

**GARMIN®**



**GHC™ 50**

---

**Manuale Utente**

© 2022 Garmin Ltd. o sue affiliate

Tutti i diritti riservati. Ai sensi delle norme sul copyright, non è consentito copiare integralmente o parzialmente il presente manuale senza il consenso scritto di Garmin. Garmin si riserva il diritto di modificare o migliorare i prodotti e di apportare modifiche al contenuto del presente manuale senza obbligo di preavviso nei confronti di persone o organizzazioni. Visitare il sito Web [www.garmin.com](http://www.garmin.com) per gli attuali aggiornamenti e ulteriori informazioni sull'uso del prodotto.

Garmin® e il logo Garmin sono marchi di Garmin Ltd. o società affiliate, registrati negli Stati Uniti e in altri Paesi. GHC™ e Shadow Drive™ sono marchi di Garmin Ltd. o delle società affiliate. L'uso di tali marchi non è consentito senza consenso esplicito da parte di Garmin.

NMEA 2000® e il logo NMEA 2000® sono marchi registrati della National Maritime Electronics Association.

Garmin Corporation

M/N: E3545

# Sommario

<b>Introduzione.....</b>	<b>1</b>	Configurare la risposta dell'autopilota.....	8
<b>Funzionamento di base dell'autopilota.....</b>	<b>1</b>	<b>Impostazioni e configurazione dell'autopilota.....</b>	<b>8</b>
Schermata Direzione.....	1	Configurazione autopilota.....	8
Modalità standby.....	2	Regolare l'incremento della correzione di direzione per gradi.....	8
Attivare l'autopilota.....	2	Selezione della sorgente HDG preferita.....	9
Disattivazione dell'autopilota.....	2	Attivazione della funzione Shadow Drive.....	9
Mantenimento direzione.....	2	Telecomando dell'autopilota Reactor™.....	9
Regolare la direzione.....	3	Associare un telecomando dell'autopilota Reactor.....	10
<b>Funzionamento dell'autopilota per motoscafi.....</b>	<b>3</b>	Modifica delle funzioni dei tasti azione del telecomando dell'autopilota Reactor.....	10
Percorsi impostati.....	3	Attivare i comandi dell'autopilota da un orologio Garmin.....	10
Seguire il percorso Inverti rotta.....	3	Personalizzare le azioni dei pulsanti dell'autopilota.....	10
Impostare e seguire il percorso circolare.....	3	Visualizzare diagnostica dell'autopilota.....	10
Impostare e seguire un percorso a zigzag.....	4	<b>Impostazioni del dispositivo e preferenze.....</b>	<b>10</b>
Seguire il percorso Manovra di Williamson.....	4	Impostazioni del sistema.....	11
Seguire un percorso Orbita.....	4	Impostazioni di toni e schermo.....	11
Impostare e seguire il percorso Trifoglio.....	4	Impostazioni di posizionamento satellitare (GPS).....	11
Impostare e seguire un percorso Ricerca.....	5	Visualizzazione delle informazioni sul software del sistema.....	11
Annullare un percorso impostato.....	5	Visualizzare le informazioni su normative e conformità.....	12
<b>Funzionamento dell'autopilota per imbarcazioni a vela.....</b>	<b>5</b>	Impostazioni sulle preferenze.....	12
Mantenimento vento.....	6	Impostazioni porte di comunicazione.....	12
Attivare il mantenimento vento.....	6	Impostazioni di NMEA 2000.....	12
Attivare il mantenimento vento dal mantenimento direzione.....	7	Rete Wi-Fi®.....	12
Regolare l'angolo di mantenimento vento.....	7	Garmin Marine network.....	13
Virata e strambata.....	7	Impostazione degli allarmi.....	13
Virata o strambata in mantenimento direzione.....	7	Allarmi di sistema.....	13
Virata o strambata in mantenimento vento.....	7	Allarmi NMEA 2000.....	13
Impostare un ritardo virata.....	7	Aggiornamento software.....	13
Attivazione dell'inibitore strambata.....	8	<b>Caratteristiche tecniche.....</b>	<b>14</b>
Regolare la direzione angolo virata....	8		



# Introduzione

## ⚠ AVVERTENZA

Per avvisi sul prodotto e altre informazioni importanti, consultare la guida inclusa nella confezione del dispositivo.

Ogni utente è responsabile della condotta della propria imbarcazione. L'autopilota è uno strumento in grado di migliorare le capacità di navigazione con l'imbarcazione, ma non esime l'utente dalla responsabilità della navigazione della propria imbarcazione. Durante la navigazione, evitare le zone pericolose e non lasciare mai il timone.

Apprendere le modalità d'uso dell'autopilota in acque calme e tranquille.

Usare cautela durante l'uso dell'autopilota vicino a moli, scogli e altre imbarcazioni.

Il sistema autopilota regola continuamente la guida dell'imbarcazione per mantenere una direzione costante. Oltre alla funzionalità di base di mantenimento della direzione, il sistema consente la guida manuale, nonché diverse modalità e diversi percorsi di guida automatica.

È possibile utilizzare il sistema autopilota mediante l'unità di controllo. Utilizzando l'unità di controllo, l'utente attiva e manovra, configura e personalizza il sistema autopilota.

Per informazioni sull'installazione dell'unità di controllo o di altri componenti del sistema autopilota, consultare le istruzioni di installazione fornite con l'unità di controllo del timone e il sistema autopilota.

## Funzionamento di base dell'autopilota

### Schermata Direzione

La schermata della direzione visualizza lo stato dell'autopilota.



Informazioni sullo stato dell'autopilota e icona.

- ① L'opzione Standby e  appaiono in grigio quando l'autopilota è in modalità standby.  
L'opzione Mantenimento direzione e  appaiono in verde quando l'autopilota è attivato.

Informazioni numeriche sulla direzione.

- ② Indicano la rotta effettiva quando l'autopilota è in modalità standby.  
Indicano la rotta impostata quando l'autopilota è attivato.

Rotta effettiva (quando l'autopilota è attivato).

- ③ La linea magenta mostra la rotta effettiva sulla rosa dei venti.

Rotta impostata (quando l'autopilota è attivato).

- ④ La linea gialla viene visualizzata quando si utilizza l'unità di controllo del timone per regolare la rotta. L'autopilota fa virare l'imbarcazione fino a quando la rotta effettiva non è allineata con la direzione impostata.

Indicatore della posizione del timone.

- ⑤ **NOTA:** questa funzionalità è disponibile solo quando è collegato un sensore per timone

## Modalità standby

### **ATTENZIONE**

L'autopilota non guida l'imbarcazione in modalità standby. Quando l'autopilota è in modalità standby, si è responsabili del controllo del timone.

In modalità standby, è possibile attivare l'autopilota e regolare le impostazioni.

L'opzione Standby e  appaiono in grigio quando l'autopilota è in modalità standby.

## Attivare l'autopilota

Quando viene attivato, l'autopilota prende il controllo del timone e guida l'imbarcazione mantenendo la direzione.

Dalla schermata della direzione in modalità standby, selezionare **Attiva**.

Nella parte superiore della schermata della direzione, l'opzione Mantenimento direzione e  appaiono in verde quando l'autopilota è attivato. Le informazioni sulla rotta effettiva e prevista vengono visualizzate al centro della schermata della direzione.

**NOTA:** se installato su una barca a vela, è possibile attivare il mantenimento direzione standard o il mantenimento vento se un sensore del vento compatibile è collegato alla stessa rete NMEA 2000® ([Mantenimento vento, pagina 6](#)).

## Disattivazione dell'autopilota

Quando si disattiva l'autopilota, questo smette di controllare il timone ed è necessario governare l'imbarcazione per mantenere la rotta.

Dalla schermata della direzione, durante il mantenimento della rotta, selezionare **Standby**.

Nella parte superiore della schermata della direzione, l'opzione Standby e  appaiono in grigio quando l'autopilota è in modalità standby.

### **ATTENZIONE**

L'autopilota non fa virare l'imbarcazione mentre è in modalità standby. Quando l'autopilota è in modalità standby, si è responsabili del controllo del timone.

## Mantenimento direzione

È possibile attivare la funzione di mantenimento direzione dell'autopilota per mantenere la direzione attuale senza muovere il timone.

## Regolare la direzione

Quando l'autopilota è attivato, è possibile regolare la direzione utilizzando i tasti sull'unità di controllo o il timone se l'autopilota è dotato della tecnologia Shadow Drive™.

### Regolazione della direzione mediante l'unità di controllo

Per poter far virare l'imbarcazione utilizzando l'unità di controllo, è necessario attivare l'autopilota.

- Selezionare <1° o 1°> per regolare la direzione con incrementi di 1°.  
**NOTA:** tenendo premuto <1° o 1°> si avvia la virata con timone (solo nelle imbarcazioni a motore planante o a motore dislocante).  
**NOTA:** è possibile regolare le impostazioni per modificare il comportamento di virata con timone o per gradi.
- Selezionare <<10° o 10°>> per regolare la direzione con incrementi di 10°.  
**NOTA:** è possibile regolare le impostazioni in modo che i gradi di accostata siano inferiori o superiori a 10°.

### Regolazione della rotta utilizzando il timone

**NOTA:** quando è attivato l'autopilota, per poter regolare la rotta utilizzando il timone è necessario attivare la funzione Shadow Drive.

Con l'autopilota attivato, far virare manualmente l'imbarcazione utilizzando il timone.

Nella parte superiore della schermata della direzione, Shadow Drive e  appaiono in giallo e si ha il pieno controllo della virata utilizzando il timone.

Quando si rilascia il timone e si mantiene una rotta specifica per alcuni secondi, l'autopilota riattiva il mantenimento della rotta sulla nuova direzione.

## Funzionamento dell'autopilota per motoscafi

### Percorsi impostati

#### AVVERTENZA

L'utente ha la responsabilità di manovrare in modo sicuro la propria imbarcazione. Non iniziare un percorso finché non si è sicuri che nell'acqua non ci siano ostacoli.

L'autopilota può guidare l'imbarcazione in percorsi preimpostati per la pesca e può eseguire altre manovre speciali, come ad esempio inversioni di rotta e le manovre di Williamson.

Dove indicato, alcuni percorsi impostati si basano su GPS e non possono essere utilizzati senza un'antenna GPS o un dispositivo collegato alla stessa rete NMEA 2000 dell'unità di controllo.

### Seguire il percorso Inverti rotta

È possibile utilizzare il percorso Inverti rotta per ruotare l'imbarcazione di 180 gradi e mantenere la nuova direzione.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Inversione a U.**
- 2 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta.**

### Impostare e seguire il percorso circolare

È possibile utilizzare il percorso circolare per guidare l'imbarcazione in un cerchio continuo, in una determinata direzione e in un intervallo di tempo specifico.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Cerchi.**
- 2 Se necessario, selezionare **Ora** e selezionare l'ora in cui l'autopilota dovrà guidare l'imbarcazione a compiere un cerchio completo.
- 3 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta.**

## Impostare e seguire un percorso a zigzag

È possibile utilizzare il percorso a zigzag per guidare l'imbarcazione da sinistra a dritta e viceversa, in un orario e angolo specifico, seguendo la direzione corrente.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Zigzag**.
- 2 Se necessario, selezionare **Ampiezza** e selezionare un grado.
- 3 Se necessario, selezionare **Periodo** e selezionare una durata.
- 4 Selezionare **Attiva zigzag**.

## Seguire il percorso Manovra di Williamson

È possibile utilizzare il percorso Manovra di Williamson per cambiare la rotta dell'imbarcazione e passare accanto alla posizione in cui è iniziato il percorso Manovra di Williamson. Il percorso Manovra di Williamson può essere utilizzato nei casi di uomo a mare.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Manovra di Williamson**.
- 2 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta**.

## Seguire un percorso Orbita

Prima di poter utilizzare questo percorso impostato, l'unità di controllo deve essere collegata alla stessa rete NMEA 2000 del chartplotter Garmin® compatibile e di una origine dati GPS.

È possibile utilizzare il percorso Orbita per guidare l'imbarcazione in un cerchio continuo intorno al waypoint attivo. La dimensione del cerchio è definita dalla distanza dal waypoint attivo quando si inizia il percorso Orbita.

Per ulteriori informazioni sulle impostazioni e waypoint, consultare il manuale dell'utente del chartplotter Garmin.

- 1 Nella schermata Autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Orbita**.
- 2 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta**.

## Impostare e seguire il percorso Trifoglio

Prima di poter utilizzare questo percorso impostato, l'unità di controllo deve essere collegata alla stessa rete NMEA 2000 del chartplotter Garmin compatibile e di una origine dati GPS.

È possibile utilizzare il percorso Trifoglio per guidare l'imbarcazione in modo che passi ripetutamente su un waypoint attivo. Quando si inizia un percorso Trifoglio, l'autopilota conduce l'imbarcazione verso il waypoint attivo e inizia il percorso Trifoglio.

È possibile regolare la distanza tra il waypoint e la posizione in cui l'autopilota ruota l'imbarcazione per passare un'altra volta sul waypoint. L'impostazione predefinita ruota l'imbarcazione a una distanza di 300 m (1000 piedi) dal waypoint attivo.

Per ulteriori informazioni sulle impostazioni e waypoint, consultare il manuale dell'utente del chartplotter Garmin.

- 1 Nella schermata Autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Trifoglio**.
- 2 Se necessario, selezionare **Lunghezza** e selezionare una distanza.
- 3 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta**.

## Impostare e seguire un percorso Ricerca

Prima di poter utilizzare questo percorso impostato, l'unità di controllo deve essere collegata alla stessa rete NMEA 2000 del chartplotter Garmin compatibile e di una origine dati GPS.

È possibile utilizzare il percorso Ricerca per guidare l'imbarcazione in modo da formare cerchi sempre più ampi a partire dal waypoint attivo, creando un percorso a spirale. Quando si inizia il percorso di ricerca, l'autopilota guida immediatamente l'imbarcazione in un cerchio centrato sul waypoint attivo ed espande la spirale al completamento di ogni cerchio.

Per ulteriori informazioni sulle impostazioni e waypoint, consultare il manuale dell'utente del chartplotter Garmin.

È possibile regolare la distanza tra ogni cerchio della spirale. La distanza predefinita tra i cerchi è 20 metri (50 piedi).

- 1 Nella schermata Autopilota, selezionare **••• > Percorsi Impostati > Ricerca**.
- 2 Se necessario, selezionare **Ricerca spaziatura** e selezionare una distanza.
- 3 Selezionare **Attiva sinistra** o **Attiva dritta**.

## Annullare un percorso impostato

- Guidare fisicamente l'imbarcazione.

**NOTA:** la funzione Shadow Drive deve essere attivata per annullare un percorso impostato tramite la guida fisica dell'imbarcazione.

- Selezionare **Standby**.

## Funzionamento dell'autopilota per imbarcazioni a vela

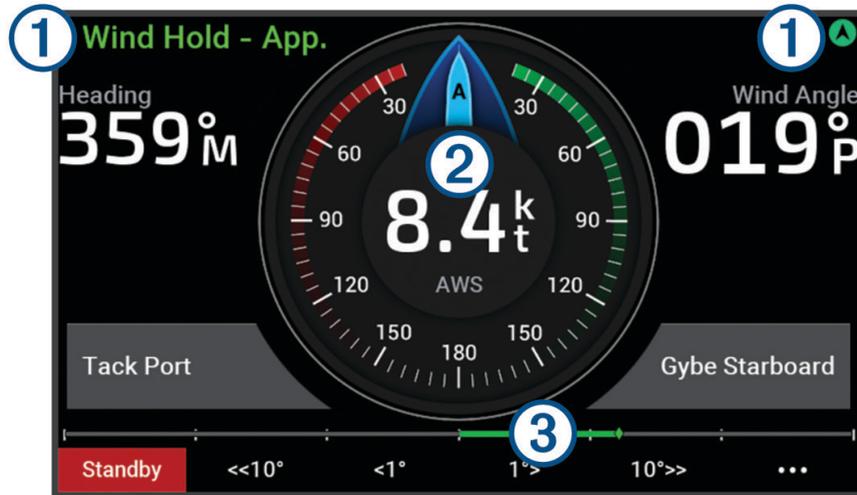
### ATTENZIONE

Quando è attivato, l'autopilota controlla solo il timone. L'utente e il proprio equipaggio restano gli unici responsabili delle vele quando l'autopilota è attivato.

Oltre al mantenimento direzione, è possibile utilizzare l'autopilota anche per il mantenimento vento. È inoltre possibile utilizzare l'autopilota per controllare il timone durante la virata e la strambata.

## Mantenimento vento

È possibile impostare l'autopilota per il mantenimento di una direzione specifica relativa all'angolo di vento apparente o reale. È necessario connettere un sensore del vento compatibile alla stessa rete NMEA 2000 del sistema autopilota per impostare il mantenimento vento o eseguire manovre di virata in base al vento.



Informazioni sullo stato dell'autopilota e icona.

- 1 L'opzione Standby e  appaiono in grigio quando l'autopilota è in modalità standby.  
Mant. vento e  vengono visualizzati in verde quando l'autopilota è attivato in modalità mantenimento vento.
- 2 Indicatore del vento  
Mostra la velocità del vento reale (TWS) o la velocità del vento apparente (AWS).
- 3 Indicatore della posizione del timone.  
**NOTA:** questa funzionalità è disponibile solo quando è collegato un sensore per timone

### Attivare il mantenimento vento

Prima di attivare il mantenimento vento è necessario collegare un sensore vento NMEA 2000 all'autopilota.

- 1 Quando l'autopilota è in modalità standby, selezionare **•••**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Per attivare un mantenimento vento apparente, selezionare **Attiva mantenimento vento apparente**.
  - Per attivare un mantenimento vento reale, selezionare **Attiva mantenimento vento reale**.

**SUGGERIMENTO:** è possibile attivare rapidamente l'ultimo tipo di mantenimento del vento utilizzato selezionando  dalla modalità standby.

### Modificare il tipo di mantenimento vento

Con mantenimento vento attivato, selezionare **•••** > **Tipo vento mantenuto**.

Il tipo di mantenimento vento cambia da Apparente a Vero, o viceversa.

## Attivare il mantenimento vento dal mantenimento direzione

Prima di attivare il mantenimento vento è necessario collegare un sensore vento NMEA 2000 all'autopilota.

- 1 Con il mantenimento direzione attivato, selezionare **•••**.
- 2 Selezionare un'opzione:
  - Per cambiare da mantenimento direzione a mantenimento vento apparente, selezionare **Attiva mantenimento vento apparente**.
  - Per cambiare da mantenimento direzione a mantenimento vento reale, selezionare **Attiva mantenimento vento reale**.

## Regolare l'angolo di mantenimento vento

È possibile regolare l'angolo di mantenimento vento con il pilota automatico quando la funzione di mantenimento vento è attivata.

- Per regolare l'angolo di mantenimento vento con incrementi di 1°, selezionare **<1° o 1°>**.  
**NOTA:** mantenendo **<1° o 1°>** per alcuni secondi, l'autopilota passerà automaticamente da Mant. vento a Mantenimento direzione e si avvia la virata con timone (*Mantenimento direzione, pagina 2*).
- Per regolare l'angolo di mantenimento vento con incrementi di 10°, selezionare **<<10° o 10°>>**.  
**NOTA:** è possibile regolare le impostazioni in modo che i gradi di accostata siano inferiori o superiori a 10°.

## Virata e strambata

È possibile impostare l'autopilota per eseguire una virata o una strambata mentre è attivato il mantenimento vento o direzione.

### Virata o strambata in mantenimento direzione

- 1 Attivare un mantenimento direzione (*Attivare l'autopilota, pagina 2*).
- 2 Selezionare **•••**.
- 3 Selezionare un'opzione.  
L'autopilota guida l'imbarcazione attraverso una virata o strambata.

### Virata o strambata in mantenimento vento

Prima di attivare il mantenimento vento è necessario installare un sensore vento.

- 1 Attivare il mantenimento vento (*Attivare il mantenimento vento, pagina 6*).
- 2 Selezionare **•••**.
- 3 Selezionare un'opzione.  
**SUGGERIMENTO:** è possibile iniziare una manovra di virata o strambata direttamente dal mantenimento vento utilizzando i pulsanti dedicati sullo schermo.  
Il pilota automatico guida l'imbarcazione attraverso una virata o strambata e sullo schermo vengono visualizzate le informazioni sullo stato di avanzamento della virata o strambata.

## Impostare un ritardo virata

Il ritardo virata consente di ritardare l'esecuzione della virata una volta avviata la manovra.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **••• > Impostazione pilota automatico > Impostazione navigazione a vela > Ritardo virata**.
- 2 Selezionare la durata del ritardo.
- 3 Se necessario, selezionare **Fatto**.

## Attivazione dell'inibitore strambata

**NOTA:** l'inibitore strambata non previene l'esecuzione di una strambata da parte dell'utente tramite il timone o la guida per gradi.

L'inibitore strambata evita che l'autopilota effettui una strambata.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Impostazione navigazione a vela** > **Inibitore strambata**.
- 2 Selezionare **Attivato**.

## Regolare la direzione angolo virata

Per impostazione predefinita, quando si eseguono manovre di virata, l'angolo direzione è di 45 gradi. È possibile regolare questo angolo.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Impostazione navigazione a vela** > **Hdg angolo virata**. **Hdg angolo virata**.
- 2 Regolare l'angolazione.
- 3 Se necessario, selezionare **Fatto**.

## Configurare la risposta dell'autopilota

L'impostazione Risposta consente di regolare la reattività dell'autopilota in base alla variabilità delle condizioni di mare e vento.

Per una configurazione avanzata dell'autopilota, vedere la guida di configurazione inclusa con il sistema autopilota.

- 1 Nella schermata autopilota, selezionare **•••** > **Risposta**.
- 2 Regolare la risposta del timone.  
Se si desidera avere il timone più reattivo e muoverlo più rapidamente, aumentare il valore. Se il timone risponde e si muove troppo, diminuire il valore.

# Impostazioni e configurazione dell'autopilota

Il sistema autopilota deve essere messo in funzione da un centro assistenza autorizzato al momento dell'installazione e non è necessaria un'ulteriore configurazione.

Se necessario, è possibile regolare determinate preferenze e impostazioni sull'unità di controllo.

## Configurazione autopilota

### AVVISO

Per evitare danni all'imbarcazione, l'autopilota deve essere installato e configurato da personale qualificato. Per una corretta installazione e configurazione è necessaria una conoscenza dei componenti del sistema di virata e dei sistemi elettrici in ambiente nautico.

Il sistema di autopilota deve essere configurato per poter funzionare correttamente con l'imbarcazione. È possibile configurare l'autopilota utilizzando un chartplotter presente nella stessa rete NMEA 2000 dell'autopilota. Per le istruzioni di configurazione, visitare il sito web [support.garmin.com](http://support.garmin.com) e scaricare la guida alla configurazione per il modello di autopilota specifico.

## Regolare l'incremento della correzione di direzione per gradi

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Gradi di accostata**.
- 2 Selezionare un incremento.

## Selezione della sorgente HDG preferita

### AVVISO

Per risultati ottimali, utilizzare la bussola interna della CCU dell'autopilota per determinare la sorgente HDG. L'uso di una bussola GPS di terze parti può causare la ricezione di dati errati e ritardi eccessivi. L'autopilota necessita di informazioni puntuali e pertanto non può utilizzare spesso i dati di una bussola GPS di terze parti per la posizione GPS o la velocità. Se viene utilizzata una bussola GPS di terze parti, è probabile che l'autopilota segnalerà periodicamente la perdita dei dati di navigazione e della sorgente della velocità.

Se si dispone di più di una sorgente HDG sulla rete, è possibile selezionare la sorgente preferita. La sorgente dovrebbe essere una bussola GPS magnetica o un sensore di rotta magnetico.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Sorgenti preferite**
- 2 Selezionare una sorgente.

Se la sorgente HDG selezionata non è disponibile, la schermata dell'autopilota non visualizza alcun dato.

## Attivazione della funzione Shadow Drive.

### ⚠ AVVERTENZA

Se la funzione Shadow Drive è disattivata, virare manualmente l'imbarcazione non disattiverà l'autopilota. È necessario utilizzare l'unità di controllo o il chartplotter collegato per disattivare l'autopilota.

**NOTA:** la funzione Shadow Drive non è disponibile in tutti i modelli di autopilota.

Se la funzione Shadow Drive è stata disattivata, è necessario riattivarla prima di poter governare manualmente l'imbarcazione per disinnestare il sistema autopilota.

- 1 Dalla schermata autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Impostazione Shadow Drive**.
- 2 Se viene visualizzato **Disattivato**, selezionare **Shadow Drive** per attivare la funzione Shadow Drive.

La funzione Shadow Drive è attivata. Ripetere questi passaggi per disattivare di nuovo la funzione.

## Regolare la sensibilità del sensore Shadow Drive

È possibile regolare la sensibilità del sensore Shadow Drive per modificare la quantità di attività manuale del timone necessaria per disinserire l'autopilota. Impostando una sensibilità più alta, l'autopilota verrà disattivato con meno movimenti manuali del timone.

**NOTA:** la funzione Shadow Drive non è disponibile in tutti i modelli di autopilota.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Shadow Drive** > **Sensibilità**.
- 2 Regolare la sensibilità più alta o più bassa.

## Telecomando dell'autopilota Reactor™

### ⚠ AVVERTENZA

Ogni utente è responsabile della condotta della propria imbarcazione. L'autopilota è uno strumento in grado di migliorare le capacità di navigazione con l'imbarcazione, ma non esime l'utente dalla responsabilità della navigazione della propria imbarcazione. Durante la navigazione, evitare le zone pericolose e non lasciare mai il timone.

È possibile connettere il telecomando dell'autopilota Reactor al chartplotter in modalità wireless per controllare il sistema autopilota Reactor.

Per ulteriori informazioni sull'uso del telecomando, vedere le istruzioni sul telecomando dell'autopilota Reactor all'indirizzo [garmin.com](http://garmin.com)

## Associare un telecomando dell'autopilota Reactor

- 1 Sull'unità di controllo, selezionare **•••** > **Impostazioni globali** > **Comunicazioni** > **Dispositivi wireless** > **Telecomandi wireless** > **Telecomando autopilota**.
- 2 Se necessario, selezionare **Attiva**.
- 3 Selezionare **Nuova connessione**.
- 4 Sul telecomando, selezionare  > **Pair with MFD**.  
L'unità di controllo emette un segnale acustico e mostra un messaggio di conferma.
- 5 Sull'unità di controllo, selezionare **Sì** per completare il processo di associazione.

## Modifica delle funzioni dei tasti azione del telecomando dell'autopilota Reactor

È possibile modificare le sequenze o le funzioni assegnate ai tasti azione del telecomando dell'autopilota Reactor.

- 1 Selezionare **•••** > **Impostazioni globali** > **Comunicazioni** > **Dispositivi wireless** > **Telecomandi wireless** > **Telecomando autopilota** > **Pulsante Azioni**.
- 2 Selezionare un tasto azione da modificare.
- 3 Selezionare un modello o un'azione da assegnare al tasto azione.

## Attivare i comandi dell'autopilota da un orologio Garmin

È possibile controllare l'autopilota Garmin con un orologio Garmin compatibile. Per un elenco di smartwatch Garmin compatibili, visitare il sito web [garmin.com](http://garmin.com).

**NOTA:** le Smart Notification non sono disponibili sull'orologio quando è attivato il controllo remoto dell'autopilota.

- 1 Selezionare **•••** > **Impostazioni globali** > **Comunicazioni** > **Dispositivi wireless** > **App Connect IQ™** > **Controllo autopilota** > **Attiva** > **Nuova connessione**.
- 2 Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.

## Personalizzare le azioni dei pulsanti dell'autopilota

Prima di poter impostare le azioni dei pulsanti dell'autopilota, è necessario installare e configurare un autopilota Garmin compatibile.

È possibile selezionare fino a tre azioni dell'autopilota da eseguire tramite l'orologio Garmin.

**NOTA:** le azioni dell'autopilota disponibili dipendono dall'autopilota installato.

- 1 Sul chartplotter, selezionare **Comunicazioni** > **Dispositivi wireless** > **App Connect IQ™** > **Controllo autopilota** > **Pulsante Azioni**.
- 2 Selezionare un pulsante.
- 3 Selezionare un'azione.

## Visualizzare diagnostica dell'autopilota

È possibile visualizzare un rapporto di diagnostica del sistema dell'autopilota per facilitare la configurazione e la risoluzione dei problemi.

- 1 Dalla schermata Autopilota, selezionare **•••** > **Impostazione pilota automatico** > **Diagnostica**.
- 2 Selezionare **<** e **>** per visualizzare le pagine della diagnostica.

**SUGGERIMENTO:** selezionare **Salva su scheda** per salvare le informazioni di diagnostica su una scheda di memoria in un chartplotter o un lettore di schede.

## Impostazioni del dispositivo e preferenze

È possibile configurare le impostazioni e le preferenze specifiche di questa unità di controllo, ad esempio i suoni e le unità di misura.

## Impostazioni del sistema

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Sistema**.

**Toni e schermo:** consente di regolare le impostazioni dello schermo e dell'audio (se disponibili).

**Posizionamento satellitare:** fornisce informazioni sui satelliti e le impostazioni GPS.

**Informazioni sul sistema:** fornisce informazioni sui dispositivi presenti sulla rete e la versione software.

**Accensione automatica:** consente di controllare quali dispositivi attivare automaticamente quando il dispositivo viene acceso.

**Spegnimento automatico:** spegne automaticamente il sistema dopo un periodo di sospensione specificato.

**Simulatore:** consente di attivare o disattivare il simulatore e di impostare ora, data, velocità e posizione simulata.

### Impostazioni di toni e schermo

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Sistema > TONI e schermo**.

**Segnale acustico:** consente di attivare e disattivare il segnale acustico emesso per gli allarmi e le selezioni.

**Retroilluminazione:** consente di impostare l'intensità della retroilluminazione.

**Sincronizzazione retroilluminazione:** sincronizzare l'intensità della retroilluminazione di altri chartplotter e strumenti nella stessa stazione.

**Modo colore:** consente di impostare il dispositivo in modo che visualizzi i colori in modalità notturna o diurna. È possibile selezionare l'opzione Auto per consentire al dispositivo di impostare automaticamente i colori in modalità notturna o diurna in base all'ora del giorno.

**Immagine di avvio:** consente di impostare l'immagine che appare quando si accende il dispositivo.

### Impostazioni di posizionamento satellitare (GPS)

**NOTA:** le impostazioni e le informazioni GPS sono disponibili solo quando l'unità di controllo è collegata a un'antenna GPS o a un dispositivo con funzionalità GPS.

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Sistema > Posizionamento satellitare**.

**Vista del cielo:** mostra la posizione relativa dei satelliti GPS nel cielo.

**GLONASS:** consente di attivare o disattivare l'uso di GLONASS (sistema satellitare russo). In condizioni di scarsa visibilità del cielo, è possibile utilizzare i dati GLONASS insieme alla funzione GPS per fornire informazioni più accurate sulla posizione.

**WAAS/EGNOS:** consente di attivare o disattivare WAAS (in Nord America) o EGNOS (in Europa), per fornire informazioni più accurate sulla posizione GPS. L'acquisizione dei satelliti quando si utilizza WAAS/EGNOS può richiedere più tempo.

**Galileo:** consente di attivare o disattivare i dati Galileo (sistema satellitare dell'Unione Europea). In condizioni di scarsa visibilità del cielo, è possibile utilizzare i dati Galileo insieme alla funzione GPS per fornire informazioni più accurate sulla posizione.

**Filtro velocità:** consente di fare una media della velocità dell'imbarcazione per avere un valore più uniforme.

**Sorgente:** consente di selezionare la sorgente dati GPS preferita.

### Visualizzazione delle informazioni sul software del sistema

È possibile visualizzare la versione software e il numero ID dell'unità. Tali informazioni sono necessarie per aggiornare il software del sistema o per risolvere problemi.

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Sistema > Informazioni sul sistema > Informazioni sul software**.

### Visualizzazione del registro eventi

Il registro eventi contiene un elenco degli eventi di sistema.

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Sistema > Informazioni sul sistema > Registro eventi**.

## Visualizzare le informazioni su normative e conformità

Le informazioni per questo dispositivo vengono fornite elettronicamente. Sono fornite informazioni sulle normative, ad esempio i numeri di identificazione forniti dall'FCC o dai marchi di conformità regionali, nonché informazioni sul prodotto e la licenza. Non disponibile su tutti i modelli.

- 1 Selezionare **••• > Impostazioni globali**.
- 2 Selezionare **Sistema**.
- 3 Selezionare **Informazioni normative**.

## Impostazioni sulle preferenze

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Preferenze**.

**Unità:** consente di impostare le unità di misura.

**Lingua:** consente di impostare la lingua del testo visualizzato.

**Filtri:** consente di attenuare i valori visualizzati nei campi dati per ridurre il disturbo o mostrare trend più a lungo termine. L'attenuazione aumenta impostando il filtro su un valore maggiore e diminuisce impostandolo su un valore minore. L'impostazione su 0 disattiva il filtro e il valore mostrato sarà il valore non elaborato proveniente dalla sorgente. È possibile sincronizzare queste impostazioni su tutti i dispositivi in cui l'impostazione Sincronizza filtri è attivata.

**Layout tastiera:** consente di organizzare i tasti sulla tastiera a schermo.

**Acquisizione schermata:** consente al dispositivo di salvare immagini dello schermo.

## Impostazioni porte di comunicazione

### Impostazioni di NMEA 2000

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Comunicazioni > Impostazione NMEA 2000**.

**Elenco dispositivi:** visualizza i dispositivi collegati alla rete e consente di impostare le opzioni per alcuni trasduttori collegati tramite la rete NMEA 2000.

**Etichetta dispositivi:** consente di modificare le etichette per i dispositivi connessi disponibili.

### Denominazione dei dispositivi e sensori in rete

È possibile denominare i dispositivi e i sensori collegati alla GarminMarine Network e alla rete NMEA 2000.

- 1 Selezionare **••• > Impostazioni globali > Comunicazioni**.
- 2 Selezionare **Marine Network o Impostazione NMEA 2000 > Elenco dispositivi**.
- 3 Selezionare un dispositivo dall'elenco a sinistra.
- 4 Selezionare **Cambia Nome**.
- 5 Immettere il nome e selezionare **Fatto**.

## Rete Wi-Fi

### Configurazione della rete Wi-Fi

Questo dispositivo può ospitare una rete Wi-Fi a cui è possibile collegare dispositivi wireless, come un altro chartplotter o lo smartphone. Al primo accesso alle impostazioni della rete wireless verrà richiesto di configurare la rete.

**NOTA:** non si dispone dell'opzione per impostare una rete Wi-Fi se l'unità di controllo è collegata alla stessa Marine Network Garmin del chartplotter Wi-Fi. Su una Marine Network Garmin, un chartplotter deve fare da host Wi-Fi.

- 1 Selezionare **••• > Impostazioni globali > Comunicazioni > Rete Wi-Fi > Wi-Fi > On > OK**.
- 2 Se necessario, immettere un nome per la rete wireless.
- 3 Immettere una password.

Questa password è necessaria per accedere alla rete wireless da un dispositivo wireless, ad esempio lo smartphone. La password effettua la distinzione tra maiuscole e minuscole.

## Connettere un dispositivo wireless all'unità di controllo

Per poter connettere un dispositivo wireless alla rete wireless dell'unità di controllo, è necessario configurare la rete wireless sull'unità di controllo (*Configurazione della rete Wi-Fi, pagina 12*).

È possibile connettere più dispositivi wireless all'unità di controllo per condividere dati.

- 1 In un dispositivo wireless, attivare la tecnologia Wi-Fi ed eseguire la ricerca di reti wireless.
- 2 Selezionare il nome della rete wireless dell'unità di controllo (*Configurazione della rete Wi-Fi, pagina 12*).
- 3 Immettere la password della rete wireless.

## Cambiare il canale wireless

È possibile cambiare il canale wireless in caso di problemi a trovare o connettersi a un dispositivo oppure in caso di interferenze.

- 1 Selezionare **••• > Impostazioni globali > Comunicazioni > Rete Wi-Fi > Avanzato > Canale**.
- 2 Immettere un nuovo canale.

Non è necessario cambiare il canale wireless sui dispositivi collegati a questa rete.

## Garmin Marine network

La Garmin Marine Network consente di condividere i dati provenienti da dispositivi Garmin periferici con i chartplotter in modo rapido e semplice. È possibile collegare un dispositivo alla Garmin Marine Network per ricevere dati e condividerli con altri dispositivi e chartplotter compatibili con la Garmin Marine Network.

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Comunicazioni > Marine Network**.

## Impostazione degli allarmi

### ATTENZIONE

L'impostazione Segnale acustico deve essere attivata affinché gli allarmi siano udibili (*Impostazioni di toni e schermo, pagina 11*). La mancata impostazione degli allarmi udibili potrebbe causare lesioni o danni alla proprietà.

## Allarmi di sistema

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Allarmi > Sistema**.

**Alimentazione:** consente di impostare un allarme che si attiva quando la batteria raggiunge un determinato voltaggio basso.

**Precisione GPS:** consente di impostare un allarme che si attiva quando la precisione del GPS scende al di sotto di un valore definito dall'utente.

## Allarmi NMEA 2000

Selezionare **••• > Impostazioni globali > Allarmi > Network**.

**Avvisi NMEA 2000:** consente di attivare e disattivare gli avvisi relativi alla rete NMEA 2000 e ai dispositivi connessi.

## Aggiornamento software

All'atto dell'installazione o aggiungendo un accessorio al sistema esistente, potrebbe essere necessario dover aggiornare il software del prodotto.

L'aggiornamento software richiede un lettore di schede di memoria Garmin o un altro chartplotter Garmin connesso tramite la Garmin Marine Network.

Visitare il sito Web [garmin.com/support/software/marine.html](http://garmin.com/support/software/marine.html) per ulteriori informazioni.

## Caratteristiche tecniche

Dimensioni senza copertura di protezione dai raggi solari (A×L×P)	105 x 140 x 51 mm (4,13 x 4,51 x 2,01 poll.)
Dimensioni con copertura di protezione dai raggi solari (A×L×P)	113 x 144 x 56 mm (4,45 x 5,67 x 2,20 poll.)
Peso senza protezione dai raggi solari	328 g (11,57 oz)
Peso con protezione dai raggi solari	375 g (13,23 oz)
Temperatura	Da 5° a 131 °F (da -15° a 55 °C)
Distanza di sicurezza dalla bussola	20 cm (7,87 poll.)
Rivestimento	Completamente stagna in policarbonato
Materiale della lente	Vetro con finitura antiriflesso e anti-impronta
Classificazione di impermeabilità	IEC 60529 IPX7 <sup>1</sup>
Luminosità	1200 cd/m <sup>2</sup> (NIT)
Assorbimento di corrente tipico a 12 V cc	220 mA
Assorbimento di corrente massimo a 12 V cc	400 mA
Consumo energetico	5,85 W max
Tensione operativa NMEA 2000	Da 9 a 16 V cc
NMEA 2000 LEN @ 9 V cc	13 (650 mA)

<sup>1</sup> Il dispositivo resiste all'esposizione accidentale all'acqua fino a 1 m per un massimo di 30 min. Per ulteriori informazioni, visitare il sito Web [www.garmin.com/waterrating](http://www.garmin.com/waterrating).



