示する.....	15
保存したルートを編集する.....	15
保存したルートを参照してナビゲーションする.....	15
保存したルートを参照してルートに並行してナビゲーションする.....	15
保存したルートを削除する.....	15
保存したすべてのルートを削除する.....	16
オートガイダンス.....	16

自動ガイド経路を設定して進む	16	ソーナー記録を再生する	22
オートガイド経路の作成	16	通常、Garmin ClearVü、および SideVü ソナー設定	22
ルートおよび Auto Guidance 経路のリストをフィルタリングする	16	ソーナー画面のズームレベルを設定する	23
オートガイド経路の確認	16	スクロール速度を設定する	23
Auto Guidance 経路を調整する	16	深度または幅のスケールの範囲を調整する	23
進行中の自動ガイド計算をキャンセルする	16	ソーナーの外観の設定	23
日時を定めた到着を設定する	16	ソーナーアラーム	23
海岸線からの距離を調整する	16	詳細ソーナー設定	23
Auto Guidance 経路の設定	17	変換器取り付け設定	24
トラック	17	ソーナー周波数	24
トラックを表示する	17	周波数を選択する	24
アクティブトラックの色を設定する	17	周波数プリセットを作成する	24
アクティブトラックを保存する	17	A スコープの電源をオンにする	24
保存したトラックのリストを表示する	17	Panoptix ソーナー設定	24
保存したトラックを編集する	17	RealVü の表示角度とズームレベルを調整する	24
トラックをルートとして保存する	17	RealVü スイープ速度を調整する	24
記録したトラックを参照してナビゲーションする	17	LiveVü 前方および FrontVü ソーナーメニュー	24
保存したトラックを削除する	17	LiveVü および FrontVü の振動子の送信角度を設定する	25
保存したすべてのトラックを削除する	17	FrontVü 深度アラームを設定する	25
アクティブトラックを再トレースする	17	LiveVü と FrontVü の外観設定	25
アクティブトラックを消去する	17	RealVü の外観設定	25
記録中にトラックのログメモリを管理する	17	Panoptix 振動子取り付け設定	25
トラックログの記録間隔を設定する	18	船首オフセットを設定する	25
境界	18	自動操舵	26
境界を作成する	18	自動操舵画面	26
境界の表示設定	18	ステップステアリングインクリメントを調整する	26
ルートを境界に変換する	18	節電を設定する	26
トラックを境界に変換する	18	自動操舵をエンゲージする	26
境界を編集する	18	ステアリングパターン	26
境界アラームを設定する	18	U ターンパターンを追跡する	26
境界を削除する	18	サークルパターンを設定して追跡する	26
ソーナー魚群探知機	18	ジグザグパターンを設定して追跡する	26
ソーナー信号の送信を停止する	18	ウィリアムソントーンパターンを追跡する	27
ソーナー表示を変更する	18	セーリング機能	27
通常魚探ソーナー表示	18	船舶のタイプの設定	27
周波数ソーナーの分割表示	19	セイルレーシング	27
ズームソーナーの分割表示	19	スタートラインガイダンス	27
Garmin ClearVü ソーナー表示	19	スタートラインを設定する	27
SideVü ソーナー表示	19	スタートラインガイダンスを使用する	27
SideVü スキャン技術	19	レースタイマーを使用する	27
Panoptix ソーナー表示	19	船首と GPS アンテナ間の距離を設定する	27
LiveVü 下部ソーナー表示	19	レイラインの設定	27
LiveVü 前方ソーナー表示	20	キールオフセットを設定する	27
RealVü 3D 前方ソーナー表示	20	ヨットの自動操舵	28
RealVü 3D 下方ソーナー表示	20	風保持	28
RealVü 3D 履歴ソーナー表示	20	風保持のタイプを設定する	28
FrontVü ソーナー表示	20	風保持を使用する	28
Panoptix LiveScope™ ソーナー表示	20	方向保持から風保持を使用する	28
フラッシャー表示	20	自動操舵で風保持角度を調整する	28
フラッシャーページのショートカット	21	タッキングとジャイビング	28
変換器のタイプを選択する	21	方向保持からタッキングとジャイビングを行なう	28
コンパスを校正する	21	風保持からタッキングとジャイビングを行なう	28
ソーナーソースを選択する	21	タッキングとジャイビングの遅延を設定する	28
ソーナーソース名を変更する	21	ジャイビング抑制機能を有効にする	28
ソーナー画面上でウェイポイントを作成する	21	ゲージとグラフ	28
ソーナーディスプレイを一時停止する	21	コンパスを表示する	28
ソーナー画面で距離を測定する	21	トリップゲージを表示する	29
ソーナー履歴を表示する	22	トリップゲージをリセットする	29
ソーナー共有	22	エンジンゲージと燃料ゲージを表示する	29
詳細度を調整する	22	ゲージに表示されるエンジンの数を選択する	29
色の強度を調整する	22	ゲージに表示されるエンジンをカスタマイズする	29
ソーナー記録	22	エンジンゲージのステータスアラームを有効にする	29
ソーナーディスプレイを記録する	22	一部のエンジンゲージステータスアラームを有効にする	29
ソーナー記録を停止する	22	燃料アラームを設定する	29
ソーナー記録を削除する	22		

船舶の燃料容量を設定する	29	DAB プリセットの削除	33
燃料データを実際の船舶の燃料と同期する	29	SiriusXM®衛星ラジオ	33
風ゲージを表示する	29	SiriusXM ラジオ ID の確認	33
セーリング風ゲージを設定する	29	SiriusXM サブスク립ションの有効化	33
速度ソースを設定する	29	チャンネルガイドのカスタマイズ	33
風ゲージの方位ソースを設定する	29	プリセットリストへの SiriusXM チャンネルの保存	33
詰め開き風ゲージをカスタマイズする	29	SiriusXM ペアレンタルコントロールのロック解除	33
潮汐、潮流、および天体情報	30	SiriusXM ペアレンタルコントロールのロック解除	33
潮汐観測点情報	30	SiriusXM ラジオチャンネルに対するペアレンタルコントロールの設定	33
潮流予報点情報	30	SiriusXM ラジオのペアレンタルパスコードの変更	33
天体情報	30	ペアレンタルコントロールの初期設定値の復元	33
別の日付の潮汐観測点、潮流予報点、および天体情報を表示する	30	SiriusXM ラジオのロックされたすべてのチャンネルのクリア	34
別の潮汐観測点または潮流予報点の情報を表示する	30	デバイス名の設定	34
デジタル選択式通話	30	メディアプレイヤーソフトウェアの更新	34
チャートプロッタと NMEA 0183 VHF 無線機能	30	デバイス設定	34
DSC をオンにする	30	海図プロッタの電源を自動的にオンにする	34
DSC リスト	30	システム設定	34
DSC リストを表示する	30	ディスプレイ設定	34
DSC 連絡先を追加する	30	GPS 設定	34
着信遭難信号	30	イベントログの表示	34
遭難中の船舶にナビゲーションする	30	システムソフトウェア情報の表示	34
位置のトラッキング	30	マイベッセルの設定	34
位置レポートを表示する	30	キールオフセットを設定する	34
追跡される船舶にナビゲーションする	30	水温オフセットの設定	35
追跡される船舶の位置にウェイポイントを作成する	31	航行速度デバイスの校正	35
位置レポートの情報を編集する	31	船舶の燃料容量を設定する	35
位置レポート通話を削除する	31	燃料データを実際の船舶の燃料と同期する	35
チャートに船舶のトレイルを表示する	31	エンジンゲージと燃料ゲージの制限をカスタマイズする	35
個別の日常通話	31	通信設定	35
DSC チャンネルを選択する	31	NMEA 0183	36
個別の日常通話を行う	31	NMEA 0183 設定	36
AIS ターゲットに個別の日常通話を行う	31	NMEA 2000 設定	36
メディアプレイヤー	31	ネットワーク上のデバイスとセンサーの命名	36
メディアプレイヤーを開く	31	Wi-Fi ネットワーク	36
アイコン	31	Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定	36
メディアソースを選択する	31	チャートプロッタへのワイヤレスデバイスの接続	36
音楽を再生する	31	ワイヤレスチャンネルの変更	36
音楽を参照する	31	アラートの設定	36
アルファベット検索を有効にする	32	ナビゲーションアラート	36
1 曲の繰り返しを設定する	32	システムアラート	36
全曲の繰り返しを設定する	32	燃料アラームを設定する	36
曲のシャッフルを設定する	32	単位設定	36
音量を調整する	32	ナビゲーション設定	37
ゾーンを有効または無効にする	32	他の船舶設定	37
メディアのボリュームをミュートする	32	海図プロッタの工場出荷時の初期設定の復元	37
VHF Radio	32	ユーザーデータの共有と管理を行う	37
VHF チャンネルのスキャン	32	Garmin デバイスに接続してユーザーデータを共有する	37
VHF スケルチの調整	32	ユーザーデータ共有ケーブルの配線図	37
ラジオ	32	サードパーティのウェイポイントおよびルートに対するファイルタイプの選択	37
チューナーの地域を設定する	32	メモ리카ードからのデータのコピー	38
ラジオ局の変更	32	メモ리카ードへのユーザーデータのコピー	38
チューニングモードを変更する	32	メモ리카ードへの内蔵地図のコピー	38
プリセット	32	HomePort から海図プロッタへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー	38
放送局をプリセットとして保存する	32	コンピュータへのデータのバックアップ	38
プリセットの削除	32	海図プロッタへのバックアップデータの復元	38
DAB の再生	32	メモ리카ードへのシステム情報の保存	38
DAB チューナーの地域を設定する	32	保存されたデータの消去	38
DAB 放送局のスキャン	32	付録	38
DAB 放送局の変更	32	画面のクリーニング	38
DAB 放送局をリストから選択する	33	スクリーンショット	38
DAB 放送局をカテゴリから選択する	33	スクリーンショットのキャプチャ	38
DAB プリセット	33	コンピュータへのスクリーンショットのコピー	39
DAB 放送局をプリセットとして保存する	33		
リストからの DAB プリセットの選択	33		

トラブルシューティング	39
デバイスで GPS 信号を受信できない	39
デバイスの電源がオンにならない、または繰り返しオフになる	39
電源ケーブルのヒューズを交換する	39
ソナーが動作しない	39
デバイスで正しい位置のウェイポイントが作成されない	39
デバイスに正しい時刻が表示されない	39
NMEA 2000 PGN 情報	39
NMEA 0183 の情報	40
デバイスの登録	40
ソフトウェア更新	40
新しいソフトウェアをメモリカードにロードする	41
デバイスソフトウェアを更新する	41
Garmin サポートセンター	41
索引	42

はじめに

警告

製品に関する警告およびその他の重要な情報については、製品パッケージに同梱されている『安全および製品に関する警告と注意事項』ガイドを参照してください。

ECHOMAP Plus 40 デバイスの外観



①	デバイスキー
②	microSD®メモリカードスロット
③	電源と変換器コネクタ
④	ビープ音

注記

デバイスをブラケットに入れる際は毎回、デバイスがクレードルにしっかりと固定されていること、ケーブルがデバイスとクレードルに完全に押し込まれていること、ロックブラケットがしっかりとハマっていることを確認する必要があります。デバイスまたはロックブラケットを正しく取り付けると、カチッという音が聞こえます。ケーブルが完全に差し込まれておらず、デバイスがしっかりと固定されていない場合、電源が切れたり、動作が停止したりする可能性があります。また、デバイスは、しっかりと固定されていない場合、クレードルから落ちて損傷する可能性があります。

デバイスキー

⏻	長押しすると、デバイスの電源オン / オフが切り替わります。 すばやく押し放すと、バックライト、カラーモード、およびソナー送信へのショートカットメニューが開きます。 繰り返し押し放すと、輝度レベルがスクロールされます。
—	チャートまたはビューをズームアウトします。
+	チャートまたはビューをズームインします。
⏪	スクロール、オプションの強調表示、およびカーソルの移動を行います。
SELECT	メッセージの確認およびオプションの選択を行います。
BACK	前の画面に戻ります。
MARK	現在の位置をウェイポイントとして保存します。
HOME	ホーム画面に戻ります。 長押しすると、スクリーンショットが撮影されます。
MENU	該当する場合、ページのオプションメニューを開きます。 該当する場合、メニューを閉じます。 長押しすると、スクリーンショットが撮影されます。

ECHOMAP Plus 60 の正面図



①	電源キー
②	自動バックライトセンサー
③	キー
④	microSD メモリカードスロット

注記

デバイスをクレードルに入れる際は毎回、デバイスがクレードルにしっかりと固定されていること、ケーブルがデバイスとクレードルに完全に押し込まれていること、ロックブラケットがしっかりとハマっていることを確認する必要があります。ロックブラケットを正しく取り付けると、カチッという音が聞こえます。ケーブルが完全に差し込まれておらず、デバイスがしっかりと固定されていない場合、電源が切れたり、動作が停止したりする可能性があります。また、デバイスは、しっかりと固定されていない場合、クレードルから落ちて損傷する可能性があります。

デバイスキー

⏻	長押しすると、デバイスの電源オン / オフが切り替わります。 すばやく押し放すと、バックライト、カラーモード、およびソナー送信へのショートカットメニューが開きます。 繰り返し押し放すと、輝度レベルがスクロールされます。
—	チャートまたはビューをズームアウトします。
+	チャートまたはビューをズームインします。
⏪	スクロール、オプションの強調表示、およびカーソルの移動を行います。
SELECT	メッセージの確認およびオプションの選択を行います。
BACK	前の画面に戻ります。
MARK	現在の位置をウェイポイントとして保存します。
HOME	ホーム画面に戻ります。 長押しすると、スクリーンショットが撮影されます。
MENU	該当する場合、ページのオプションメニューを開きます。 該当する場合、メニューを閉じます。 長押しすると、スクリーンショットが撮影されます。

ECHOMAP Plus 70/90 の正面図



①	電源キー
②	自動バックライトセンサー
③	タッチスクリーン
④	ショートカットキー
⑤	microSD メモリカードスロット

デバイスキー

⏻	長押しすると、デバイスの電源オン / オフが切り替わります。 すばやく押し放すと、バックライト、カラーモード、およびソナー送信へのショートカットメニューが開きます。
	繰り返し押しすると、輝度レベルがスクロールされます。
[1] [2] [3] [4]	長押しすると、アクティブな画面へのショートカットキーを割り当てることができます。 押しすると、割り当てられた画面が開きます。

ショートカットキーの割り当て

ショートカットキーを割り当てると、よく使う画面をすばやく開くことができます。ソナー画面やチャートなど、特定の画面を対象として、ショートカットを作成できます。




- 1 画面を開きます。
- 2 ショートカットキーを押しながら **OK** を選択します。
ヒント：またショートカットは、ショートカットキー番号とともに高頻度カテゴリにも保存されます。

マニュアルを入手する

マニュアルは garmin.com/manuals/echomapplus60-70-90 で参照できます。

GPS 衛星信号を捕捉する

衛星信号を捕捉するために、デバイスには上空が開けていることが必要な場合があります。時刻と日付は、GPS の位置に基づいて自動的に設定されます。

- 1 デバイスの電源をオンにします。
- 2 デバイスが衛星の位置を受信するまで待ちます。
衛星信号の捕捉には、30 ~ 60 秒かかる場合があります。
デバイスが衛星信号を取得しているときは、 がホーム画面の上部に表示されます。
デバイスが衛星信号を失った場合、 が表示されなくなり、点滅する疑問符がチャート上の  の上に表示されます。
GPS の詳細については、garmin.com/aboutGPS を参照してください。衛星信号を捕捉する方法については、(デバイスで GPS 信号を受信できない, 39 ページ)を参照してください。

GPS ソースの選択


複数の GPS ソースがある場合、GPS データの優先するソースを選択できます。

- 1 **設定 > システム > GPS** を選択します。
- 2 GPS データのソースを選択します。


メモリーカードを挿入する

チャートプロッタでオプションのメモリーカードを使用できます。地図カードを使用すると、ポート、ハーバー、マリナー、その他の主要ポイントの高解像度の衛星イメージや参照用の航空写真を表示できます。空のメモリーカードを使用して、Garmin Quickdraw™ 等高線マッピング輪郭を記録し、ソナーを記録し (互換性のある変換器による)、ウェイポイントやルートなどのデータを互換性のある別のチャートプロッタまたはコンピュータに転送できます。また、ActiveCaptain™ アプリを使用できます。

このデバイスは、FAT32 形式でフォーマットされた最大 32 GB のメモリーカードをサポートしています。

- 1 アクセスフラップまたはチャートプロッタの前面にあるドア  を開きます。



- 2 メモリーカード  を挿入します。
- 3 カチッと音がするまでカードを押し込みます。
- 4 ドアを閉じます。

海図プロッタをカスタマイズする

ホーム画面をカスタマイズする

ホーム画面では、項目を追加したり並べ替えたりできます。

- 1 ホーム画面から、**ホームのカスタマイズ**を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 項目を並べ替えるには、**再配置する**を選択し、移動する項目を選択して新しい場所を選択します。
 - 項目をホーム画面に追加するには、**追加**を選択して新しい項目を選択します。
 - ホーム画面に追加した項目を削除するには、**削除する**を選択して項目を選択します。

ページ設定

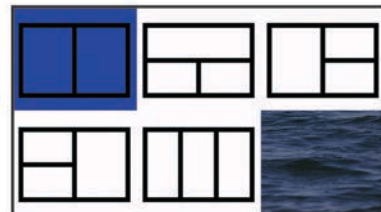
組み合わせページをカスタマイズする

- 1 組み合わせページを開きます。
- 2 **MENU > 構成**を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を変更するには、**名前**を選択し、新しい名前を入力します。
 - 画面の情報の配置を変更するには、**レイアウト変更**を選択し、新しいレイアウトを選択します。
 - 画面に表示される情報を変更するには、**変更機能**を選択し、新しい情報を選択します。
 - 画面に表示される情報エリアのサイズを変更するには、**マルチ画面のサイズを変更する**を選択します。
 - 画面に表示されるデータをカスタマイズするには、**複表示データ**を選択します (オーバーレイの数の設定, 9 ページ)。

ECHOMAP Plus 70/90 で新しい組み合わせページを作成する

目的に応じてカスタムの組み合わせページを作成できます。

- 1 **組み合わせ > カスタマイズ > 追加**を選択します。
- 2 レイアウトを選択します。

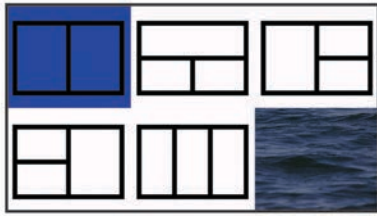


- 3 エリアを選択します。
- 4 エリアに対して機能を選択します。
- 5 ページの各エリアでこれらの手順を繰り返します。
- 6 矢印をドラッグしてエリアのサイズを変更します。
- 7 エリアを保持した状態で再調整します。
- 8 データフィールドを保持した状態で新しいデータを選択します。
- 9 ページのカスタマイズが完了したら、**OK**を選択します。
- 10 ページの名前を入力し、**OK**を選択します。

ECHOMAP Plus 60 で新しい組み合わせページを作成する

目的に応じてカスタムの組み合わせページを作成できます。

- 1 組み合わせ > カスタマイズ > 追加の順に選択します。
- 2 レイアウトを選択します。



- 3 エリアを選択します。
- 4 エリアの機能を選択します。
- 5 ページの各エリアで、これらの手順を繰り返します。
- 6 データを選択し、表示されているデータをカスタマイズします。
- 7 ページのカスタマイズが完了したら、次へを選択します。
- 8 ページの名前を入力し、OKを選択します。
- 9 矢印キーを使用して、ウィンドウのサイズを変更します。
- 10 BACK を選択して終了します。

ECHOMAP Plus 40 で新しい組み合わせページを作成する

目的に応じてカスタムの組み合わせページを作成できます。

- 1 組み合わせ > カスタマイズ > 追加の順に選択します。
- 2 最初の機能を選択します。
- 3 2 番目の機能を選択します。
- 4 分割画面の方向を選択するには、分割を選択します (オプション)。
- 5 次へを選択します。
- 6 ページ名を入力します。
ヒント：SELECT を選択して文字を選択します。
- 7 矢印キーを使用して、ウィンドウのサイズを変更します。
- 8 矢印キーを使用して、ホーム画面での場所を選択します。
- 9 BACK を選択して終了します。

船舶のタイプの設定

船舶のタイプを選択して、海図プロッタを設定し、船舶のタイプ向けにカスタマイズされた機能を使用できます。

- 1 設定 > 船舶設定 > 船舶タイプを選択します。
- 2 オプションを選択します。

バックライトを調整する

- 1 設定 > システム > 表示 > バックライトを選択します。
- 2 バックライトを調整します。

ヒント：どの画面表示でも、☺ を繰り返し押すと、輝度レベルがスクロールされます。この機能は、画面が見えないほど輝度が低い場合に役立ちます。

表示モードを調整する

- 1 設定 > システム > 表示 > デザインを選択します。
ヒント：任意の画面で ☺ > 表示 > デザイン を選択して、色の設定にアクセスすることもできます。
- 2 オプションを選択します。

ActiveCaptain アプリ

△ 注意

この機能により、ユーザーは情報を送信できます。Garmin®は、ユーザーによって送信された情報の正確性、完全性、または適時性についていかなる表明も行いません。ユーザーによって送信

された情報を使用したり信用したりすることは、お客様ご自身の責任になります。

注：ActiveCaptain 機能は、Wi-Fi®テクノロジーを搭載したモデルでのみ使用できます。

Wi-Fi アダプタに接続する場合、ActiveCaptain 機能は Wi-Fi テクノロジーを搭載したモデルでのみ使用できます。

つながりが得られるポート体験のために、ActiveCaptain アプリは、ECHOMAP Plus デバイス、チャート、地図、およびコミュニティへの接続を提供します。

ActiveCaptain アプリを搭載したモバイルデバイスでは、地図 / チャートをダウンロード、購入、更新できます。このアプリを使用すると、ウェイポイントやルートなどのユーザーデータを簡単かつ迅速に転送したり、Garmin Quickdraw Contours コミュニティに接続したり、デバイスソフトウェアを更新できます。また、アプリから旅行の計画を立てることもできます。

マリナーやその他のジャンル別施設に関する最新のフィードバックを得るために、ActiveCaptain コミュニティに接続できます。ペアリングされている場合、このアプリは通話やテキストなどのスマート通知をチャートプロッターのディスプレイに表示できます。

ActiveCaptain の役割

ActiveCaptain アプリで ECHOMAP Plus デバイスを操作できるレベルは、ユーザーの役割によって異なります。

機能	オーナー	ゲスト
アカウントにデバイス、内蔵地図、補足地図カードを登録します	はい	
ソフトウェアの更新	はい	はい
ダウンロードまたは作成した Garmin Quickdraw 等高線を自動的に転送します	はい	
スマート通知のプッシュ送信	はい	はい
特定のウェイポイントへのナビゲーションを開始するか、特定のルートをナビゲーションします	はい	はい
ECHOMAP Plus デバイスとの間で、ウェイポイントとルートを手動で同期します	はい	はい

ActiveCaptain アプリの操作手順

注：ActiveCaptain 機能は、Wi-Fi テクノロジーを搭載したモデルでのみ使用できます。

ActiveCaptain アプリを使用して、モバイルデバイスを ECHOMAP Plus デバイスに接続できます。このアプリでは、チャートプロッターを操作して、データの共有、登録、デバイスソフトウェアの更新、モバイルデバイス通知の受信など、作業をすばやく簡単に完了できます。

- 1 ECHOMAP Plus デバイスから、ActiveCaptain を選択します。
- 2 ActiveCaptain ページから、Wi-Fi ネットワーク > Wi-Fi > オンの順に選択します。
- 3 このネットワークの名前とパスワードを入力します。
- 4 ECHOMAP Plus デバイスのカードスロットにメモリーカードを挿入します (メモリーカードを挿入する, 2 ページ)。
- 5 ActiveCaptain メモリーカードの作成を選択します。

注記

メモリーカードのフォーマットを求めるメッセージが表示されることがあります。カードをフォーマットすると、カードに保存されているすべての情報が削除されます。これには、保存されたユーザーデータ (ウェイポイントなど) が含まれます。カードのフォーマットは推奨されますが、必須ではありません。カードをフォーマットする前に、メモリーカードのデータをデバイスの内部メモリに保存することをお勧めします。 (メモリーカードからのデータのコピー, 38 ページ) ActiveCaptain アプリ用にカードをフォーマットしたら、ユーザーデータをカードに戻すことができます。 (メモリーカードへのユーザーデータのコピー, 38 ページ)

ActiveCaptain 機能を使用するときは毎回、カードが挿入されていることを確認してください。

- 6 モバイルデバイスのアプリケーションストアから、ActiveCaptain アプリをインストールして開きます。
- 7 モバイルデバイスを、ECHOMAP Plus デバイスの 32 m (105 ft.) 以内の範囲に持ち込みます。
- 8 モバイルデバイスの設定から、Wi-Fi の接続ページを開き、Garmin デバイスに入力した名前とパスワードを使用して Garmin デバイスに接続します。

スマート通知を有効にする

警告

操船中は通知を読んだり返信しないでください。水上の状況に注意を払わないと、船舶の破損、身体傷害、または死亡事故を招くおそれがあります。

ECHOMAP Plus デバイスで通知を受信するには、デバイスをモバイルデバイスおよび ActiveCaptain アプリに接続する必要があります。

- 1 ECHOMAP Plus デバイスから、**ActiveCaptain > スマート通知 > 通知を有効にする**の順に選択します。
- 2 モバイルデバイスの設定で、Bluetooth®テクノロジーをオンにします。
- 3 デバイスを互いの距離が 10 m (33 ft.) 以内になる範囲に持ち込みます。
- 4 モバイルデバイスの ActiveCaptain アプリから、**Smart Notifications > Pair with Chartplotter**の順に選択します。
- 5 画面の指示に従って、Bluetooth テクノロジーを使用してアプリを ECHOMAP Plus デバイスにペアリングします。
- 6 プロンプトが表示されたら、モバイルデバイスにキーを入力します。
- 7 必要に応じて、モバイルデバイスの設定でどの通知を受信するかを調整します。

ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新

デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されている場合、ActiveCaptain アプリを使用して、デバイスの最新ソフトウェア更新をダウンロードし、インストールすることができます。

注記

ソフトウェアの更新では、大きなファイルをダウンロードするアプリが必要になることがあります。通常のデータ制限や料金がインターネットサービスプロバイダから適用されます。データ制限や料金の詳細については、インターネットサービスプロバイダにお問い合わせください。

インストール処理には数分かかる場合があります。

- 1 モバイルデバイスを ECHOMAP Plus デバイスに接続します (ActiveCaptain アプリの操作手順, 3 ページ)。
- 2 ソフトウェア更新が利用可能で、モバイルデバイスでインターネットにアクセスできる場合は、**Software Updates > Download** を選択します。

ActiveCaptain アプリはモバイルデバイスに更新をダウンロードします。アプリを ECHOMAP Plus デバイスに再接続すると、更新がデバイスに転送されます。転送が完了すると、更新のインストールを求めるメッセージが表示されます。

- 3 ECHOMAP Plus デバイスでプロンプトが表示されたら、更新をインストールするオプションを選択します。
 - すぐにソフトウェアを更新するには、**OK** を選択します。
 - 更新を遅らせるには、**キャンセル**を選択します。更新をインストールする準備ができたなら、**ActiveCaptain > ソフトウェアアップデートの > 今すぐインストール**を選択します。

ActiveCaptain を使用してチャートを更新する

ActiveCaptain アプリを使用して、デバイス用の、チャートの最新の更新をダウンロードおよび転送できます。モバイルデバイスや ActiveCaptain カード上のスペースを節約し、ダウンロード時間を短縮するため、ActiveCaptain アプリを使用したダウンロードは、必要なチャート部分に限って行うことを検討してください。

チャート全体をダウンロードする場合は、Garmin Express™ アプリを使用して地図をメモリカードにダウンロードできます。Garmin Express アプリは、大きなチャートを ActiveCaptain アプリよりも高速にダウンロードできます。詳細については、garmin.com/express をご覧ください。

注記

チャートを更新するには、大きなファイルをダウンロードするアプリが必要になる場合があります。通常のデータ制限や料金がインターネットサービスプロバイダから適用されます。データ制限や料金の詳細については、インターネットサービスプロバイダにお問い合わせください。

- 1 モバイルデバイスを ECHOMAP Plus デバイスに接続します (ActiveCaptain アプリの操作手順, 3 ページ)。
- 2 チャートの更新が利用可能で、モバイルデバイスでインターネットにアクセスできる場合は、**OneChart > My Charts** を選択します。
- 3 更新する地図を選択します。
- 4 ダウンロードするエリアを選択します。
- 5 **Download** を選択します。

ActiveCaptain アプリはモバイルデバイスに更新をダウンロードします。アプリを ECHOMAP Plus デバイスに再接続すると、更新がデバイスに転送されます。転送が完了すると、更新されたチャートが使用可能になります。

チャートおよび 3D チャート表示

利用できるチャートおよび 3D チャート表示は、使用されている地図データとアクセサリによって異なります。

注：ECHOMAP Plus 40 デバイスでは使用できません。

地図を選択して、チャートおよび 3D チャート表示にアクセスできます。

ナビゲーションチャート: 事前にロードされている地図上で、および利用可能であれば補助地図から、利用可能なナビゲーションデータを表示します。データには、俯瞰表示でのブイ、信号、ケーブル、深度測深値、マリーナ、および潮汐観測点が含まれます。

Perspective 3D: 船舶の上方から、および背後を (経路に沿って) 表示し、視覚的なナビゲーションエイドを提供します。このビューは難しい浅瀬、岩礁、橋、または水路などのナビゲーションに役立ち、不慣れた港や係留地へ出入りするルートの特定する際に有用です。

Mariner's Eye 3D: 船舶の上方から、および背後を (経路に沿って) 3次元で詳細に表示し、視覚的なナビゲーションエイドを提供します。このビューは難しい浅瀬、岩礁、橋、または水路などのナビゲーション、そして不慣れた港へ出入りするルートや投錨の特定に便利です。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、3D チャート表示を使用できます。

Fish Eye 3D: チャートの情報に基づいて海底を視覚的に表した水面下のビューを提供します。ソナー変換器が接続されている場合、停まっているターゲット (魚など) は赤色、緑色、および黄色で示されます。赤色は最も大きいターゲットを示し、緑色は最も小さいターゲットを示します。

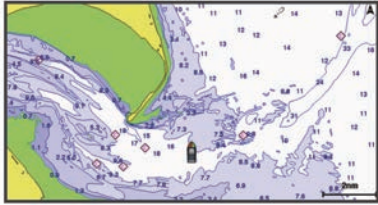
釣りチャート: 海図上の底の等高線および深度測深値の詳細なビューを提供します。このチャートでは、海図からナビゲーションデータが削除され、詳細な等深線データが示されており、深度認識のための底の等高線が拡張されています。このチャートは、沖合いの深海での釣りに最適です。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、釣りチャートを使用できます。

ナビゲーションチャートとの釣りチャート

注：プレミアムチャートでは、海域によって、釣りチャートを使用できます。

航海図は、ナビゲーション用に最適化されています。コースの計画や、地図情報の表示を行ったり、ナビゲーションの補助としてチャートを使用したりできます。航海図を開くには、**地図 > 航海図**を選択します。



釣用地図には、海底の細部や釣りの内容が詳しく表示されます。このチャートは、釣りでの利用を想定して最適化されています。釣用地図を開くには、**地図 > 釣用地図**を選択します。

チャートをズームインまたはズームアウトする

ズームレベルは、チャートの下部のスケール番号で示されます。スケール番号の下のパバーは、チャート上の距離を表します。

- ズームアウトするには、**—**を選択するか、タッチスクリーン上で、2本の指でピンチします。
- ズームインするには、**+**を選択するか、タッチスクリーン上で2本の指を広げます。

キーを使用してチャートを回転させる

チャートを移動して、現在の場所以外の地域を表示できます。

- 1 チャートから、矢印キーを使用します。
- 2 回転を停止して、画面を現在の場所に戻すには、**BACK**を選択します。

注：組み合わせ画面から回転させるには、**SELECT**を選択します。

デバイスキーを使用して地図上のアイテムを選択する

- 1 チャートまたは3Dチャートビューで、**←**、**→**、**↓**、または**↑**を選択して、カーソルを移動します。
- 2 **SELECT**を選択します。

チャートの記号

次の表に、詳細なチャートに表示されることがある一般的な記号をいくつか示します。

アイコン	説明
	ブイ / 浮標
	情報
	海洋サービス
	潮汐観測点
	潮流予報点
	俯瞰写真が利用可能
	全体写真が利用可能

大半のチャートに共通するその他の機能には、深度等高線、潮間帯ゾーン、地点測深値（元々の紙チャート上で描かれるものと同様）、ナビゲーションエイドと記号、障害物、およびケーブルエリアなどがあります。

チャート上で距離を測定する

- 1 チャートで、特定の位置を選択します。
- 2 **距離を測定する**を選択します。

画面上の現在の位置にピンが表示されます。ピンからの距離と角度が隅に表示されます。

ヒント：ピンとカーソルの現在の位置からの測定値をリセットするには、**環境設定**を選択します。

チャート上でウェイポイントを作成する

チャートから、位置またはオブジェクトを選択します。

チャート上のポイントにナビゲーションする

警告

チャートプロッターに表示されるマゼンタの線は、一般的なルートガイドの提供または適切な水路の特定のみを目的としたものです。厳密にたどることを目的としたものではありません。船舶の破損、人体への負傷および死亡事故を招く恐れがある座礁や危険物を回避するため、ナビゲーション時は必ずナビエイドと水上の状況に従ってください。

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物避けるようにします。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、釣りチャートを使用できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidanceを使用できます。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、位置を選択します。
- 2 必要に応じて、**航法開始**を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 選択した位置に直接ナビゲーションするには、**へ行く**を選択します。
 - 選択した位置までの方向転換を含めたルートを作成するには、**ルートへ**を選択します。
 - Auto Guidance を使用するには、**自動ガイド**を選択します。

- 4 ピンクの線で示されたコースを確認します。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレーになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

- 5 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物避けるようにします。

チャート上で位置とオブジェクトの情報を表示する

潮汐、潮流、天体、チャート記録、またはローカルサービスなど、ナビゲーションチャートまたは釣りチャート上の位置やオブジェクトに関する情報を表示できます。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、位置またはオブジェクトを選択します。

チャートの上部にオプションのリストが表示されます。表示されるオプションは、選択した位置またはオブジェクトによって異なります。

- 2 **情報**を選択します。

ナビエイドに関する詳細を表示する

ナビゲーションチャート、釣りチャート、Perspective 3D チャートビュー、または Mariner's Eye 3D チャートビューから、立標、信号、および障害物などのさまざまなタイプのナビゲーションエイドの詳細を表示できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、釣りチャートを使用できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、3D チャート表示を使用できません。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから、ナビエイドを選択します。
- 2 ナビエイドの名前を選択します。

誘導線と角度マーカー

誘導線は、地図上で船舶の船首から進行方向に描画された延長線です。角度マーカーは、方向または地表針路からの相対位置を示し、参照ポイントのキャストまたは検索に便利です。

誘導線と地表針路線を設定する

チャートに誘導線と地表針路 (COG) 線を表示できます。

COG は移動の方向です。方向は、方向センサーが接続されている場合に船舶の船首が指し示す方向です。

- 1 チャートビューから、**MENU > 地図設定 > 地図表示 > 船首方位線**を選択します。
- 2 必要に応じて、**ソース**を選択し、**オプション**を選択します。
 - 利用可能なソースを自動的に使用するには、**自動**を選択します。
 - COG の GPS アンテナ方向を使用するには、**GPS 進行方位(COG)**を選択します。
 - 接続している方向センサーのデータを使用するには、**船首方位**を選択します。
 - 接続している方向センサーと GPS アンテナの両方のデータを使用するには、**COG および船首方位**を選択します。これにより、チャートに誘導線と COG 線を表示できます。
- 3 表示を選択し、次のオプションを選択します。
 - **距離 > 距離**を選択し、チャートに表示される線の長さを入力します。
 - **時間 > 時間**を選択し、現在の速度で特定の時間内に船舶が走行する距離を計算するために使用される時間を入力します。

角度マーカーの調整

角度マーカーを誘導線に沿って地図に追加できます。角度マーカーは、釣りでキャストするとき便利です。

- 1 誘導線を設定します (**誘導線と地表針路線を設定する, 6 ページ**)。
- 2 **角度マーカー**を選択します。

プレミアムチャート

警告

チャートプロッターに表示されるマゼンタの線は、一般的なルートガイダンスの提供または適切な水路の特定のみを目的としたものです。厳密にたどることを目的としたものではありません。船舶の破損、人体への負傷および死亡事故を招く恐れがある座礁や危険物を回避するため、ナビゲーション時は必ずナビエイドと水上の状況に従ってください。

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

注：すべてのモデルがすべてのチャートをサポートするわけではありません。

BlueChart® g2 Vision® などのオプションのプレミアムチャートでは、チャートプロッターを最大限に活用できます。プレミアムチャートには、詳細な海図に加えて、一部のエリアで使用できる次の機能が含まれている場合があります。

Mariner's Eye 3D: 3D ナビゲーションエイドのために、船舶の上および後ろからのビューを提供します。

Fish Eye 3D: チャートの情報に基づいて海底を視覚的に表した水面下の 3D ビューを提供します。

釣りチャート: ナビゲーションデータなしに、海底の詳細な等高線が記載されたチャートを表示します。このチャートは、沖合いの深海の魚を対象にした釣りに最適です。


高解像度の衛星イメージ: 陸地や海上のリアルな表示のために高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートに提供します (**ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する, 7 ページ**)。

航空写真: マリーナの航空写真とその他の航行に関して重要な航空写真を表示して、周辺地域を視覚化します (**ランドマークの航空写真を表示する, 7 ページ**)。


詳細な道路および POI データ: 詳細な道路および主要ポイント (POI) のデータを表示します。このデータには、非常に詳細な沿岸道路とレストラン、宿泊施設、地元の観光スポットなどの POI が含まれます。

自動ガイド: 指定された船舶に関する情報およびチャートデータを使用して、目的地までの最適な経路を決定します。

潮汐観測点情報を表示する

チャート上の  は潮汐観測点を示します。潮汐観測点の詳細なグラフを表示して、さまざまな時刻または異なる日付の潮位を予測できます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できません。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから潮汐観測点を選択します。
潮流の方向と潮位の情報は  の近くに表示されます。
- 2 観測点の名前を選択します。

アニメーション化された潮汐と潮流のインジケータ

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できません。

アニメーション化された潮汐観測点と潮流方向のインジケータをナビゲーションチャートまたは釣りチャートに表示できます。また、アニメーション化されたアイコンをチャートの設定で有効にする必要があります (**潮汐と潮流のインジケータを表示する, 6 ページ**)。

潮汐観測点のインジケータは、矢印の付いた縦棒グラフとしてチャートに表示されます。下を向いた赤い矢印は下げ潮を示し、上を向いた青い矢印は上げ潮を示します。潮汐観測点のインジケータ上にカーソルを移動すると、その観測点での潮位がインジケータの上に表示されます。

潮流方向のインジケータは、矢印としてチャートに表示されます。各矢印の方向は、チャート上の特定の位置の潮流方向を示します。潮流の矢印の色は、その位置の潮流速度の範囲を示します。潮流方向のインジケータ上にカーソルを移動すると、その位置での特定の潮流速度がインジケータの上に表示されます。

色	潮流速度の範囲
勧告	0~1 ノット
橙	1~2 ノット
赤	2 ノット以上

潮汐と潮流のインジケータを表示する

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できません。

静的なまたはアニメーション化された潮汐および潮流予報点のインジケータをナビゲーションチャートまたは釣りチャートに表示できます。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、**MENU > 地図設定 > 潮汐と潮流**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 潮流予報点のインジケータと潮汐観測点のインジケータをチャートに表示するには、**オン**を選択します。
 - アニメーション化された潮汐観測点のインジケータとアニメーション化された潮流方向のインジケータをチャートに表示するには、**アニメ化**を選択します。

ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートの陸地部分、または陸地および海洋部分の両方にオーバーレイできます。

注：高解像度の衛星イメージは有効にされると、低いズームレベルでのみ表示されます。オプションのチャートエリアに高解像度のイメージが表示されない場合は、**+**を選択すると、ズームインできます。また、地図ズームの詳細を変更することにより、詳細度をより高くできます。



- 1 ナビゲーションチャートから、**MENU > 地図設定 > 衛星写真**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 陸地に写真がオーバーレイされた、海洋の標準チャート情報を表示するには、**土地のみ**を選択します。
 - 写真を海洋と陸地に指定した不透過度で表示するには、**写真地図ブレンド**を選択します。スライダバーを使用して、写真の不透過度を調整します。設定するパーセンテージが高くなればなるほど、陸地と海洋にオーバーレイされる衛星写真の不透過度が高くなります。

ランドマークの航空写真を表示する

ナビゲーションチャートに航空写真を表示する前に、チャート設定で [写真のポイント] の設定をオンにする必要があります。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

ランドマーク、マリナー、ハーバーの航空写真を使用して、到着する前に周辺地域を把握したり、マリナーやハーバーの情報を知ることができます。

- 1 ナビゲーションチャートからカメラアイコンを選択します。
 - 頭上から見た写真を表示するには、 を選択します。
 - 遠近法の写真を表示するには、 を選択します。写真は、コーンの方向に向けられたカメラの位置から撮影されています。
- 2 航空写真を選択します。




自動船舶識別装置





自動船舶識別装置 (AIS) を使用すると、他の船舶を識別して追跡し、エリアの船舶の航行状況に関する警告を出します。海図プロッタを外部 AIS デバイスに接続すると、範囲内の他の船舶に関する AIS 情報が表示されます。海図プロッタには、トランスポンダーが搭載されており、AIS 情報を送信し続けます。

各船舶に関して報告される情報には、海上移動業務識別コード (MMSI)、位置、GPS スピード、GPS 方向、船舶の最新の位置が報告されてから経過した時間、他の船舶が最も接近する点、他の船舶が最も接近する点までの時間が含まれます。

一部の海図プロッタモデルは Blue Force Tracking をサポートします。Blue Force Tracking で追跡されている船舶は、海図プロッタに青緑色で示されます。

AIS ターゲット設定記号

記号	説明
	AIS を備えた船舶。船舶が AIS 情報を報告しています。三角形の向きは、AIS を備えた船舶が航行している方向を示しています。
	ターゲットが選択されています。
	ターゲットがアクティブになっています。ターゲットはチャートに大きめに表示されます。ターゲットから伸びた緑色の線は、ターゲットの方向を示しています。詳細設定が [表示] に設定されている場合、船舶の MMSI、速度、方向はターゲットの下に表示されます。船舶からの AIS 信号が失われると、メッセージバナーが表示されます。

記号	説明
	ターゲットが失われました。緑色の X は、船舶からの AIS 信号が失われたことを示します。このとき、海図プロッタには、船舶を続けて追跡するかどうかを尋ねるメッセージバナーが表示されます。船舶の追跡を停止した場合は、ターゲットが失われたことを示す記号がチャートまたは 3D チャートビューから消えます。
	範囲内にある危険なターゲット。ターゲットが点滅し、アラームが鳴り、メッセージバナーが表示されます。アラームが確認されると、赤色の三角形とそこから伸びた赤色の線により、ターゲットの位置と方向が示されます。安全圏衝突アラームがオフに設定されている場合、ターゲットが点滅しますが、アラームは鳴らず、アラームバナーも表示されません。船舶からの AIS 信号が失われると、メッセージバナーが表示されます。
	危険なターゲットが失われました。赤色の X は、船舶からの AIS 信号が失われたことを示します。このとき、海図プロッタには、船舶を続けて追跡するかどうかを尋ねるメッセージバナーが表示されます。船舶の追跡を停止した場合は、危険なターゲットが失われたことを示す記号がチャートまたは 3D チャートビューから消えます。
	この記号の位置は危険なターゲットが最も接近する点を示し、記号の近くの数字はそのターゲットが最も接近する点までの時間を示します。

注：Blue Force Tracking 機能によって追跡される船舶は、そのステータスに関係なく、青緑色で示されます。

アクティブな AIS ターゲットの方向と予想針路

アクティブな AIS ターゲットから方向と地表針路に関する情報が提供されると、ターゲットの方向が、AIS ターゲット記号から伸びた実線としてチャートに表示されます。誘導線は、3D チャートビューに表示されません。

アクティブな AIS ターゲットの予想針路は、チャートまたは 3D チャートビューに破線で表示されます。予想針路の線の長さは、予想方向の設定の値に基づいています。アクティブな AIS ターゲットが速度情報を送信していない場合、または船舶が移動していない場合は、予想針路の線は表示されません。船舶から送信される速度、地表針路、または回頭率に関する情報の変更は、予想針路の線の計算に影響を及ぼします。

アクティブな AIS ターゲットから地表針路、方向、回頭率に関する情報が提供されると、ターゲットの予想針路が、地表針路と回頭率の情報に基づいて計算されます。ターゲットが回頭する方向 (回頭率の情報に基づきます) は、誘導線の端にあるかえりの方向によって示されます。かえりの長さは変化しません。



アクティブな AIS ターゲットから地表針路と方向の情報が提供されるが、回頭率の情報が提供されない場合、ターゲットの予想針路は、地表針路の情報に基づいて計算されます。

チャートまたは 3D チャートビューで AIS 船舶を表示する

AIS を使用するには、チャートプロッタを外部 AIS デバイスに接続し、他の船舶からアクティブなトランスポンダー信号を受信する必要があります。

他の船舶をチャートまたは 3D チャートビューに表示する方法を設定できます。1 つのチャートまたは 3D チャートビューに設定した表示範囲は、そのチャートまたは 3D チャートビューにのみ適用されます。1 つのチャートまたは 3D チャートビューに設定した詳細、予想針路、トレイルの設定は、すべてのチャートと 3D チャートビューに適用されます。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU > その他の船舶 > 表示設定**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 出現した AIS 船舶からの距離を表示するには、**AIS 表示範囲**を選択してから、距離を選択します。
 - AIS が有効になっている船舶の詳細を表示するには、**詳細 > 表示**の順に選択します。

- AIS が有効になっている船舶の予測方位時間を設定するには、**proj** の **ヘディング** を選択し、時間を入力します。
- AIS 船舶のトラックを表示するには、**航跡** を選択し、トレイルを使用して表示するトラックの長さを選択します。

AIS 船舶のターゲットをアクティブにする

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 **AIS 船** > **目標始動** の順に選択します。

ターゲット設定した AIS 船舶の情報を表示する

ターゲット設定した AIS 船舶に関する AIS 信号ステータス、MMSI、GPS スピード、GPS 方向、報告されたその他の情報を表示できます。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 **AIS 船** を選択します。

AIS 船舶のターゲットを非アクティブにする

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから AIS 船舶を選択します。
- 2 **AIS 船** > **遮断** の順に選択します。

AIS 脅威のリストを表示する

チャートまたは 3D チャートビューで、**MENU** > **その他の船舶** > **AIS リスト** の順に選択します。

安全圏衝突アラームを設定する

安全圏衝突アラームを設定する前に、互換性のあるチャートプロッタを AIS デバイスに接続する必要があります。

安全圏衝突アラームは、AIS のみと一緒に使用されます。安全圏衝突アラームは、衝突の回避のために使用され、カスタマイズが可能です。

- 1 **設定** > **警報** > **AIS** > **衝突アラーム** > **オン** を選択します。
AIS がアクティブな船舶が自身の船舶を囲む安全圏に入ると、メッセージバナーが表示され、アラームが鳴ります。また、そのオブジェクトは、画面上で危険と分類されます。アラームをオフにすると、メッセージバナーの表示とアラームの音が無効になりますが、オブジェクトは引き続き画面上で危険と分類されます。
- 2 **範囲** を選択します。
- 3 船舶を囲む安全圏の半径の距離を選択します。
- 4 **時間** を選択します。
- 5 ターゲットが安全圏を交差することが確定した場合、アラームが鳴るタイミングを選択します。
たとえば、10 分後に交差する可能性があることが通知されるようにするには、時間を 10 に設定します。船舶が安全圏を交差する 10 分前になるとアラームが鳴ります。

AIS 遭難信号





内蔵された AIS 遭難信号装置をアクティブにすると、緊急時位置レポートが送信されます。海図プロッタは、捜索救助用トランスミッタ (SART) および非常用位置表示無線標識 (EPIRB) からの信号とその他の落水信号を受信できます。遭難信号の送信は標準の AIS 信号の送信とは異なるため、海図プロッタでの表示が異なります。衝突回避のために遭難信号の送信を追跡するのではなく、船舶や乗組員の位置を特定して救助するために、遭難信号の送信を追跡します。

遭難信号の送信へのナビゲーション

遭難信号の送信を受信すると、遭難信号アラームが表示されます。

レビュー > **へ行く** の順に選択し、送信へのナビゲーションを開始します。

AIS 遭難信号装置のターゲット設定記号

記号	説明
	AIS 遭難信号装置の送信。送信についての詳細を確認するために選択し、ナビゲーションを開始します。
	送信の喪失。
	送信テスト。船舶が遭難信号装置のテストを開始すると表示されます。実際の緊急事態を表すものではありません。
	送信テストの喪失。

AIS 送信テストアラートを有効にする

マリナなどの混雑したエリアで多数のテストアラートや記号の表示を避けるために、AIS テストメッセージを受信するか無視するかを選択できます。AIS 緊急装置をテストするには、海図プロッタがテストアラートを受信できるようにする必要があります。

- 1 **設定** > **警報** > **AIS** の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 非常用位置表示無線標識 (EPIRB) のテスト信号を受信または無視するには、**AIS-EPIRB テスト** を選択します。
 - 落水 (MOB) のテスト信号を受信または無視するには、**AIS-MOB テスト** を選択します。
 - 捜索救助用トランスミッタ (SART) のテスト信号を受信または無視するには、**AIS-SART テスト** を選択します。

AIS 受信をオフにする

AIS 信号受信はデフォルトでオンになっています。

設定 > **その他の船舶** > **AIS** > **オフ** の順に選択します。

すべてのチャートおよび 3D チャートビューですべての AIS 機能が無効になります。無効になる機能には、AIS 船舶のターゲット設定と追跡、AIS 船舶のターゲット設定と追跡により発生する衝突アラーム、AIS 船舶についての情報の表示が含まれます。

チャートおよび 3D チャートビューの設定

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューに適用されるわけではありません。一部のオプションでは、プレミアム地図または接続されたアクセサリが必要です。

これらの設定は、Fish Eye 3D を除き、チャートおよび 3D チャートビューに適用されます (**Fish Eye 3D の設定**, 10 ページ)。

チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU** を選択します。
ウェイポイント & 航跡: ウェイポイントとトラックの表示方法を調整します (**チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定**, 10 ページ)。

その他の船舶: DSC および AIS 船舶の表示方法を調整します (**チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定**, 10 ページ)。

レイライン: セーリングモード時にレイラインを調整します (**レイラインの設定**, 10 ページ)。

Quickdraw Contours: 海底の等高線の描画をオンにし、漁場地図ラベルを作成できるようにします (**Garmin QuickdrawContours マッピング**, 10 ページ)。

地図設定: チャートに表示される情報を調整します (**ナビゲーションと釣りチャートの設定**, 8 ページ)。

航法補助: 釣りチャートにナビゲーションエイドを表示します。

ナビゲーションと釣りチャートの設定

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューに適用されるわけではありません。一部の設定では、外部アクセサリまたは該当するプレミアムチャートが必要です。

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、**MENU** > **地図設定** を選択します。

衛星写真: 特定のプレミアム地図を使用する場合に、高解像度の衛星イメージをナビゲーションチャートの陸地部分または陸

地および海洋部分の両方に表示します (ナビゲーションチャートに衛星イメージを表示する, 7 ページ)。

海洋オーバーレイ: 海底の傾斜面を濃淡で示す影付きの起伏図またはソナー画像を有効にし、海底の密度を明らかにします。この機能は、一部のプレミアム地図のみで利用できます。

潮汐と潮流: 潮流予報点のインジケータと潮汐観測点のインジケータをチャートに表示し (潮汐と潮流のインジケータを表示する, 6 ページ)、潮汐と潮流のスライダを有効にして、地図上で潮汐と潮流が報告される時刻を設定します。

強調表示: 船舶を中心にしたコンパス図を表示し、船舶の方向に向けられたコンパス方位を示します。海図プロッタが互換性のある洋上風センサーに接続されている場合は、真風方向または視風方向インジケータが表示されます。セーリングモードの場合、真風と視風が風配図に表示されます。

湖レベル: 湖の現在の水位を設定します。この機能は、一部のプレミアム地図のみで利用できます。

複表示データ: 画面に表示されるデータを調整します (オーバーレイの数の設定, 9 ページ)。

地図表示: さまざまなチャートや 3D チャートビューの外観を設定します (チャートの外観設定, 9 ページ)。

チャートの外観設定

さまざまなチャートおよび 3D チャートビューの外観を調整できます。各設定は、使用するチャートまたはチャートビューに固有です。

注: すべての設定がすべてのチャートおよび 3D チャートビューと海図プロッタモデルに適用されるわけではありません。一部のオプションでは、プレミアム地図または接続されたアクセサリが必要です。

チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU > 地図設定 > 地図表示**の順に選択します。

方向: 地図の表示方法を設定します。

詳細: 地図上に表示する詳細情報の量をさまざまなズームレベルで調整します。

船首方位線: 地図上で船舶の船首から進行方向に描画された線である誘導線を表示して調整し、誘導線のデータソースを設定します。

Panoptix エリア: Panoptix™変換器によってスキャンされるエリアを表示したり、非表示にしたりします。この機能を使用して、姿勢方位測定システム (AHRS) を校正する必要があります (変換器取り付け設定, 24 ページ)。

世界地図: チャートで基本世界地図または陰影表示された地図を使用します。これらの地図の違いは、詳細なチャートを表示するために大きくズームアウトした場合にのみ視認できます。

スポット水深: 地点測深値をオンにし、危険深度を設定します。危険深度に等しい、または危険深度よりも浅いスポット深度は、赤いテキストで示されます。

浅水域陰影表示: 海岸線から指定した深度までの濃淡を設定します。

深度陰影表示: 上下の深度とその間の濃淡を指定します。

シンボル: 船舶アイコン、ナビエイド記号、陸地の POI、ライトセクターなど、チャート上のさまざまな記号の外観を表示して設定します。

スタイル: 3D 地形上にチャートを表示する方法を設定します。

危険色: カラースケールを使って浅瀬と陸地を表示します。青は深い水深を、黄は浅瀬を、赤は非常に浅い浅瀬を示します。

推奨深度: Mariner's Eye 3D チャートビューに安全な水深の外観を指定します。

注: この設定は、Mariner's Eye 3D チャートビューのハザードの色の外観のみに影響を及ぼします。Auto Guidance の安全な水深の設定またはソナー浅瀬アラームの設定には影響を及ぼしません。

レンジリング: 距離環の外観を表示して設定します。距離環を使用すると、一部のチャートビューで距離を視覚化できます。

レーン幅: ナビゲーションレーンの幅を指定します。一部のチャートでは、ナビゲーションレーンがピンクの線に表示され、目的地までの針路を示します。

オーバーレイの数の設定

チャート、3D チャートビュー、レーダー画面、または組み合わせ画面から、**MENU > 複表示データの順**に選択します。

チャート、3D チャートビュー、または組み合わせ画面から、**MENU > 複表示データの順**に選択します。

編集レイアウト: データオーバーレイまたはデータフィールドのレイアウトを設定します。各データフィールド内に表示するデータを選択できます。

航法表示: 船舶が目的地に航行しているときにナビゲーションインセットを表示します。

航法表示設定: ナビゲーションインセットを設定して、ルート経路情報を表示し、方向転換または目的地の前にインセットが表示される時期を制御できます。

コンパスステップ: 船舶が目的地に航行しているときにコンパスステップデータバーを表示します。

データフィールドを編集する

チャートやその他の画面に表示されたオーバーレイの数に表示されるデータを変更できます。

- 1 オーバーレイの数をサポートする画面から、**MENU** を選択します。
- 2 必要に応じて、**地図設定**を選択します。
- 3 **複表示データ > 編集レイアウト**の順に選択します。
- 4 レイアウトを選択します。
- 5 データフィールドを選択します。
- 6 フィールドに表示されるデータのタイプを選択します。使用可能なデータオプションは、海図プロッタに応じて異なります。

ナビゲーションインセットを表示する

ナビゲーションインセットを一部のチャートビューに表示するかどうかを制御できます。ナビゲーションインセットは、船舶が目的地に航行している場合にのみ表示されます。

- 1 チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU** を選択します。
- 2 必要に応じて、**地図設定**を選択します。
- 3 **複表示データ > 航法表示 > 自動**の順に選択します。
- 4 **航法表示設定**を選択します。
- 5 次の手順を実行します。
 - 複数の区間を使用してルートを移動しているときにウェイポイントの VMG (Velocity Made Good) を表示するには、**ルート経路情報 > オン**の順に選択します。
 - 距離に基づいて次の方向転換データを表示するには、**次の変針 > 距離**の順に選択します。
 - 時間に基づいて次の方向転換データを表示するには、**次の変針 > 時間**の順に選択します。
 - 目的地データの表示方法を指定するには、**目的地**を選択してオプションを選択します。

誘導線と地表針路線を設定する

チャートに誘導線と地表針路 (COG) 線を表示できます。

COG は移動の方向です。方向は、方向センサーが接続されている場合に船舶の船首が指し示す方向です。

- 1 チャートビューから、**MENU > 地図設定 > 地図表示 > 船首方位線**を選択します。
- 2 必要に応じて、**ソース**を選択し、オプションを選択します。
 - 利用可能なソースを自動的に使用するには、**自動**を選択します。
 - COG の GPS アンテナ方向を使用するには、**GPS 進行方位 (COG)**を選択します。

- 接続している方向センサーのデータを使用するには、**船首方位**を選択します。
- 接続している方向センサーと GPS アンテナの両方のデータを使用するには、**COG および船首方位**を選択します。

3 表示を選択し、次のオプションを選択します。

- **距離 > 距離**を選択し、チャートに表示される線の長さを入力します。
- **時間 > 時間**を選択し、現在の速度で特定の時間内に船舶が走行する距離を計算するために使用される時間を入力します。

チャートおよびチャートビュー上のウェイポイントとトラックの設定

チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU > ウェイポイント & 航跡**の順に選択します。

航跡: チャートまたは 3D チャートビューにトラックを表示します。

ウェイポイント: ウェイポイントのリストを表示します ([すべてのウェイポイントのリストを表示する, 14 ページ](#))。

ウェイポイントを作成します。: 新しいウェイポイントを作成します。

ウェイポイント 表示: チャートにウェイポイントを表示する方法を設定します。

有効航路: アクティブなトラックオプションのメニューを表示します。

保存済 航跡: 保存されたトラックのリストを表示します ([保存したトラックのリストを表示する, 17 ページ](#))。

航跡の表示: トラックの色に基づいて、チャートに表示するトラックを設定します。

チャートおよびチャートビュー上の他の船舶の設定

注: これらのオプションには、AIS レシーバーや VHF 無線などの接続されたアクセサリが必要です。

チャートまたは 3D チャートビューから、**MENU > その他の船舶**の順に選択します。

AIS リスト: AIS リストを表示します ([AIS 脅威のリストを表示する, 8 ページ](#))。

DSC 一覧: DSC リストを表示します ([DSC リスト, 30 ページ](#))。

表示設定: 「[AIS 表示設定, 10 ページ](#)」を参照してください。

DSC 航跡: DSC 船舶の航路を表示し、トレイルを使用して表示する航路の長さを選択します。

衝突アラーム: 安全圏衝突アラームを設定します ([安全圏衝突アラームを設定する, 8 ページ](#))。

AIS 表示設定

注: AIS では、外部 AIS デバイスと、他の船舶からの有効なトランスポンダー信号を使用する必要があります。

チャートまたは 3D チャートビューで、**MENU > その他の船舶 > 表示設定**の順に選択します。

AIS 表示範囲: AIS 船舶が表示される位置からの距離を示します。

詳細: AIS がアクティブな船舶の詳細を表示します。

proj のヘディング: AIS がアクティブな船舶の予想針路時間を設定します。

航跡: AIS 船舶の航路を表示し、トレイルを使用して表示する航路の長さを選択します。

レイラインの設定

レイライン機能を使用するには、風センサーを海図プロッタに接続する必要があります。

セーリングモードのときに ([船舶のタイプの設定, 3 ページ](#))、ナビゲーションチャートにレイラインを表示できます。レイラインは、レースするときに非常に便利です。

ナビゲーションチャートから、**MENU > レイライン**の順に選択します。

表示: チャートにレイラインと船舶を表示する方法を設定し、レイラインの長さを設定します。

セーリング角度: デバイスがレイラインを計算する方法を選択できるようにします。現在オプションでは、風センサーから計測した風角度を使用してレイラインが計算されます。手動設定オプションでは、手動で入力した風上および風下に対する角度を使用してレイラインが計算されます。

風下に対する角度: 風上セーリング角度に基づいてレイラインを設定できます。

風下に対する角度: 風下セーリング角度に基づいてレイラインを設定できます。

潮流修正: 潮流に基づいてレイラインを修正します。

フィルタ時間定数: 入力した時間間隔に基づいてレイラインデータをフィルタリングします。ボートの船首方向または真風角の変化をフィルタリングするスムーズなレイラインにする場合は、大きい数を入力します。ボートの船首方向または真風角の変化を高感度で表示するレイラインにする場合は、小さい数を入力します。

Fish Eye 3D の設定

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できません。

Fish Eye 3D チャートビューから、**MENU**を選択します。

ビュー: 3D チャートビューの表示方法を設定します。

航跡: トラックを表示します。

魚探指向角: 変換器がカバーするエリアを示すコーンを表示します。

魚記号: 浮遊ターゲットを表示します。

サポートされている地図

安全で楽しい時間を水上でお過ごしいただけるように、Garmin デバイスは Garmin または認定サードパーティプロデューサーが作成した公式地図のみをサポートします。

地図は Garmin から購入できます。Garmin 以外の販売者から地図を購入する場合は、購入前に販売者を調べてください。オンラインの販売者には特に注意してください。サポートされていない地図を購入した場合は、販売者に返品してください。

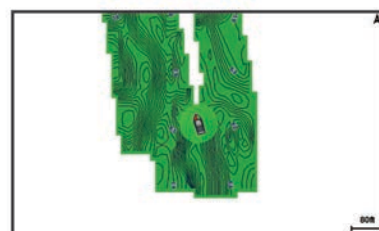
Garmin QuickdrawContours マッピング

警告

Garmin Quickdraw 等高線マッピング機能により、ユーザーがマップを生成できます。Garmin は、第三者によって作成された地図の正確性、信頼性、完全性、または適時性についていかなる表明も行いません。第三者によって作成された地図を使用したり信用することは、お客様ご自身の責任になります。

Garmin Quickdraw Contours の地図機能を使用すると、等高線と深度ラベルが記載された任意の水域の地図をすばやく作成できます。

Garmin Quickdraw Contours がデータを記録するときは、船舶アイコンが色付きの丸で囲われます。この丸は、各パスでスキャンされた地図の隣接範囲を表します。



緑色の丸は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16 km/h (10 mph) を下回る速度を示します。黄色の丸は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16~32 km/h (10~20 mph) の速度を示します。赤色の丸は適切でない深度または GPS 位置、ならびに 32 km/h (20 mph) を上回る速度を示します。

組み合わせ画面に、または地図上の単一のビューとして Garmin Quickdraw Contours を表示できます。

保存されるデータの量は、データを記録するときのメモリーカードのサイズ、ソナーソース、船舶の速度によって異なります。シングルビームソナーを使用すると、より長い間記録することができます。概算では、2 GB のメモリーカードに約 1,500 時間分のデータを記録できます。

チャートプロッターのメモリーカードにデータを記録すると、その新しいデータが Garmin Quickdraw Contours の既存の地図に追加されて、メモリーカードに保存されます。新しいメモリーカードを挿入するとき、既存のデータは新しいカードに転送されません。

Garmin Quickdraw Contours の機能を使用して水域の地図を作成する

Garmin Quickdraw 等深線の機能を使用するには、ソナー深度、GPS 位置、空き容量があるメモリーカードが必要になります。

- 1 チャートビューから、**MENU > Quickdraw Contours > 記録開始**の順に選択します。
- 2 記録が完了したら、**MENU > Quickdraw Contours > 記録停止**の順に選択します。
- 3 **管理 > 名前**の順に選択し、地図の名前を入力します。

Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加する

Garmin Quickdraw Contours の地図にラベルを追加して、危険または主要ポイントをマークすることができます。

- 1 ナビゲーションチャートから位置を選択します。
- 2 **Quickdraw ラベルを追加する**を選択します。
- 3 ラベルのテキストを入力し、**OK**を選択します。

Garmin Quickdraw コミュニティ

Garmin Quickdraw コミュニティは無料で公開されているオンラインコミュニティで、Garmin Quickdraw Contours マップを他の人と共有できます。他のユーザーが作成した地図をダウンロードすることもできます。

デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されている場合、Garmin Quickdraw アプリを使用して ActiveCaptain コミュニティにアクセスすることができます (ActiveCaptain で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる, 11 ページ)。

デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されていない場合、Garmin Quickdraw Web サイトを使用して Garmin Connect™ コミュニティにアクセスすることができます (Garmin Connect で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる, 11 ページ)。

ActiveCaptain で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる

- 1 モバイルデバイスから、ActiveCaptain アプリを開き、ECHOMAP Plus デバイスに接続します (ActiveCaptain アプリの操作手順, 3 ページ)。
- 2 アプリから、**Quickdraw Community** を選択します。

コミュニティの他のユーザーによる等高線をダウンロードしたり (ActiveCaptain を使用した Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード, 11 ページ)、作成した等高線を共有したり (ActiveCaptain を使用して Garmin Quickdraw コミュニティと Garmin Quickdraw 等高線地図を共有, 11 ページ)。

ActiveCaptain を使用した Garmin Quickdraw コミュニティ地図のダウンロード

他のユーザーが作成し、Garmin Quickdraw コミュニティと共有している Garmin Quickdraw 等高線地図をダウンロードできます。

- 1 モバイルデバイスの ActiveCaptain アプリから、**Quickdraw Community > Search for Contours** を選択します。
- 2 地図と検索機能を使用して、ダウンロードする領域を検索します。
赤色のドット領域は、当該エリアの共有されている Garmin Quickdraw 等高線地図を示します。
- 3 **Select Download Region** を選択します。
- 4 ボックスをドラッグして、ダウンロードするエリアを選択します。
- 5 ダウンロードするエリアを変更するには、角をドラッグします。
- 6 **Download Area** を選択します。

次回 ActiveCaptain アプリを ECHOMAP Plus デバイスに接続すると、ダウンロードされた等高線がデバイスに自動的に転送されます。

ActiveCaptain を使用して Garmin Quickdraw コミュニティと Garmin Quickdraw 等高線地図を共有

自分で作成した Garmin Quickdraw 等高線地図を Garmin Quickdraw コミュニティの他の人と共有できます。

等高線地図を共有すると、その等高線地図のみが共有されます。ウェイポイントは共有されません。

ActiveCaptain アプリの設定時に、等高線をコミュニティと自動的に共有すると選択した可能性があります。それ以外の場合は、次の手順に従って共有を有効にします。

モバイルデバイスの ActiveCaptain アプリから、**Quickdraw Community** を選択します。

次回、ActiveCaptain アプリを ECHOMAP Plus デバイスに接続すると、等高線地図がコミュニティに自動的に転送されます。

Garmin Connect で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる

- 1 connect.garmin.com にアクセスします。
- 2 **はじめに > Quickdraw コミュニティ > はじめに**を選択します。
- 3 Garmin Connect アカウントをお持ちでない場合は作成します。
- 4 Garmin Connect アカウントにサインインします。
- 5 右上の **[海上]** を選択して、Garmin Quickdraw ウィジェットを開きます。

ヒント：Garmin Quickdraw 等高線地図を共有する場合は、コンピュータにメモリーカードを挿入していることを確認します。

Garmin Connect を使用して Garmin Quickdraw 等深線地図を Garmin Quickdraw コミュニティと共有する

自分で作成した Garmin Quickdraw 等深線地図を Garmin Quickdraw コミュニティの他の人と共有できます。

等深線地図を共有すると、その等深線地図のみが共有されます。ウェイポイントは共有されません。

- 1 メモリーカードを海図プロッタから取り外します。
- 2 メモリーカードをコンピュータに挿入します。
- 3 Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスします (Garmin Connect で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる, 11 ページ)。
- 4 **等高線を共有**を選択します。
- 5 メモリーカードを参照して、Garmin フォルダを選択します。
- 6 Quickdraw フォルダを開いて、ContoursLog.svy というファイルを選択します。

ファイルをアップロードしたら、メモリカードから ContoursLog.svy ファイルを削除して、今後のアップロードに開する問題を回避します。データが消失することはありません。

Garmin Connect を使用した Garmin Quickdraw コミュニティ 地図のダウンロード

他のユーザーが作成し、Garmin Quickdraw コミュニティと共有している Garmin Quickdraw 等高線図をダウンロードできます。デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されていない場合は、Garmin Connect Web サイトを使用して Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスできます。

デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されている場合、ActiveCaptain アプリを使用して Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスすることをお勧めします (ActiveCaptain で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる, 11 ページ)。

- 1 メモリカードをコンピュータに挿入します。
- 2 Garmin Quickdraw コミュニティにアクセスします (Garmin Connect で Garmin Quickdraw コミュニティとつながる, 11 ページ)。
- 3 等高線を検索を選択します。
- 4 地図と検索機能を使用して、ダウンロードする領域を検索します。
赤色のドット領域は、当該領域の共有されている Garmin Quickdraw 等高線地図を示します。
- 5 ダウンロードする範囲を選択を選択します。
- 6 ダウンロードする範囲を選択するには、ボックスの端をドラッグします。
- 7 ダウンロードを開始を選択します。
- 8 ファイルをメモリカードに保存します。

ヒント: ファイルを検索できない場合は、「Downloads」フォルダを確認します。ブラウザによって、そのフォルダにファイルが保存されていることがあります。

- 9 コンピュータからメモリカードを取り外します。
- 10 チャートプロッタにメモリカードを挿入します。
海図プロッタが等高線地図を自動認識します。海図プロッタで地図を読み込むのに数分かかる場合があります。

Garmin Quickdraw Contours の設定

チャートから、MENU > Quickdraw Contours > 設定を選択します。

ディスプレイ: Garmin Quickdraw Contours が表示されます。ユーザー等高線オプションを設定すると、独自の Garmin Quickdraw 等高線地図が表示されます。Community Contours オプションを設定すると、Garmin Quickdraw コミュニティからダウンロードした地図が表示されます。

オフセットを記録中: ソナー深度と等高線記録深度の間隔を設定します。最後の記録から水位が変化した場合、この設定を調整して、両方の記録で記録深度が同じになりますようにします。

たとえば、最後に記録されたソナー深度が 3.1 m (10.5 ft.) で、今日のソナー深度が 3.6 m (12 ft.) の場合は、オフセットを記録中値に -0.5 m (-1.5 ft.) を入力します。

ユーザー表示オフセット: 等高線深度と深度ラベルの差異を独自の等高線地図に設定し、水域の水位の変化または記録された地図の深度エラーを補正します。

コミュニティ表示オフセット: 等高線深度と深度ラベルの差異をコミュニティ等高線地図に設定し、水域の水位の変化または記録された地図の深度エラーを補正します。

カラーを調査する: Garmin Quickdraw Contours 表示の色を設定します。この設定をオンにすると、記録の質が色で示されます。この設定をオフにすると、等高線エリアでは標準地図の色が使用されます。

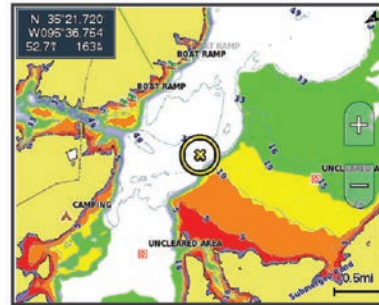
緑色は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16 km/h (10 mph) を下回る速度を示します。黄色は適切な深度および GPS 位置、ならびに 16~32 km/h (10~20 mph) の速度

を示します。赤色は適切でない深度または GPS 位置、ならびに 32 km/h (20 mph) を上回る速度を示します。

深度陰影表示: 深度範囲の最大深度と最小深度、およびその深度範囲の色を指定します。

深度範囲の濃淡

地図上で、ターゲットの魚が現在かかっている水深を示す色の範囲を設定できます。より深い範囲を設定すると、特定の深度範囲内で底の深度がどのくらい速く変化するかを監視できます。最大 10 の深度範囲を作成できます。湖沼域の釣りに備えて、深度範囲が最大 5 つあるため、地図のクラッタを軽減できます。



赤	0~1.5 m (0~5 ft.)
橙	1.5~3 m (5~10 ft.)
黄	3~4.5 m (10~15 ft.)
緑	4.5~7.6 m (15~25 ft.)

チャートプロッタを使ったナビゲーション

警告

チャートプロッターに表示されるマゼンタの線は、一般的なルートガイダンスの提供または適切な水路の特定のみを目的としたものです。厳密にたどることを目的としたものではありません。船舶の破損、人体への負傷および死亡事故を招く恐れがある座礁や危険物を回避するため、ナビゲーション時は必ずナビエイドと水上の状況に従ってください。

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注意

自動操舵システムが船舶に搭載されている場合は、自動操舵システムを無効化できるように、専用の自動操舵制御ディスプレイを各操舵装置に取り付ける必要があります。

注: プレミアムチャートでは、海域によって特定のチャートビューを使用できます。

ナビゲーションを開始するには、目的地を選択し、コースを設定するか、ルートを作成して、コースまたはルートを進みます。ナビゲーションチャート、釣りチャート、Perspective 3D チャートビュー、または Mariner's Eye 3D チャートビュー上のコースまたはルートを進むことができます。

へ行く、ルートへ、または自動ガイドのいずれかの方法を使用して、目的地までのコースを設定して進むことができます。

へ行く: 目的地まで直接移動します。これは、目的地までナビゲーションする標準のオプションです。チャートプロッタにより、目的地までの直線コースまたはナビラインが作成されます。経路が陸地やその他の障害物の上を通過する場合があります。

ルートへ: 現在の位置から目的地までのルートを作成します。また、途中で方向転換を追加することができます。このオプションでは、目的地までの直線コースが提供されますが、陸地やその他の障害物を避けるために、ルートに方向転換を追加することができます。

自動ガイド: 指定された船舶に関する情報およびチャートデータを使用して、目的地までの最適な経路を決定します。このオプションは、互換性のあるチャートプロッタで互換性のあるプレミアムチャートを使用する場合にのみ利用できます。このオプションでは、目的地までの詳細な進路方向を含む経路が提供され、陸地やその他の障害物が回避されます(オートガイドダンス, 16 ページ)。

NMEA 2000®を使用するチャートプロッタに接続された互換性のある Garmin 自動操舵装置を使用すると、自動操舵装置が Auto Guidance ルートをたどりやすくなります。

注: プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できます。

ナビゲーションに関する基本的な質問

質問	回答
海図プロッタが進みたい方向(方位)を示すようにするにはどうすればよいですか?	直線航法機能を使用してナビゲーションしてください(Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む, 14 ページ)。
デバイスが現在の位置から目的地までの直線ルート(最小限のクロストラック)に沿った最短距離でガイドするようにするにはどうすればよいですか?	単一区間のルートを作成し、航路航法機能を使用してそのルートをナビゲーションしてください(現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 15 ページ)。
示された障害物を避けながら、デバイスが目的地までガイドするようにするにはどうすればよいですか?	複数区間のルートを作成し、航路航法機能を使用してそのルートをナビゲーションしてください(現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 15 ページ)。
デバイスが自動操舵を使って操船するようにするにはどうすればよいですか?	航路航法機能を使用してナビゲーションしてください(現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする, 15 ページ)。
デバイスは経路を作成できますか?	オートガイドダンスをサポートするプレミアム地図を持っていて、現在の位置がオートガイドダンスによってカバーされるエリアである場合は、オートガイドダンスを使用してナビゲーションしてください(自動ガイド経路を設定して進む, 16 ページ)。
自分の船舶用にオートガイドダンスの設定を変更するにはどうすればよいですか?	(オートガイドダンス, 16 ページ)を参照してください。

目的地

さまざまなチャートおよび 3D チャートビューを使用して、またはリストを使用して目的地を選択できます。

名前での目的地を検索する

保存したウェイポイント、保存したルート、保存したトラック、および海洋サービスの目的地を名前で検索できます。

- 1 ナビ情報 > 名前で検索するの順に選択します。
- 2 目的地の名前の少なくとも一部を入力します。
- 3 必要に応じて、OK を選択します。
検索条件を含む最寄りの目的地が 50 地点表示されます。
- 4 目的地を選択します。

ナビゲーションチャートを使用して目的地を選択する

ナビゲーションチャートから目的地を選択します。

ユーザーデータを使用した目的地の検索

- 1 ナビ情報を選択します。
- 2 次のの中からオプションを選択します。

- 事前にロードされた場所と以前にマークされた場所のリストを表示するには、**ウェイポイント**を選択します。
- 以前に保存したルートのリストを表示するには、**ルートと自動ガイド経路**を選択します。
- 記録したトラックのリストを表示するには、**航跡**を選択します。
- 停泊所、係留所、沿岸にあるその他のジャンル別施設についてリストを表示するには、**沖合サービス**を選択します。
- マリーナや、内陸にあるその他のジャンル別施設についてリストを表示するには、**内陸サービス**を選択します。
- 名前で目的地を検索するには、**名前で検索する**を選択します。

3 目的地を選択します。

海洋サービスの目的地を検索する

注: プレミアムチャートでは、海域によって、この機能を使用できます。

海図プロッタには、海洋サービスを提供する数千の目的地に関する情報が含まれています。

- 1 ナビ情報を選択します。
- 2 沖合サービスまたは内陸サービスを選択します。
- 3 必要に応じて、海洋サービスのカテゴリーを選択します。
海図プロッタには、最寄りの目的地および各目的地までの距離と方位のリストが表示されます。
- 4 目的地を選択します。
◀または▶を選択して、チャートに追加情報や目的地を表示できます。

コース

⚠ 警告

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注: プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できます。

⚠ 注意

Garmin は、[Guide To] の利用時に、モーターの駆動力を超えないように注意することをお勧めします。帆走中に [Guide To] を使用すると予期しないジャイビングが発生し、ヨットが損傷する危険性があります。予期しないジャイビングに対応していると、無人の帆走や操帆に誤差が生じたり、クルーや乗船者が負傷したりする可能性もあります。

[Go To] [Route To] または [Guide To] のいずれかの方法を使用して、目的地までのコースを設定して進むことができます。

へ行く: 目的地まで直接移動します。これは、目的地までナビゲーションする標準のオプションです。チャートプロッタにより、目的地までの直線コースまたはナビラインが作成されます。経路が陸地やその他の障害物の上を通過する場合があります。

ルートへ: 現在の位置から目的地までのルートを作成します。また、途中で方向転換を追加することができます。このオプションでは、目的地までの直線コースが提供されますが、陸地やその他の障害物を避けるルートに向けて、方向転換を追加できます。

自動ガイド: Auto Guidance を使用して、目的地までの経路を作成します。このオプションは、互換性のある海図プロッタで互換性のあるプレミアムチャートを使用する場合にのみ利用

できます。このオプションでは、目的地までの進路方向ナビラインが提供され、陸地やその他の障害物が回避されます。ナビラインは、チャートデータ、安全な水深、安全な高さ、および海岸線距離に関してユーザーが定義した海図プロッタの設定に基づきます。海図プロッタは、これらの設定とチャートデータを使用して、現在の位置と目的地の間にあるナビゲーションできないすべてのエリアを回避するナビラインを作成します。NMEA 2000 を使用する海図プロッタに接続された互換性のある Garmin 自動操舵装置を使用すると、自動操舵装置が Auto Guidance ルートをたどりま

Go To 機能を使用して直線コースを設定して進む

⚠ 警告

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

現在の位置から選択した目的地までの直線コースを設定して進むことができます。

1 目的地を選択します (目的地, 13 ページ)。

2 航法開始 > へ行くの順に選択します。

ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。

3 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

4 船舶がコースを外れた場合は、紫の線 (補正されたコース) をたどって目的地に進むか、ピンクの線 (直線コース) に戻るよう操船します。

船舶がコースに戻るための推奨旋回半径を示す、オレンジ色の針路矢印を使用することもできます。

⚠ 警告

旋回を実行する前に、航路に障害物がないことを確認します。航路が安全でない場合は、船舶の速度を落とし、コースに戻る安全な航路を決定します。

ナビゲーションを停止する

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから、MENU > ストップ航法の順に選択します。

ウェイポイント

ウェイポイントとは、デバイスに記録して保存した場所です。ウェイポイントでは、今いる場所、これから行く場所、今までいた場所を登録することができます。名前、高度、深度など、場所に関する詳細情報を追加できます。

現在の位置をウェイポイントとしてマークする

いずれかの画面から、MARK を選択します。

さまざまな位置にウェイポイントを作成する

1 ナビ情報 > ウェイポイント > 新規ウェイポイントを選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- 位置座標を入力してウェイポイントを作成するには、座標の入力を選択し、座標を入力します。
- チャートを使用してウェイポイントを作成するには、使用チャートを選択し、位置を選択してから、SELECT を選択します。
- 範囲 (距離) と方位を使用してウェイポイントを作成するには、範囲/方位を入力を選択して、情報を入力します。

MOB または SOS の位置を登録する

MARK > マンオーバーボードを選択します。

国際的な落水 (MOB) 記号はアクティブな MOB ポイントをマークし、海図プロッタはそのマークされた位置までの直線コースを設定します。

ウェイポイントの予想

別の場所からの距離と方位を予想して、新しいウェイポイントを作成できます。この機能は、セーリングレースのスタートラインとゴールラインを作成するときに役立つことがあります。

1 ナビ情報 > ウェイポイント > 新規ウェイポイント > 範囲/方位を入力を選択します。

2 必要に応じて、チャート上で参照ポイントを選択します。

3 範囲/方位を入力を選択します。

4 距離を入力して、OK を選択します。

5 方位を入力して、OK を選択します。

6 位置を選択を選択します。

すべてのウェイポイントのリストを表示する

ナビ情報 > ウェイポイントの順に選択します。

保存したウェイポイントを編集する

1 ナビ情報 > ウェイポイントの順に選択します。

2 ウェイポイントを選択します。

3 編集ウェイポイントを選択します。

4 次の中からオプションを選択します。

- 名前を追加するには、名前を選択し、名前を入力します。
- 記号を変更するには、シンボルを選択します。
- 深度を変更するには、水深を選択します。
- 水温を変更するには、水温を選択します。
- コメントを変更するには、コメントを選択します。
- ウェイポイントの位置を移動するには、移動を選択します。

保存したウェイポイントを参照してナビゲーションする

⚠ 警告

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

Go To 機能を使用する場合、直線の航路や補正された航路が、陸地や浅瀬を横切っていることもあります。目視の情報に基づいて操船し、陸地、浅瀬、その他の危険な障害物を避けるようにします。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

ウェイポイントにナビゲーションする前に、ウェイポイントを作成する必要があります。

1 ナビ情報 > ウェイポイントの順に選択します。

2 ウェイポイントを選択します。

3 航法開始を選択します。

4 次の中からオプションを選択します。

- 選択した位置に直接ナビゲーションするには、へ行くを選択します。
- 選択した位置までの方向転換を含めたルートを作成するには、ルートへを選択します。
- Auto Guidance を使用するには、自動ガイドを選択します。

5 ピンクの線で示されたコースを確認します。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレーになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

- 6 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

ウェイポイントまたは MOB を削除する

- 1 ナビ情報 > ウェイポイントの順に選択します。
- 2 ウェイポイントまたは MOB を選択します。
- 3 削除を選択します。

すべてのウェイポイントを削除する

ナビ情報 > データの管理 > ユーザーデータクリアー > ウェイポイント > 全部の順に選択します。

ルート

ルートは、最終的な目的地に至る一連のウェイポイントまたは場所です。

現在の位置からのルートを作成してナビゲーションする

ナビゲーションチャートまたは釣りチャートでルートを作成して即座にナビゲーションすることができます。この方法では、ルートまたはウェイポイントデータが保存されません。

- 1 ナビゲーションチャートまたは釣りチャートから目的地を選択します。
- 2 ルートへの順に選択します。
- 3 目的地の手前の最後の方向転換の位置を選択します。
- 4 変針追加を選択します。
- 5 必要に応じて手順を繰り返し、目的地から船舶の現在の位置に至るまでの方向転換を追加します。
追加する最後の方向転換は、現在の位置から見て最初の方向転換になる必要があります。その方向転換は船舶に最も近い位置にある方向転換です。
- 6 必要に応じて、MENU を選択します。
- 7 OK を選択します。
- 8 ピンクの線で示されたコースを確認します。
- 9 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

ルート作成と保存

この手順では、ルートと、ルートにあるすべてのウェイポイントを保存します。始点として、現在の位置または別の位置を使用できます。

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路 > 新規 > 使用チャートの順に選択します。
- 2 ルートの出発地を選択します。
- 3 画面の指示に従って、方向転換を追加します。
- 4 必要に応じて、手順3を繰り返し、方向転換を追加します。
- 5 最終目的地を選択します。

ルートのリストを表示する

ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。

保存したルートを編集する

ルートの名前を変更したり、ルートに含まれる方向転換を変更したりできます。

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 編集ルートを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 名前を変更するには、名前を選択し、名前を入力します。
 - 方向転換のリストからウェイポイントを選択するには、編集変針 > 変針リストを使用して、の順に選択し、リストからウェイポイントを選択します。
 - チャートを使用して方向転換を選択するには、編集変針 > 使用チャートの順に選択し、チャート上の位置を選択します。

保存したルートを参照してナビゲーションする

ルートのリストを参照して、いずれかのルートをナビゲーションする前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります。

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
 - 2 ルートを選択します。
 - 3 航法開始を選択します。
 - 4 次の中からオプションを選択します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からのルートをナビゲーションするには、前方を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からのルートをナビゲーションするには、逆方向を選択します。
- ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。
- 5 ピンクの線で示されたコースを確認します。
 - 6 ルートの各区間でピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。
 - 7 船舶がコースを外れた場合は、紫の線（補正されたコース）をたどって目的地に進むか、ピンクの線（直線コース）に戻るよう操船します。

保存したルートを参照してルートに並行してナビゲーションする

ルートのリストを参照して、いずれかのルートをナビゲーションする前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります。

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 航法開始を選択します。
- 4 オフセットを選択し、ルートから特定の距離をオフセットして、ルートに並行してナビゲーションします。
- 5 ルートをナビゲーションする方法を示します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からの元のルートの左側をナビゲーションするには、前方 - 左舷を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した出発地点からの元のルートの右側をナビゲーションするには、前方 - 右舷を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からの元のルートの左側をナビゲーションするには、逆方向 - 左舷を選択します。
 - ルートを作成したときに使用した目的地からの元のルートの右側をナビゲーションするには、逆方向 - 右舷を選択します。

ピンクの線が表示されます。ピンクの線の中央には、現在の位置から目的地までの補正されたコースを表す細い紫の線があります。補正されたコースは動的であり、船舶がコースを外れると船舶とともに移動します。

- 6 ピンクの線で示されたコースを確認します。
- 7 ルートの各区間でピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。
- 8 船舶がコースを外れた場合は、紫の線（補正されたコース）をたどって目的地に進むか、ピンクの線（直線コース）に戻るよう操船します。

保存したルートを削除する

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 削除を選択します。

保存したすべてのルートを削除する

ナビ情報 > データの管理 > ユーザーデータクリアー > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。

オートガイダンス

⚠ 警告

Auto Guidance 機能は、電子的な海図情報に基づいています。このデータは、障害物や海底の状況について、内容を保証するものではありません。表示される航路と目視による情報をすべて慎重に比較して、陸地、浅瀬、進路上のその他の障害物を避けるようにしてください。

チャートプロッターに表示されるマゼンタの線は、一般的なルートガイダンスの提供または適切な水路の特定のみを目的としたものです。厳密にたどることを目的としたものではありません。船舶の破損、人体への負傷および死亡事故を招く恐れがある座礁や危険物を回避するため、ナビゲーション時は必ずナビエイドと水上の状況に従ってください。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidance を使用できません。

オートガイダンスを使用して、目的地までの最適な経路を描画できます。オートガイダンスはチャートプロッターを使用して、水深や既知の障害物などのチャートデータをスキャンし、推奨経路を計算します。ナビゲーション中に経路を調整できます。

自動ガイド経路を設定して進む

- 1 目的地を選択します (目的地, 13 ページ)。
- 2 航法開始 > 自動ガイドの順に選択します。
- 3 ピンクの線で示された経路を確認します。
- 4 ナビゲーションを開始するを選択します。
- 5 ピンクの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

注：Auto Guidance を使用している場合、マゼンタのラインの一部でグレーになっている部分は、Auto Guidance がそのラインの一部を計算できないことを表しています。この現象が発生する原因は、安全と判断するために指定された最低限の水深と障害物の高さにあります。

オートガイダンス経路の作成

- 1 航法 > ルートと自動ガイド経路 > 新規 > 自動ガイドを選択してください。
- 2 SELECT を選択し、目的地点を選択します。

ルートおよび Auto Guidance 経路のリストをフィルタリングする

ルートとオートガイダンス経路のリストをフィルタリングして、保存された目的地をすばやく見つけることができます。

- 1 MENU > フィルタの順に選択します。
- 2 オプションを選択します。

オートガイダンス経路の確認

- 1 ナビゲーションチャートから経路を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - ハザードを表示して、ハザード近辺の経路を調整するには、ハザードレビューを選択します。
 - 経路名の変更、経路の調整、または経路の再計算を実行するには、編集を選択します。
 - 経路を削除するには、削除を選択します。
 - 選択した経路へのナビゲーションを行うには、航法開始を選択します。

Auto Guidance 経路を調整する

- 1 ナビゲーションチャートから、画面の指示に従うか、矢印キーを使用して目的地点を新しい場所に移動します。
- 2 SELECT > ポイントを移動するの順に選択します。
- 3 ナビゲーション画面に戻るには、BACK を選択します。

進行中の自動ガイド計算をキャンセルする

ナビゲーションチャートから、MENU > キャンセルの順に選択します。

ヒント：BACK を選択します。

日時を定めた到着を設定する

ルートまたは自動ガイド経路でこの機能を使用して、選択したポイントに到着する日時に関するフィードバックを取得できます。これにより、橋の開口部やレースのスタートラインなどの位置に到着する日時を定めることができます。

- 1 ナビゲーションチャートから MENU を選択します。
- 2 到着時間の順に選択します。

ヒント：経路またはルート上のポイントを選択することにより、到着時間メニューをすばやく開くことができます。

海岸線からの距離を調整する

海岸線距離の設定は、自動ガイドラインを海岸線にどの程度近づけるかを示します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイドラインが移動する場合があります。海岸線距離の設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。自動ガイドラインが海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイドラインの配置を評価します。

- 1 船舶をドックに入れるか、錨を下ろします。
- 2 設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > ノーマルの順に選択します。
- 3 以前のナビゲーション先の目的地を選択します。
- 4 航法開始 > 自動ガイドの順に選択します。
- 5 Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。
- 6 次の中からオプションを選択します。
 - Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、MENU > ストップ航法の順に選択し、手順 10 に進みます。
 - Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 遠いの順に選択します。
 - Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 近くへの順に選択します。
- 7 手順 6 で近くにまたは遠いを選択した場合は、Auto Guidance ラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最も近いに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済みの目的地にナビゲーションする必要がなくなり、海図プロッターは自動ガイドラインを再配置しません。

- 8 次の中からオプションを選択します。
 - Auto Guidance ラインの配置が適切である場合は、MENU > ストップ航法の順に選択し、手順 10 に進みます。
 - Auto Guidance ラインが既知の障害物に接近しすぎている場合は、設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 最も遠いの順に選択します。
 - Auto Guidance ラインの方向転換が大回りすぎる場合は、設定 > 航法 > 自動ガイド > 海岸線距離 > 最も近いの順に選択します。
- 9 手順 8 で最も近いまたは最も遠いを選択した場合は、自動ガイドラインの配置を確認し、ラインが既知の障害物を回避して、方向転換により効率的な航行が可能になっているかどうかを判定します。

[海岸線距離] の設定を近くにまたは最も近いに設定した場合でも、自動ガイドは、開けた水域で障害物から十分なクリアランスを保ちます。その結果、狭い水路を通過して選択済み

の目的地にナビゲーションする必要がない限り、海図プロッタは自動ガイドラインを再配置しません。

10[海岸線距離]の設定機能に慣れるまで、異なる目的地を使用して、手順3~9を少なくとももう一度繰り返してください。

Auto Guidance 経路の設定

△ 注意

推奨深度と垂直クリアランスの設定は、海図プロッタが自動ガイド経路を計算する方法に影響します。海域に未知の水深や未知の障害物の高さがある場合、その海域の自動ガイド経路は計算されません。自動ガイド経路の開始または終了にある海域が推奨深度設定よりも浅いか、その海域にある障害物が垂直クリアランス設定よりも低い場合、その海域では、地図データによっては自動ガイド経路が計算されない場合があります。チャートでは、こうしたエリアを通過するコースは、グレイの線またはピンクとグレイの縞模様の線で表示されます。船舶がこうしたエリアの1つに進入すると、警告メッセージが表示されます。

注：プレミアムチャートでは、海域によって、Auto Guidanceを使用できます。

注：すべての設定がすべての地図に適用されるわけではありません。

海図プロッタが自動ガイド経路を計算するときに使用するパラメータを設定できます。

推奨深度: チャートの深度データに基づいて、船舶が安全に航行できる最低限の水深を設定します。

注：(2016年よりも前に作成された)プレミアムチャートの最低水深は0.9144メートルです。0.9144メートル未満の値を入力しても、チャートでは、自動ガイド経路の計算に0.9144メートルの深度のみが使用されます。

垂直クリアランス: チャートデータに基づいて、船舶が安全に下を通過できる橋または障害物の最低限の高さを設定します。

海岸線距離: 自動ガイド経路を海岸線にどの程度近づけるかを設定します。ナビゲーション中にこの設定を変更すると、自動ガイド経路が移動する場合があります。この設定に使用できる値は、絶対的な値ではなく、相対的な値です。Auto Guidance 経路が海岸線から適切な距離を隔てた位置に配置されるようにするために、狭い水路のナビゲーションが必要になる複数の既知の目的地を使用して、自動ガイド経路の配置を評価します(海岸線からの距離を調整する、16ページ)。

トラック

トラックは、船舶の経路の記録です。現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれ、保存することができます。それぞれのチャートまたは3Dチャートビューにトラックを表示できます。

トラックを表示する

ナビ情報 > 航跡 > 航跡の順に選択します。

チャート上のトレイルラインは、トラックを示します。

アクティブトラックの色を設定する

1 ナビ情報 > 航跡 > 有効航路オプション > 航跡色の順に選択します。

2 トラックの色を選択します。

アクティブトラックを保存する

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。

1 ナビ情報 > 航跡 > 動作中 航跡を保存の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- アクティブトラックが開始された時刻を選択します。
- 全ログを選択します。

保存したトラックのリストを表示する

ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

保存したトラックを編集する

1 ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

2 トラックを選択します。

3 編集航跡を選択します。

4 次の中からオプションを選択します。

- 名前を選択し、新しい名前を入力します。
- 航跡色を選択し、色を選択します。

トラックをルートとして保存する

1 ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

2 トラックを選択します。

3 編集航跡 > 名前をつけて保存 > 名前を付けて保存ルートを選択します。

記録したトラックを参照してナビゲーションする

トラックのリストを参照して、トラックをナビゲーションする前に、少なくとも1つのトラックを記録して保存する必要があります(トラック、17ページ)。

1 ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

2 トラックを選択します。

3 航跡追尾を選択します。

4 次の中からオプションを選択します。

- トラックを作成したときに使用した出発地点からのトラックをナビゲーションするには、前方を選択します。
- トラックを作成したときに使用した目的地点からのトラックをナビゲーションするには、逆方向を選択します。

5 色付きの線で示されたコースを確認します。

6 ルートの各区間で線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

保存したトラックを削除する

1 ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。

2 トラックを選択します。

3 削除を選択します。

保存したすべてのトラックを削除する

ナビ情報 > データの管理 > ユーザーデータクリア > 保存済 航跡の順に選択します。

アクティブトラックを再トレースする

現在記録されているトラックは、アクティブトラックと呼ばれます。

1 ナビ情報 > 航跡 > 動作中 航跡追従の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- アクティブトラックが開始された時刻を選択します。
- 全ログを選択します。

3 色付きの線で示されたコースを確認します。

4 色付きの線をたどって操船し、陸地、浅瀬、その他の障害物を避けるようにします。

アクティブトラックを消去する

ナビ情報 > 航跡 > 動作中 航路クリアの順に選択します。

トラックのメモリが消去され、アクティブトラックが引き続き記録されます。

記録中にトラックのログメモリを管理する

1 ナビ情報 > 航跡 > 有効航路オプションの順に選択します。

2 記録モードを選択します。

3 次の中からオプションを選択します。

- トラックのメモリがいっぱいになるまでトラックログを記録するには、満了を選択します。
- トラックログを継続して記録し、古いトラックデータを新しいデータに置き換えるには、ラップを選択します。

トラックログの記録間隔を設定する

トラックプロットが記録される頻度を示すことができます。より頻度の高いプロットを記録すると、精度が向上しますが、トラックログが早くいっぱいになります。メモリをより効率的に使用するために、解像度間隔を設定することをお勧めします。

- 1 ナビ情報 > 航跡 > 有効航路オプション > 記録間隔 > インターバルの順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - ポイント間の距離に基づいてトラックを記録するには、**距離 > 変更**の順に選択し、距離を入力します。
 - 時間間隔に基づいてトラックを記録するには、**時間 > 変更**の順に選択し、時間間隔を入力します。
 - コースとの不一致に基づいてトラックを記録するには、**解像度 > 変更**の順に選択し、トラックポイントを記録する前に、正しいコースからの許容最大エラーを入力します。

境界

境界を使用すると、水域の指定エリアを避けたり、指定エリアに留まったりできます。境界に進入または境界から離脱したときにアラートを出すようにアラームを設定できます。

地図を使用して、境界エリア、境界線、境界サークルを作成できます。また、保存したトラックとルートを境界線に変換できます。ウェイポイントからルートを作成することにより、ウェイポイントを使用して境界エリアを作成し、ルートを境界線に変換できます。

アクティブな境界として機能する境界を選択できます。アクティブな境界データは、チャート上のデータ項目に追加できます。

境界を作成する

- 1 ナビ情報 > 境界 > 新たな境界の順に選択します。
- 2 境界の形状を選択します。
- 3 画面に表示される指示に従います。

境界の表示設定

ナビ情報 > 境界 > オプションを表示するの順に選択します。

距離 / 方位: アクティブな境界に対して目的地への方位と距離を表示 / 非表示にすることができます。

海図表示: チャート上の境界を表示 / 非表示にすることができます。

カラー: チャート上の境界の色を設定します。

ルートを境界に変換する

ルートを境界に変換する前に、少なくとも1つのルートを作成して保存する必要があります (**ルート作成と保存**, 15 ページ)。

- 1 ナビ情報 > ルートと自動ガイド経路の順に選択します。
- 2 ルートを選択します。
- 3 編集ルート > 境界として保存の順に選択します。

トラックを境界に変換する

トラックを境界に変換する前に、少なくとも1つのトラックを記録して保存する必要があります (**アクティブトラックを保存する**, 17 ページ)。

- 1 ナビ情報 > 航跡 > 保存済 航跡の順に選択します。
- 2 トラックを選択します。
- 3 編集航跡 > 名前をつけて保存 > 境界として保存の順に選択します。

境界を編集する

- 1 ナビ情報 > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。
- 3 編集境界を選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - チャート上の境界の外観を編集するには、**オプションを表示する**を選択します。

- 境界線または境界名を変更するには、**編集境界**を選択します。
- 境界アラームを編集するには、**警報**を選択します。

境界アラームを設定する

設定した境界の指定された距離内にいるときに、境界アラームはアラートを出します。

- 1 ナビ情報 > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。
- 3 警報 > オン の順に選択します。
- 4 距離を入力します。
- 5 オプションを選択します。
 - 留まりたいエリアの境界から指定済みの距離を隔てて船舶が存在するときにアラームが鳴るように設定するには、**エリア外へ移動**を選択します。
 - 回避したいエリアの境界から指定済みの距離を隔てて船舶が存在するときにアラームが鳴るように設定するには、**エリア内に移動**を選択します。

境界を削除する

- 1 ナビ情報 > 境界の順に選択します。
- 2 境界を選択します。
- 3 編集境界 > 削除の順に選択します。

ソナー魚群探知機

チャートプロットを互換性のある振動子に接続できる場合は、ECHOMAP Plus デバイスを魚群探知機として使用できます。

ニーズに合った最適な振動子の詳細については、garmin.com/transducers にアクセスしてください。

さまざまなソナー表示により、エリア内の魚群を表示できます。使用できるソナー表示は、チャートプロットに接続されている振動子と発振回路のタイプによって異なります。たとえば、Garmin ClearVü™ソナー画面は、互換性のある Garmin ClearVü 振動子を接続している場合のみ表示できます。

使用できるソナー表示の基本的なタイプには、全画面表示、2つ以上の画面を組み合わせた分割画面表示、分割ズーム表示、2つの異なる周波数を表示する分割周波数表示の4つがあります。画面で各表示の設定をカスタマイズすることができます。たとえば、分割周波数表示を表示している場合、各周波数の感度を個別に調整できます。

ソナー表示の準備がニーズに合っていない場合でも、カスタムの組み合わせ画面を作成できます (ECHOMAP Plus 70/90 で新しい組み合わせページを作成する, 2 ページ)。

ソナー信号の送信を停止する

- ソナー画面でアクティブなソナーを無効にするには、**MENU > 魚探送信**を選択します。
- ソナー送信をすべて無効にするには、**☐**を押して、**ソナーを無効にします**を選択します。

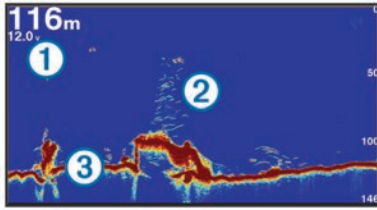
ソナー表示を変更する

- 1 ソナーを使用した組み合わせ画面から、**MENU > 編集マルチ画面**を選択します。
- 2 変更するウィンドウを選択します。
- 3 ソナー表示を選択します。

通常魚探ソナー表示

接続している変換器に応じて、いくつかの全画面表示が使用できます。

通常魚探全画面ソナー表示には、変換器からのソナー計測が大きな画像で表示されます。画面の右側にある目盛りは、画面を右から左にスクロールするときに、検出されたオブジェクトの深度を示します。



①	深度情報
②	浮遊ターゲットまたは魚群
③	水底

周波数ソーナーの分割表示

周波数ソーナーの分割表示で、画面の両側には異なる周波数のソーナーデータのグラフ全体が表示されます。

注：周波数ソーナーの分割表示には二重周波数変換器が必要です。

ズームソーナーの分割表示

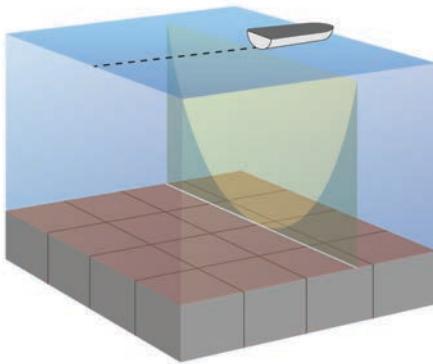
ズームソーナーの分割表示は、ソーナー測定値のグラフ全体とそのグラフの拡大部分を同じ画面に表示します。

Garmin ClearVü ソーナー表示

注：Garmin ClearVü スキャンソーナーを受信するには、互換性のあるチャートプロッタまたは魚群探知機および互換性のある変換器が必要です。互換性のある変換器の詳細については、garmin.com/transducers を参照してください。

Garmin ClearVü 高周波ソーナーはボート周辺の釣り環境の詳細画像を提供し、航行中のボートの下にある物体を詳細に表示します。

従来の変換器は円錐ビームを放射します。Garmin ClearVü スキャンソーナーテクノロジーは、コピー機のビームの形状に類似した2本の細いビームを放射します。このようなビームにより、ボートの下にある物体をより明瞭な写真のような画像を提供します。

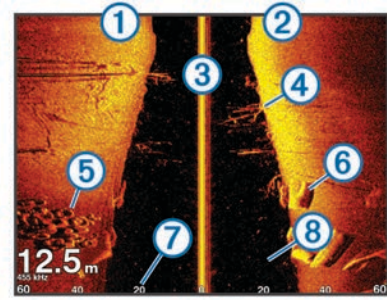


SideVü ソーナー表示

注：すべてのモデルが組み込みの SideVü ソーナーをサポートしているわけではありません。お使いのモデルが組み込みの SideVü ソーナーを備えていない場合は、互換性のある音響器モジュールおよび互換性のある SideVü 変換器が必要です。

お使いのモデルが組み込みの SideVü ソーナーを備えていない場合は、互換性のある SideVü 変換器が必要です。

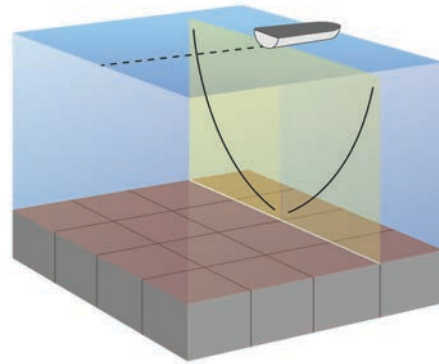
SideVü スキャンソーナー技術によって、船舶側面にあるものの画像が表示されます。これを構造物や魚を見つけるための検索ツールとして使用できます。



①	船舶の左側
②	船舶の右側
③	船舶の変換器
④	樹木
⑤	古タイヤ
⑥	丸太
⑦	船舶側面からの距離
⑧	船舶と底の間の水中

SideVü スキャン技術

より一般的な円錐ビームではなく、SideVü 変換器はフラットビームを使用して、船舶側面の水中と底をスキャンします。



Panoptix ソーナー表示

注：一部のモデルでは Panoptix 変換器がサポートされていません。

Panoptix ソーナーを受信するには、互換性のある海図プロッタおよび互換性のある変換器が必要です。

Panoptix ソーナー表示では、ボートの周辺をリアルタイムで見ることができます。また水中の鯉魚と船舶の前面または下にいる鯉魚の群れを監視することもできます。

LiveVü ソーナー表示によって、船舶の前面または下のどちらかのライブの動きを表示できます。この画面は非常にすばやく更新され、ライブビデオのように見えるソーナー表示が作成されます。

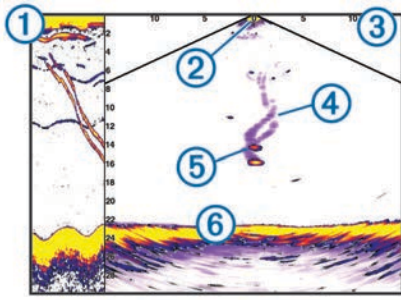
RealVü 3D ソーナー表示によって、船舶の前面または下にあるものを3次元で表示できます。この画面には、変換器の各スイープが更新されます。

5つの Panoptix ソーナー表示すべてを表示するには、下部ビューを表示するための変換器と前方のビューを表示するための2番目の変換器が必要です。

Panoptix ソーナー表示にアクセスするには、魚探を選択し、表示を選択します。

LiveVü 下部ソーナー表示

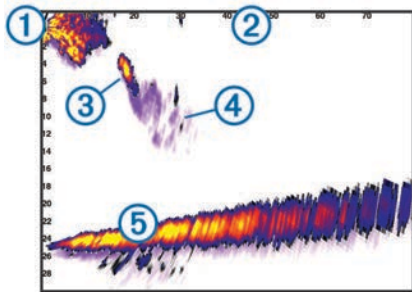
このソーナー表示は、船舶の下にあるものを2次元で表示し、バイトボールや鯉魚を見るために使用できます。



①	スクロールしているソナービューの Panoptix 下部表示履歴
②	船舶
③	範囲
④	トレイル
⑤	ドロップショットリグ
⑥	一番下

LiveVü 前方ソナー表示

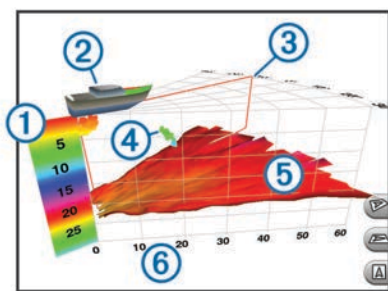
このソナー表示は、船舶の前方にあるものを 2 次元で表示し、ベイトボールや餌魚を見るために使用できます。



①	船舶
②	範囲
③	魚
④	トレイル
⑤	一番下

RealVü 3D 前方ソナー表示

このソナー表示は、変換器の前方にあるものを 3 次元で表示します。このビューは、自分が停止中に下部と船舶に近づいてくる魚を見る必要がある場合に使用できます。



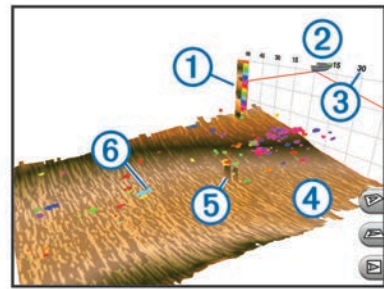
①	色の凡例
②	船舶
③	ピンインジケータ
④	魚
⑤	一番下
⑥	範囲

RealVü 3D 下方ソナー表示

このソナー表示は、変換器の下にあるものを 3 次元で表示し、自分が停止中に船舶の周辺にあるものを見る場合に使用できません。

RealVü 3D 履歴ソナー表示

このソナー表示によって、移動中に船舶の背後にあるものを 3 次元で表示でき、水中の底から最上部までの水柱全体を 3 次元で表示します。このビューは、魚を見つけるために使用されます。



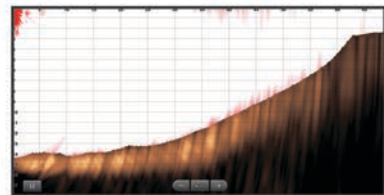
①	色の凡例
②	船舶
③	範囲
④	一番下
⑤	構造物
⑥	魚

FrontVü ソナー表示

Panoptix FrontVü ソナー表示は、ボートの前方 91 m (300 フィート) 以内の水面下の障害物を表示することで、状況認識を向上させます。

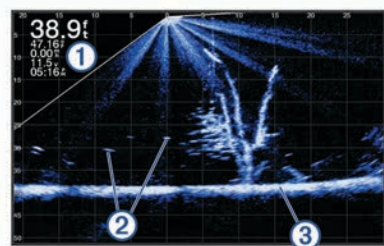
速度が 8 ノットを超えるにつれて、FrontVü ソナーで前方衝突を効果的に回避できる能力が低下します。

FrontVü ソナー表示を表示するには、PS21 変換器などの互換性のある変換器を取り付けて接続する必要があります。また、変換器ソフトウェアの更新が必要になります。



Panoptix LiveScope™ ソナー表示

このソナー表示は、船舶の前方または下方にあるものをライブ表示するため、魚や構造物を確認するのに使用できます。



①	深度情報
②	浮遊ターゲットまたは魚群
③	水底

フラッシャー表示

フラッシャーでは、円形の深度スケールにソナー情報が表示され、船舶の下にあるものを示します。これは上部から始まるリングとして構成され、時計回りに進みます。深度はリング内のスケールによって示されます。示された深度で受信されると、ソナー情報がリングで点滅します。色はソナーリターンのおおまかな強度を示します。

フラッシャーを選択します。



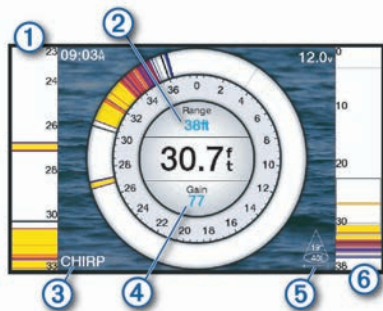
①	A スコープ、右側表示の拡大表示*
②	ズーム領域の範囲を示した A スコープ**
③	深度スケール
④	現在位置の深度
⑤	現在の周波数での振動子のコーンの角度とスパン

*A スコープは ECHOMAP Plus 40 モデルでは使用できません。

**ECHOMAP Plus 60 モデルでは、▲と▼を押して、ズーム領域を上下に移動することができます。

フラッシュャーページのショートカット

タッチスクリーンデバイスでは、フラッシュャーと A スコープを操作することができます。



①	上下にドラッグして、ズーム領域を動かします。
②	範囲を調整する時に選択します。
③	周波数を調整する時に選択します。
④	ゲインを調整する時に選択します。
⑤	ビーム幅を調整する時に選択します。
⑥	ズームウィンドウをドラッグして、左側の A スコープにあるズーム領域を動かします。 2本の指を広げるとズームインします。 2本の指でつまむとズームアウトします。

変換器のタイプを選択する

デバイスに含まれていない変換器に接続している場合、ソナーを正しく機能させるには、変換器の種類の設定が必要な場合があります。変換器を接続する前に、変換器の種類を選択する必要があります。変換器の名前は、変換器ケーブルのラベル (コネクタの近く) に記載されています。

このデバイスは、一連の補助変換器 (Garmin ClearVü 変換器を含む。 garmin.com/transducers で購入可能) と互換性があります。

- 設定 > 船舶設定 > Transdcr タイプの順に選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - 200/77 kHz のデュアルビーム変換器をご使用の場合は、**2 周波 (77/200Khz)** を選択してください。
 - 200/50 kHz の二重周波数変換器をご使用の場合は、**2 周波 (50/200Khz)** を選択してください。
 - その他の種類の変換器を所有している場合は、リストからその変換器を選択してください。

コンパスを校正する

コンパスを校正する前に、磁気干渉を回避するために変換器をトローリングモーターから十分に離してシャフトに取り付け、水中に配置する必要があります。内部コンパスを有効にするには、校正の品質が十分である必要があります。

注：コンパスを使用するには、変換器をトランスムまたはトローリングモーターシャフトに取り付ける必要があります。変換器をモーターに取り付けるとコンパスが機能しない場合があります。

注：最適な結果を得るには、SteadyCast™ヘディングセンサーのようなヘディングセンサーを使用してください。

注：コンパスの校正は、PS21-TR 変換器など、コンパスを内蔵している変換器にのみ利用できます。

船舶の回転を開始してから校正を行います。校正中に船舶を 1 周半完全に回転させる必要があります。

- 該当するソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > インストール**の順に選択します。
- 必要に応じて、**AHRS (姿勢方位基準装置)** を使用するを選択して、AHRS センサーをオンにします。
- コンパスを校正する**を選択します。
- 画面に表示される手順に従います。

ソナーソースを選択する

この機能を利用できないモデルもあります。

特定のソナー表示で複数のソナーデータソースを使用している場合、そのソナー表示に使用するソースを選択できます。例えば、Garmin ClearVü に 2 つのソースがある場合、Garmin ClearVü ソナー表示から使用するソースを選択できます。

- ソースを変更するソナー表示を選択します。
- MENU > 魚探設定 > ソース**を選択します。
- このソナー表示のソースを選択します。

ソナーソース名を変更する

ソースの特定を簡単にするためにソナーソース名を変更できます。例えば、船舶の船首にある変換器の名前として "Bow" を使用します。

ソース名を変更するには、ソースに対応するソナー表示を開いている必要があります。例えば、Garmin ClearVü のソナーソース名を変更するには、Garmin ClearVü ソナー表示を開く必要があります。

- ソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > ソース > ソース名を変更する**を選択します。
- 名前を入力します。

ソナー画面上でウェイポイントを作成する

- ソナー表示から、**MENU > 魚探 一時停止**の順に選択します。
- 位置を選択します。
- 新規ウェイポイント**または **SELECT** を選択します。
- 必要に応じて、ウェイポイント名など、ウェイポイントの情報を編集します。

ソナーディスプレイを一時停止する

ソナー表示から、**MENU > 魚探 一時停止**を選択します。

ソナー画面で距離を測定する

SideVü ソナー表示上で 2 つのポイント間の距離を測定できます。

- SideVü ソナー表示から、**■**を選択します。
- 画面上で位置を選択します。
- △**を選択します。
画面上の選択した位置にピンが表示されます。
- 別の位置を選択します。
ピンからの距離と角度が左上隅に表示されます。

ヒント：ピンおよびピンの現在位置からの測定値をリセットするには、環境設定を選択します。

ソーナー履歴を表示する

ソーナーディスプレイをスクロールしてソーナーデータの履歴を表示できます。

注：一部の変換器ではソーナーデータの履歴は表示されません。

- 履歴をスクロールするには、ソーナー表示から、**←**を長押しします。
- 履歴を終了するには、**BACK** を選択します。

ソーナー共有

この機能を利用できない海図プロッタのモデルもあります。

組み込みのソーナーモジュールを使用して Garmin Marine Network に接続する他の海図プロッタからソーナーデータを表示できます。

ネットワーク上の海図プロッタは、海図プロッタおよび変換器が船舶のどこに取り付けられていても、ネットワーク上のすべての互換性のあるソーナーモジュールおよび変換器からソーナーデータを表示できます。例えば、船舶の背後に取り付けられている、Garmin ClearVü を備える変換器から、船舶の前方に取り付けられている 93sv を使用してソーナーデータを表示できます。

ソーナーデータの共有時に、範囲および感度などの一部のソーナー設定の値がネットワーク上のデバイスと同期します。表示設定などのその他の設定の値は同期されないため、個々のデバイス上で設定する必要があります。さらに、さまざまな一般的なソーナーおよび Garmin ClearVü ソーナーのビューのスクロールレートは、分割表示の結合性を高めるために同期されます。

注：複数の変換器を同時に使用すると混線が生じることがありますが、干渉ソーナー設定を調整することで解消できます。

詳細度を調整する

一般的な変換器のゲインを調整するか、Garmin ClearVü 変換器の輝度を調整することで、ソーナー画面に表示される詳細度とノイズを制御できます。

最強度の信号リターンを画面に表示する場合、ゲインまたは輝度を低くして低強度のリターンとノイズを除去します。すべてのリターン情報を表示する場合、ゲインまたは輝度を増加させて画面に情報をさらに表示します。これによってノイズも増加するため、実際のリターンを識別しづらくなる場合があります。

- ソーナー表示から、**MENU** を選択します。
- 感度または輝度を選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - ゲインまたは輝度を手動で増加または減少させるには、**アップ**または**ダウン**を選択します。
 - 海図プロッタがゲインまたは輝度を自動的に調整できるようにするには、自動オプションを選択します。

色の強度を調整する

一般的な変換器のカラーゲインまたは Garmin ClearVü および SideVü/ClearVü 変換器のコントラストを調整することで、色の強度を調整して対象エリアをソーナー画面で強調表示できます。ゲインまたは輝度の設定を使用して画面に表示される詳細度を調整すると、この設定が最もよく機能します。

ターゲットの小鱼を強調表示するか、ターゲットを高強度で表示する場合、カラーゲインまたはコントラスト設定を増加させます。これにより底での高強度のリターンの識別で損失が発生します。リターンの強度を削減する場合、カラーゲインまたはコントラストを削減します。

- ソーナー表示から、**MENU** を選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - Garmin ClearVü または SideVü ソーナー表示では、**コントラスト**を選択します。

- Panoptix LiveVü ソーナー表示では、**カラーゲイン**を選択します。
 - 別のソーナー表示では、**魚探設定 > 表示 > カラーゲイン**を選択します。
- 次の中からオプションを選択します。
 - 色の強度を手動で増加または減少させるには、**アップ**または**ダウン**を選択します。
 - デフォルトの設定を使用するには、**既定値**を選択します。

ソーナー記録

ソーナーディスプレイを記録する

注：ソーナー記録をサポートしていないモデルもあります。

- メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- ソーナー表示から、**MENU > 魚探録画**を選択します。

15 分のソーナー記録で、挿入されたメモリーカードの約 200 MB の領域が使用されます。個々の記録は、4 GB のサイズに達すると自動的に終了します。容量に達するまでソーナーデータを記録できます。

ソーナー記録を停止する

ソーナー表示から、**MENU > 記録停止**の順に選択します。

ソーナー記録を削除する

- ソーナー記録を含むメモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 魚探 > 魚探録画リスト**の順に選択します。
- 記録を選択します。
- 削除を選択します。

ソーナー記録を再生する

ソーナー記録を再生する前に、HomePort™アプリケーションをダウンロードしてインストールし、ソーナーデータをメモリーカードに記録する必要があります。

- デバイスからメモリーカードを取り出します。
- コンピュータに接続されているカードリーダーにメモリーカードを挿入します。
- HomePort アプリケーションを開きます。
- デバイスリストからソーナー記録を選択します。
- 下部ウィンドウでソーナー記録を右クリックします。
- 再生中を選択します。

通常、Garmin ClearVü、および SideVü ソーナー設定

注：一部のモデル、音響器モジュール、および変換器には適用できないオプションおよび設定があります。

ソーナー表示から、**MENU > 魚探設定**の順に選択します。

水深線: すぐに参照できる深度線を表示します。

送画速度: ソーナーが右から左へスクロールするレートを設定します。

浅瀬では、情報が画面に表示される時間が長くなるように、スクロール速度を遅くすることができます。水が深いところでは、スクロール速度を上げることができます。

範囲ライン: ポートの左右の距離を示す縦線を表示します。この設定は SideVü ソーナー表示で使用できます。

カラースキーム: ソーナー表示のカラースキームを設定します。この設定は表示メニューで使用できる場合があります。

高コントラストのカラースキームは、低強度のリターンへのより暗いカラー割り当てを提供します。低コントラストのカラースキームは、バックグラウンドカラーに似た低強度のリターンへのカラー割り当てを提供します。

表示: 「**ソーナーの外観の設定, 23 ページ**」を参照してください。

複表示データ: ソナー画面に表示されるデータを設定します。
高等設定: 「[詳細ソナー設定, 23 ページ](#)」を参照してください。
インストール: 初期ソナー設定を復元します。

ソナー画面のズームレベルを設定する

- 1 ソナー表示から、**MENU > ズーム**を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 底の深度からのソナーデータにズームインするには、**海底固定**を選択します。
 - 拡大された領域の深度範囲を手動で設定するには、**手動設定**を選択し、**上を表示**または**下を表示**を選択して拡大された領域の深度範囲を設定して、**ズームイン**または**ズームアウト**を選択して拡大された領域の倍率を増減させます。
 - 深度とズームを自動的に設定するには、**自動**を選択します。
 - ズームをキャンセルするには、**1 倍**を選択します。

スクロール速度を設定する

ソナー画像が画面全体を移動するレートを設定できます。スクロール速度が速いと、特に移動中またはトローリング中に、さらに詳細が表示されます。スクロール速度が遅いと、ソナー情報が画面に長く表示されます。1つのソナー表示で設定したスクロール速度は、すべてのソナー表示に適用されます。

- 1 ソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 送画速度**を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 地表速度または航行速度データを使用してスクロール速度を自動的に調整するには、**自動**を選択します。
[自動] 設定によって、船舶速度と一致するスクロールレートが選択されるため、水中のターゲットが正確なアスペクト比で描画され、ゆがみが少なくなります。Garmin ClearVü または SideVü ソナー表示の場合、[自動] 設定を使用することをお勧めします。
 - 非常に高速なスクロール速度を使用するには、**Ultrascroll®**を選択します。
[Ultrascroll] オプションによって新しいソナーデータのスクロールが速くなりますが、画像品質が低下します。多くの場合、[高速] オプションによって画像のスクロールの速さとターゲットのゆがみの少なさのバランスがとれます。

深度または幅のスケールの範囲を調整する

従来のソナーおよび Garmin ClearVü ソナー表示の深度スケールの範囲と、SideVü ソナー表示の幅スケールの範囲を調整できます。

デバイスが範囲を自動的に調整できるようにすることで、底がソナー画面の下部または外側三分の一に固定され、地形の変化が最小限または中程度である底の追跡に便利です。

手動での範囲の調整によって指定の範囲を表示できるようになり、ドロップオフまたは崖などの地形の変化が大規模である底の追跡に便利です。底は、設定した範囲内にある限り画面に表示されます。

- 1 ソナー表示から、**MENU > 範囲**を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 海図プロッタが範囲を自動的に調整できるようにするには、**自動**を選択します。
 - 範囲を手動で増加または減少させるには、**アップ**または**ダウン**を選択します。

ヒント: ソナー画面から **+** または **-** を選択して範囲を手動で調整できます。

ヒント: 複数のソナー画面を表示している場合は、**SELECT** を選択してアクティブな画面を選択します。

ソナーの外観の設定

ソナービューから、**MENU > 魚探設定 > 表示**の順に選択します。

カラースキーム: カラースキームを設定します。

エッジ: 最も強い信号を下から強調表示し、信号の強弱を定義できるようにします。

A スコープ: 縦方向の自動点滅信号を画面の右側に沿って表示します。これにより、ターゲットまでの縮尺に沿った距離がすぐにわかります。

ピック.前進: 音響機からの受信データの列ごとに複数列のデータを画面に描画することにより、ソナー画像が高速に前進できるようにします。これは深海で音響機を使用している場合に特に役立ちます。ソナーの信号が海底まで移動して変換器に戻ってくるのに長い時間がかかるためです。

1/1 に設定すると、音響機からの応答のたびに画面に 1 列の情報が描画されます。2/1 に設定すると、音響機の応答からのたびに画面に 2 列の情報が描画されます。4/1 設定および 8/1 設定についても同様です。

魚記号: ソナーによる浮遊ターゲットの解釈方法を設定します。

ソナーアラーム

注: 一部の交換器には使用できないオプションがある場合があります。

該当するソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 警報**の順に選択します。

設定 > 警報 > 魚探の順に選択して、ソナーアラームを開くこともできます。

浅水域: 深さが指定した値より小さい場合にアラームが鳴るように設定します。

深水: 深さが指定した値より大きい場合にアラームが鳴るように設定します。

FrontVü アラーム: 深さが指定した値よりも小さい場合にアラームが鳴るように設定して、座礁の回避に役立てることができます (**FrontVü 深度アラームを設定する, 25 ページ**)。このアラームは Panoptix FrontVü 振動子でのみ使用できます。

水温: 変換器から報告された温度が指定した温度より 1.1°C (2°F) 高い、または低い場合にアラームが鳴るように設定します。

Fish: デバイスによって、浮遊ターゲットが検出された場合にアラームが鳴るように設定します。

- : あらゆる大きさの魚が検出された場合にアラームが鳴るように設定します。
- : 中型または大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。
- : 大型の魚が検出された場合にのみアラームが鳴るように設定します。

詳細ソナー設定

注: 一部のモデルおよび交換器には適用できないオプションおよび設定があります。

ソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 高等設定**の順に選択します。

干渉: 感度を調整して近くのノイズソースからの干渉の影響を抑えます。

干渉を画面から取り除くには、必要な改善を実現する最低の干渉設定を使用する必要があります。干渉を取り除くには、ノイズの原因となる取り付けの問題を修正するのが最善の方法です。

表層雑音: 表面ノイズを非表示にしてクラッタを削減できます。ビーム幅を広くすると (周波数を低くする)、表示されるターゲットの数が増えますが、より多くの表面ノイズが生成される場合があります。

カラーゲイン: 「[詳細度を調整する, 22 ページ](#)」を参照してください。

TVG: リターンの外観を調整して、深海の弱いソナー信号を補正し、表面近くのノイズの表示を減らします。この値の設定を増やすと、低レベルノイズに関連する色と魚のターゲットが

さまざまな水深でより一貫して表示されます。この設定では、水の表面近くのノイズも減少します。

変換器取り付け設定

注：一部のモデルおよび変換器には適用できないオプションおよび設定があります。

ソーナービューで、**MENU > 魚探設定 > インストール**の順に選択します。

魚探初期に戻す: ソーナービューの工場出荷時のデフォルト設定を復元します。

Transdcr タイプ: デバイスに接続される変換器のタイプを選択できます。

左右反転: 変換器を後ろ向きに取り付けた場合に、SideVü ソーナービューの方向を変更します。

反転: 変換器を船舶の左舷に向けてケーブルに取り付けた場合に、Panoptix ソーナービューの方向を設定します。

ビーム幅: Panoptix 変換器ビームの幅を設定します。

ビーム幅を狭めると、より深く、より遠くを見ることができ、ビーム幅を広くすると、より広い範囲のエリアを見ることができ、

AHRS (姿勢方位基準装置) を使用する: 内蔵姿勢方位測定システム (AHRS) センサーで Panoptix 変換器の取り付け角度を検出できるようにします。この設定をオフにすると、変換器が 45 度の角度で取り付けられていると見なされます。

ソーナー周波数

注：使用される海図プロッタ、音響器モジュール、および変換器によって利用できる周波数は異なります。

周波数を調整すると、ソーナーを特定の目標と現在の水深に適用させやすくなります。

高周波数は狭いビーム幅を使用します。これは、高速での操作や海が荒れている状況に適しています。底の定義や水温躍層の定義は、高周波数を使用している場合に適しています。

低周波数は幅広いビーム幅を使用します。これにより、漁師は多くのターゲットを見つけることができるようになりますが、海が荒れた状況にあると表面ノイズが多く生成され、底の信号が途切れる可能性があります。ビーム幅が広いほど、ターゲットである魚のリターンに対するアーチが大きくなり、魚の場所の特定には理想的です。また広いビーム幅は深海での動作に適しています。それは低周波数では深海での通過率がすぐれているためです。

CHIRP 周波数により、周波数の範囲全体の各パルススイープでき、結果として深海でターゲットを適切に分離できます。

CHIRP は、群れの中のそれぞれの魚などのターゲットを明確に特定するため、そして深海での応用に使用できます。CHIRP は一般的に、単一周波数の応用よりもすぐれています。魚のターゲットによっては、固定周波数を使用する方がうまく表示できる場合がありますが、CHIRP 周波数を使用する場合は目標と水の状況を考慮する必要があります。

一部のソーナーのブラックボックスと変換器にも、各変換器要素のプリセット周波数をカスタマイズする機能があります。これにより、水や目標が変化するにつれてプリセットを使用して周波数をすばやく変更できます。

周波数の分割表示を使用して 2 つの周波数を同時に表示すると、低周波数のリターンを詳細に表示できるのと同時に、高周波数のリターンの詳細も表示できます。

周波数を選択する

注：すべてのソーナー表示と変換器の周波数を調整できるわけではありません。

ソーナー画面に表示する周波数を指定することができます。

1 ソーナー表示から、**MENU > 頻度**の順に選択します。

2 ニーズと水深に適した周波数を選択します。

周波数の詳細については、**ソーナー周波数, 24 ページ**を参照してください。

周波数プリセットを作成する

注：利用できない変換器もあります。

プリセットを作成して特定のソーナー周波数を保存できることで、周波数をすばやく変更できます。

1 ソーナー表示から、**MENU > 頻度**を選択します。

2 追加を選択します。

3 周波数を入力します。

A スコープの電源をオンにする

注：この機能は、通常魚探ソーナー表示で使用できます。

A スコープは、ビューの右側にある垂直のフラッシュャーで、今変換器の下にあるものを表示します。ボートが高速で移動するときなど、ソーナーデータが画面をすばやくスクロールする場合には見逃す可能性があるターゲットの応答を、A スコープを使用して識別できます。これは底の付近にいる魚を検出する際にも役立ちます。



上記の A スコープは、魚のリターン ① と柔らかい底のリターン ② を示しています。

ソーナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 表示 > A スコープ**の順に選択します。

Panoptix ソーナー設定

RealVü の表示角度とズームレベルを調整する

RealVü ソーナー表示の表示角度を変更できます。表示をズームインまたはズームアウトすることもできます。

RealVü ソーナー表示から、次のオプションを選択します。

- 表示角度を調整するには、矢印キーを使用します。
- ズームインまたはズームアウトするには、ノブを回します。

RealVü スイープ速度を調整する

変換器がスイープする速度を更新できます。スイープレートが速いほど画像が詳細ではなくなりますが、画面のリフレッシュは速くなります。スイープレートが遅いほど画像が詳細になりますが、画面のリフレッシュは遅くなります。

注：この機能は、RealVü 3D 履歴ソーナー表示では利用できません。

1 RealVü ソーナー表示から、**MENU > スイープ速度**を選択します。

2 オプションを選択します。

LiveVü 前方および FrontVü ソーナーメニュー

LiveVü 前方または FrontVü ソーナー表示から、**MENU** を選択します。

感度: ソーナー画面に表示される詳細度とノイズを制御できます。

最高強度の信号リターンを画面に表示する場合、ゲインを低くして低強度のリターンとノイズを除去します。すべてのリターン情報を表示する場合、ゲインを増加させて画面に情報をさらに表示します。これによってノイズも増加するため、実際のリターンを識別しづらくなる場合があります。

深度レンジ: 深度スケールの範囲を調整します。

デバイスが範囲を自動的に調整できるようにすることで、底がソーナー画面の下部に固定され、地形の変化が最小限または中程度である底の追跡に便利です。

手動での範囲の調整によって指定の範囲を表示できるようになり、ドロップオフまたは崖などの地形の変化が大規模である底の追跡に便利です。底は、設定した範囲内にある限り画面に表示されます。

レンジを前進: 前方スケールの範囲を調整します。

デバイスに範囲を自動的に調整することを許可すると、深度に対して前方スケールが調整されます。範囲を手動で調整すると、指定した範囲を表示できます。底は、設定した範囲内にある限り画面に表示されます。このオプションを手動で減らすと、FrontVü アラームの効果が減少し、低深度の測定値に対する反応時間が短くなることがあります。

発射角度: 変換器の焦点を左舷または右舷側に調整します。この機能は、PS30、PS31、PS60 など、RealVü 対応の Panoptix 変換器でのみ使用できます。

魚探送信: アクティブな変換器の送信を停止します。

FrontVü アラーム: 深度が指定した値よりも小さい場合にアラームが鳴るように設定します (**FrontVü 深度アラームを設定する, 25 ページ**)。これは Panoptix FrontVü 変換器でのみ使用できます。

魚探設定: 変換器の設定とソーナーリターンの外観を調整します。

LiveVü および FrontVü の振動子の送信角度を設定する

この機能は、PS30、PS31、PS60 などの、RealVü 対応の Panoptix 振動子でのみ使用できます。

振動子の送信角度を変更して、特定の対象領域を目標にすることができます。例えば、振動子で餌ボールを追跡したり、特定の木を通過する際にフォーカスすることができます。

- 1 LiveVü または FrontVü のソーナー表示から、**MENU > 発射角度**を選択します。
- 2 オプションを選択します。

FrontVü 深度アラームを設定する

⚠ 警告

FrontVü 深度アラームは状況認識のみに使用されるツールであり、すべての状況において座礁を回避できるわけではありません。船舶を安全に運航させることは船舶操縦者の義務です。

このアラームは PanoptixFrontVü 振動子でのみ使用できます。

深度が指定されたレベルを下回った場合に音が鳴るようにアラームを設定できます。最良の結果を得るには、前方衝突アラームを使用するときは船首オフセットを設定する必要があります (**船首オフセットを設定する, 25 ページ**)。

- 1 FrontVü ソーナー表示から、**MENU > FrontVü アラーム**の順に選択します。
- 2 **オン**を選択します。
- 3 アラームをトリガーする深度を入力し、**OK**を選択します。

FrontVü の画面に、アラームが設定されている深度の深度線が表示されます。安全な深度の場合、線は緑色で表示されます。前方の範囲によって得られる反応時間の猶予 (10 秒) よりも速く移動しているときは、線が黄色に変わります。システムが障害物を検出した場合、または深度が入力値を下回る場合、線が赤色に変わり、アラームが鳴ります。

⚠ 注意

速度が 8 ノットを超えると、FrontVü ソーナーで座礁を効果的に回避できる能力が低下します。

LiveVü と FrontVü の外観設定

LiveVü または FrontVü Panoptix ソーナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 表示**の順に選択します。

カラースキーム: カラーパレットを設定します。

カラーゲイン: 画面に表示される色の強度を調整します。

水柱の高い所にあるターゲットを見るには、大きなカラーゲインの値を選択します。カラーゲインの値を大きくすると、水柱の高い所にある強度の低いリターンも識別できるようになります。ただし、底のリターンの識別で損失が発生しま

す。ターゲットが底の近くにある場合は、小さなカラーゲインの値を選択します。これはターゲットと砂、岩、泥などの高強度のリターンを区別するのに役立ちます。

航跡: トレイルを画面に表示する時間の長さを設定します。トレイルはターゲットの動きを示します。

ボトムフィル: 海底に茶色の色を付けて、水帰路と区別します。

グリッドオーバーレイ: レンジ線のグリッドを表示します。

履歴スクロール: 従来のソーナービューのソーナー履歴を表示します。

RealVü の外観設定

RealVü ソーナー表示から、**MENU > 魚探設定 > 表示**の順に選択します。

ポイント色: ソーナーのリターン点に異なるカラーパレットを設定します。

ボトムカラー: 底にカラースキームを設定します。

ボトムスタイル: 底にスタイルを設定します。水が深いところでは、ポイントオプションを選択し、手動で範囲をより浅い値に設定します。

カラーキー: 色が表す深さの凡例を表示します。

Panoptix 振動子取り付け設定

Panoptix ソーナービューで、**MENU > 魚探設定 > インストール**の順に選択します。

設置水深: Panoptix 振動子が取り付けられる水線より下の深度を設定します。振動子が取り付けられる実際の深度を入力すると、水中の様子がより正確に表示されます。

船首オフセット: 船首と、前方の Panoptix 振動子の取り付け位置との間の距離を設定します。これにより、振動子の位置からではなく、船首からの前方距離を表示できます。

これは、FrontVü、LiveVü 前方、および RealVü 3D 前方ソーナー表示の Panoptix 振動子に適用されます。

ビーム幅: 下方の Panoptix 振動子ビームの幅を設定します。ビーム幅を狭めると、より深く、より遠くを見ることが出来ます。ビーム幅を広くすると、より広い範囲のエリアを見ることが出来ます。

これは、FrontVü、LiveVü 下方、および LiveVü 前方ソーナー表示の Panoptix 振動子に適用されます。

AHRS (姿勢方位基準装置) を使用する: 内蔵姿勢方位測定システム (AHRS) センサーで Panoptix 振動子の取り付け角度を自動的に検出できるようにします。この設定がオフの場合、ピッチ角度設定を使用して振動子の固有の取り付け角度を入力できます。多くの前方振動子は 45 度の角度で取り付けられ、下方振動子は 0 度の角度で取り付けられます。

反転: 下方振動子がポートの左舷を向いたケーブルで取り付けられている場合に Panoptix ソーナービューの方向を設定します。

これは、LiveVü 下方、RealVü 3D 下方、および RealVü 3D 履歴ソーナー表示の Panoptix 振動子に適用されます。

コンパスを校正する: Panoptix 振動子の内部コンパスを校正します (**変換器取り付け設定, 24 ページ**)。

これは、内部コンパス付きの Panoptix 振動子 (PS21-TR 振動子など) に適用されます。

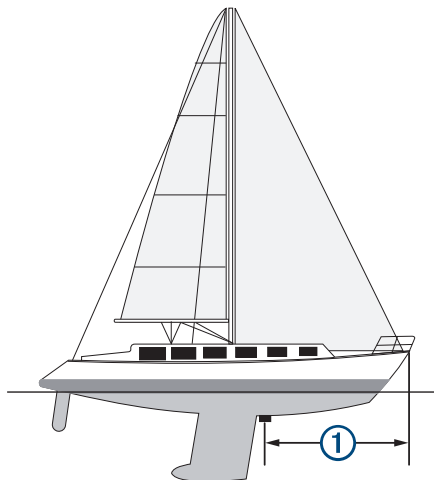
魚探初期に戻す: ソーナー設定を工場出荷時の初期設定値に戻します。

船首オフセットを設定する

前方の Panoptix 振動子では、船首オフセットを入力して、振動子の取り付け位置の前方距離の測定値を補正できます。これにより、振動子の取り付け位置からではなく、船首からの前方距離を表示できます。

この機能は、FrontVü、LiveVü 前方、および RealVü 3D 前方ソーナー表示の Panoptix 振動子に適用されます。

- 1 振動子から船首までの距離 ① を測定します。



- 2 該当するソナー表示から、**MENU > 魚探設定 > インストール > 船首オフセット**の順に選択します。
 - 3 測定した距離を入力し、**OK**を選択します。
- 該当するソナー表示では、入力された距離だけ前方範囲がシフトします。

自動操舵

⚠ 警告

自動操舵機能は、操舵装置、スロットル、および操舵装置制御デバイスの横に取り付けられたステーションでのみ使用できます。

ユーザーは、船舶を安全かつ慎重に操縦する責任があります。自動操舵機能は、船舶を操作するユーザーの能力を強化するツールですが、船舶を安全に操作する責任を免除するものではありません。操舵上の危険を回避してください。また、操舵装置から目を離さないでください。

船舶を迅速に手動で操作する準備を常に調べておいてください。自動操舵機能の操作方法は、凧いでいて、危険のない解放水域で学習してください。

ドックや杭、他の船舶など、近くに危険な要素がある水域で自動操舵を使用する時には、十分注意してください。

注：この機能は、NMEA 2000 ネットワーク機能を備えたモデルでのみ使用できます。

自動操舵システムは船舶のステアリングを自動調整して一定の方向を維持します（方向保持）。また、手動ステアリングおよび自動ステアリング機能とパターンの複数のモードも使用できます。

互換性のある Garmin 自動操舵システムに互換性のあるチャートプロッタを接続すると、チャートプロッタから自動操舵に接続して自動操舵を制御できます。

互換性のある Garmin 自動操舵システムについては、garmin.com をご覧ください。

自動操舵画面



- | | |
|---|----------------------|
| ① | 実際の方向 |
| ② | 目的の方向（自動操舵で向かっている方向） |

- | | |
|---|---|
| ③ | 実際の方向（スタンバイモードの場合）
目的の方向（エンゲージする場合） |
| ④ | 舵位置インジケータ（この機能は舵センサーが接続されている場合のみ使用できます） |

ステップステアリングインクリメントを調整する

- 1 自動操舵画面で、**MENU > オートパイロットの設定 > ステップターンサイズ**の順に選択します。
- 2 インクリメントを選択します。

節電を設定する

舵アクティビティのレベルを調整することができます。

- 1 自動操舵画面で、**MENU > オートパイロットの設定 > パワーモード設定 > パワーセーバー（省電力機能）**の順に選択します。
- 2 パーセンテージを選択します。

高いパーセンテージを選択すると、舵アクティビティとヘディングの性能が下がります。パーセンテージが高いほど、自動操舵が修正するまでコースから外れることが多くなります。

ヒント：低速の不安定な状況で、パワーセーバー（省電力機能）のパーセンテージを上げると舵アクティビティが低下します。

自動操舵をエンゲージする

自動操舵をエンゲージすると、自動操舵が操舵装置を制御し、ボートを操船して方向を維持します。

画面で、**接続**を選択します。

目的の方向が自動操舵画面の中央に表示されます。

ステアリングパターン

⚠ 警告

ユーザーは、ボートを安全かつ慎重に操縦する責任があります。水域に障害物がないことを確認するまでパターンは開始しないでください。

自動操舵では釣り用のプリセットパターンでボートを操縦でき、Uターンやウィリアムソントーンなど特殊操作も実行できます。

Uターンパターンを追跡する

Uターンパターンを使用してボートを180度方向転換し、新しい方向を維持できます。

- 1 自動操舵画面で、**MENU > パターンステアリング > Uターン**を選択します。
- 2 「左旋回」を実行または「右旋回」を実行を選択します。

サークルパターンを設定して追跡する

サークルパターンを使用すると、連続するサークルで、指定した方向に、指定した時間間隔でボートを操縦することができます。

- 1 自動操舵画面で、**MENU > パターンステアリング > サークル**の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**時間**を選択し、自動操舵が1つの完全なサークルを操縦する時間を選択します。
- 3 「左旋回」を実行または「右旋回」を実行を選択します。

ジグザグパターンを設定して追跡する

ジグザグパターンを使用すると、現在のヘディングに対して横方向に、指定した時間と角度で、左舷から右舷へ操縦し、戻ってすることができます。

- 1 自動操舵画面で、**MENU > パターンステアリング > ジグザグ**の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**振幅**を選択し、度数を選択します。
- 3 必要に応じて、**期間**を選択し、時間の長さを選択します。
- 4 **ジグザグを使用する**を選択します。

ウィリアムソンターンパターンを追跡する

ウィリアムソンターンパターンを使用すると、ウィリアムソンターンパターンが開始された場所に沿って走行する目的でポートを操縦できます。ウィリアムソンターンパターンは落水の状況で使用できます。

- 1 自動操舵画面で、**MENU > パターンステアリング > ウィリアムソンターン**の順に選択します。
- 2 「左旋回」を実行または「右旋回」を実行を選択します。

セーリング機能

船舶のタイプの設定

船舶のタイプを選択して、海図プロッタを設定し、船舶のタイプ向けにカスタマイズされた機能を使用できます。

- 1 **設定 > 船舶設定 > 船舶タイプ**を選択します。
- 2 オプションを選択します。

セイルレーシング

このデバイスを使用して、レースの開始と同時にポートがレースのスタートラインを通過する可能性を高めることができます。レースタイマーを公式のレースカウントダウンタイマーと同期すると、レースの開始が近づくにつれ1分間隔で通知されます。レースタイマーと仮想スタートラインを組み合わせると、デバイスによって速度、方位、カウントダウンタイマーの残り時間が測定されます。このデータを使用して、レースの開始前、開始後、開始と同時のいずれのタイミングでポートがスタートラインを通過するかが示されます。

スタートラインガイダンス

セーリングのスタートラインガイダンスは、最適な時間と速度でスタートラインを通過するために必要な情報を視覚的に表したものです。

右舷と左舷のスタートラインピンと目標速度および時間を設定して、レースタイマーを起動した後、予測ラインが表示されます。予測ラインは、現在の位置からスタートラインとレイライン（各ピンから伸びる）に向けて伸びています。

予測ラインのエンドポイントと色は、現在のポートの速度に基づいて、タイマーの期限が切れたときのポートの位置を示します。

エンドポイントがスタートラインの手前にある場合は、ラインが白になります。これは、ポートがスタートラインに時間どおりに到達するには、速度を上げる必要があることを示しています。

エンドポイントがスタートラインを越える場合は、ラインが赤になります。これは、タイマーの期限が切れる前にスタートラインに到達した場合のペナルティを避けるために、ポートの速度を落とす必要があることを示しています。

エンドポイントがスタートライン上にある場合は、ラインが白になります。これは、タイマーの期限が切れたときにスタートラインに到達する最適な速度でポートが動いていることを示します。

デフォルトでは、スタートラインガイダンスのウィンドウとレースタイマーのウィンドウは、セーリングレース組み合わせ画面に表示されます。

スタートラインを設定する

- 1 スタートラインガイダンスゲージから、**MENU > スタートライン**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 左舷と右舷のスタートラインマークをポートが通過するときにこれらのマークを登録するには、**ピンマーク**を選択します。
 - 座標を入力して、左舷と右舷のスタートラインマークを登録するには、**座標の入力**を選択します。
 - 左舷と右舷のマークを設定した後、左舷と右舷のマークの位置を交換するには、**左舷と右舷の入れ替え**を選択します。

スタートラインガイダンスを使用する

スタートラインガイダンス機能を使用すると、セーリングレース時に最適な速度でスタートラインを通過できます。

- 1 スタートラインを登録します (**スタートラインを設定する**, 27 ページ)。
- 2 スタートラインガイダンスゲージから、**MENU > 目標速度**の順に選択し、スタートラインを横切るときの目標速度を選択します。
- 3 **目標時間**を選択し、スタートラインを通過する目標時間を選択します。
- 4 **BACK** を選択します。
- 5 レースタイマーを開始します (**レースタイマーを使用する**, 27 ページ)。

レースタイマーを使用する

- 1 スタートラインガイダンスゲージから、**—** または **+** を選択して、タイマーを設定します。
- 2 **SELECT** を選択して、タイマーを開始 / 停止します。

船首と GPS アンテナ間の距離を設定する

ポートの船首から GPS アンテナの位置までの距離を入力できます。これにより、ポートの船首がスタートラインを正確なスタート時間に通過することが可能になります。

- 1 スタートラインガイダンスゲージから、**MENU > スタートライン > GPS 船首オフセット**を選択します。
- 2 距離を入力します。
- 3 **SELECT** を選択します。

レイラインの設定

レイライン機能を使用するには、風センサーを海図プロッタに接続する必要があります。

セーリングモードのときに (**船舶のタイプの設定**, 3 ページ)、ナビゲーションチャートにレイラインを表示できます。レイラインは、レースするときに非常に便利です。

ナビゲーションチャートから、**MENU > レイライン**の順に選択します。

表示: チャートにレイラインと船舶を表示する方法を設定し、レイラインの長さを設定します。

セーリング角度: デバイスがレイラインを計算する方法を選択できるようにします。現在オプションでは、風センサーから計測した風角度を使用してレイラインが計算されます。手動設定オプションでは、手動で入力した風上および風下に対する角度を使用してレイラインが計算されます。

風下に対する角度: 風上セーリング角度に基づいてレイラインを設定できます。

風下に対する角度: 風下セーリング角度に基づいてレイラインを設定できます。

潮流修正: 潮流に基づいてレイラインを修正します。

フィルタ時間定数: 入力した時間間隔に基づいてレイラインデータをフィルタリングします。ポートの船首方向または真風角の変化をフィルタリングするスムーズなレイラインにする場合は、大きい数を入力します。ポートの船首方向または真風角の変化を高感度で表示するレイラインにする場合は、小さい数を入力します。

キールオフセットを設定する

キールオフセットを入力して、振動子の取り付け位置の水深測定値を補正できます。これにより、必要に応じて、キールの下の水深または真の水深を表示できます。

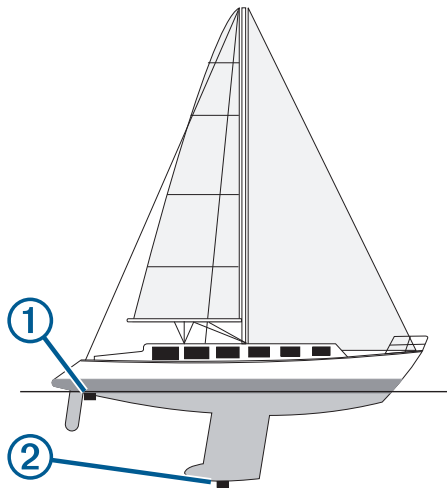
キールの下、またはポートの最も低い位置の下の水深を知りたい場合で、振動子が喫水線、またはキールの末尾よりも上の位置に取り付けられている場合、振動子の位置からポートのキールまでの距離を測定します。

真の水深を知りたい場合に振動子が喫水線の下に取り付けられている場合は、振動子の最下部から喫水線までの距離を測定します。

注：このオプションは、有効な深度データがある場合にのみ使用できます。

1 次のようにして距離を測定します。

- 振動子が喫水線 ① またはキールの末尾よりも上の位置に取り付けられている場合は、振動子の位置からポートのキールまでの距離を測定します。この値を正の数として入力します。
- 振動子がキール ② の最下部に取り付けられていて、真の水深を知りたい場合は、振動子から喫水線までの距離を測定します。この値を負の数として入力します。



2 設定 > 船舶設定 > キールオフセットを選択します。

3 振動子が喫水線に取り付けられている場合は を選択し、振動子がキールの最下部に取り付けられている場合は を選択します。

4 矢印キーを使用して、ステップ1で測定したキールオフセットを入力します。

ヨットの自動操舵

⚠ 注意

自動操舵では、舵だけが制御されます。自動操舵を使用する場合でもクルーは帆走の責任を負います。

方向保持に加えて、自動操舵を使用して風保持を維持できます。また、自動操舵を使用して、タッキングとジャイビングを行いながら舵を制御できます。

風保持

現在の風角度に相対した特定の方位を維持するように自動操舵を設定できます。風保持または風を利用したタッキングとジャイビングを行うには、自動操舵装置が、NMEA 2000 または NMEA® 0183 と互換性のある風センサーに接続されている必要があります。

風保持のタイプを設定する

風保持のタイプを有効にする前に、NMEA 2000 または NMEA 0183 風センサーを自動操舵装置に接続する必要があります。

自動操舵の高度な設定については、自動操舵装置に付属のインストールガイドを参照してください。

- 1 自動操舵画面から、MENU > オートパイロットの設定 > 風の保持タイプを選択します。
- 2 相対または真方位を選択します。

風保持を使用する

風保持のタイプを有効にする前に、NMEA 2000 または NMEA 0183 風センサーを自動操舵装置に接続する必要があります。

自動操舵がスタンバイモードのときに、風保持を選択します。

方向保持から風保持を使用する

風保持のタイプを有効にする前に、NMEA 2000 または NMEA 0183 風センサーを自動操舵装置に接続する必要があります。

方向保持を使用しているときに、MENU > 風保持の順に選択します。

自動操舵で風保持角度を調整する

風保持を使用しているときに、自動操舵で風保持角度を調整できます。

- 風保持角度を 1°単位で調整するには、◀または▶を選択します。
- 風保持角度を 10°単位で調整するには、◀または▶を選択します。

タッキングとジャイビング

方向保持と風保持を使用しているときに、タッキングとジャイビングを行うように自動操舵を設定できます。

方向保持からタッキングとジャイビングを行なう

- 1 方向保持を使用します (自動操舵をエンゲージする, 26 ページ)。
- 2 MENU を選択します。
- 3 オプションを選択します。
自動操舵により、タッキングまたはジャイビングを行ってポートが操舵されます。

風保持からタッキングとジャイビングを行なう

風保持を使用する前に、風センサーを取り付ける必要があります。

- 1 風保持を使用します (風保持を使用する, 28 ページ)。
- 2 MENU を選択します。
- 3 オプションを選択します。

自動操舵により、タッキングまたはジャイビングを行ってポートが操舵され、タッキングまたはジャイビングの状況に関する情報が画面に表示されます。

タッキングとジャイビングの遅延を設定する

タッキングとジャイビングの遅延を使用すると、操舵を開始した後、タッキングとジャイビングの操作を遅らせることができます。

- 1 自動操舵画面から、MENU > オートパイロットの設定 > セーリング設定 > タック / ジャイブ遅延の順に選択します。
- 2 遅延の長さを選択します。
- 3 必要に応じて、OKを選択します。

ジャイビング抑制機能を有効にする

注：ジャイビング抑制機能は、操舵装置またはステップステアリングを使ったジャイビングを手動で行うことを防ぎません。

ジャイビング抑制機能は、自動操舵によるジャイビングを防ぎます。

- 1 自動操舵画面から、MENU > オートパイロットの設定 > セーリング設定 > ジャイブ抑制機能の順に選択します。
- 2 有効を選択します。

ゲージとグラフ

ゲージとグラフは、エンジンと環境に関するさまざまな情報を提供します。情報を表示するには、互換性のある変換器またはセンサーをネットワークに接続する必要があります。

コンパスを表示する

コンパスを使用して、方位、船首方向、およびルートに関する情報を表示できます。

計器 > コンパスの順に選択します。

トリップゲージを表示する

トリップゲージには、現在のトリップのオドメーター、速度、時間および燃料に関する情報が表示されます。

計器 > トリップの順に選択します。

トリップゲージをリセットする

- 1 計器 > トリップの順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 現在のトリップのすべての表示をゼロに設定するには、**再設定トリップ**を選択します。
 - 最高速度表示をゼロに設定するには、**最高速度を再設定**を選択します。
 - オドメーターの表示をゼロに設定するには、**オドメーターの再設定**を選択します。
 - すべての表示をゼロにリセットするには、**全再設定**を選択します。

エンジンゲージと燃料ゲージを表示する

エンジンゲージと燃料ゲージを表示するには、エンジンおよび燃料データを感知できるネットワークに NMEA 2000 を接続する必要があります。詳細については、インストールガイドを参照してください。

計器 > エンジンの順に選択します。

ゲージに表示されるエンジンの数を選択する

最大 4 つのエンジンに関する情報を表示できます。

- 1 エンジンゲージ画面で、**MENU > 計器設定 > エンジン選択 > エンジンの数**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - エンジンの数を選択します。
 - エンジン数を自動的に検出するには**自動形成**を選択します。

ゲージに表示されるエンジンをカスタマイズする

ゲージでのエンジンの表示方法をカスタマイズする前に、エンジン数を手動で選択する必要があります(**ゲージに表示されるエンジンの数を選択する**, 29 ページ)。

- 1 エンジンゲージ画面で、**MENU > 計器設定 > エンジン選択 > エンジンの数**の順に選択します。
- 2 **第 1 エンジン**を選択します。
- 3 最初にゲージに表示するエンジンを選択します。
- 4 残りのエンジンバーに対して手順を繰り返します。

エンジンゲージのステータスアラームを有効にする

海図プロッタでのエンジンステータスアラームの表示を有効にすることができます。

エンジンゲージ画面で、**MENU > 計器設定 > 警報 状態 > オン**の順に選択します。

エンジンアラームがトリガされると、ゲージステータスアラームメッセージが表示され、アラームの種類に応じてゲージが赤になる場合があります。

一部のエンジンゲージステータスアラームを有効にする

- 1 エンジンゲージ画面で、**MENU > 計器設定 > 警報 状態 > カスタム**の順に選択します。
- 2 オンまたはオフにする 1 つ以上のエンジンゲージを選択します。

燃料アラームを設定する

燃料レベルアラームを設定する前に、互換性のある燃料フローセンサーを海図プロッタに接続する必要があります。

残りの搭載燃料の合計が指定したレベルに達したときにアラームが鳴るように設定することができます。

- 1 **設定 > 警報 > 燃料 > 総燃料オンボードの設定 > オン**の順に選択します。

- 2 アラームをトリガーする燃料の残量を入力し、**OK**を選択します。

船舶の燃料容量を設定する

- 1 **設定 > 船舶設定 > 燃料容量**の順に選択します。
- 2 燃料タンクの結合合計容量を入力します。

燃料データを実際の船舶の燃料と同期する

船舶に燃料を追加するときに、海図プロッタの燃料レベルを船舶の実際の燃料と同期できます。

- 1 計器 > エンジン > **MENU** の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 船舶のすべての燃料タンクを満タンにした後に、**全タンクを満たす**を選択します。燃料レベルが最大容量にリセットされます。
 - 燃料のフルタンクに満たない量を追加した後は、**船に燃料追加**、追加した量を入力します。
 - 船舶のタンクの合計燃料を指定するには、**総燃料オンボードの設定**を選択し、タンクの燃料の合計量を入力します。

風ゲージを表示する

風情報を表示する前に、海図プロッタに風センサーを接続する必要があります。

計器 > 風の順に選択します。

セーリング風ゲージを設定する

真風または視風の速度と角度を表示するようにセーリング風ゲージを設定できます。

- 1 風ゲージで、**MENU > セーリング風ゲージ**を選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 真風または視風の角度を表示するには、**針**を選択し、オプションを選択します。
 - 真風または視風の速度を表示するには、**風速**を選択し、オプションを選択します。

速度ソースを設定する

ゲージに表示されたり、風の計算に使用される船舶の速度データが水速または GPS 速度のどちらに基づくかを指定できます。

- 1 風ゲージで、**MENU > コンパス計器 > スピード表示**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 水速センサーからのデータに基づいて船舶の速度を計算するには、**対水速度**を選択します。
 - GPS データに基づいて船の速度を計算するには、**GPS スピード**を選択します。

風ゲージの方位ソースを設定する

風ゲージに表示される方位のソースを指定できます。磁気方向は方位センサーから受信した方位データで、GPS 方向は海図プロッタの GPS で計算されます (地表進路)。

- 1 風ゲージで、**MENU > コンパス計器 > 船首方位ソース**の順に選択します。
- 2 **GPS 方位**または**磁気**の順に選択します。

注：低速で移動している場合や、静止している場合は、磁気コンパスソースの方が GPS ソースよりも正確です。

詰め開き風ゲージをカスタマイズする

向かい風スケールと追い風スケール両方の詰め開き風ゲージの範囲を指定できます。

- 1 風ゲージで、**MENU > コンパス計器 > 設定計器タイプ > 閉じる連行計器**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - 向かい風詰め開き風ゲージが表示されるときに、そのゲージに表示される最小値と最大値を設定するには、**変更風上スケール**を選択し、角度を設定します。

- 追い風詰め開き風ゲージが表示されるときに、そのゲージに表示される最小値と最大値を設定するには、**変更 Dwnwind スケール**を選択し、角度を設定します。
- 真風または視風を表示するには、**風**を選択し、オプションを選択します。

潮汐、潮流、および天体情報

潮汐観測点情報

潮汐の高さや次の満潮と干潮の発生時期など、特定の日時の潮汐観測点に関する情報を表示できます。初期設定では、チャートプロッタに最近表示された潮汐観測点、現在の日付、および過去の時間が示されます。

ナビ情報 > 潮汐と潮流 > 潮汐の順に選択します。

潮流予報点情報

注：特定の詳細な地図を示す潮流予報点情報を利用できます。

潮流の速度や潮流のレベルなど、特定の日時の潮流予報点に関する情報を表示できます。初期設定では、海図プロッタに最近表示された潮流予報点と現在の日時の潮流情報が示されます。

ナビ情報 > 潮汐と潮流 > 潮流の順に選択します。

天体情報

日の出、日の入り、月の出、月の入り、月相、および空における太陽と月のおおよその表示位置に関する情報を表示できます。画面の中央は上空を表し、円の一番外側が水平線を表します。初期設定では、海図プロッタに現在の日時の天体情報が表示されます。

ナビ情報 > 潮汐と潮流 > スカイビューの順に選択します。

別の日付の潮汐観測点、潮流予報点、および天体情報を表示する

- 1 **ナビ情報 > 潮汐と潮流**の順に表示します。
- 2 **潮汐、潮流**または**スカイビュー**を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 別の日付の情報を表示するには、**データ変更 > 手動設定**の順に選択し、日付を入力します。
 - 今日の情報を表示するには、**データ変更 > 現在の日付を使用する**の順に選択します。
 - 指定可能な場合、表示されている日の翌日の情報を表示するには、**次の日**を選択します。
 - 指定可能な場合、表示されている日付の前の日の情報を表示するには、**前日**を選択します。

別の潮汐観測点または潮流予報点の情報を表示する

- 1 **ナビ情報 > 潮汐と潮流**の順に表示します。
- 2 **潮汐**または**潮流**を選択します。
- 3 **近隣のポイント**を選択します。
- 4 **ステーション**を選択します。

デジタル選択式通話

チャートプロッタと NMEA 0183 VHF 無線機能

チャートプロッタが NMEA 0183 VHF 無線に接続されると、これらの機能が有効になります。

- 海図プロッタは GPS 位置を無線に転送します。無線が対応している場合、GPS 位置情報は DSC 通話で送信されます。
- 海図プロッタはデジタル選択式通話 (DSC) の遭難信号および位置情報を無線から受信できます。

- 海図プロッタは、位置レポートを送信している船舶の位置を追跡できます。

DSC をオンにする

設定 > その他の船舶 > DSCの順に選択します。

DSC リスト

DSC リストは最新の DSC 通話および入力した他の DSC 連絡先のログです。DSC リストには 100 個までのエントリを追加することができます。DSC リストにはポートからの最新の通話が表示されます。同じポートから 2 回目の通話を受信すると、通話リストの 1 回目の通話が置き換えられます。

DSC リストを表示する

DSC リストを表示する前に、海図プロッタを DSC をサポートする VHF 無線に接続する必要があります。

ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

DSC 連絡先を追加する

船舶を DSC リストに追加できます。海図プロッタから DSC 連絡先に電話することができます。

- 1 **ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧 > 接点追加**の順に選択します。
- 2 船舶の海上移動業務識別コード (MMSI) を入力します。
- 3 船舶の名前を入力します。

着信遭難信号

互換性のある海図プロッタと VHF 無線を NMEA0183 を使用して接続している場合に、VHF 無線で DSC 遭難信号を受信すると海図プロッタからアラートを受け取ります。遭難信号とともに位置情報が送信された場合、その情報も使用でき、通話とともに記録されます。

■では、DSC リストで遭難信号が指定され、DSC 遭難信号の発生時にはナビゲーションチャートに船舶の位置が示されます。

遭難中の船舶にナビゲーションする

■では、DSC リストで遭難信号が指定され、DSC 遭難信号の発生時にはナビゲーションチャートに船舶の位置が示されます。

- 1 **ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧**の順に選択します。
- 2 **位置レポート通話**を選択します。
- 3 **航法開始**を選択します。
- 4 **へ行くまたはルートへ**を選択します。

位置のトラッキング

海図プロッタを NMEA 0183 を使用している VHF 無線に接続している場合、位置レポートを送信する船舶を追跡できます。

この機能は、船舶が適切な PGN データ (PGN 129808 : DSC 通話情報) を送信すると、NMEA 2000 でも使用できます。

受信したすべての位置レポート通話は DSC リストに記録されます (**DSC リスト, 30 ページ**) 。

位置レポートを表示する

- 1 **ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧**の順に選択します。
- 2 **位置レポート通話**を選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - 位置レポートの詳細に切り替えるには、**▶**を選択します。
 - 位置をマークするナビゲーションチャートに切り替えるには、**◀**を選択します。
 - 位置をマークするナビゲーションチャートに切り替えるには、**次ページ**を選択します。
 - 位置レポートの詳細を表示するには、**前ページ**を選択します。

追跡される船舶にナビゲーションする

- 1 **ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧**の順に選択します。
- 2 **位置レポート通話**を選択します。

3 航法開始を選択します。

4 へ行くまたはルートへを選択します。

追跡される船舶の位置にウェイポイントを作成する

1 ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

2 位置レポート通話を選択します。

3 ウェイポイントを作成します。を選択します。

位置レポートの情報を編集する

1 ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

2 位置レポート通話を選択します。

3 編集を選択します。

- 船舶の名前を入力するには、名前を選択します。
- 新しい記号を選択する場合は、(使用可能な場合) シンボルを選択します。
- コメントを入力するには、コメントを選択します。
- 無線で船舶の位置を追跡している場合に船舶のトレイル線を表示するには、航跡点を選択します。
- トレイル線の色を選択するには、航跡線を選択します。

位置レポート通話を削除する

1 ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

2 位置レポート通話を選択します。

3 編集 > レポートクリアの順に選択します。

チャートに船舶のトレイルを表示する

一部のチャートビューでは追跡されているすべての船舶のトレイルを表示できます。初期設定で、黒い線は船舶の経路を示し、黒い点は追跡されている船舶の以前レポートされた各位置を示し、青のフラグは船舶の最後のレポート位置を示します。

1 チャートまたは 3D チャートビューで、MENU > その他の船舶 > DSC 航跡の順に選択します。

2 追跡されている船舶をチャートに表示する時間数を選択します。

たとえば、4 時間を選択すると、追跡されているすべての船舶の 4 時間前からのすべてのトレイルポイントが表示されます。

個別の日常通話

海図プロッタを Garmin VHF 無線に接続している場合、海図プロッタインターフェイスを使用して個別の通常通話を設定できます。

個別の通常通話を海図プロッタから設定する場合は、通信する DSC チャンネルを選択できます。この要求は無線により通話とともに送信されます。

DSC チャンネルを選択する

注：DSC チャンネルの選択は、すべての周波数帯で使用できるチャンネルに制限されます。初期設定のチャンネルは 72 です。別のチャンネルを選択すると、海図プロッタでは別のチャンネルを使用して通話するまで後続の通話にそのチャンネルが使用されます。

1 ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

2 通話する船舶またはステーションを選択します。

3 無線でコール > チャンネルの順に選択します。

4 使用可能なチャンネルを選択します。

個別の日常通話を行う

注：チャートプロッタから通話を開始するときに、無線に MMSI 番号がプログラムされていない場合、無線は通話情報を受信しません。

1 ナビ情報 > その他の船舶 > DSC 一覧の順に選択します。

2 通話する船舶またはステーションを選択します。

3 無線でコールを選択します。

4 必要に応じて、チャンネルを選択し、新しいチャンネルを選択します。

5 送信を選択します。

チャートプロッタは、通話に関する情報を無線に送信します。

6 Garmin VHF 無線で、通話を完了します。

AIS ターゲットに個別の日常通話を行う

1 チャートまたは 3D チャートビューで、AIS ターゲットを選択します。

2 AIS 船 > 無線でコールの順に選択します。

3 必要に応じて、チャンネルを選択し、新しいチャンネルを選択します。

4 送信を選択します。

チャートプロッタは、通話に関する情報を無線に送信します。

5 お使いの Garmin VHF 無線で通話を行います。

メディアプレイヤー

注：メディアプレイヤー機能は、すべての海図プロッタモデルと互換性があるわけではありません。

注：接続されているメディアプレイヤーによっては使用できない機能もあります。

対応ステレオを NMEA 2000 ネットワークに接続している場合は、海図プロッタを使用してステレオを制御できます。海図プロッタは、メディアプレイヤーを最初に接続したときに自動的に検出します。

メディアはメディアプレイヤーに接続されているソースおよび NMEA 2000 ネットワークに接続されているソースに接続できます。

メディアプレイヤーを開く

メディアプレイヤーを開く前に、互換性のあるデバイスを海図プロッタに接続する必要があります。

メディアを選択します。

アイコン

注：これらのアイコンがないデバイスもあります。

アイコン	説明
★	チャンネルをプリセットとして保存または削除する
🔄	全曲を繰り返す
🔄 ¹	1 曲を繰り返す
⏮	ステーションをスキャンする
⏮⏭	ステーションをスキャンするが、曲をスキップする
🔄	シャッフルする

メディアソースを選択する

複数のメディアデバイスを NMEA 2000 ネットワークなどのネットワークに接続している場合、海図プロッタから制御するメディアソースを選択できます。

注：デバイスに接続されているソースからのみメディアを再生できます。

注：メディアソースによっては使用できない機能もあります。

1 メディア画面で、MENU > ソースを選択します。

注：複数のメディアソースをサポートするデバイスのみソースメニューが表示されます。

2 ソースを選択します。

音楽を再生する

音楽を参照する

1 メディア画面で、参照または MENU > 参照を選択します。

2 **SELECT** を選択するか、オプションを選択します。

アルファベット検索を有効にする

アルファベット検索機能を有効にして、大きなリストで曲またはアルバムを検索できます。

メディア画面で、**MENU** > **インストール** > **Alpha 検索**の順に選択します。

1 曲の繰り返しを設定する

- 1 曲の再生中に、**MENU** > **繰り返し**の順に選択します。
- 2 必要に応じて、**シングル**を選択します。

全曲の繰り返しを設定する

メディア画面で、**MENU** > **繰り返し** > **全部**の順に選択します。

曲のシャッフルを設定する

- 1 メディア画面から、**MENU** > **シャッフル**の順に選択します。
- 2 必要に応じて、オプションを選択します。

音量を調整する

ゾーンを有効または無効にする

船舶のスピーカーをゾーンに配線した場合は、必要なゾーンを有効にし、使用していないゾーンを無効にすることができます。

- 1 メディア画面から、**MENU** > **オーディオレベル** > **ゾーンの有効化 / 無効化**の順に選択します。
- 2 ゾーンを選択します。

メディアのボリュームをミュートする

- 1 メディア画面で  を選択します。
- 2 必要に応じて、**SELECT** を選択します。

VHF Radio

注：これらの機能は、VHF レシーバーを搭載した一部のステレオで使用できます。

VHF チャンネルのスキャン

VHF チャンネルをスキャンする前に、ソースを VHF に設定する必要があります。

プリセットとして保存されている VHF チャンネルのアクティビティを監視し、アクティブなチャンネルに自動的に切り替えることができます。

VHF メディア画面から、**MENU** > **スキャン**の順に選択します。

VHF スケルチの調整

注：この機能を使用するには、お使いのメディアプレイヤーが VHF ラジオに対応している必要があります。

- 1 VHF ソースページから、**MENU** > **スケルチ**の順に選択します。
- 2 スライダバーを使用して、VHF スケルチを調整します。

ラジオ

AM または FM ラジオを聞くには、適切な航海用 AM/FM アンテナをステレオに正しく接続し、放送局の受信範囲内にいる必要があります。AM/FM アンテナの接続方法については、ステレオ設置ガイドを参照してください。

DAB 放送局を聞くには、適切な機器が必要です (**DAB の再生**, 32 ページ)。DAB アダプタとアンテナの接続手順については、アダプタとアンテナに付属しているインストールガイドを参照してください。

チューナーの地域を設定する

- 1 メディア画面から、**MENU** > **インストール** > **チューナーの地域**の順に選択します。
- 2 オプションを選択します。

ラジオ局の変更

- 1 メディア画面から、FM などの適切なソースを選択します。

2 **◀**または**▶**を選択し、放送局にチューニングを合わせます。

チューニングモードを変更する

FM ラジオや AM ラジオなど一部のメディアタイプについて、局の選択方法を変更できます。

注：一部のチューニングモードは、メディアソースによっては使用できません。

- 1 メディア画面から、**MENU** > **チューニングモード**の順に選択します。
- 2 オプションを選択します。
- 3 必要に応じて、**SELECT** を選択します。

プリセット

お気に入りの AM 放送局および FM 放送局をプリセットとして保存して、簡単にアクセスできるようにすることができます。

オプションの DAB アンテナが接続されている場合は、お気に入りの DAB 放送局を保存できます。

放送局をプリセットとして保存する

- 1 該当するメディア画面から、放送局にチューニングを合わせ、プリセットとして保存します。
- 2 **プリセット** > **現在のチャンネルを追加**の順に選択します。

プリセットの削除

- 1 該当するメディア画面から、**プリセット**を選択します。
- 2 リストからプリセットを選択します。
- 3 **現在のチャンネルを削除**を選択します。

DAB の再生

互換性のあるステレオに FUSION® MS-DAB100A など、互換性のあるデジタル音声放送 (DAB) モジュールとアンテナを接続すると、DAB 放送局にチューニングを合わせて再生することができます。

DAB ソースを使用するには、DAB が利用可能な地域内で、チューナー地域を選択する必要があります (**DAB チューナーの地域を設定する**, 32 ページ)。

DAB チューナーの地域を設定する

DAB 放送局を正しく受信するには、所在している地域を選択する必要があります。

- 1 メディア画面から、**MENU** > **インストール** > **チューナーの地域**の順に選択します。
- 2 所在している地域を選択します。

DAB 放送局のスキャン

DAB 放送局をスキャンするには、互換性のある DAB モジュールとアンテナ (別売) をステレオに接続する必要があります。DAB 信号は一部の国でのみ放送されているため、チューナーの地域を DAB 信号が放送されている場所に設定する必要もあります。

- 1 **DAB ソース**を選択します。
- 2 **スキャン**を選択して、利用できる DAB 放送局をスキャンします。

スキャンが完了すると、検出された最初のアンサンプルの 1 つ目の放送局の再生が開始されます。

注：最初のスキャンの完了後に、再度スキャンを選択して DAB 放送局をスキャンできます。再スキャンが完了すると、再スキャンの開始時に聴いていたアンサンプルの最初の放送局の再生が開始されます。

DAB 放送局の変更

- 1 **DAB ソース**を選択します。
- 2 必要に応じて、**スキャン**を選択して、現地の DAB 放送局をスキャンします。
- 3 **◀**または**▶**を選択して放送局を変更します。

現在のアンサンプルの最後に到達したら、次のアンサンプルで利用できる 1 つ目の放送局に自動的に変更されます。

DAB 放送局をリストから選択する

- 1 DAB メディア画面から、**参照** > **放送局**の順に選択します。
- 2 リストから放送局を選択します。

DAB 放送局をカテゴリから選択する

- 1 DAB メディア画面から、**参照** > **カテゴリ**の順に選択します。
- 2 リストからカテゴリを選択します。
- 3 リストから放送局を選択します。

DAB プリセット

お気に入りの DAB 放送局をプリセットとして保存して、簡単にアクセスできるようにすることができます。

DAB 放送局のプリセットは 15 件まで保存できます。

DAB 放送局をプリセットとして保存する

- 1 該当する DAB メディア画面から、放送局にチューニングを合わせ、プリセットとして保存します。
- 2 **参照** > **プリセット** > **現在値の保存**の順に選択します。

リストからの DAB プリセットの選択

- 1 該当する DAB メディア画面から、**参照** > **プリセット** > **プリセットの表示**の順に選択します。
- 2 リストからプリセットを選択します。

DAB プリセットの削除

- 1 DAB メディア画面から、**参照** > **プリセット**の順に選択します。
- 2 次の中からオプションを選択します。
 - プリセットを個別に削除するには、**プリセットを削除**を選択して、そのプリセットを選択します。
 - すべてのプリセットを削除するには、**すべてのプリセットを削除**を選択します。

SiriusXM®衛星ラジオ

FUSION-Link™対応ステレオと SiriusXM 接続チューナーが取り付けられ、海図プロッタに接続されている場合、サブスクリプションに応じて、SiriusXM 衛星ラジオにアクセスできます。

SiriusXM ラジオ ID の確認

SiriusXM サブスクリプションを有効化する前に、SiriusXM 接続チューナーのラジオ ID を用意する必要があります。

SiriusXM ラジオ ID は、SiriusXM 接続チューナーの背面がそのパッケージの背面で、または海図プロッタをチャンネル 0 にチューニングすることで確認できます。

- 1 **メディア** > **ソース** > **SiriusXM** の順に選択します。
- 2 チャンネル 0 にチューニングします。

SiriusXM ラジオ ID には、I、O、S、F の文字は含まれません。

SiriusXM サブスクリプションの有効化

- 1 選択した SiriusXM ソースで、チャンネル 1 にチューニングします。

プレビューチャンネルを聴取できる必要があります。聴取できない場合は、SiriusXM 接続チューナーやアンテナの設置および接続を確認し、もう一度試してください。

- 2 チャンネル 0 にチューニングして、ラジオ ID を確認します。
- 3 米国で購読するには、SiriusXM リスナーサポートに電話 ((866) 635-2349) で問い合わせるか、www.siriusxm.com/activatenow にアクセスします。カナダで購読するには、SiriusXM に電話 ((877) 438-9677) で問い合わせるか、www.siriusxm.ca/activatexm にアクセスします。
- 4 ラジオ ID を入力します。

有効化処理には通常 10 ~ 15 分かかりますが、最大で 1 時間かかることもあります。SiriusXM 接続チューナーで有効化メッセージを受信するには、チューナーの電源をオンにし、SiriusXM 信号を受信する必要があります。

- 5 1 時間以内にサービスが有効化されない場合は、<http://care.siriusxm.com/refresh> にアクセスするか、SiriusXM に電話 (1-855-MYREFRESH (697-3373)) で問い合わせてください。

チャンネルガイドのカスタマイズ

SiriusXM ラジオチャンネルは、カテゴリに分類されています。チャンネルガイドに表示されるチャンネルのカテゴリを選択できます。

次の中からオプションを選択します。

- メディアデバイスが FUSION-Link 対応ステレオの場合は、**メディア** > **参照** > **チャンネル**の順に選択します。
- メディアデバイスが GXM™アンテナの場合は、**メディア** > **MENU** > **カテゴリ**の順に選択します。

プリセットリストへの SiriusXM チャンネルの保存

お気に入りのチャンネルをプリセットリストに保存できます。

- 1 **メディア**を選択します。
- 2 プリセットとして保存するチャンネルを選択します。
- 3 次の中からオプションを選択します。
 - メディアデバイスが FUSION-Link 対応ステレオの場合は、**参照** > **プリセット**の順に選択します。
 - メディアデバイスが GXM アンテナの場合は、**MENU** > **プリセット** > **現在のチャンネルを追加**の順に選択します。

SiriusXM ペアレンタルコントロールのロック解除

- 1 メディア画面から、**参照** > **ペアレンタル** > **ロック解除**の順に選択します。
- 2 パスコードを入力します。

初期設定のパスコードは 0000 です。

SiriusXM ラジオチャンネルに対するペアレンタルコントロールの設定



ペアレンタルコントロールを設定する前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

ペアレンタルコントロール機能を使用すると、成人向けコンテンツを含むチャンネルなど、特定の SiriusXM チャンネルへのアクセスを制限できます。ペアレンタルコントロール機能が有効になっている場合、ロックされたチャンネルにチューニングする際にパスコードの入力を求められます。

参照 > **ペアレンタル** > **ロック / ロック解除**の順に選択します。

チャンネルのリストが表示されます。チェックマークはロックされたチャンネルを示します。

注：ペアレンタルコントロールを設定すると、チャンネルの表示が次のように変化します。

-  はロックされたチャンネルを示します。
-  はロックされていないチャンネルを示します。

SiriusXM ラジオのペアレンタルパスコードの変更

パスコードを変更する前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

- 1 メディア画面から、**参照** > **ペアレンタル** > **PIN の変更**の順に選択します。
- 2 パスコードを入力し、**OK**を選択します。
- 3 新しいパスコードを入力します。
- 4 新しいパスコードを確認します。

ペアレンタルコントロールの初期設定値の復元

この手順により、入力したすべての設定情報が削除されます。ペアレンタルコントロール設定を初期設定値に戻すと、パスコード値は 0000 にリセットされます。

- 1 メディアメニューから、**インストール** > **ファクトリーリセット**の順に選択します。
- 2 **はい**を選択します。

SiriusXM ラジオのロックされたすべてのチャンネルのクリア
ロックされたすべてのチャンネルをクリアする前に、ペアレンタルコントロールのロックを解除する必要があります。

- 1 メディア画面から、**参照 > ペアレンタル > ロック状態を全解除**の順に選択します。
- 2 パスコードを入力します。

デバイス名の設定

- 1 メディア画面から、**MENU > インストール > デバイス名を設定**の順に選択します。
- 2 デバイス名を入力します。
- 3 **SELECT** または **OK** を選択します。

メディアプレイヤーソフトウェアの更新

接続した互換性のあるステレオとアクセサリーのソフトウェアを更新できます。

- 1 www.fusionentertainment.com/marine にアクセスし、ソフトウェア更新を USB フラッシュドライブにダウンロードします。
ソフトウェア更新と指示はデバイス製品ページにあります。
- 2 USB フラッシュドライブをステレオの USB ポートに挿入します。
- 3 海図プロッタメディア画面で、**MENU > インストール > ソフトウェア更新**を選択します。
- 4 更新するアイテムを選択します。

デバイス設定

海図プロッタの電源を自動的にオンにする

電源が投入されたときに自動的にオンになるように海図プロッタを設定できます。それ以外の場合は、**⏻** を押して海図プロッタをオンにする必要があります。

設定 > システム > 自動起動の順に選択します。

注：自動起動がオンの場合に、**⏻** を使用して海図プロッタをオフにし、2 分以内に電源を停止して再投入するときは、**⏻** を押さないと海図プロッタが再起動されないことがあります。

システム設定

設定 > システムの順に選択します。

表示: バックライトの輝度とカラースキームを調整します。

発音音: アラームおよび選択時に聞こえる音をオン/オフします。

GPS: GPS 衛星の設定と修正に関する情報を提供します。

自動起動: 電源への接続時に、デバイスの電源を自動的にオンにします (**海図プロッタの電源を自動的にオンにする**, 34 ページ)。

言語: 画面に表示されるテキストの言語を設定します。

速度ソース: 実際の風速または燃費を計算するために使用される速度データのソースを設定します。速度は航行速度センサーから読み取った速度で、GPS 速度は GPS の位置から計算されます。

システム情報: デバイスとソフトウェアのバージョンに関する情報を提供します。

シミュレータ: シミュレーターをオンにして、速度とシミュレーションした場所を設定できます。

ディスプレイ設定

モデルによっては使用できないオプションもあります。

設定 > システム > 表示の順に選択します。

バックライト: バックライトレベルを設定します。

カラーモード: デバイスが昼または夜の色を表示するように設定します。

キャプチャ: 画面の画像を保存できます。

GPS 設定

設定 > システム > GPS を選択します。

スカイビュー: 上空の GPS 衛星の相対的な位置を示します。

WAAS/EGNOS: WAAS (北アメリカ) または EGNOS (ヨーロッパ) をオンまたはオフにすると、より正確な GPS 位置情報を提供できます。WAAS または EGNOS を使用すると、デバイスが衛星を捕捉する時間が長くなる場合があります。

速度フィルタ: 短時間の船舶の平均速度を算出し滑らかな速度値を提供します。

ソース: GPS に適したソースを選択することができます。

イベントログの表示

イベントログには、システムイベントのリストが表示されます。

設定 > システム > システム情報 > イベントログの順に選択します。

システムソフトウェア情報の表示

ソフトウェアバージョン、ベースマップバージョン、すべての補足地図情報 (該当する場合)、オプションの Garmin レーダーのソフトウェアバージョン (該当する場合)、およびユニット ID 番号を表示できます。この情報は、システムソフトウェアを更新する場合や、追加の地図データ情報を購入する場合に必要となることがあります。

ソフトウェアバージョン、ベースマップバージョン、すべての補足地図情報 (該当する場合)、およびユニット ID 番号を表示できます。この情報は、システムソフトウェアを更新する場合や、追加の地図データ情報を購入する場合に必要となることがあります。

設定 > システム > システム情報 > ソフトウェア情報の順に選択します。

マイベッセルの設定

注：一部の設定およびオプションには、追加の海図やハードウェアが必要で

設定 > 船舶設定の順に選択します。

キールオフセット: キールの深さについて測定値を補正して、振動子の位置からではなくキールの底部から深さを測定できるようにします (**キールオフセットを設定する**, 27 ページ)。

水速計算: 速度感知変換器またはセンサーを校正します (**航行速度デバイスの校正**, 35 ページ)。

燃料容量: 船舶にあるすべての燃料タンクの総燃料容量を設定します (**船舶の燃料容量を設定する**, 29 ページ)。

船舶タイプ: ポートのタイプに応じて特定の海図プロッタ機能を有効にします。

全タンクを満たす: タンクレベルを満タンに設定します (**燃料データを実際の船舶の燃料と同期する**, 29 ページ)。

船に燃料追加: タンクを満タンにしなかった場合に、タンクに追加した燃料の量を入力できます (**燃料データを実際の船舶の燃料と同期する**, 29 ページ)。

総燃料オンボードの設定: 船舶のすべての燃料タンクを合算した燃料の合計量を設定します (**燃料データを実際の船舶の燃料と同期する**, 29 ページ)。

計器 限度 設定: 各種ゲージの上限と下限を設定します (**エンジンゲージと燃料ゲージの制限をカスタマイズする**, 35 ページ)。

キールオフセットを設定する

キールオフセットを入力して、振動子の取り付け位置の水深測定値を補正できます。これにより、必要に応じて、キールの下の水深または真の水深を表示できます。

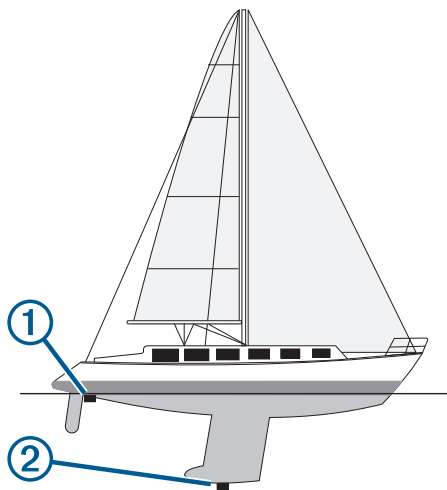
キールの下、またはボートの最も低い位置の下の水深を知りたい場合で、振動子が喫水線、またはキールの末尾よりも上の位置に取り付けられている場合、振動子の位置からボートのキールまでの距離を測定します。

真の水深を知りたい場合に振動子が喫水線の下に取り付けられている場合は、振動子の最下部から喫水線までの距離を測定します。

注：このオプションは、有効な深度データがある場合にのみ使用できます。

1 次のようにして距離を測定します。

- 振動子が喫水線 ① またはキールの末尾よりも上の位置に取り付けられている場合は、振動子の位置からボートのキールまでの距離を測定します。この値を正の数として入力します。
- 振動子がキール ② の最下部に取り付けられていて、真の水深を知りたい場合は、振動子から喫水線までの距離を測定します。この値を負の数として入力します。



2 設定 > 船舶設定 > キールオフセットを選択します。

3 振動子が喫水線に取り付けられている場合は を選択し、振動子がキールの最下部に取り付けられている場合は を選択します。

4 矢印キーを使用して、ステップ 1 で測定したキールオフセットを入力します。

水温オフセットの設定

水温オフセットを設定するには、NMEA 0183 水温センサーまたは水温を測定するための温度対応変換器が必要です。

温度オフセットによって、温度センサーの温度測定値を補正します。

1 海図プロッタに接続されている温度センサーまたは温度対応変換器を使用して、水温を測定します。

2 正確であるとわかっている別の温度センサーまたは温度計を使用して、水温を測定します。

3 手順 2 で測定した水温から手順 1 で測定した水温を減算します。

この値が温度オフセットです。海図プロッタに接続されているセンサーによって測定された水温が実際の温度よりも低い場合は、手順 5 でこの値を正の数として入力します。海図プロッタに接続されているセンサーによって測定された水温が実際の温度よりも高い場合は、手順 5 でこの値を負の数として入力します。

4 設定 > 船舶設定 > 温度オフセットの順に選択します。

5 手順 3 で算出された温度オフセットを入力します。

航行速度デバイスの校正

速度感知変換器が海図プロッタに接続されている場合は、その速度感知デバイスを校正して、海図プロッタで表示される航行速度データの精度を向上させることができます。

1 設定 > 船舶設定 > 水速計算の順に選択します。

2 画面に表示される指示に従います。

ボートの移動速度が不十分な場合や、速度センサーで速度が記録されていない場合、メッセージが表示されます。

3 OK を選択し、ボートの速度を安全に上げます。

4 メッセージが再度表示される場合は、ボートを停止し、速度センサーの回転板が動かなくなっていないか確認します。

5 回転板が問題なく回転する場合は、ケーブル接続を確認します。

6 メッセージが引き続き表示される場合は、Garmin 製品サポートまでお問い合わせください。

船舶の燃料容量を設定する

1 設定 > 船舶設定 > 燃料容量の順に選択します。

2 燃料タンクの結合合計容量を入力します。

燃料データを実際の船舶の燃料と同期する

船舶に燃料を追加するときに、海図プロッタの燃料レベルを船舶の実際の燃料と同期できます。

1 計器 > エンジン > MENU の順に選択します。

2 次の中からオプションを選択します。

- 船舶のすべての燃料タンクを満タンにした後に、**全タンクを満たす**を選択します。燃料レベルが最大容量にリセットされます。

- 燃料のフルタンクに満たない量を追加した後は、**船に燃料追加**、追加した量を入力します。

- 船舶のタンクの合計燃料を指定するには、**総燃料オンボードの設定**を選択し、タンクの燃料の合計量を入力します。

エンジンゲージと燃料ゲージの制限をカスタマイズする

ゲージの上限と下限およびゲージの望ましい標準動作の範囲を設定できます。

注：一部のゲージで、使用できないオプションがある場合があります。

1 該当するゲージ画面で、MENU > 計器設定 > 計器 限度 設定の順に選択します。

2 カスタマイズ対象のゲージを選択します。

3 計器の制限 > カスタム の順に選択します。

4 次の中からオプションを選択します。

- 標準動作範囲の最小値を設定するには、**最小の評価を受けています**。を選択します。

- 標準動作範囲の最大値を設定するには、**最大の評価を受けています**。を選択します。

- ゲージの下限を最小定格よりも低く設定するには、**最小スケール**。を選択します。

- ゲージの上限を最大定格よりも高く設定するには、**最大スケール**。を選択します。

5 制限値を選択します。

6 追加のゲージ制限を設定するには手順と 4 と 5 を繰り返します。

通信設定

注：一部の設定およびオプションには、追加の海図やハードウェアが必要です。

設定 > 通信 の順に選択します。

シリアルポート：海図プロッタを外部 NMEA デバイス、コンピュータ、またはその他の Garmin デバイスに接続するときに使用するシリアルポートの入力 / 出力形式を設定します。

NMEA 0183 の設定：海図プロッタが送信する NMEA0183 センテンス、NMEA 出力で送信される小数点以下の桁数、ウェイポイントの識別方法を設定します ([NMEA 0183 設定, 36 ページ](#))。

NMEA2000 の設定：NMEA 2000 ネットワーク上のデバイスを表示およびラベル付けができます ([NMEA 2000 設定, 36 ページ](#))。

マリンネットワーク: 地図、ソーナー、またはレーダーを共有しているデバイスを表示できます。すべての海図プロッタモデルで利用できるわけではありません。

注: データをサポートするモデルのネットワーク化されたデータのみを表示できます。たとえば、レーダーをサポートしていないモデルのネットワーク化されたレーダーを表示することはできません。

Wi-Fi ネットワーク: Wi-Fi ネットワークを設定できます ([Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定, 36 ページ](#))。

NMEA 0183

チャートプロッタは、NMEA 0183 標準をサポートしています。この標準は、VHF 無線、NMEA 計器類、自動操舵、風センサー、ヘディングセンサーなど、さまざまな NMEA 0183 デバイスを接続するために使用されます。

チャートプロッタをオプションの NMEA 0183 デバイスに接続するには、チャートプロッタの取り付け手順を参照してください。

チャートプロッタの承認済み NMEA 0183 センテンスは、GPAPB、GPBOD、GPBWC、GPGGA、GPGLL、GPGSA、GPGSV、GPRMB、GPRMC、GPRTE、GPVTG、GPWPL、GPXTE です。また Garmin 固有のセンテンスは PGRME、PGRMM、および PGRMZ です。

またこのチャートプロッタは、DPT (深度)、DBT、MTW (水温)、VHW (水温、速度、および船首方向) センテンスとともに、WPL センテンス、DSC、およびソナー NMEA 0183 入力もサポートしています。

NMEA 0183 設定

設定 > 通信 > NMEA 0183 の設定の順に選択します。

魚探: 音響器の NMEA0183 出力センテンスを有効にします (該当する場合)。

ルート: ルートの NMEA0183 出力センテンスを有効にします。

システム: システム情報の NMEA0183 出力センテンスを有効にします。

ガーミン: Garmin 専用のセンテンスの NMEA 0183 出力センテンスを有効にします。

POSN プレシジョン: NMEA 出力の伝送における小数点以下の桁数を調節します。

ウェイポイントの ID: ナビゲーション時に NMEA 0183 によってウェイポイントの名前または番号を伝送するようにデバイスを設定します。番号を使用すると、以前の NMEA 0183 自動操舵に関する互換性の問題が解決することがあります。

診断: NMEA 0183 の診断情報を表示します。

既定値: NMEA 0183 設定を工場出荷時の初期設定に戻します。

NMEA 2000 設定

設定 > 通信 > NMEA2000 の設定の順に選択します。

機器リスト: ネットワークに接続されているデバイスを表示します。

ラベル機器: 利用可能な接続デバイスのラベルを変更します。

ネットワーク上のデバイスとセンサーの命名

Garmin Marine Network および NMEA 2000 ネットワークに接続されているデバイスとセンサーに名前を付けることができます。

- 1 **設定 > 通信**の順に選択します。
- 2 **マリンネットワーク**または **NMEA2000 の設定 > 機器リスト**の順に選択します。
- 3 左側のリストからデバイスを選択します。
- 4 **名前の変更**を選択します。
- 5 名前を入力し、OK を選択します。

Wi-Fi ネットワーク

Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定

海図プロッタでは、ワイヤレスデバイスを接続できる Wi-Fi ネットワークを作成できます。ワイヤレスネットワーク設定に初め

てアクセスする場合は、ネットワークを設定するよう求めるメッセージが表示されます。

- 1 **設定 > 通信 > Wi-Fi ネットワーク > Wi-Fi > オン > OK**の順に選択します。
- 2 必要に応じて、このワイヤレスネットワークの名前を入力します。
- 3 パスワードを入力します。
このパスワードは、ワイヤレスデバイスからワイヤレスネットワークにアクセスする場合に必要となります。パスワードは大文字と小文字が区別されます。

チャートプロッタへのワイヤレスデバイスの接続

ワイヤレスデバイスをチャートプロッタワイヤレスネットワークに接続する前に、チャートプロッタワイヤレスネットワークを設定する必要があります ([Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定, 36 ページ](#))。

複数のワイヤレスデバイスをチャートプロッタプロッタに接続してデータを共有することができます。

- 1 ワイヤレスデバイスから、Wi-Fi 技術を有効にし、ワイヤレスネットワークを検索します。
- 2 チャートプロッタワイヤレスネットワークの名前を選択します ([Wi-Fi ワイヤレスネットワークの設定, 36 ページ](#))。
- 3 チャートプロッタのパスワードを入力します。

ワイヤレスチャンネルの変更

デバイスの検出またはデバイスへの接続で問題が発生する場合や、干渉が発生する場合は、ワイヤレスチャンネルを変更できます。

- 1 **設定 > 通信 > Wi-Fi ネットワーク > 高等設定 > チャンネル**の順に選択します。
- 2 新しいチャンネルを入力します。

このネットワークに接続されているデバイスのワイヤレスチャンネルを変更する必要はありません。

アラートの設定

ナビゲーションアラート

設定 > 警報 > 航法の順に選択します。

到着: 方向転換または目的地まで指定した距離または時間になったときにアラートを鳴らすよう設定します。

アンカー移動: 錨泊時に指定した偏流距離を超えたときにアラートを鳴らすよう設定します。

経路離脱: 指定した距離だけコースから外れたときにアラートを鳴らすよう設定します。

システムアラート

アラーム時刻: アラームクロックを設定します。

機器電圧: バッテリーが指定した低電圧になったときにアラームを鳴らすよう設定します。

GPS 精度: GPS 位置精度がユーザー定義の値の範囲外になったときにアラームを鳴らすよう設定します。

燃料アラームを設定する

燃料レベルアラームを設定する前に、互換性のある燃料フローセンサーを海図プロッタに接続する必要があります。

残りの搭載燃料の合計が指定したレベルに達したときにアラームが鳴るように設定することができます。

- 1 **設定 > 警報 > 燃料 > 総燃料オンボードの設定 > オン**の順に選択します。
- 2 アラームをトリガーする燃料の残量を入力し、OK を選択します。

単位設定

設定 > 単位の順に選択します。

システムユニット: デバイスの単位形式を設定します。

北基準分散: 現在の場所の磁気偏角、つまり磁北と真北のなす角度を設定します。

北方位: 方向情報の計算に使用する方向の基準を設定します。真方位を選択すると、地理的な北が北の基準として設定されます。グリッドを選択すると、グリッド北が北の基準 (000°) として設定されます。磁気を選択すると、磁北が北の基準として設定されます。

位置フォーマット: 指定された場所の測定値を表示する際の位置フォーマットを設定します。別の位置フォーマットを指定する地図や海図を使用していない限り、この設定は変更しないでください。

地図データム: 地図の構築に使用する座標系を設定します。別の地図の基準面を指定する地図や海図を使用していない限り、この設定は変更しないでください。

気圧測定間隔: 気圧傾向の計算に使用する基準時を設定します。この傾向は気圧計フィールドに示されます。

時刻の形式: 時間表示を 12 時間、24 時間、または UTC に設定します。

タイムゾーン: タイムゾーンを設定します。または GPS 位置に基づいて自動的に選択できます。

ナビゲーション設定

注：一部の設定およびオプションには、追加の海図やハードウェアが必要です。

設定 > 航法の順に選択します。

ルートラベル: 地図上でルートの方向転換と共に表示されるラベルのタイプを設定します。

自動ガイド: 一部のプレミアム地図を使用しているときに、自動ガイド経路の計算で海図プロッタが使用するパラメータを設定します。

旋廻遷移有効: 方向転換トランジションを時間または距離に基づいて計算するように設定します。

旋廻遷移時間: 時間設定で旋廻遷移有効を選択したときに、次の区間としてトランジションする方向転換までの分数を設定します。頻繁に何回も方向転換したり、高速で航行したりするルートや自動ガイド経路をナビゲーションしているときは、この値を上げて自動操舵の精度を向上することができます。まっすぐなルートや低速の場合は、この値を減らすと、自動操舵の精度を向上させることができます。

旋廻遷移距離: 距離設定で旋廻遷移有効を選択したときに、次の区間としてトランジションする方向転換までの距離を設定します。頻繁に何回も方向転換したり、高速で航行したりするルートや自動ガイドをナビゲーションしているときは、この値を上げて自動操舵の精度を向上することができます。まっすぐなルートや低速の場合は、この値を減らすと、自動操舵の精度を向上させることができます。

ルートスタート: ルートナビゲーションの始点を選択します。

他の船舶設定

互換性のあるチャートプロッタが AIS デバイスまたは VHF ラジオに接続されている場合、チャートプロッタで他の船舶を表示する方法を設定できます。

設定 > その他の船舶の順に選択します。

AIS: AIS 信号受信を有効または無効にします。

DSC: デジタル選択式通話 (DSC) を有効または無効にします。

衝突アラーム: 衝突アラーム (安全圏衝突アラームを設定する, 8 ページおよび AIS 送信テストアラートを有効にする, 8 ページ) を設定します。

海図プロッタの工場出荷時の初期設定の復元

注：この手順により、入力したすべての設定情報が削除されます。

設定 > システム > システム情報 > ファクトリー設定の順に選択します。

ユーザーデータの共有と管理を行う

メモリーカードを使用してユーザーデータを共有および管理できます。デバイスにメモリーカードが取り付けられている必要があります。このデバイスは、FAT32 形式でフォーマットされた最大 32 GB のメモリーカードをサポートしています。

電源ケーブルの青色と茶色のワイヤを使用するか、ユーザーデータ共有ケーブル (Garmin デバイスに接続してユーザーデータを共有する, 37 ページ) を使用して、2 台の互換性のあるデバイスが接続されている場合、データを共有できます。

Garmin デバイスに接続してユーザーデータを共有する

注：この機能は、ECHOMAP Plus 70/90 デバイスでは使用できません。これらのデバイスの青色と茶色のワイヤは、NMEA 0183 デバイスにのみ接続できます。

ECHOMAP Plus 40/60 デバイスは、互換性のある Garmin デバイスに接続して、ユーザーデータ (ウェイポイントなど) を共有できます。これらのデバイスが近距離で取り付けられている場合は、青色と茶色のワイヤを接続できます。これらのデバイスが近距離で取り付けられておらず、ワイヤが届かない場合は、ユーザーデータ共有ケーブル (010-12234-06) を使用して、デバイスを接続できます。

1 両方のデバイスが同じアースに接続されていることを確認してください。

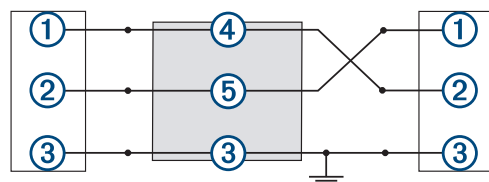
2 次の手順を実行します。

- デバイスが近距離で取り付けられている場合は、1 台目のデバイスからの青色のワイヤを 2 台目のデバイスの茶色のワイヤに接続し、1 台目のデバイスからの茶色のワイヤを 2 台目のデバイスの青色のワイヤに接続します。
- これらのデバイスが近距離で取り付けられていない場合は、ユーザーデータ共有ケーブル (010-12234-06) を入手し、ケーブル (ユーザーデータ共有ケーブルの配線図, 37 ページ) に付属している取扱説明書に従って、デバイスを接続します。

3 両方のデバイスで、ナビ情報 > データの管理 > ユーザーデータ共有の順に選択します。

接続されたデバイス間でユーザーデータが共有されます。ユーザーデータクリアーを選択した場合、データは接続された両方のデバイスから削除されます。

ユーザーデータ共有ケーブルの配線図



アイテム	ケーブルの機能	ケーブルの色
①	データ	青
②	データ	茶
③	アース	黒
④	データ	通知
⑤	データ	白

サードパーティのウェイポイントおよびルートに対するファイルタイプの選択

サードパーティ製デバイスとの間でウェイポイントやルートをインポートおよびエクスポートできます。

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 ナビ情報 > ナビ情報 > データ転送 > ファイル種類の順に選択します。
- 3 GPX を選択します。

Garmin デバイスでデータを再度転送するには、ADM ファイルタイプを選択します。

メモリーカードからのデータのコピー

メモリーカードを使用してユーザーデータを別のデバイスから転送できます。ユーザーデータには、ウェイポイント、ルート、Auto Guidance 経路、トラック、および境界が含まれます。

注：拡張子が「.adm」の境界ファイルのみがサポートされています。

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 ナビ情報 > データの管理 > データ転送の順に選択します。
- 3 必要に応じて、データをコピーするメモリーカードを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - メモリーカードからチャートプロッタにデータを転送し、既存のユーザーデータと統合するには、**カードから内蔵データに追加統合**を選択します。
 - メモリーカードからチャートプロッタにデータを転送し、既存のユーザーデータを上書きするには、**カードから内蔵データを書換**を選択します。
- 5 ファイル名を選択します。

メモリーカードへのユーザーデータのコピー

ユーザーデータをメモリーカードに保存して、別のデバイスに転送できます。ユーザーデータには、ウェイポイント、ルート、Auto Guidance 経路、トラック、および境界が含まれます。

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 ナビ情報 > データの管理 > データ転送 > カードに保存するの順に選択します。
- 3 必要に応じて、データの複製先にするメモリーカードを選択します。
- 4 次の中からオプションを選択します。
 - 新しいファイルを作成するには、**新ファイル追加**を選択し、名前を入力します。
 - 既存のファイルに情報を追加するには、リストからファイルを選択し、**カードに保存する**を選択します。

メモリーカードへの内蔵地図のコピー

HomePort で使用するために、海図プロッタからメモリーカードに地図をコピーできます。

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 ナビ情報 > データの管理 > データ転送の順に選択します。
- 3 **内蔵地図コピー**を選択します。

HomePort から海図プロッタへのウェイポイント、ルート、およびトラックのコピー

データを海図プロッタにコピーする前に、HomePort ソフトウェアプログラムの最新バージョンをコンピュータにロードし、メモリーカードを海図プロッタに挿入する必要があります。

HomePort から準備したメモリーカードにデータをコピーします。

詳細については、HomePort のヘルプファイルを参照してください。

コンピュータへのデータのバックアップ

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 ナビ情報 > データの管理 > データ転送 > カードに保存するの順に選択します。
- 3 リストからファイル名を選択し、**新ファイル追加**を選択します。
- 4 **カードに保存する**を選択します。

- 5 メモリーカードを取り外し、コンピュータに接続されているカードリーダーに挿入します。
- 6 メモリーカード上の Garmin\UserData フォルダを開きます。
- 7 カード上のバックアップファイルをコピーし、コンピュータ上の任意の場所に貼り付けます。

海図プロッタへのバックアップデータの復元

- 1 コンピュータに接続されているカードリーダーにメモリーカードを挿入します。
- 2 コンピュータからメモリーカード上の Garmin\UserData というフォルダにバックアップファイルをコピーします。
- 3 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 4 ナビ情報 > データの管理 > データ転送 > カードから内蔵データを書換の順に選択します。

メモリーカードへのシステム情報の保存

トラブルシューティングツールとしてシステム情報をメモリーカードに保存できます。この情報を使用してネットワークに関するデータを取得するように、製品サポート担当者がお客様にお願いすることがあります。

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 設定 > システム > システム情報 > Garmin デバイス > カードに保存するの順に選択します。
- 3 必要に応じて、システム情報を保存するメモリーカードを選択します。
- 4 メモリーカードを取り外します。

保存されたデータの消去

保存されたユーザーデータをデバイスのメモリから削除できます。ユーザーデータには、ウェイポイント、ルート、Auto Guidance 経路、トラック、および境界が含まれます。

- 1 ナビ情報 > データの管理 > ユーザーデータクリアーを選択します。
- 2 オプションを選択します。

注記

全部を選択した場合、保存したすべてのデータ (Garmin Quickdraw 等高線データを除く) が削除されます。

別のデバイスに接続していて、ユーザーデータ共有が有効になっている場合、接続されているすべてのデバイスからデータが削除されます。

付録

画面のクリーニング

注記

アンモニアを含む洗浄剤は反射防止コーティングを傷つけます。

このデバイスは、ワックスおよび研磨洗浄剤に非常に弱い特別な反射防止コーティングで被覆されています。

- 1 反射防止コーティングに対して安全と指定された眼鏡レンズクリーナーを布に塗布します。
- 2 柔らかく清潔な糸くずの出ない布で、力を入れずに画面を拭きます。

スクリーンショット

海図プロッタに表示された任意の画面のスクリーンショットをビットマップ (.bmp) ファイルとしてキャプチャすることができます。スクリーンショットはコンピュータに転送できます。

スクリーンショットのキャプチャ

- 1 メモリーカードをカードスロットに挿入します。
- 2 設定 > システム > 表示 > キャプチャ > オンの順に選択します。

- 3 キャプチャする画面に移動します。
- 4 HOME を 6 秒以上押したままにします。

コンピュータへのスクリーンショットのコピー

- 1 海図プロッタからメモリカードを取り外し、コンピュータに接続されているカードリーダーに挿入します。
- 2 Windows®エクスプローラから、メモリカード上の Garmin \scrm フォルダを開きます。
- 3 カード上の.bmp ファイルをコピーし、コンピュータ上の任意の場所に貼り付けます。

トラブルシューティング

デバイスで GPS 信号を受信できない

デバイスで衛星信号を受信できない場合、いくつかの原因が考えられます。前回デバイスで衛星信号を取得してから長距離移動した場合や、数週間または数か月以上デバイスの電源がオフになっていた場合、衛星信号を正しく受信できないことがあります。

- デバイスで最新のソフトウェアが使用されていることを確認してください。確認できない場合、デバイスのソフトウェアを更新してください ([デバイスソフトウェアを更新する](#), 41 ページ)。
- アンテナが GPS 信号を受信できるように、上空が開けた場所にデバイスを設置してください。室内に設置する場合は、GPS 信号を受信できるように窓の近くに配置する必要があります。

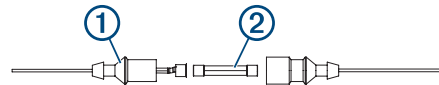
デバイスの電源がオンにならない、または繰り返しオフになる

デバイスの電源が不規則にオフになったり、オンにならない場合、デバイスへの電力の供給に問題がある可能性があります。次の項目を確認して、電源に関する問題の原因をトラブルシューティングしてください。

- 電源で電力が生成されていることを確認します。
この確認方法は複数あります。例えば、その電源から電力が供給されている他のデバイスが機能しているかどうかを確認できます。
- 電源ケーブルのヒューズを点検します。
ヒューズは、電源ケーブルの赤いワイヤの一部であるホルダー内にあります。適切なサイズのヒューズが取り付けられていることを確認します。必要とされる正確なヒューズサイズについては、ケーブルのラベルまたはインストールガイドを参照してください。ヒューズを点検して、ヒューズ内の接続が維持されていることを確認します。マルチメーターを使用してヒューズをテストできます。ヒューズが正常な場合、マルチメーターの測定値は 0 オームになります。
- 10 V 以上 (推奨は 12 V) の電圧がデバイスに供給されていることを確認します。
電圧を確認するには、電源ケーブルのメスの電源ソケットおよびアースソケットで DC 電圧を測定します。電圧が 10 V 未満の場合、デバイスはオンになりません。
- デバイスがクレードルにしっかりと固定されていることを確認します。モデルでロックブラケットが使用されている場合は、ブラケットがしっかりとハマっていることを確認します。デバイスまたはロックブラケットを正しく取り付けると、カチッという音が聞こえます。デバイスがしっかりと固定されていない場合、電力が損なわれることがあります。また、デバイスがしっかりと固定されていない場合、クレードルから落下し、損傷することがあります。
- 十分な電力がデバイスに供給されているにもかかわらず、電源がオンにならない場合は、Garmin 製品サポート (support.garmin.com) にお問い合わせください。

電源ケーブルのヒューズを交換する

- 1 ヒューズハウジングを開けます ①。



- 2 ヒューズをひねり、引っ張って取り外します ②。
- 3 新しい 3 A 速断ヒューズを挿入します。
- 4 ヒューズハウジングを閉めます。

ソーナーが動作しない

- デバイスの背面に変換器ケーブルをいっぱいまで押し込みます。
ケーブルが接続されていると思われる場合でも、完全に固定するようにしっかりと押し込む必要があります。
- ①を押す、ソーナーが有効になっていることを確認します。
- 正しい変換器のタイプを選択します ([変換器のタイプを選択する](#), 21 ページ)。

デバイスで正しい位置のウェイポイントが作成されない

デバイス間でデータを転送および共有するために、ウェイポイントの位置を手動で入力できます。座標を使用してウェイポイントを手動で入力した場合に、そのポイントの位置が適切に表示されないときは、デバイスの地図の基準面および位置フォーマットが、ウェイポイントを登録するために最初に使用されていた地図の基準面および位置フォーマットと一致していない可能性があります。

位置フォーマットは、GPS レシーバーの位置を画面上に表示する方法です。これは通常は緯度 / 経度として度および分で表示され、オプションとして度、分および秒、度のみ、または複数のグリッドフォーマットのいずれかを使用できます。

地図の基準面は、地表の一部を表す数学モデルです。紙の地図上の緯線と経線は、特定の地図の基準面を基準にしています。

- 1 元のウェイポイントが作成されたときに使用された地図の基準面と位置フォーマットを確認します。
元のウェイポイントが地図から除去されている場合は、通常、地図の凡例に、その地図の作成に使用された地図の基準面と位置フォーマットが示されています。多くの場合、凡例は地図の注記の近くに記載されています。
- 2 Select **設定** > **単位** の順に選択します。
- 3 正しい地図の基準面と位置フォーマットの設定を選択します。
- 4 ウェイポイントを再度作成します。

デバイスに正しい時刻が表示されない

時刻は、GPS 位置とタイムゾーン設定によって設定されます。

- 1 **設定** > **単位** > **タイムゾーン** の順に選択します。
- 2 デバイスに GPS 位置が表示されることを確認します。

NMEA 2000 PGN 情報

送受信

PGN	説明
059392	ISO の確認
059904	ISO の要件
060928	ISO アドレスの要求
126208	NMEA : コマンド、要求、および確認のグループ機能
126996	製品情報
127250	船体の進行方向
128259	速度 : 水の抵抗を考慮
128267	水深
129539	GNSS DOP
129799	無線周波数、モード、および電源
130306	風のデータ
130312	温度

転送

PGN	説明
126464	送受信 PGN リストグループ機能
127258	磁気の偏差
129025	位置：高速更新
129026	COG および SOG：高速更新
129029	GNSS 位置データ
129283	クロストラックエラー
129284	ナビゲーションデータ
129285	ナビゲーションルートとウェイポイント情報
129540	視角内の GNSS 衛星

受信

PGN	説明
127245	ラダー
127250	船体の進行方向
127488	エンジンパラメータ：高速更新
127489	エンジンパラメータ：ダイナミック
127493	転送パラメータ：ダイナミック
127498	エンジンのパラメータ：スタティック
127505	液量
129038	AIS クラス A 位置レポート
129039	AIS クラス B 位置レポート
129040	AIS クラス B 拡張位置レポート
129794	AIS クラス A 静的な航海関連データ
129798	AIS SAR 航空機位置レポート
128000	Nautical leeway angle
129802	AIS 安全関連ブロードキャストメッセージ
129808	DSC コール情報
130310	環境パラメータ
130311	環境パラメータ (廃止)
130313	湿度
130314	実際の圧力
130576	小型船舶ステータス

このデータは NMEA 2000 と互換性のある製品にのみ適用されます。

NMEA 0183 の情報

タイプ	センテンス	説明
転送	GPAPB	APB：方向 / 航路コントローラ (自動操舵) センテンス「B」
	GPBOD	BOD：方位 (出発地から目的地まで)
	GPBWC	BWC：ウェイポイントへの方位と距離
	GPGGA	GGA：全地球測位システムの補正データ
	GPGLL	GLL：地理的な位置 (緯度と経度)
	GPGSA	GSA：GNSS DOP および稼働中の衛星
	GPGSV	GSV：視角内の GNSS 衛星
	GPRMB	RMB：推奨される最小限のナビゲーション情報
	GPRMC	RMC：推奨される最小限の詳細 GNSS データ
	GPRTE	RTE：ルート
	GPVTG	VTG：地上のコースと地上での速度
	GPWPL	WPL：ウェイポイントの位置
	GPXTE	XTE：クロストラックエラー
	PGRME	E：推定されるエラー
	PGRMM	M：マップ基準面
	PGRMZ	Z：高度

タイプ	センテンス	説明
受信	SDDBT	DBT：変換器下部の深度
	SDDPT	DPT：深度
	SDMTW	MTW：水温
	SDVHW	VHW：航行速度と方向
	DPT	深度
	DBT	変換器下部の深度
	MTW	水温
	VHW	航行速度と方向
	WPL	ウェイポイントの位置
	DSC	デジタル選択式通話情報
	DSE	拡張デジタル選択式通話
	HDG	方向、偏位、および偏差
	HDM	方向、磁気
	MWD	風向きと風速
	MDA	気象複合
	MWV	風速と角度
	VDM	AIS VHF データリンクメッセージ
	National Marine Electronics Association (NMEA) のフォーマットおよびセンテンスに関する詳細な情報は、NMEA (Seven Riggs Avenue, Severna Park, MD 21146 USA) (www.nmea.org) から購入できます。	

デバイスの登録

注：デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されている場合は、ActiveCaptain アプリを使用してデバイスを登録する必要があります (ActiveCaptain アプリの操作手順, 3 ページ)。

今すぐオンライン登録を完了していただければ、お客様へのサポートはさらに容易になります。購入時のレシートの原本またはコピーは安全な場所に保管しておいてください。

- メモ리카ードをチャートプロッタのカードスロットに挿入します。
- しばらく待ちます。
チャートプロッタでカード管理ページが開き、メモ리카ードの Garmin フォルダに GarminDevice.xml という名前のファイルが作成されます。
- メモ리카ードを取り外します。
- メモ리카ードをコンピュータに挿入します。
- コンピュータから garmin.com/express にアクセスします。
- 画面の指示に従い、Garmin Express アプリケーションをダウンロード、インストール、および開きます。
- +** デバイスの追加の順に選択します。
- アプリケーションの検索時に、画面の最下部付近の**海図または海洋デバイスをお持ちですか？**の横にある**サインイン**を選択します。
- Garmin アカウントを作成するか、またはサインインします。
- 画面の指示に従い、船舶を設定します。
- +** 追加の順に選択します。
Garmin Express アプリケーションによってメモ리카ードが検索され、そこに記録されているデバイス情報が照会されます。
- デバイスの追加を選択してデバイスを登録します。
登録が完了すると、Garmin Express アプリケーションによって、デバイスに対応した追加の海図や海図の更新が検索されます。

デバイスをチャートプロッタのネットワークに追加するときは、上記の手順を繰り返して新しいデバイスを追加します。

ソフトウェア更新

注：デバイスに Wi-Fi テクノロジーが搭載されている場合は、ActiveCaptain アプリを使用してデバイスのソフトウェアを更新

する必要があります (ActiveCaptain アプリでのソフトウェアの更新, 4 ページ)。

デバイスを取り付けたり、デバイスにアクセサリを追加する場合は、デバイスソフトウェアの更新が必要な場合があります。

このデバイスは、FAT32 形式でフォーマットされた最大 32 GB のメモリカードをサポートしています。

ソフトウェアを更新する前に、デバイスにインストールされているソフトウェアのバージョンを確認できます (システムソフトウェア情報の表示, 34 ページ)。次に、garmin.com/support/software/marine.html に移動し、このバンドル内のすべてのデバイスを参照を選択して、インストールされたソフトウェアのバージョンを製品にリストされているソフトウェアバージョンと比較します。

デバイスのソフトウェアが Web サイトに掲載されているものよりも古い場合、メモリカードにソフトウェアをロードする手順 (新しいソフトウェアをメモリカードにロードする, 41 ページ) に従い、デバイスソフトウェアを更新します (デバイスソフトウェアを更新する, 41 ページ)。

新しいソフトウェアをメモリカードにロードする

Windows ソフトウェアを実行しているコンピュータを使用して、ソフトウェア更新をメモリカードにコピーする必要があります。

注：Windows ソフトウェアを実行しているコンピュータがない場合は、Garmin カスタマーサポートに連絡して、ソフトウェア更新がプリロードされているカードを注文してください。

- 1 メモリカードをコンピュータのカードスロットに挿入します。
- 2 garmin.com/support/software/marine.html を参照してください。
ヒント：この Web ページから更新済みのマニュアルをダウンロードして、海図プロッタにロードすることもできます。
- 3 **echoMAP シリーズ (SD カード付属)** を選択します。
- 4 **echoMAP シリーズ (SD カード付属)** の隣にある**ダウンロード**を選択します。
- 5 契約条件を読み、これに同意します。
- 6 **ダウンロード**を選択します。
- 7 場所を選択し、**保存**を選択します。
- 8 ダウンロードしたファイルをダブルクリックします。
選択した場所にソフトウェア更新が含まれた Garmin フォルダが作成されます。ソフトウェア更新をメモリカードに転送する際に役立つダイアログボックスが開きます。
- 9 **次へ**を選択します。
- 10 **メモリカードと関連付けられているドライブを選択し、次へ > 完了**を選択します。

メモリカードに、ソフトウェア更新が含まれた Garmin フォルダが作成されます。ソフトウェア更新がメモリカードにロードされるまで数分かかります。

デバイスソフトウェアを更新する

ソフトウェアを更新する前に、ソフトウェア更新のメモリカードを入手するか、最新のソフトウェアをメモリカードにロードする必要があります (新しいソフトウェアをメモリカードにロードする, 41 ページ)。

- 1 海図プロッタの電源を入れます。
- 2 ホーム画面が表示されたら、メモリカードをカードスロットに挿入します。
注：ソフトウェア更新の手順を表示するには、カードを挿入する前にデバイスを完全に起動する必要があります。
- 3 画面に表示される手順に従います。
- 4 ソフトウェア更新プロセスが完了するまで数分かかります。
- 5 プロンプトが表示されたら、メモリカードをそのままにして、海図プロッタを手動で再起動します。
- 6 メモリカードを取り外します。

注：デバイスを完全に起動する前にメモリカードを取り外すと、ソフトウェア更新が完了しません。

Garmin サポートセンター

製品マニュアル、よく寄せられる質問 (FAQ)、ビデオ、ソフトウェアの更新、カスタマーサポートなどのヘルプや情報については、support.garmin.com を参照してください。

索引

A

- ActiveCaptain 3
 - チャートの更新 4
 - quickdraw 11
 - ソフトウェアを更新する 4
 - スマート通知 4
- AIS 7, 8, 10
 - 船舶 7
 - アラーム 8
 - 脅威 8
 - オンにする 37
 - SART 8
 - 遭難信号装置 8
 - ターゲット設定 7, 8
- AM 32
- アニメーション化された潮流, 潮汐 6
- アンテナ, GPS 2
- 安全圏衝突アラーム 8
- アラーム 18
 - エンジン 29
 - ゲージ 29
 - 燃料 29, 36
- アラート 36
 - 浅瀬 23
 - コース外 36
 - ナビゲーション 36
 - 深海 23
 - ソナー 23
 - 走錨 36
 - 水温 23
 - 衝突 8
 - 到着 36
- Auto Guidance 16, 17, 37
 - 海岸線距離 16

B

- バックライト 3

C

- チャート 6, 8, 10, 11
 - 外観 9
 - 方向, 線 9
 - 記号 5
 - 更新 4
 - ナビゲーション 5, 7
 - quickdraw 11
 - 詳細 5
 - 釣り 5
- 潮流予報点 30
 - インジケータ 6
- 潮汐観測点 6, 30
 - インジケータ 6
- 直線航法 13

D

- DAB 32, 33
- デバイス
 - キー 1, 2, 5
 - クリーニング 38
 - 登録 40
- デバイスの登録 40
- データ
 - バックアップ 38
 - 管理 37
 - コピーする 38
 - 消去 38
- データフィールド 9
- データの共有 37
- デジタル選択式通話 30, 31
 - チャンネル 31
 - 個別の日常通話 31
 - オンにする 30, 37
 - 連絡先 30
- 電圧 36
- 電源キー 1, 34
- DSC. 参照項目 デジタル選択式通話
- ディスプレイ設定 34

E

- EGNOS 34
- 衛星イメージ 7
- SiriusXM 衛星ラジオ 33, 34
- 衛星信号, 捕捉 2
- エンジンゲージ 29, 35
 - 設定 29
 - 設定する 29
 - ステータスアラーム 29
- EPIRB 8

F

- Fish Eye 3D 8
 - 浮遊ターゲット 10
 - ソナーコーン 10
 - トラック 10
- FM 32
 - 浮遊ターゲット 10

G

- 画面, 輝度 3
- Garmin ClearVü 19
- Garmin Marine Network 36
- ゲージ
 - エンジン 29
 - 風 29
 - 燃料 29, 35
 - 制限 35
 - ステータスアラーム 29
 - トリップ 29
- 言語 34
- Wi-Fi 技術 35, 36
- Go To 13, 14
- GPS 39
 - EGNOS 34
 - 信号 2
 - ソース 2
 - WAAS 34
- GPS 精度 36
- Guide To 13

H

- ハザードの色 9
- ヘルプ. 参照項目 製品サポート
- 他の船舶
 - AIS 10
 - トレイル 10
- メイン画面, カスタマイズ 2, 3
- 方向
 - 保持 26
 - 方向保持 28
 - 線 6, 9
- 表示モード 3

I

- イベントログ 34
- 位置, トラッキング 30
- 位置レポート 30, 31
- 位置をマーク 14

J

- ジャイビング. 参照項目 タッキングとジャイビング
- 自動操舵 26
 - エンゲージ 26
 - ジグザグパターン 26
 - 舵アクティビティの低下 26
 - パターンステアリング 26
 - サークルパターン 26
 - ステアリングインクリメント 26
 - ステアリングパターン 26
 - ウィリアムソントーンパターン 27
 - Uターンパターン 26

K

- 海岸線距離 16
- 海洋サービス 13
- 風ゲージ 29
- 風保持 28
- 調節 28

キー 1, 2

- 電源 1, 2
 - 記号 7
 - キールオフセット 27, 34
 - コンパス 28
 - コンパス図 8
 - コース 12, 13
 - コース外アラート 36
 - 工場出荷時の設定 37
 - ソナー 24
 - 航空写真 7
 - 航路航法 13
 - 更新
 - チャート 4
 - ソフトウェア 4, 40, 41
 - 組み合わせ 2, 3
 - カスタマイズ 2
 - 距離環 9
 - 距離を測定する 21
 - 地図 5
 - 境界, コピーする 38
 - 境界線 18
- ## M
- GarminMarine Network 35
 - メディアプレーヤー 31-34
 - チューニングモード 32
 - チューナーの地域 32
 - DAB 32, 33
 - デバイス名 34
 - FUSION-Link 31
 - 繰り返し 32
 - プリセット 32
 - ラジオ 33
 - シャッフル 32
 - VHF 32
 - ゾーン 32
 - メディアプレーヤー 31, 33
 - アルファベット検索 32
 - SiriusXM 衛星ラジオ 33
 - ミュート操作 32
 - ラジオ 33
 - ソース 31
 - VHF 32
 - メモリーカード
 - 挿入する 2
 - スロット 1
 - メモリーカード 38
 - 詳細地図 38
 - 水
 - 温度オフセット 35
 - スピード 35
 - MOB, デバイス 8
 - 目的地
 - ナビゲーションチャート 13
 - 選択 13
 - モーターポート 3, 27
 - ミュージックプレーヤー 31, 33. 参照項目 メディアプレーヤー

N

- ナビエイド 5
- ナビゲーションインセット 9
- ナビゲーションアラート 36
- ナビゲーションチャート 5, 7, 13
 - 回転 5
 - 海洋サービスポイント 13
 - 航空写真 8
 - 船舶のトレイル 10, 31
 - 設定 8, 37
- 燃料ゲージ 29, 35
 - 実際の燃料と同期する 29, 35
 - ステータスアラーム 29, 36
- 燃料容量 29, 34, 35
- NMEA 0183 30, 35, 36, 40
- NMEA 2000 36, 39

O

- オーバーレイの数 9

オートガイドンス 12, 13, 16
経路 16
ルート 16

P

プレミアムチャート 6-8
潮汐と潮流のインジケータ 6
Fish Eye 3D 10
航空写真 7
プリセット 32, 33
DAB 33

Q

quickdraw 11, 12
設定 12

R

ラジオ 32
AM 32
FM 32
SiriusXM 33, 34
落水 14, 27
レーンの幅 9
リセットする, 設定 33
Route To 12, 13
ルート 13, 15, 18
並行してナビゲーション 15
編集 15
コピーする 37, 38
共有 37
ナビゲーション 15
リストを表示 15
削除 15, 16
作成 15
作成中 15
ウェイポイント 37

S

削除, ユーザーデータ 38
サポート. 参照項目 製品サポート
SART 8
セーリング 10, 27
レースタイマー 27
スタートライン 27
セーリングゲージ 29
製品サポート 41
Garmin 製品サポート. 参照項目 製品サポート
製品登録 40
船舶のトレイル 10, 31
設定 12, 34, 36, 37
システム情報 34
写真, 航空 7
深度色分け 12
振動子 18, 21, 24, 25
ショートカット 2
SideVü 19
SiriusXM, 衛星ラジオ 33
システム情報 34, 38
ソフトウェア, 更新 4, 34, 40, 41
測定単位 36
ソナー 18
アラート 23
A スコープ 20, 21, 24
フラッシャー 20, 21
表示 18, 19
表面ノイズ 23
カラーゲイン 22
干渉 23
記録 22
距離を測定する 21
ノイズ 22, 23
オーバーレイナンバー 22
Panoptix 20, 24, 25
深度線 22
ソース 21
スクロール速度 22
周波数 24
ウェイポイント 21
ソナー 21, 22
ボトムロック 23
A 範囲 23

FrontVü 20
浮遊ターゲット 23
外観 23
Garmin ClearVü 19
ゲイン 22
表示 18, 19
色除去 23
記録 22
コーン 10
共有する 21, 22
ノイズ 22
Panoptix 19, 20, 24, 25
SideVü 19
深度 23
深度スケール 23
ソース 21, 22
周波数 24
whiteline 23
ズーム 23

SOS 14

走锚アラート 36
遭難信号 30
遭難信号装置 8
スクリーンショット 39
キャプチャする 38
スマート通知 4
衝突アラート 8

T

タックリングとジャイビング 28
方向保持 28
風保持 28
天体情報 30
地図 4, 10, 11. 参照項目 チャート; 地図
回転 5
距離を測定する 5
ナビゲーション 5
quickdraw 10-12
時計 36
アラーム 36
トラブルシューティング 39
トラック 8, 17, 18
編集 17
保存する 17
表示 10, 17
記録 17, 18
コピーする 38
ナビゲーション 17
リスト 17
ルートとして保存 17
削除 17
消去 17
トリップゲージ 29
トリッププランナー. 参照項目 ルート
到着アラート 36
釣りチャート 5
回転 5
設定 8
通知 4

U

ウェイポイント 8, 14, 39
編集 14
表示 10
コピーする 37, 38
共有 37
ナビゲーション 14
落水 14
リストを表示 14
削除 15
作成 5, 14
ソナー 21
追跡される船舶 30, 31
予想 14

V

VHF 無線 30
AIS ターゲットに電話する 31
DSC チャンネル 31
個別の日常通話 31

遭難信号 30

W

WAAS 34
ワイヤレスデバイス 36
ネットワーク設定 36
ワイヤレスデバイスに接続する 3
ワイヤレスデバイスを接続する 36
Wi-Fi 3

Y

ヨット 3, 27
ユニット ID 34
ユーザーデータ, 削除 38

Z

ズーム
チャート 5
ソナー 23

support.garmin.com



2018 年 9 月月
I90-02242-00_0D