

GARMIN[®]

GPSMAP[®] 585 Plus



用户手册

© 2017 Garmin Ltd. 或其子公司

保留所有权利。根据版权法, 未经 Garmin 的书面同意, 不得复制此手册的全部或部分內容。Garmin 保留更改或改善其产品并对此手册的内容进行更改的权利, 但没有义务向任何人或任何组织通知此类变更或改善。有关本产品的使用的最新更新和补充信息, 请访问 www.garmin.com。

Garmin®、GPSMAP®、Ultrascroll® 和 Garmin 徽标是 Garmin Ltd. 或其子公司在美国和其它国家/地区注册的商标。Garmin ClearVü™和 Garmin Quickdraw™ 是 Garmin Ltd. 或其子公司的商标。未经 Garmin 明确许可, 不得使用这些商标。

NMEA®是 National Marine Electronics Association 的注册商标。

目录

简介	1	查看关于导航台的详细信息	9
GPSMAP 585 Plus 尺寸	1	图表和三维图设置	9
设备概述	1	图表和图表视图上的标志、航点和航迹	9
按键	1	图表和图表视图上的其他船只	9
AIS 显示设置	9	AIS 显示设置	9
联系 Garmin® 产品支持	1	导航和渔图设置	10
插入存储卡	1	覆盖图编号	10
软件更新	2	编辑数据字段	10
将新软件加载到存储卡上	2	显示导航插入	10
更新设备软件	2	图表外观设置	10
选择换能器类型	2	Fish Eye 3D 设置	10
放大和缩小图表	2	Garmin Quickdraw™ 轮廓地图导航	10
在 GPSMAP 585 Plus 上拖曳	2	使用 Garmin Quickdraw 轮廓功能映射水体	10
调整背光	2	为 Garmin Quickdraw 轮廓地图添加标签	11
更改颜色模式	2	Garmin Quickdraw 社区	11
配置显示颜色	2	Garmin Quickdraw 轮廓设置	11
设置蜂鸣器	2	航点和标志	11
GPS 卫星信号捕获	2	利用您的当前位置在声纳屏幕上创建一个标志或航点	11
主页屏幕	2	利用不同位置在声纳屏幕上创建一个航点	11
定制主页屏幕	3	创建标志或航点	11
添加新布局到主页屏幕	3	编辑保存的航点	11
页面快捷方式	3	标记并导航到紧急事故地点	12
编辑页面快捷方式	3	导航到一个航点	12
添加编号或行程页面	3	在航点地图上测量距离	12
号码	3	删除航点或 MOB	12
行程页面	3	删除所有航点	12
添加数据图形屏幕	3	将航点、路线和航迹复制到存储卡	12
添加深度数据图形页面	3	在设备之间共享航点和路线	12
添加温度数据图形界面	4	用户数据设置	12
数据字段	4	路线	12
声纳	4	使用航点地图创建和导航路线	12
全屏声纳	4	使用航点地图创建和导航路线	12
Garmin ClearVü 声纳视图	4	使用航点列表创建和导航路线	12
分屏频率	4	编辑保存的路线	12
位移缩放视图	5	查看路线列表	12
调节缩放	5	浏览和导航至保存的路线	13
锁定屏幕至水底	5	删除已保存的路线	13
缩放声纳屏幕	5	删除所有保存的路线	13
减少干扰	5	航迹	13
暂停声纳显示	5	设置航迹的颜色	13
利用您的当前位置在声纳屏幕上创建一个标志或航点	5	清除航迹	13
利用不同位置在声纳屏幕上创建一个航点	6	在记录时管理航迹日志内存	13
声纳频率	6	配置和记录航迹日志间隔	13
选择频率	6	删除所有保存的航点、路线和航迹	13
创建频率预置	6	AIS 雷达	13
声纳增益	6	调节 AIS 雷达量程	13
自动设置增益	6	在 AIS 雷达屏幕上标记航点	13
手动设置增益	6	查看 AIS 威胁列表	13
调节深度尺度范围	6	定制 AIS 雷达屏幕的显示	13
声纳设置	7	创建 AIS 群组	13
显示和调节深度线	7	启用 AIS 传输测试预警	14
设置滚动速度	7	设置安全区域碰撞警报	14
声纳外观设置	7	VRM 和 EBL	14
开启 A 范围	7	显示 VRM 和 EBL	14
配置挂起目标的外观	7	调节 VRM 和 EBL	14
高级声纳设置	7	测量目标对象的范围和方向	14
覆盖图编号设置	8	AIS 雷达外观设置	14
罗盘	8	高速公路页面	14
深度和水温图形	8	打开高速公路页面	14
图表和三维图视图	8	显示和定制高速公路覆盖图编号	14
导航图和近海渔图	8	自动导航	15
图表符号	9	自动导航路径配置	15
在图表上查看位置和目标信息	9	调节与海岸的距离	15
导航到图表上的某个位置	9	数字选择性呼叫	15

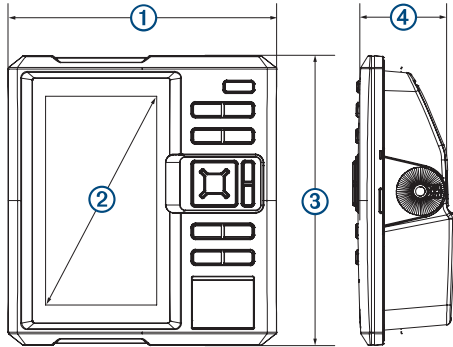
联网的海图仪和甚高频对讲机功能	15
开启 DSC	15
DSC 列表	15
查看 DSC 列表	15
添加 DSC 联系人	16
接收求救呼叫	16
导航到求救的船只	16
位置跟踪	16
查看位置报告	16
导航到跟踪的船只	16
在跟踪的船只的位置处创建航点	16
在位置报告中编辑信息	16
删除位置报告呼叫	16
在图表上查看船只轨迹	16
个别日常呼叫	16
选择 DSC 频道	16
发出个别日常呼叫	16
对 AIS 目标发出个别日常呼叫	16
潮汐、海流、农历和天文信息	16
天文信息	16
查看不同潮汐站的信息	17
农历	17
设备配置	17
GPSMAP 585 Plus 设置菜单树	17
系统设置	18
系统信息	18
我的船只设置	18
设置船龙骨偏差值	18
设置水温偏差值	18
校准水流速度设备	18
警报设置	19
导航警报	19
系统警报	19
声纳警报	19
单位设置	19
通信设置	19
NMEA 0183 设置	19
导航设置	20
恢复出厂默认设置	20
附录	20
注册设备	20
太阳伞	20
GPSMAP 585 Plus 规格	20
常见问题解答	20
我的设备不开启	20
我的声纳不能正常工作	20
我的设备无法在正确的位置创建航点	20
物质宣言	20
索引	22

简介

警告

请参阅产品包装盒中的重要安全产品信息指南，了解产品警告和其他重要信息。

GPSMAP 585 Plus 尺寸



①	176 毫米 (6.94 英寸)
②	178 毫米 (7 英寸)
③	190 毫米 (7.5 英寸)
④	81.8 毫米 (3.25 英寸)

设备概述



①	电源键
②	设备按键
③	SD 卡插槽

按键

	按住以打开或关闭设备。 选择以调节背光、调节颜色模式、配置颜色、以及启用和禁用声纳。
MARK/WPT MOB	在声纳暂停的状态下，在二维图或声纳页面中，选择此项可以将您的光标位置标为一个标志。 在光标不可见并且菜单不显示的二维图中，选择此项可以将您的船只位置标为一个标志。 在二维图或声纳页面中，选择 MENU > MARK/WPT 将您的船只位置标为一个标志。 在任何其他页面中，选择此项可以将您的船只位置标为一个标志。 在声纳暂停的状态下，在二维图或声纳页面中，按住此项可以将您的光标位置标为一个航点。 在光标不可见并且菜单不显示的二维图中，按住此项可以将您的船只位置标为一个航点。 在二维图或声纳页面中，选择 MENU 并按住 MARK/WPT 将您的船只位置标为一个航点。 在任何其他页面中，按住此项可以将您的船只位置标为一个航点。 按住以打开紧急事故地点 (MOB) 选项。
GOTO	选择以转至所选的航点或位置。
GAIN/ CLUTTER	在声纳屏幕中，选择以调节增益。 在声纳屏幕中，按住以打开干扰菜单。
RANGE/ ZOOM	在声纳屏幕中，选择以调节声纳范围。 在声纳屏幕中，按住以打开缩放菜单。
	选择可以滚动、高亮显示选项，并移动光标。
	选择可以滚动、高亮显示选项，并移动光标。
	选择以暂停声纳。
	选择以暂停声纳。
	选择以放大视图。
	选择以缩小视图。
BACK	选择以返回上一屏幕。 按住以返回主页屏幕。
SELECT	选择以选择选项并确认消息。
MENU	选择以打开每个页面的选项菜单。
PAGE	选择以滚动浏览页面。

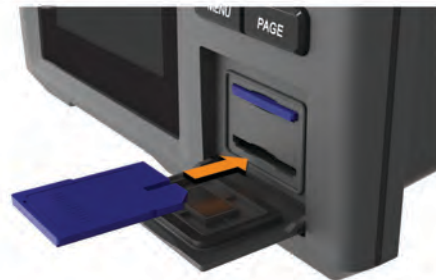
联系 Garmin® 产品支持

访问 www.garmin.com.sg/support 以获取国内支持信息。

插入存储卡

您可在海图仪中使用可选的存储卡。地图存储卡可让您查看港口、海港、码头和其他兴趣点的高清卫星图和航拍图。您可使用空白存储卡记录声纳数据并将航点、路线和航迹等数据传输至另一台兼容的 Garmin 海图仪或计算机。

- 1 打开海图仪前端的接口盖或出入口。
- 2 插入存储卡。
- 3 按入卡直至听到“卡嗒”声。



- 4 关闭出入口。

软件更新

安装设备或将附件添加至该设备时，您可能需要更新设备软件。

将新软件加载到存储卡上

- 1 将存储卡插入计算机上的卡插槽中。
- 2 访问 www.garmin.com/support/software/marine.html。
- 3 选择 **GPSMAP 系列**，含 SD 卡旁边的 **下载**。
- 4 阅读并同意条款。
- 5 选择 **下载**。
- 6 选择 **跑步**。
- 7 选择与内存卡相关联的驱动器，然后选择 **下一步 > 完成**。

更新设备软件

在更新软件之前，您必须获取软件更新存储卡或将最新软件加载到存储卡上。

- 1 开启海图仪。
- 2 主页屏幕出现后，将存储卡插入卡插槽。
注：为使显示软件更新说明显示出来，在插入存储卡之前，设备必须已完全启动。
- 3 按照屏幕上的说明进行操作。
- 4 等待几分钟，以完成软件更新过程。
- 5 设备提示时，将存储卡留在原位，并手动重新启动海图仪。
- 6 取出存储卡。
注：如果在设备完全重新启动之前取出存储卡，则软件更新可能不完整。

选择换能器类型

如果您未使用随附的换能器，您必须设置换能器类型以使声纳正常工作。如果您使用的是随附的换能器，您无需完成这些步骤。

- 1 选择 **设置 > 本船 > 换能器类型**。
- 2 选择您正在使用的换能器的类型。

放大和缩小图表

缩放级别由图表底部的缩放数字表示。缩放数字下方的竖条表示图表上的距离。

- 选择 **—** 以缩小。
- 选择 **+** 以放大。

在 GPSMAP 585 Plus 上拖曳

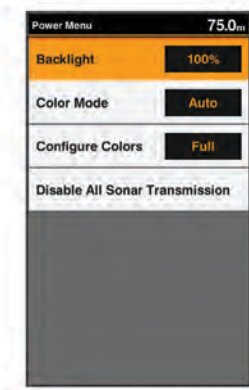
您可以移动图表以查看您的当前位置以外的区域。

使用箭头键拖曳。

调整背光

- 1 选择 **设置 > 系统 > 显示 > 背光**。

提示：从任何屏幕点击 **☰** > **背光**，打开背光设置。

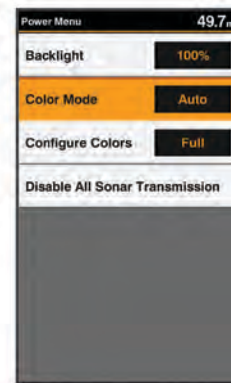


- 2 调节背光。

更改颜色模式

- 1 选择 **设置 > 系统 > 显示 > 日夜模式**。

提示：从任意屏幕按 **☰** > **日夜模式** 以访问颜色设置。



- 2 选择一个选项：

- 要使用浅色背景，请选择 **日间模式**。
- 要使用深色背景，请选择 **夜间模式**。

提示：您可以配置夜间颜色模式。选择 **配置颜色**，然后选择一个选项。

- 要允许设备根据一天当中的时间自动显示白天或夜间色彩，请选择 **自动**。

配置显示颜色

您必须先设置颜色模式为夜间颜色 (**更改颜色模式**, 第 2 页)，然后才能配置夜间颜色。

选择 **设置 > 系统 > 显示 > 配置颜色**。

设置蜂鸣器

您可以设置设备在何时发出声音。

- 1 选择 **设置 > 系统 > 蜂鸣器**。

- 2 选择一个选项：

- 要使设备在您选择了一个项目时以及有警报触发时发出声音提示，选择 **开启 (按键和报警)**。
- 要使设备只有在有警报触发时发出声音提示，选择 **仅限报警**。

GPS 卫星信号捕获

当您打开鱼群探测仪时，GPS 接收器应收集卫星数据并确定当前位置。当鱼群探测仪获取卫星信号时，**||||** 会显示在主页屏幕顶部。当鱼群探测仪丢失卫星信号时，**||||** 会消失，一个闪烁的问号会出现在屏幕上的 **☰** 上方。

有关 GPS 的详情，请访问 www.garmin.com/aboutGPS。

主页屏幕

主页屏幕可让您访问设备中的所有功能。功能取决于连接至设备的附件。

访问另一个屏幕时，您可以通过按住 **BACK** 返回到主页屏幕。您可以定制屏幕布局和在主页屏幕上显示的项目。



定制主页屏幕

您可以在主页屏幕上添加项目和重新排列主页屏幕上的项目。

- 1 从主页屏幕选择 **自定义主页**。
- 2 选择选项：
 - 要重新排列项目，请选择 **重新排列**，选择要移动的项目，然后为其选择新位置。
 - 要在主页屏幕中添加项目，请选择 **添加**，然后选择新项目。
 - 要删除您已添加至主页屏幕的项目，请选择 **删除**，然后选择要删除的项目。

添加新布局到主页屏幕

您可以创建一个定制屏幕以满足您的需求，并将它添加到主页屏幕。

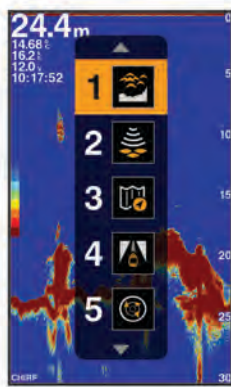
- 1 选择 **自定义主页 > 添加 > 添加新布局**。
- 2 选择要包含在布局内的第一个和第二个屏幕。
- 3 选择一个选项：
 - 要改变窗口的方向，请选择 **拆分**。
 - 要定制在屏幕上显示的数据，请选择 **叠加数据**。
 - 要打开和关闭罗盘带数据栏，请选择 **叠加数据 > 罗盘条**。
- 4 选择 **下个**。
- 5 输入布局的名称。

提示：

 - 选择 **SELECT** 以保存。
 - 按住 **MENU** 以清除数据。
 - 选择 **+** 或 **-** 以更改字母大小写。
- 6 使用箭头键重新调整窗口大小。
- 7 使用箭头键在主页屏幕上选择位置。

页面快捷方式

您可以通过在任何页面选择 **PAGE** 打开常用页面。



	传统声纳
	ClearVü

	导航海图
	Highway
	AIS 雷达

默认快捷方式

	位移缩放
	ClearVü 分屏放大
	分频显示
	深度数据图形
	温度数据图形
	声纳记录
	渔用海图
	Mariner's Eye 3D
	Fish Eye 3D
	数据
	罗盘
	航程
	速度数据图形
	GPSMAP 585 Plus 导航海图

可用的快捷方式

编辑页面快捷方式

在更改快捷方式菜单中的页面之前，您必须将该页面添加到您的主页屏幕 (**定制主页屏幕, 第 3 页**)。

您可以更改快捷方式菜单中显示的页面。

- 1 在您想要添加到快捷方式菜单的页面中，按住 **PAGE**。会显示一个可编辑的快捷方式菜单。
- 2 选择 **PAGE** 可以为快捷方式选择在菜单中的位置。
- 3 选择 **SELECT > 是**。

添加编号或行程页面

在定制数据或航程屏幕之前，您必须将它们添加到主页屏幕。

- 1 选择 **自定义主页 > 添加 > 导航信息**。
- 2 选择 **数据** 或 **航程**。

号码

要定制数据屏幕，请选择 **数据 > MENU**。

更改数据: 设置显示哪种类型的数据。

更改布局: 设置显示的编号数据量。

行程页面

要定制航程屏幕，选择 **航程 > MENU**。

重置单程里程: 重置行程数据并使您可以记录新的行程数据。

重置总里程: 重置里程表数据并使您可以记录新的里程表数据。

重置最大速度: 重置行程的最大速度并使您可以记录一个新的最大速度。

添加数据图形屏幕

您需要先将速度数据图形屏幕添加到主页屏幕，然后才能对其进行自定义。

您可以使用速度数据图形屏幕在主页屏幕上查看图形声纳数据。

在主页屏幕上，选择 **自定义主页 > 添加 > 速度数据图形**。

添加深度数据图形页面

在定制深度数据图形页面之前，您必须将它们添加到主页屏幕。

从主页屏幕中，选择自定义主页 > 添加 > 声纳 > 深度数据图形。

添加温度数据图形界面

在主页屏幕上，选择自定义主页 > 添加 > 温度数据图形。

数据字段

数据字段显示一个区域内多种类型的信息，如深度、航向和方位。某些数据字段要求您进行导航或者要求连接至传感器以显示数据。例如，必须将一个温度传感器连接到海图仪上，才能显示温度数据字段。

页面上的数据字段取决于和该页面相关的数据类型。例如，声纳页面自动显示与声纳有关的信息，如深度。

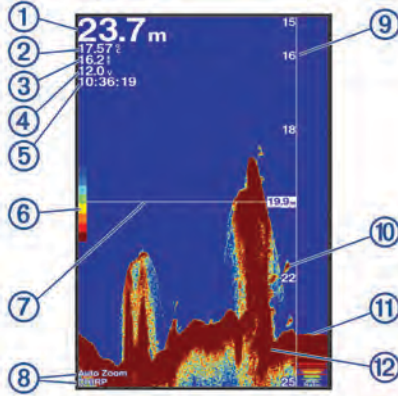
您可以配置在页面上显示的数据字段。选择 MENU > 叠加数据。



声纳

全屏声纳

您可以在全屏上看到来自换能器的声纳读数全视图。选择传统声纳。

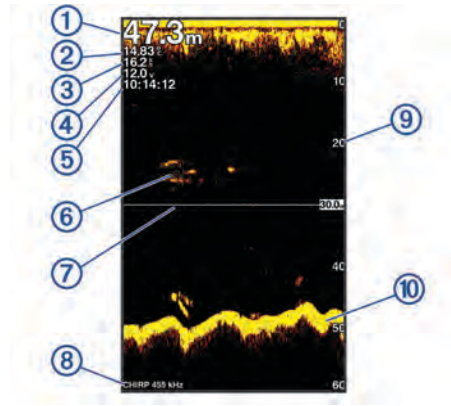


①	海底深度
②	水温
③	GPS 速度
④	设备电压
⑤	时间
⑥	色标
⑦	深度线
⑧	换能器类型和频率、缩放类型、以及滤色器状态
⑨	当声纳数据屏幕从右侧滚动到左侧时的深度指标
⑩	挂起目标 (鱼)
⑪	A 型指示器
⑫	海底回波

Garmin ClearVü 声纳视图

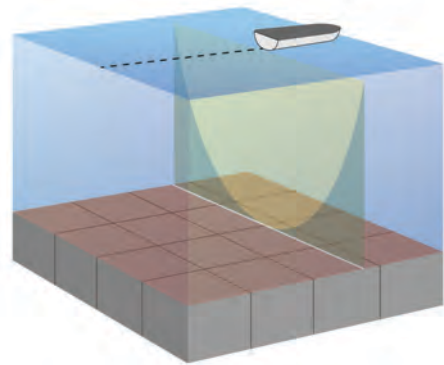
注：要接收 Garmin ClearVü 扫描声纳，您需要兼容的换能器。

Garmin ClearVü 高频声纳提供船周围钓鱼环境的细节图片，详细展现船只所经过的结构。



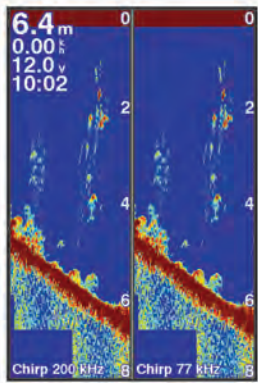
①	海底深度
②	水温
③	GPS 速度
④	设备电压
⑤	时间
⑥	挂起目标 (鱼)
⑦	深度线
⑧	换能器类型和频率、以及缩放类型
⑨	当声纳数据屏幕从右侧滚动到左侧时的深度指标
⑩	海底回波

传统换能器会发出锥形波束。Garmin ClearVü 扫描声纳技术会发出与复印机中光束形状相似的两道窄波束。这些波束可提供船只周围物体的更清晰的图片式图像。



分屏频率

您可以从分屏屏幕查看两个频率。



位移缩放视图

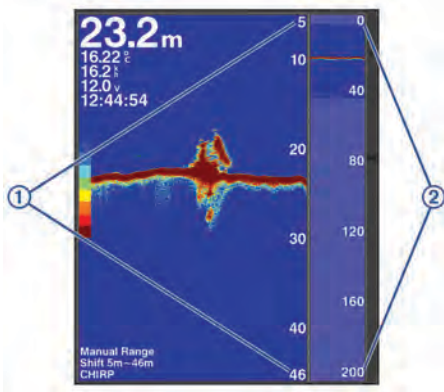
在声纳屏幕上，您可以在屏幕右侧看到声纳读数的全视图，在屏幕左侧看到该图的放大大部分。

您可以使用位移设置声纳聚焦的深度范围。这允许您以较高的分辨率放大处于焦点深度的物体。

使用移动时，海底跟踪的效果可能不佳，因为声纳会寻找焦点区域的深度范围内的数据，此范围可能不包括海底。使用移动可能还会影响滚动速度，因为不会处理焦点区域深度范围以外的数据，这缩短了接收和显示数据所需的时间。您可以放大焦点区域，这可以让您以高于单独使用放大功能的分辨率，更接近地评估目标回声。

并非所有的声纳屏幕都提供位移缩放视图。

从声纳屏幕中，选择 **ZOOM > 位移缩放**。



①	缩放深度尺度
②	深度范围

调节缩放

您可以通过指定跨度和固定的起始深度手动调节缩放。例如，当深度为 15 米、起始深度为 5 米时，设备显示 5 到 20 米深度之间的放大区域。

您还可以通过指定一个跨度使设备自动调节缩放。设备从水底开始计算缩放区域。例如，如果您选择了一个 10 米的跨度，设备将显示从水底至水底上方 10 米之间的放大区域。

1 从声纳屏幕中，选择 **RANGE/ZOOM**。



2 选择一个选项：

- 选择**底部锁定**以锁定屏幕至水底。
- 选择**手动设定**或**数字缩放**以手动设置缩放。
- 选择**自动**以自动设置缩放。
- 选择**位移缩放**以手动调节缩放。

锁定屏幕至水底

您可以锁定屏幕至水底。例如，如果您选择了一个 20 米的跨度，设备将显示从水底至水底上方 20 米之间的区域。跨度显示在右侧。

1 从声纳视图中，选择 **MENU > ZOOM > 底部锁定**。

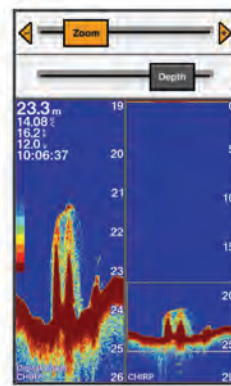
2 选择一个跨度。

缩放声纳屏幕

数字缩放可以放大声纳拍摄的图像。您可以手动设置缩放。

1 从声纳屏幕中，选择 **RANGE/ZOOM > 数字缩放**。

2 选择缩放级别。



减少干扰

您可以快速更改设置，从而降低噪声和减少声纳屏幕上的干扰。

1 从声纳视图中，按住 **GAIN/CLUTTER**。

2 选择一个或多个选项：

- 要调节灵敏度以减少附近噪声源的干扰影响，选择**干扰抑制**。
- 要隐藏海面附近的声纳回声，选择**水面噪声**。
- 要调节时变增益以降低噪声，选择**TVG**。

暂停声纳显示

您可以暂停声纳以创建一个标志或航点。

选择 ◀或 ▶。

利用您的当前位置在声纳屏幕上创建一个标志或航点

1 暂停声纳。

2 选择一个选项：

- 要在光标处创建一个标志，请选择 **MARK/WPT**。
- 要在光标处创建一个航点，请按住 **MARK/WPT**。
- 要在您的船只位置创建一个标志，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。
- 要在您的船只位置创建一个航点，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。

3 如有必要，编辑标志或航点信息。

利用不同位置在声纳屏幕上创建一个航点

1 选择◀或▶可以暂停声纳。

2 使用箭头键选择一个位置。

3 选择一个选项：

- 要创建一个标志，请选择 **MARK**。
- 要创建一个航点，请按住 **MARK**。

4 如有必要，编辑标志或航点信息。

声纳频率

注：可用的频率取决于正在使用的换能器。

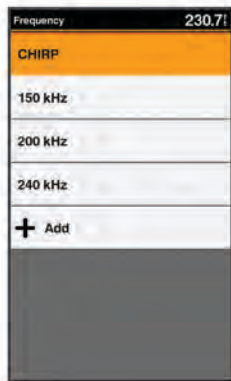
调整频率有助于让声纳适合您的特定目的和海水的当前深度。

选择频率

注：您并不能调节所有声纳视图的换能器的频率。

您可以指出哪些频率出现在声纳屏幕中。

1 从声纳视图中，选择 **MENU > 频率**。



2 选择符合您的需要和海水深度的频率。

有关频率的详细信息，请参阅 **声纳频率**，第 6 页。

创建频率预置

注：并非所有的转换器都提供此功能。

您可以创建预置，以保存特定的声纳频率，这可让您快速更改频率。

1 从声纳视图中，选择 **MENU > 频率**。

2 选择**添加**。

3 输入频率。

声纳增益

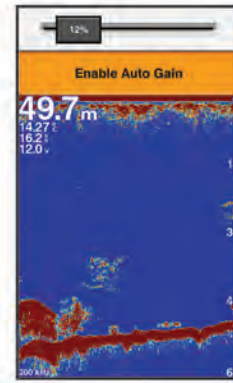
增益设置控制声纳接收器的灵敏度以补偿水深和水透明度。调高增益会显示更多详情，调低增益会减少屏幕干扰。

注：在一个声纳视图上设置的增益将应用于所有视图。

自动设置增益

注：要在分频屏幕上设置增益，您必须单独设置每个频率。

1 从声纳视图中，选择 **GAIN**。



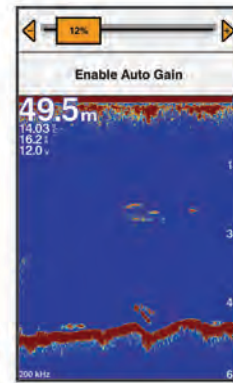
2 选择 **▼ > 启用自动增益**。

3 选择一个选项：

- 要自动显示灵敏度更高、噪声更多的较弱声纳回声，选择**自动-高**。
- 要自动显示中等灵敏度、中等噪声的声纳回声，选择**自动-中**。
- 要自动显示较低灵敏度、较少噪声的声纳回声，选择**自动-低**。

手动设置增益

1 从声纳屏幕中，选择 **GAIN**。



2 选择 **+**或 **▶**，直至您开始在屏幕的水体部分看到噪声。

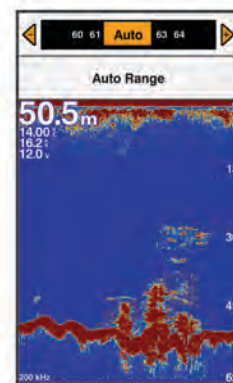
3 选择 **-**或 **◀**以调低增益。

调节深度尺度范围

您可调整显示在屏幕右侧的深度尺度范围。自动调节范围可让海底保留在声纳屏幕底部三分之一的范围内，这对于跟踪地形变化幅度缓慢或中等的水底非常有用。

当深度变化很大时，如断层或悬崖，手动调节范围可以查看指定的深度范围。只要海底出现在所确定的手动范围内的任何位置，它就会显示在屏幕上。

1 从声纳屏幕中，选择 **RANGE**。



2 选择一个选项：

- 要使设备能根据深度自动调节范围，请选择自动量程。
- 要手动增大或减小范围，请选择 **+** 或 **-**。

注：从声纳屏幕中，选择 **+** 和 **-** 以快速手动调节范围。

声纳设置

注：并非所有选项和设置都适用于所有型号、发声器模块和转换器。

显示和调节深度线

您可以在声纳屏幕上显示和调节水平线。该线的深度显示在屏幕的右侧。

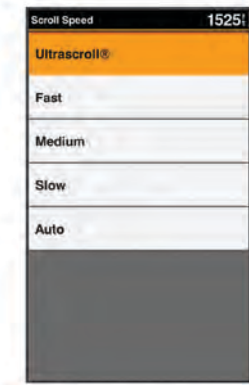
注：在一个屏幕上显示深度线会在所有屏幕上显示该深度线。

- 1 从声纳屏幕中，选择 **MENU > 声纳设置 > 参考深度线**。
- 2 选择 **MENU**。
- 3 要调节**参考深度线**，请选择 **▲** 或 **▼**。

设置滚动速度

您可以设置声纳图像在屏幕上移动的速率。较高的滚动速度可显示更多细节，在移动或拖钓时尤其如此。较低的滚动速度在屏幕上显示声纳信息的时间较长。设置一个声纳视图上的滚动速度可应用至所有声纳视图。

- 1 从声纳视图中，选择 **MENU > 声纳设置 > 滚动速度**。

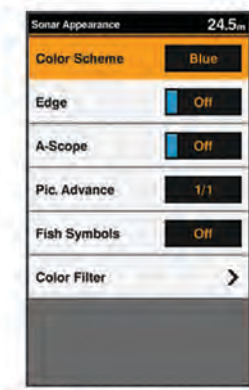


2 选择一个选项：

- 要使用对地速度自动调节滚动速度，选择**自动**。
自动设置将选择一个滚动速度以匹配船速，因此水中目标将使用正确的高度比显示视频绘制，看起来较少失真。
- 要使用非常快的滚动速度，请选择**超快**。
Ultrascroll 选项可快速滚动新声纳数据，但会降低图像质量。在大部分情况下，快速选项既可快速滚动图像，又能让目标较少失真，使二者之间完美平衡。

声纳外观设置

从声纳视图中，选择 **MENU > 声纳设置 > 显示设置**。



警告

信息仅供参考。禁用水下危险的警告可能会导致死亡、人身伤害或财产损失。您有责任安全、谨慎地操作您的船只。

颜色方案: 设置颜色方案。

白色海底线: 突出显示底部中的最强信号，以帮助定义信号的硬度或柔和度。

闪烁器: 沿屏幕右侧显示垂直闪光装置，该屏幕可立即显示沿刻度定位的范围。

回波成像数: 通过在屏幕上为收到的每列发声器数据绘制多列数据，可使声纳图片前进更快。这对于您正在深水中使用发声器时尤其有用，因为声纳信号需要较长时间传送到水底并返回换能器。

1/1 设置在屏幕上绘制一列每次发声器返回时的信息。2/1 设置在屏幕上绘制两列每次发声器返回时的信息，4/1 和 8/1 设置可依此类推。

鱼符号: 设置声纳如何解析挂起目标。

滤色器: 设置从屏幕上删除哪种颜色。

开启 A 范围

注：并非所有声纳视图都提供此功能。

A 型指示器是全屏声纳视图右侧沿线的竖状闪光装置。此装置将展开最近接收的声纳数据，因此易于查看。它对于检测靠近水部的鱼群可能也很有帮助。

从声纳视图中，选择 **MENU > 声纳设置 > 显示设置 > 闪烁器**。

配置挂起目标的外观

注：在一个屏幕上配置挂起目标的外观将应用于所有屏幕。

注：并非所有声纳视图都提供此功能。

	将挂起目标显示为符号。
	将挂起目标显示为带有目标深度信息的符号。
	将挂起目标显示为带有背景声纳信息的符号。
	将挂起目标显示为带有背景声纳信息和目标深度信息的符号。

- 1 从声纳屏幕中，选择 **MENU > 声纳设置 > 显示设置 > 鱼符号**。
- 2 选择选项。

高级声纳设置

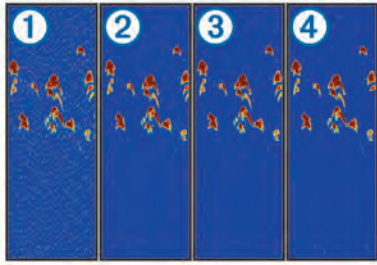
注：并非所有选项和设置都适用于所有型号、发声器模块和换能器。

从声纳视图中，选择 **MENU > 声纳设置 > 高级**。



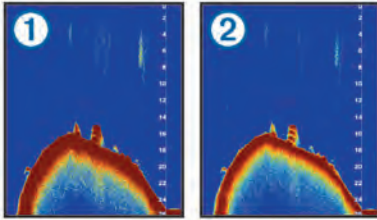
干扰抑制: 调整灵敏度以减少附近噪音源的干扰影响。

应该使用可达到所需改善程度的最低干扰设置来消除屏幕上的干扰。纠正导致噪声的安装问题是消除干扰的最佳方法。

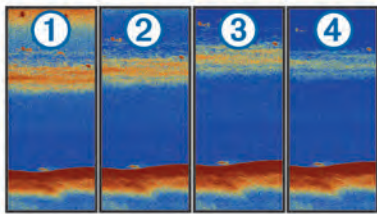


水面噪声: 隐藏表面噪声以帮助减少干扰。较宽的波束宽度(较低频率)可显示更多目标,但是可能产生更多表面噪声。

颜色增益: 调整屏幕上显示的色彩强度。



TVG: 调节回声的出现以补偿较深海中减弱的声纳信号,并减少浅水处噪声的出现。当此设置的值增高时,与低层噪声和鱼群目标相关的颜色在不同水深之间的显示更一致。此设置还可减少浅水处的噪声。



覆盖图编号设置

您可以定制在声纳屏幕上显示的数据。

从声纳屏幕中,选择 **MENU > 声纳设置 > 叠加数据**。

导航插入: 船只导航至目的地时,显示导航插入。

罗盘条: 显示罗盘带数据栏。

工作电压: 选择设备的电压。

深度: 显示换能器的当前深度。

速度: 显示船只的当前速度。

水温: 显示当前水温。

时间: 显示当前时间。

罗盘

罗盘利用 GPS 对地航向 (COG) 引导您到目的地,不考虑可能影响您的目的地的其它因素,例如海流和潮汐。

选择 **导航信息 > 罗盘**。

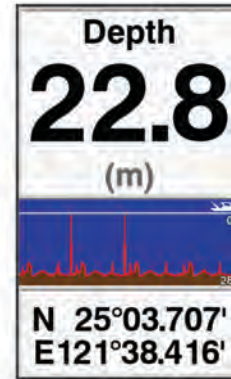


深度和水温图形

如果您正在使用深度可扩展的换能器,或正在通过 NMEA®0183 接收水深信息,则可以查看一段时间内的深度读数的图形日志。如果您正在使用具有测温功能的换能器,或正在通过 NMEA0183 接收水温信息,则可以查看一段时间内的温度读数的图形日志。

收到信息后,图形将滚动至左侧。

在查看深度数据图形页面或温度图形页面之前,您必须将该页面添加到您的主页屏幕 (**定制主页屏幕,第 3 页**)。选择深度数据图形或温度数据图形。



图表和三维图视图

提供的图表和三维图视图取决于所用的地图数据和附件。

您可以将图表和三维图视图添加到主页屏幕上 (**定制主页屏幕,第 3 页**)。

导航图: 如果可用,从预载入地图和补充地图中显示可用导航数据。数据包括鸟瞰图中的浮标、指示灯、电缆、深度测深装置、码头和潮汐站。

Perspective 3D: 提供船只前后的视图(根据您的航向),并提供可视导航帮助。此视图在导航复杂的浅滩、暗礁、桥梁或通道时非常有用,并有助于尝试识别陌生海港或停泊地点中的进入和退出路线。

海事 Eye 3D: 显示船只前后的详细三维视图(根据您的航向),并提供可视导航帮助。此视图在导航复杂的浅滩、暗礁、桥梁或通道时非常有用,并有助于尝试识别陌生海港或停泊地点中的进入和退出路线。

注: 在某些区域,海事 Eye 3D 和 Fish Eye 3D 图视图属于高级图表。

Fish Eye 3D: 提供根据图表信息展示海底的水下视图。连接声纳传感器后,悬浮目标(例如鱼)将显示为红色、绿色和黄色球形。红色表示最大目标,绿色表示最小目标。

渔图: 在图表上提供底部轮廓和深度测深装置的详细视图。此图表将删除导航数据,提供详细的等深线数据并增强底部轮廓以便进行深度识别。此图表非常适合近海深海捕鱼。

导航图和近海渔图

导航图和渔图可用于计划您的路线、查看地图信息并按照路线行驶。渔图适用于近海捕鱼。

您需要先将导航图添加到主页屏幕 (**定制主页屏幕,第 3 页**),然后才能将其打开。要打开导航图,请选择导航海图。



图表符号

此表包含可能在细节图上显示的某些常见符号。

图标	说明
	浮标
	信息
	海事服务
	潮汐站
	海流站
	可用鸟瞰照片
	可用透视照片

大多数图表的其它常见功能包括等深线、潮间带、地点环境（如原始纸质图表所示）、航标和符号、障碍物和电缆区域。

在图表上查看位置和目标信息

您可以在导航图或渔图上查看位置或目标的信息。

- 从导航图或渔图中选择位置或对象，然后选择 **SELECT**。
此时出现一个选择列表。显示的选项将根据您所选择的位置或对象发生变化。
- 选择一个选项：
 - 要导航到选定位置，请选择**导航至**。
 - 要在光标位置标记航点，请选择**新建航点**。
 - 要查看与您的当前位置的距离和对象的方位，请选择**测量距离**。
 - 要查看光标附近的潮汐、海流、年鉴、海图注记或当地服务信息，请选择**问讯处**。

导航到图表上的某个位置

⚠ 小心

Auto Guidance 功能基于电子海图信息。此数据不确保存在障碍物和底部净空。仔细将路线与所有视野内实景进行比较，避免任何陆地、浅水或您的航道上可能存在的其他障碍物。

使用“前往”时，直接航线和纠正航线可能忽略陆地或浅水。使用视野内实景，驾驶船只，使其绕过陆地、浅水和其他危险物体。

注：在某些区域，近海渔图属于高级图表。
注：在某些区域，Auto Guidance 属于高级图表。

- 从“导航”图或“渔区”图中，选择一个位置。
- 如有必要，请选择 **SELECT**。
您可以选择 **GOTO**
- 选择**导航至**。
- 选择一个选项：
 - 要直接导航到目的位置，选择 **GOTO**。
 - 要创建一条通向目的位置的路线（包括转弯），选择**航线导航至**。
 - 要使用自动导航，选择**自动导航**。

- 查看用品红色线条指示的路线。

注：使用“Auto Guidance”时，品红色线条中任何部分的灰色部分表示 Auto Guidance 无法计算部分 Auto Guidance 线路。这是由最小安全水深和最小安全障碍物高度的设置引起的。

- 沿着该品红色路线行驶，细心掌舵以避免陆地、浅水域和其他障碍。

查看关于导航台的详细信息

从导航图、渔图、Perspective 3D 图视图或海事 Eye 3D 图视图中，可以查看各种航标类型的详细信息，包括信标、指示灯和障碍物。

注：在某些区域，近海渔图属于高级图表。

注：在某些区域，海事 Eye 3D 和 Fish Eye 3D 图视图属于高级图表。

- 从图表或三维图视图选择导航台。
- 选择导航台的名称。

图表和三维图设置

注：并非所有设置都适用于所有图表和三维图视图。某些选项需要高级地图或连接的附件。

这些设置适用于图表和三维图视图，Fish Eye 3D (Fish Eye 3D 设置, 第 10 页)除外。

从图表或三维图视图中，选择 MENU。

全屏图：全屏显示地图

标志、航点和航迹：打开标志、航点和航迹列表 (图表和图表视图上的标志、航点和航迹, 第 9 页)。

标志和航点符号：调试如何显示标志和航点符号。

它船信息：调试如何显示其他船只 (图表和图表视图上的其他船只, 第 9 页)。

Quickdraw Contours：打开底部轮廓图，您可以创建捕鱼地图标签。

海图设置：调整不同图表和三维图视图的外观。

图表和图表视图上的标志、航点和航迹。

从图表或三维图视图中，选择 **MENU > 标志、航点和航迹**。

航迹：在图表或三维图视图上显示航迹。

标志和航点：显示标志和航点列表。

新建航点：创建新航点。

当前航迹：显示活动航迹选项菜单。

已存航迹：显示保存的航迹列表。

航迹显示：设置根据航迹颜色在图表上显示的航迹。

图表和图表视图上的其他船只

注：这些选项要求具有已连接附件，例如 AIS 接收机或甚高频对讲机。

从图表或三维图视图选择 **MENU > 它船信息**。

AIS 列表：显示 AIS 列表 (查看 AIS 威胁列表, 第 13 页)。

AIS 群组：显示 AIS 群组 (AIS 显示设置, 第 9 页)。

DSC 列表：显示 DSC 列表 (DSC 列表, 第 15 页)。

AIS 显示设置：用于设置 AIS 显示 (AIS 显示设置, 第 9 页)。

DSC 踪迹：显示 DSC 船只的轨迹，然后选择使用轨迹显示的轨迹的长度。

进入安全区报警：设置安全区域碰撞警报 (设置安全区域碰撞警报, 第 14 页)。

AIS 显示设置

注：AIS 要求使用外部 AIS 设备和来自其他船只的活动转发器信号。

从图表或三维图视图选择 **MENU > 它船信息 > AIS 显示设置**。

AIS 显示最大范围：指定与 AIS 船只显示位置的最大距离。

AIS 显示最小航速：在屏幕上显示 AIS 船只旅行时必须达到的最小速度。

详细信息：显示关于 AIS 船只的详细信息。

设计航向: 设置 AIS 船只的设计航向时间。

尾迹: 显示 AIS 船只的航迹，然后使用踪迹选择显示航迹的长度。

船只轮廓: 显示 AIS 船只轮廓。

导航和渔图设置

注: 并非所有设置都适用于所有图表和三维图视图。某些设置需要外部附件或适用的高级图表。

从导航图或渔图中，选择 **MENU > 海图设置**。

潮汐/海流: 在图表上显示潮汐站指示器并启用潮汐，这会设置在地图上报告潮汐的时间。

罗盘: 在您的船只周围显示罗盘玫瑰，指明导向船只航向的罗盘方向。如果海图仪连接至兼容的海事风力传感器，将显示真实的风向或视风风向指示器。当处于航行模式时，真风和视风将显示在风向玫瑰图中。

叠加数据: 请参阅覆盖图编号，第 10 页。

海图显示设置: 请参阅图表外观设置，第 10 页。

定制地图: 显示自定义地图。

覆盖图编号

在图表、三维图视图或组合屏幕中，选择 **MENU > 海图设置 > 叠加数据 > 显示**。

编辑布局: 选择数据覆盖图或数据字段的布局。您可以选择要在每个数据字段中显示的数据。

导航插入: 船只导航至目的地时，显示导航插入。

导航数据设置: 使您可以配置导航插入，以显示航段详细信息，或控制在转弯或目的地之前何时出现插入物。

罗盘条: 船只导航至目的地时，显示罗盘带数据条。

编辑数据字段

您可以更改图表和其他屏幕中显示的覆盖图编号中所显示的数据。

1 从支持覆盖图编号的屏幕中，选择 **MENU**。

2 如有必要，选择 **海图设置**。

3 选择 **叠加数据 > 编辑布局**。

4 选择布局。

5 选择数据字段。

6 选择字段中显示的数据类型。

可用数据选项会因海图仪和网络配置而异。

显示导航插入

您可以在某些图表视图上控制导航插入是否显示。导航插入仅在船只导航至目的地时显示。

1 从图表或三维图视图选择 **MENU**。

2 如有必要，选择 **海图设置**。

3 选择 **叠加数据 > 导航插入 > 自动**。

4 选择 **导航数据设置**。

5 完成操作：

- 要在导航具有多个支线的路线时显示航点沿计划航线上的航速 (VMG)，请选择 **航段详细信息 > 开**。
- 要根据距离显示下个转弯数据，请选择 **下个转向点 > 距离**。
- 要根据时间显示下个转弯数据，请选择 **下个转向点 > 时间**。
- 要指定目的地数据的显示方式，请选择 **目的地**，然后选择选项。

图表外观设置

您可以调整不同图表和三维图视图的外观。每个设置都特定于您所查看的图表或图表视图的类型。

注: 并非所有设置都适用于所有图表、三维图视图和海图仪型号。某些选项需要高级地图或连接的附件。

从图表或三维图视图中，选择 **MENU > 海图设置 > 海图显示设置**。

指向模式: 设置地图的视角。

细节: 以不同缩放级别调整地图上显示的细节量。

船首线: 显示和调整北基准线（这是从采用行驶方向的船首绘制到地图上的线条）和设置北基准线的数据源。

世界地图: 在图表上使用基本世界地图或带阴影的地形图。这些差别仅在缩小得过多而无法查看详细图表时才可见。

水深点: 开启地点环境并设置危险深度。等于或浅于危险深度的测点深度将由红色文本表示。

浅色阴影: 设置从海岸线到指定深度的遮蔽。

符号: 在图表上显示和配置各种符号的外观，例如船只图标、助航系统符号、陆地 POI 和灯塔照明区。

网格: 显示纬度和经度网格线和鱼网网格线。

首选深度源: 为海事 Eye 三维图视图设置安全深度的外观。

注: 此设置仅影响海事 Eye 三维图视图中危险颜色的外观。这不会影响安全水深“自动导航”设置或声纳浅水警报设置。

距标圈: 显示和配置距离环的外观，这将帮助您将某些图表视图中的距离直观化。

Fish Eye 3D 设置

注: 在某些区域，此功能属于高级图表。

从 Fish Eye 3D 图视图中选择 **MENU**。

Fish Eye 3D: 设置三维图视图的视角。

航迹: 显示航迹。

声纳锥: 显示表示传感器覆盖区域的圆锥体。

鱼符号: 显示挂起目标。

Garmin Quickdraw™ 轮廓地图导航

警告

Garmin Quickdraw 轮廓地图导航功能允许用户生成地图。对于第三方地图的准确性、可靠性、完整性或及时性，Garmin 未作出任何陈述。使用或依赖第三方地图的风险由您全权承担。

使用 Garmin Quickdraw Contours 地图导航功能，可以借助轮廓和深度标签为任何水体即刻创建地图。

Garmin Quickdraw Contours 记录数据时，一个彩色圆圈围绕着船只图标。这个圆圈代表了每次扫描的地图上的近似区域。



绿色圆圈指示良好的深度和 GPS 位置，以及低于 16 km/h (10 mph) 的速度。黄色圆圈指示良好的深度和 GPS 位置，以及 16 和 32 km/h (10 和 20 mph) 之间的速度。红色圆圈指示较差的深度或 GPS 位置，以及高于 32 km/h (20 mph) 的速度。

您可以在组合屏幕中或者作为地图上的单独视图查看 Garmin Quickdraw Contours。

保存的数据量取决于存储卡的大小、声纳源、记录数据时的船只速度。使用单波束声纳时，您可以记录得更久。估计在 2 GB 的存储卡上可以记录大约 1,500 小时的数据。

当您在海图仪存储卡上记录数据时，新数据会被添加到现有的 Garmin Quickdraw Contours 地图，并被保存在存储卡上。当您插入一个新的存储卡时，现有数据不会转移到新卡上。

使用 Garmin Quickdraw 轮廓功能映射水体

在您可以使用 Garmin Quickdraw 轮廓功能之前，您必须有一个受支持的海图仪，此海图仪需带有已升级的软件、声纳深度、您的 GPS 位置以及具有可用空间的存储卡。

注: 并非所有型号均提供此功能。

1 从图表视图中，选择 **MENU > Quickdraw Contours > 开始录制**。

2 记录完成后，请选择 **停止记录**。

3 选择 **管理 > 名称**，然后输入地图名称。

为 Garmin Quickdraw 轮廓地图添加标签

您可以为 Garmin Quickdraw 轮廓地图添加标签，以标记危险或兴趣点。

- 1 从“导航”图中，选择一个位置。
- 2 选择**添加 Quickdraw 标签**。
- 3 为标签输入文本，然后选择 **SELECT**。

Garmin Quickdraw 社区

Garmin Quickdraw 社区是一个自由、公开的在线社区，用于与他人共享您的 Garmin Quickdraw 轮廓地图。也可以下载其他用户创建的地图。

如需访问 Garmin Quickdraw 社区，请登录到您的 Garmin Connect™ 账户，然后可以使用存储卡上传和下载地图。

访问 Garmin Quickdraw 社区

您可以使用 Garmin Connect 网站访问 Garmin Quickdraw 社区。

- 1 请访问 connect.garmin.com。
- 2 选择 **Get Started > Quickdraw Community > Get Started**。
- 3 如果没有 Garmin Connect 账户，请创建一个账户。
- 4 登录至您的 Garmin Connect 账户。
- 5 在右上方选择**航海**，以打开 Garmin Quickdraw 小程序。

提示： 确保您的计算机已插入存储卡，以便共享 Garmin Quickdraw 轮廓地图。

在 Garmin Quickdraw 社区共享您的 Garmin Quickdraw 轮廓地图

您可以共享在 Garmin Quickdraw 社区中与他人共同创建的 Garmin Quickdraw 轮廓地图。

共享轮廓地图时，仅会共享您的轮廓地图。您的航点不会被共享。

- 1 从海图仪上取下存储卡。
- 2 将存储卡插入您的计算机。
- 3 访问 Garmin Quickdraw 社区 ([访问 Garmin Quickdraw 社区, 第 11 页](#))。
- 4 选择 **Share Your Contours**。
- 5 浏览存储卡，然后选择 /Garmin 文件夹。
- 6 打开 /Quickdraw 文件夹，然后选择名为 ContoursLog.svy 的文件。

上传文件后，将 ContoursLog.svy 文件从您的存储卡上删除，避免将来上传时出现问题。您的数据不会丢失。

下载 Garmin Quickdraw 社区地图

您可以下载其他用户创建并在 Garmin Quickdraw 社区中共享的 Garmin Quickdraw 轮廓地图。

- 1 将存储卡插入您的计算机。
- 2 访问 Garmin Quickdraw 社区 ([访问 Garmin Quickdraw 社区, 第 11 页](#))。
- 3 选择 **Search for Contours**。
- 4 使用地图和搜索功能定位要下载的区域。
红点代表该区域已共享的 Garmin Quickdraw 轮廓地图。
- 5 选择 **Select an Area to Download**。
- 6 拖动方框边缘，选择要下载的区域。
- 7 选择 **Start Download**。
- 8 将文件保存至您的存储卡。

提示： 如果无法找到文件，请在“下载”文件夹中查找。浏览器可能将文件保存在此处。

- 9 从计算机上取下存储卡。
- 10 将存储卡插入海图仪。
海图仪将自动识别轮廓地图。海图仪需要几分钟才能加载地图。

Garmin Quickdraw 轮廓设置

从图表中，选择 **MENU > Quickdraw Contours > 设置**。

显示： 显示 Garmin Quickdraw 轮廓用户等深线数据选项可显示您自己的 Garmin Quickdraw 轮廓地图。社区等深线数据选项可显示您从 Garmin Quickdraw 社区下载的地图。

正在录制深度修正： 设置声纳深度和轮廓录制深度之间的距离。

如果自上次记录后水位发生了变化，请调整该设置，使两次记录的记录深度相同。

例如，如果上次记录时的声纳深度为 3.1 米 (10.5 英尺)，而今天的声纳深度为 3.6 米 (12 英尺)，请在正在录制深度修正值中输入 -0.5 米 (-1.5 英尺)。

用户数据显示修正： 在您自己的轮廓地图上设置轮廓深度和深度标签的差值，以弥补水体的水位变化或者弥补记录地图中的深度错误。

社区数据显示修正： 在社区轮廓地图上设置轮廓深度和深度标签的差值，以弥补水体的水位变化或者弥补记录地图中的深度错误。

测量着色： 设置 Garmin Quickdraw 轮廓显示屏的颜色。该设置开启时，颜色代表记录质量。该设置关闭时，轮廓区域使用标准地图的颜色。

绿色指示良好的深度和 GPS 位置，以及低于 16 km/h (10 mph) 的速度。黄色指示良好的深度和 GPS 位置，以及 16 和 32 km/h (10 和 20 mph) 之间的速度。红色指示较差的深度或 GPS 位置，以及高于 32 km/h (20 mph) 的速度。

深度遮蔽： 指定深度范围的上下限值，以及该深度范围的颜色。

航点和标志

航点是您记录和保存在设备中的位置，使您可以导航返回到一个位置。航点在屏幕上显示为一面蓝色旗帜，并且包括航点名称和符号。

标志是您记录的位置，不含导航信息。标志在屏幕上显示为一个带有符号的点，默认隐藏在航点和标志列表中。当您向另一台设备传输标志时，该标志会被转换成航点。

您最多可以保存 12000 个航点和标志。

利用您的当前位置在声纳屏幕上创建一个标志或航点

- 1 暂停声纳。
- 2 选择一个选项：
 - 要在光标处创建一个标志，请选择 **MARK/WPT**。
 - 要在光标处创建一个航点，请按住 **MARK/WPT**。
 - 要在您的船只位置创建一个标志，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。
 - 要在您的船只位置创建一个航点，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。
- 3 如有必要，编辑标志或航点信息。

利用不同位置在声纳屏幕上创建一个航点

- 1 选择◀或▶可以暂停声纳。
- 2 使用箭头键选择一个位置。
- 3 选择一个选项：
 - 要创建一个标志，请选择 **MARK**。
 - 要创建一个航点，请按住 **MARK**。
- 4 如有必要，编辑标志或航点信息。

创建标志或航点

- 1 选择一个选项：
 - 要在光标处创建一个标志，请选择 **MARK/WPT**。
 - 要在光标处创建一个航点，请按住 **MARK/WPT**。
 - 要在您的船只位置创建一个标志，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。
 - 要在您的船只位置创建一个航点，光标不可见并且菜单不显示，请选择 **MARK/WPT**。
- 2 如有必要，编辑标志或航点信息。

编辑保存的航点

- 1 选择 **用户数据 > 航点**。

- 2 选择航点。
- 3 选择 **编辑航点**。
- 4 选择选项：
 - 要添加名称，请选择 **名称**，然后输入名称。
 - 要更改符号，请选择 **符号**。
 - 要更改深度，请选择 **深度**。
 - 要更改水温，请选择 **水温**。
 - 要更改备注，请选择 **备注**。
 - 要移动航点位置，请选择 **位置**。

标记并导航到紧急事故地点

在任何屏幕中，选择 **MARK > 紧急事故点 > 是**。
鱼群探测仪可以设置回到该地点的直接航线。

导航到一个航点

- 1 拖曳航点地图查找航点。
- 2 将光标的中心放在航点符号的中心。
航点名称会显示在屏幕上。
- 3 选择航点。
- 4 选择 **导航至 > 直线导航至**。

在航点地图上测量距离

您可以测量两地之间的距离。

- 1 从航点地图，开始拖曳。
- 2 选择 **SELECT > 测量距离**。
距离和其他数据在屏幕上显示。

删除航点或 MOB

- 1 选择 **用户数据 > 航点**。
- 2 选择航点或 MOB。
- 3 选择 **删除 > 确定**。

删除所有航点

选择 **用户数据 > 管理数据 > 清除用户数据 > 航点 > 全部**。

将航点、路线和航迹复制到存储卡

- 1 将存储卡插入卡插槽。
- 2 选择 **用户数据 > 管理数据 > 数据传送 > 保存到卡**。
- 3 如有必要，选择要将数据复制到其中的存储卡。
- 4 选择选项：
 - 要创建新文件，请选择 **添加新文件**，然后输入名称。文件以 .adm 扩展名保存。
 - 要将信息添加至现有文件，请从列表中选择文件。

在设备之间共享航点和路线

共享航点和路线之前，必须使用数据共享线连接设备。数据共享线是附件，您可以单独购买。

您可在安装于船只上的两个兼容海图仪之间共享航点和路线数据。您必须为两个设备都开启用户数据共享，才能共享数据。

在两个设备上选择 **用户数据 > 管理数据 > 共享用户数据 > 开**。

用户数据设置

选择 **用户数据**。

标志和航点: 显示标志和航点列表。

航迹: 显示航迹选项菜单。

航线和自动导航路径: 显示路线列表。

接近航点: 显示指定范围内的特殊位置列表。

边界: 显示标记的法律、安全或地理边界列表。

按名称搜索: 使您可以按名称搜索保存的路线、航迹以及航点。

管理数据: 显示内存使用情况，并使您可以清除路线、航迹、航点和边界的数据。

路线

路线是指引导您通往最终目的地的航点或位置的序列。

使用航点地图创建和导航路线

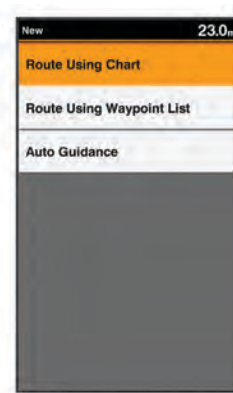
起点可以是您的当前位置或其他位置。

- 1 选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径 > 新建 > 使用海图的路线**。
- 2 拖曳航点地图以选择路线的起始位置。
- 3 按照屏幕上的说明添加转弯。
- 4 选择 **MENU > 导航至**。
- 5 选择选项。

使用航点地图创建和导航路线

起点可以是您的当前位置或其他位置。

- 1 使用航点地图选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径 > 新建 > 使用海图的路线**。



- 2 拖曳航点地图可以选择路线的起始位置。
- 3 按照屏幕上的说明添加转弯。
- 4 选择 **MENU > 导航至**。
- 5 选择选项。

使用航点列表创建和导航路线

- 1 使用航点列表选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径 > 新建 > 使用航点列表的航线**。
- 2 选择航点。
- 3 选择 **BACK > 导航至**。

编辑保存的路线

您可以更改路线名称，也可以更改路线中包含的转弯。

- 1 选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径**。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **编辑航线**。
- 4 选择选项：
 - 要更改名称，请选择 **名称**，然后输入名称。
 - 要从转弯列表中选择航点，请选择 **编辑转向点 > 使用转向点列表**，然后从列表中选择航点。
 - 要使用图表选择转弯，请选择 **编辑转向点 > 使用海图的路线**，然后在图表上选择位置。

查看路线列表

选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径**。

浏览和导航至保存的路线

要浏览路线列表并导航至其中之一，您必须至少创建和保存一个路线。

- 1 选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径**。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **导航至**。
- 4 选择选项：
 - 要从创建路线时使用的起点导航路线，请选择 **正向**。
 - 要从创建路线时使用的目的地导航路线，请选择 **反向**。一条品红色线条将显示。品红色线条中间有一段较细的紫色线条，表示您的当前位置至目的地的纠正路线。纠正路线是动态的，将在您偏离航向时随着船只移动。
- 5 查看用品红色线条指示的路线。
- 6 沿着路线每一段行程的品红色线条行驶，细心掌舵以避免陆地、浅水域和其他障碍。
- 7 如果您偏离航向，按照紫色线条（纠正路线）前往目的地，或转回品红色线条（直接路线）。

删除已保存的路线

- 1 选择 **用户数据 > 航线和自动导航路径**。
- 2 选择路线。
- 3 选择 **删除**。

删除所有保存的路线

选择 **用户数据 > 管理数据 > 清除用户数据 > 航线和自动导航路径**。

航迹

航迹是您的船只当前路径的记录。您可以在航点地图视图中显示当前航迹。

设置航迹的颜色

- 1 选择 **用户数据 > 航迹 > 当前航迹选项 > 航迹颜色**。
- 2 选择航迹颜色。

清除航迹

选择 **用户数据 > 航迹 > 清除当前航迹 > 确定**。

在记录时管理航迹日志内存

- 1 选择 **用户数据 > 航迹 > 当前航迹选项**。
- 2 选择 **记录模式**。
- 3 选择选项：
 - 要在航迹内存已满之前记录航迹日志，请选择 **一次性记录**。
 - 要持续记录航迹日志，从而使用新数据替换最旧的航迹数据，请选择 **循环覆盖记录**。

配置和记录航迹日志间隔

您可以指定记录航迹情况的频率。较频繁地记录航迹情况将更加准确，但是会更快地填满航迹日志。建议采用分辨率区间以最有效地利用内存。

- 1 选择 **用户数据 > 航迹 > 当前航迹选项 > 记录间隔 > 间隔**。
- 2 选择选项：
 - 要根据两点之间的距离记录航迹，请选择 **距离 > 更改**，然后输入距离。
 - 要根据时间间隔记录航迹，请选择 **时间 > 更改**，然后输入时间间隔。
 - 要根据您的路线中的差异记录航迹，请选择 **偏航距 > 更改**，然后输入实际路线的最大允许错误，再记录航迹点。

删除所有保存的航点、路线和航迹

选择 **用户数据 > 管理数据 > 清除用户数据 > 全部 > 确定**。

AIS 雷达

自动识别系统 (AIS) 让您识别和跟踪其它船只，并提醒您注意区域交通状况。

如果海图仪与外部 AIS 设备连接，而且有其他船只位于范围内、配有转发器和主动传输 AIS 信息，那么海图仪可显示上述船只的某些 AIS 信息。为每个船只报告的信息包含海事移动服务身份 (MMSI)、位置、GPS 速度、GPS 航向、报告船只的上个位置起的时间、最近通路和前往最近通路的时间。

AIS 雷达屏幕提供您周围 AIS 船只的图示，类似于雷达显示屏，以及这些船只的列表。



①	方位环
②	在安全范围内的目标
③	活动目标
④	活动目标海事移动服务身份 (MMSI) 和详细信息
⑤	AIS 目标列表
⑥	范围

调节 AIS 雷达量程

- 选择 **—** 以减小范围。
- 选择 **+** 以增大范围。

在 AIS 雷达屏幕上标记航点

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，使用箭头键选择一个位置。
- 2 选择 **MARK**。

查看 AIS 威胁列表

在 AIS 雷达屏幕中，您可以查看和定制 AIS 威胁列表的外观。

在 AIS 雷达屏幕中，选择 **MENU > AIS 列表**。

定制 AIS 雷达屏幕的显示

您可配置其他船只在 AIS 雷达屏幕上的显示方式。

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择 **MENU > AIS 显示设置**。
- 2 选择一个选项：
 - 要设置要显示的 AIS 船只的最大距离，请选择 **AIS 显示最大范围**。
 - 要设置要显示的 AIS 船只的最小速度，请选择 **AIS 显示最小航速**。
 - 要显示 AIS 激活船只的详细信息，请选择 **详细信息 > 显示**。
 - 要设置 AIS 激活船只的设计航向时间，请选择 **设计航向**。
 - 要显示 AIS 激活船只的航迹，请选择 **尾迹**。
 - 要显示 AIS 船只的轮廓，请选择 **船只轮廓**。

创建 AIS 群组

AIS 群组是特定船只的集合，如航海俱乐部或小型船队。

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > AIS 群组。
- 2 选择一个群组。
- 3 选择 AIS 船只。
- 4 选择 SELECT。

启用 AIS 传输测试预警

为避免在码头等拥挤区域出现大量测试预警和符号，您可以选择接收或忽略 AIS 测试消息。要测试 AIS 紧急设备，您必须启用海图仪以接收测试预警。

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > 进入安全区报警。
- 2 选择一个选项：
 - 要接收或忽略“无线电应急示位标 (EPRIB)”测试信号，请选择 AIS 示位标测试。
 - 要接收或忽略紧急事故地点 (MOB) 测试信号，请选择 AIS-MOB 测试。
 - 要接收或忽略搜索和救援转发器 (SART) 测试信号，请选择 AIS-SART 测试。

设置安全区域碰撞警报

安全区域碰撞警报只能与 AIS 配合使用。安全区域用于避免碰撞，可以定制。

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > 进入安全区报警。
- 2 选择 进入安全区报警 > 开。

当 AIS 警报处于关闭状态时，消息横幅和警报声会被禁用，但是该对象在屏幕上仍会标为危险。
- 3 选择 量程。
- 4 选择以您的船只为中心的安全区域的半径距离。
- 5 选择到安全区的时间。
- 6 选择在确定目标会与安全区域相交时将发出警报声的时间。

例如，要提前 10 分钟获悉目标与安全区域的可能相交以避免发生相交，请将到安全区的时间设置为 10，警报声将在该船只与安全区域相交之前 10 分钟响起。

当激活了 AIS 的船只进入您船只周围的安全区域时，将出现一个消息横幅，而且系统会发出警报声。该对象还会在屏幕上标为危险。当警报处于关闭状态时，消息横幅和警报声会被禁用，但是该对象在屏幕上仍会标为危险。

VRM 和 EBL

可变范围标记 (VRM) 和电子方位线 (EBL) 测量从您的船只到目标对象之间的距离和方位。

在 AIS 雷达屏幕上，VRM 显示为处于船只当前位置中央的圆圈，EBL 显示为以船只当前位置作为始点的线条并与 VRM 相交。交叉点是 VRM 和 EBL 的目标。

显示 VRM 和 EBL

在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > 显示 VRM/EBL。

调节 VRM 和 EBL

在调节 VRM 和 EBL 之前，您必须显示它们 (显示 VRM 和 EBL, 第 14 页)。

您可以调整 VRM 的直径和 EBL 的角度，从而移动 VRM 和 EBL 的交叉点。

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > 调整 VRM/EBL > 移动 VRM/EBL。
- 2 使用箭头键调整 VRM 和 EBL。
- 3 选择 SELECT。

测量目标对象的范围和方向

- 1 在 AIS 雷达屏幕中，选择目标位置。
- 2 选择 SELECT > 测量距离。

会显示范围和到目标位置的方位。
- 3 如有必要，使用箭头键将目标移动至新位置。

- 4 选择 BACK。

AIS 雷达外观设置

在 AIS 雷达屏幕中，选择 MENU > 显示设置。

指向模式: 设置 AIS 雷达屏幕的视角。

颜色方案: 设置 AIS 雷达屏幕的颜色方案。

船首线: 在 AIS 雷达屏幕上显示船首在行驶方向上的延伸线。

距标圈: 显示帮助您在 AIS 雷达屏幕上可视化距离的距离环。

方位环: 相对于您的航向或基于北向参考显示方位，帮助您确定 AIS 雷达屏幕上所显示的物体方位。

航线: 显示指示您通过使用航线导航至、自动导航或直线导航至设置的导航线路。

标志和航点: 在 AIS 雷达屏幕上显示航点。

高速公路页面

当您导航至目的地时，高速公路页面提供操舵导航。图形高速公路显示屏按顺序显示每个路线航点。高速公路中心下方的线表示您的首选航迹线。您可以定制页面布局和数据字段。

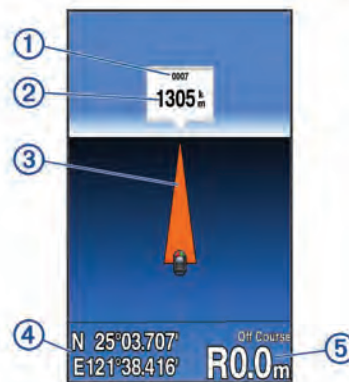
打开高速公路页面

在使用 Highway 页面之前，您必须导航至目的地。

小心

高速公路功能基于电子海图信息。此数据不确保存在障碍物和底部净空。仔细将路线与所有视野内实景进行比较，避免任何陆地、浅水或您的航道上可能存在的其他障碍物。

在主页屏幕中，选择 Highway。



①	标志或航点
②	到目的地的距离
③	航迹线
④	经纬度
⑤	偏航距离

显示和定制高速公路覆盖图编号

您可以定制在屏幕上显示的数据。

- 1 在高速公路屏幕中，选择 MENU > 叠加数据 > 显示。
- 2 选择编辑布局。
- 3 使用 + 和 -，选择布局。



- 4 选择覆盖框。
- 5 选择要显示的数据。
- 6 选择 BACK。

自动导航

⚠ 小心

Auto Guidance 功能基于电子海图信息。此数据不确保存在障碍物和底部净空。仔细将路线与所有视野内实景进行比较，避免任何陆地、浅水或您的航道上可能存在的其他障碍物。

注：在某些区域，Auto Guidance 属于高级图表。

您可以使用“自动导航”来绘制到达目的地的最佳路径。“自动导航”使用海图仪来扫描图表数据，例如水深和已知障碍物，以计算建议的路径。在导航期间，您可以调整路径。

自动导航路径配置

⚠ 小心

首选深度源和安全高度设置影响海图仪计算自动导航路径的方式。如果某区域水深或障碍物高度未知，则将不计算该区域的自动导航路径。如果自动导航路径开头或结尾的某区域比首选深度源浅，或者比安全高度设置低，则根据地图数据，可能无法计算那个区域的自动导航路径。在海图上，穿过这些区域的航线以灰线显示或以品红和灰色相间的线条显示。当您的船只进入其中一个区域时，将出现一条警告消息。

注：在某些区域，Auto Guidance 属于高级图表。

注：并非所有设置都适用于所有地图。

您可以设置海图仪在计算自动导航路径时使用的参数。

首选深度源：根据图表深度数据，设置船只可以安全通过的最低水深。

注：高级图表（2016 年前制图）的最小水深是 3 英尺。如果您输入小于 3 英尺的值，图表只会将 3 英尺深度用于自动导航路径计算。

安全高度：根据图表数据，设置船只可以安全通过的最低桥梁或障碍物高度。

离岸距离：设置自动导航路径放置位置靠近海岸的程度。如果您在导航时更改此设置，自动导航路径可能会移动。此设置的可用值是相对的，并不是绝对的。要确保将自动导航线路置于离海岸适当距离的位置，您可以使用需要通过窄小航道导航的一个或多个熟悉的目的地估定自动导航路径的放置位置（调节与海岸的距离，第 15 页）。

调节与海岸的距离

⚠ 小心

Auto Guidance 功能基于电子海图信息。此数据不确保存在障碍物和底部净空。仔细将路线与所有视野内实景进行比较，避免任何陆地、浅水或您的航道上可能存在的其他障碍物。

注：在某些区域，Auto Guidance 属于高级图表。

海岸线距离设置指示要将自动导航线路放置靠近海岸的程度。如果您在导航时更改此设置，自动导航线路可能会移动。“海岸线距

离”设置的可用值是相对的，并不是绝对的。要确保将自动导航线路置于离海岸适当距离的位置，您可以使用需要通过窄小航道导航的一个或多个熟悉的目的地估定自动导航线路的放置位置。

- 1 停靠您的船只或抛锚。
- 2 选择 **设置 > 导航 > 自动导航 > 离岸距离 > 正常**。
- 3 选择您先前已导航的目的地。
- 4 选择 **导航至 > 自动导航至**。
- 5 检查自动导航线路的放置位置，并确定该线路是否可安全避开已知障碍且转弯可实现高效行驶。
- 6 选择选项：
 - 如果自动导航线路的放置位置令人满意，请选择 **MENU > 停止导航**，并继续执行步骤 10。
 - 如果自动导航线路过于接近已知障碍，请选择 **设置 > 导航 > 自动导航 > 离岸距离 > 远**。
 - 如果自动导航线路中的转弯过宽，请选择 **设置 > 导航 > 自动导航 > 离岸距离 > 近**。
- 7 如果您在步骤 6 中选择 **近**或 **远**，则检查自动导航线路的放置位置，并确定该线路是否可安全避开已知障碍且转弯可实现高效行驶。

即使您将“海岸线距离”设置为“近”或“最近”，自动导航也会完全避开开阔水域中的障碍。因此，海图仪可能不会重新定位自动导航线路，除非选定的目的地需要通过窄航道航道。

- 8 选择选项：
 - 如果自动导航线路的放置位置令人满意，请选择 **MENU > 停止导航**，并继续执行步骤 10。
 - 如果自动导航线路过于接近已知障碍，请选择 **设置 > 导航 > 自动导航 > 离岸距离 > 最远**。
 - 如果自动导航线路中的转弯过宽，请选择 **设置 > 导航 > 自动导航 > 离岸距离 > 最近**。
 - 9 如果您在步骤 8 中选择 **最近**或 **最远**，则检查自动导航线路的放置位置，并确定该线路是否可安全避开已知障碍且转弯可实现高效行驶。
- 即使您将“海岸线距离”设置为“近”或“最近”，自动导航也会完全避开开阔水域中的障碍。因此，海图仪可能不会重新定位自动导航线路，除非选定的目的地需要通过窄航道航道。
- 10 至少再次重复步骤 3 到 9 一次，其中每次均使用不同的目的地，直至您熟悉“海岸线距离”设置的功能。

数字选择性呼叫

联网的海图仪和甚高频对讲机功能

如果您将 NMEA0183 甚高频对讲机连接至海图仪，则还会启用下列功能。

- 海图仪可以将 GPS 位置发送到对讲机。如果对讲机具备相关功能，可以将 GPS 位置信息与 DSC 呼叫一起发送。
- 海图仪可以接收来自对讲机的数字选择性呼叫 (DSC) 求救和位置信息。
- 海图仪可以跟踪发送位置报告的船只的位置。

开启 DSC

选择 **设置 > 它船信息 > DSC**。

DSC 列表

DSC 列表是最近 DSC 呼叫及您输入的其他 DSC 联系人的日志。DSC 列表最多可包含 100 个条目。DSC 列表显示从船只发出的最近呼叫。如果接到从相同船只发出的另一次呼叫，则该呼叫会替换呼叫列表中的第一个呼叫。

查看 DSC 列表

在查看 DSC 列表之前，必须将海图仪连接至支持 DSC 的甚高频对讲机。

选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。

添加 DSC 联系人

您可以将船只只添加至 DSC 列表。您可以从海图仪呼叫 DSC 联系人。

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表 > 添加联系人**。
- 2 输入船只的海事移动服务身份 (MMSI)。
- 3 输入船只的名称。

接收求救呼叫

如果您的兼容海图仪与甚高频对讲机已使用 NMEA 0183 连接, 则当甚高频对讲机收到 DSC 求救呼叫时, 海图仪会提醒您。如果随求救呼叫发送了位置信息, 则该信息也可用并且随呼叫记录。

■ 会在收到 DSC 求救呼叫时, 在 DSC 列表中添加求救呼叫并在“导航”图上标记船只的位置。

导航到求救的船只

■ 会在收到 DSC 求救呼叫时, 在 DSC 列表中添加求救呼叫并在“导航”图上标记船只的位置。

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择 **导航至**。
- 4 选择 **直线导航至**或 **航线导航至**。

位置跟踪

当您使用 NMEA 0183 将海图仪连接至甚高频对讲机时, 您可以跟踪发送位置报告的船只。

收到的每个位置报告呼叫都将记录在 DSC 列表中 (**DSC 列表**, 第 15 页)。

查看位置报告

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择选项：
 - 要切换到位置报告详细信息, 请选择 **►**。
 - 要切换到标记位置的“导航”图, 请选择 **◀**。
 - 要切换到标记位置的“导航”图, 请选择 **下一页**。
 - 要查看位置报告详细信息, 请选择 **上一页**。

导航到跟踪的船只

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择 **导航至**。
- 4 选择 **直线导航至**或 **航线导航至**。

在跟踪的船只的位置处创建航点

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择 **新建航点**。

在位置报告中编辑信息

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择 **编辑**。
 - 要输入船只的名称, 请选择 **名称**。
 - 要选择新符号, 请选择 **符号** (如果可用)。
 - 要输入备注, 请选择 **备注**。
 - 如果您的对讲机正在跟踪船只的位置, 要显示船只的轨迹, 请选择 **尾迹**。
 - 要选择轨迹, 请选择 **尾迹线**。

删除位置报告呼叫

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择位置报告呼叫。
- 3 选择 **编辑 > 清除报告**。

在图表上查看船只轨迹

您可以在某些图视图上查看所有跟踪的船只的轨迹。默认情况下, 黑线表示船只的路径, 黑点表示所跟踪船只每个先前报告位置的点, 蓝色旗标表示船只的上次报告位置。

- 1 从图表或三维图视图中, 选择 **MENU > 它船信息 > DSC 踪迹**。
- 2 选择要在图表上显示所跟踪船只的小时数。
例如, 如果您选择 4 小时, 则会显示所跟踪船只四小时以内的所有轨迹点。

个别日常呼叫

当您海图仪连接至 Garmin 甚高频对讲机时, 您可以使用海图仪界面设置个别日常呼叫。

从海图仪设置个别日常呼叫时, 您可以选择要用于通信的 DSC 频道。对讲机会随呼叫传送此请求。

选择 DSC 频道

注: DSC 频道的选择限于在所有频带中均可用的那些频道。默认频道是 72。如果您选择另一个频道, 则海图仪会将该频道用于后续呼叫, 直到您使用另一个频道呼叫为止。

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择要呼叫的船只或站点。
- 3 选择 **使用无线电呼叫 > 频道**。
- 4 选择可用的频道。

发出个别日常呼叫

注: 从海图仪发起呼叫时, 如果对讲机未预编程 MMSI 号码, 对讲机将无法收到呼叫信息。

- 1 选择 **导航信息 > 它船信息 > DSC 列表**。
- 2 选择要呼叫的船只或站点。
- 3 选择 **使用无线电呼叫**。
- 4 如有必要, 选择 **频道**, 然后选择新频道。
- 5 选择 **发送**。
海图仪便会将有关呼叫的信息发送至对讲机。
- 6 在 Garmin 甚高频对讲机上, 选择 **呼叫**。

对 AIS 目标发出个别日常呼叫

- 1 从图表或三维图视图中, 选择 AIS 目标。
- 2 选择 **AIS 船舶 > 使用无线电呼叫**。
- 3 如有必要, 选择 **频道**, 然后选择新频道。
- 4 选择 **发送**。
海图仪便会将有关呼叫的信息发送至对讲机。
- 5 在 Garmin 甚高频对讲机上, 选择 **呼叫**。

潮汐、海流、农历和天文信息

天文信息

您可以查看日出、日落、月出、月落、月相以及太阳和月亮在天空中的位置等信息。屏幕中的中央表示头顶上的天空, 最外面的环表示地平线。默认情况下, 海图仪会显示当前日期和时间的信息。选择 **导航信息 > 潮汐/海流 > 天体信息**。



查看不同潮汐站的信息

- 1 选择 导航信息 > 潮汐/海流。
- 2 选择 潮汐或 海流。
- 3 选择 附近站点。
- 4 选择 电台。

农历

您可以在日历表中查看月出、月落和月相信息。
选择 导航信息 > 潮汐/海流 > 农历。



设备配置

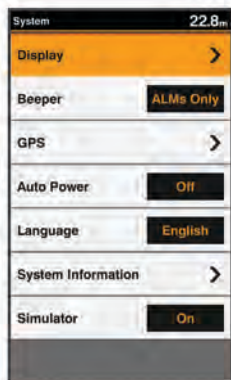
GPSMAP 585 Plus 设置菜单树

- 系统
 - 显示
 - 背光
 - 日夜模式
 - 配置颜色
 - 蜂鸣器
 - GPS
 - 卫星图
 - GPS 模式
 - 卫星增强系统
 - 航速滤波
 - 自动开机
 - 关
 - 开
 - 语言
 - 系统信息
 - 事件日志
 - 软件信息
- 出厂设置
- 模拟模式
- 本船
 - 水深修正
 - 温度修正
 - 校准水速
- 通信
 - 串行端口
 - NMEA 0183 设置
 - 测深语句
 - 航线
 - 系统
 - Garmin
 - 位置精度
 - 偏航距精度
 - 航点 ID
 - MMSI
 - 诊断
 - 恢复默认值
- 报警
 - 导航
 - 预计到达时间
 - 类型
 - 启用
 - 更改时间
 - 拖锚
 - 偏航
 - 系统
 - 闹钟
 - 工作电压
 - GPS 精度
 - 声纳
 - 浅水
 - 深水
 - 水温
 - 鱼
 - 关
 - ●●●●
 - ●●●
 - ●●
 - ●
 - AIS
 - 进入安全区报警
 - 到安全区的时间
 - 量程
 - AIS 示位标测试
 - AIS-MOB 测试
 - AIS-SART 测试
- 单位
 - 系统单位
 - 磁偏差
 - 北基准
 - 位置格式
 - 坐标系
 - 时间格式
 - 时区

- 导航
 - 航线标签
 - 自动导航
 - 转弯过渡激活
 - 转向提前时间
 - 启用航线
- 它船信息
 - AIS
 - DSC
 - 进入安全区报警
 - 进入安全区报警
 - 到安全区的时间
 - 量程
 - AIS 示位标测试
 - AIS-MOB 测试
 - AIS-SART 测试

系统设置

选择设置 > 系统。



显示: 调节背光亮度 (调整背光, 第 2 页) 和颜色方案 (更改颜色模式, 第 2 页)。

蜂鸣器: 开启和关闭针对警报和选择发出的提示音 (设置蜂鸣器, 第 2 页)。

GPS: 提供有关 GPS 卫星设置和定位的信息, 并使您可以选择 GPS 系统。

自动开机: 接通电源时自动开启设备。

语言: 设置屏幕显示语言。

系统信息: 提供关于设备和软件版本的信息。

模拟模式: 开启模拟模式并允许您设置速度和模拟的位置。

系统信息

选择设置 > 设置 > 系统信息。

事件日志: 您可以查看系统事件的日志。

软件信息: 提供关于设备和软件版本的信息。

Garmin 设备: 提供有关所连接 Garmin 设备的信息。

出厂设置: 将设备恢复为出厂设置。

注: 这会删除您已输入的任何设置信息。

我的船只设置

注: 一些设置和选项需要额外的硬件。

选择设置 > 本船。

水深修正: 抵消船龙骨表面下深度的读数, 以便测量船龙骨底部下深度, 避免测量的是换能器位置下的深度 (设置船龙骨偏差值, 第 18 页)。

温度修正: 补偿具有温度功能的换能器的水温读数 (设置水温偏差值, 第 18 页)。

校准水速: 校准水速如换能器或传感器校准水流速度设备, 第 18 页。

换能器类型: 显示连接至设备的换能器的类型 (选择换能器类型, 第 2 页)。

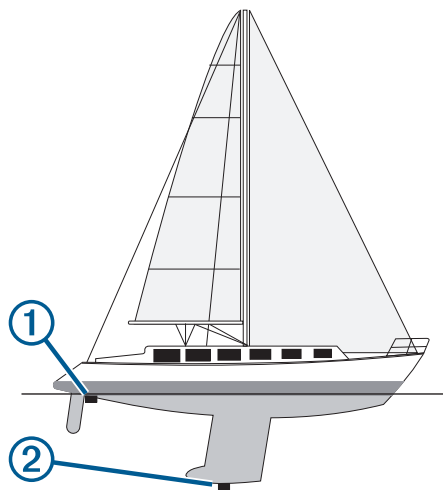
设置船龙骨偏差值

您可以输入船龙骨偏差值以抵消船龙骨表面下的深度读数, 以便测量水深或船龙骨下方的深度, 避免测量的是换能器位置下方的深度。输入正数作为船龙骨偏差值。对于可能吃水数英尺的大船, 您可以输入负数来进行抵消。

注: 建议在船龙骨底部保留 2 至 3 英尺的缓冲, 以确保船龙骨与海底之间的安全距离。

1 根据换能器的位置完成以下一种操作:

- 如果换能器安装在吃水线 ① 上, 测量换能器位置与船龙骨之间的距离。在步骤 3 和 4 中将此值作为正数输入, 以显示船龙骨下方的深度。
- 如果换能器安装在船龙骨的底部 ②, 测量换能器到吃水线的距离。在步骤 3 和 4 中将此值作为负数输入, 以显示水深。在此数值中输入 0, 以显示船龙骨下方的深度和换能器下方的深度。



2 选择设置 > 本船 > 水深修正。

3 根据换能器的位置选择 **+** 或 **-**。

4 输入步骤 1 中测出的距离。

设置水温偏差值

您可以设置水温偏差值以补偿具有温度功能的传感器的温度读数。

1 使用连接至设备的具有温度功能的换能器测量水温。

2 使用已知准确的不同温度计或温度传感器测量水温。

3 步骤 2 中测出的水温减去步骤 1 中测出的水温。

结果是水温偏差值。如果连接至设备的传感器测出的水温比实际温度低一些, 在步骤 5 中将此值作为正数输入。如果连接至设备的传感器测出的水温比实际温度高一些, 在步骤 5 中将此值作为负数输入。

4 选择设置 > 本船 > 温度修正。

5 使用箭头键在步骤 3 中输入测量的水温偏差值。

校准水流速度设备

如果您将一个水流速度传感器连接至海图仪, 通过校准该感应水速的设备, 可提高海图仪显示的水流速度数据的准确性。

1 选择设置 > 本船 > 校准水速。

2 按照屏幕上的说明进行操作。

如果船只前进速度不够快, 或者水速传感器不记录水速, 则会显示一则消息。

3 选择确定, 谨慎提高船速。

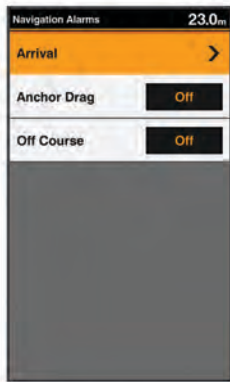
4 如果再次显示该消息, 请停船, 检查并确保水流速度传感器轮没有卡住。

- 5 如果该轮转动自如，请检查线路连接。
- 6 如果仍显示该消息，请联系 Garmin 产品支持。

警报设置

导航警报

选择 **设置 > 报警 > 导航**。



预计到达时间: 设置当船只与转弯处或目的地相距指定距离或时间时发出警报声。

拖锚: 设置当船只在抛锚期间超过指定的漂流距离时发出警报声。

偏航: 设置当您偏离航向达到指定的距离时发出警报声。

系统警报

选择 **设置 > 报警 > 系统**。



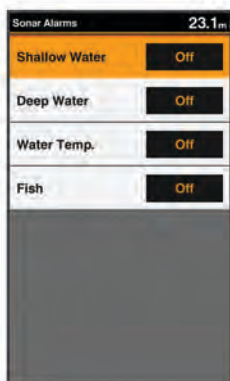
闹钟: 设置闹钟。

工作电压: 设置当电池达到指定的低电压时发出警报声。

GPS 精度: 设置当 GPS 定位精度低于用户定义的值时发出警报声。

声纳警报

选择 **设置 > 报警 > 声纳**。



浅水: 当水深比规定的深度浅时发出警报。

深水: 当水深比规定的深度深时发出警报。

水温: 当水温变化超过 $\pm 2^{\circ}\text{F}$ ($\pm 1.1^{\circ}\text{C}$) 时发出警报。当设备关闭时，会保存警报设置。

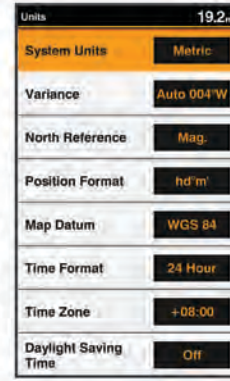
注: 您必须将设备连接到具有温度功能的换能器才能使用此警报。

鱼: 设置当设备检测到挂起目标时发出的警报。

- 设置当检测到所有大小的鱼时发出警报。
- 设置仅当检测到大中型的鱼时才发出警报。
- 设置仅当检测到大型鱼时才发出警报。

单位设置

选择 **设置 > 单位**。



系统单位: 设置设备的单位格式。

磁偏差: 设置您当前位置的磁偏角，即地磁北与真北之间的角度。

北基准: 设置在计算方向信息时使用的方向基准。真北会将地理北设置为北基准。网格航向会将网格北设置为北基准 (000°)。磁航向会将地磁北设置为北基准。

位置格式: 设置显示指定位置读数时的位置格式。除非您正在使用指定不同位置格式的地图或图表，否则不要更改此设置。

坐标系: 设置作为地图架设基础的坐标系。除非您正在使用指定不同地图资料的地图或图表，否则不要更改此设置。

时间格式: 设置 12 小时、24 小时或格林威治时间格式。

时区: 设置时区。

夏令时: 打开或关闭夏令时时间。

通信设置

注: 一些设备和选项需要额外的图表或硬件。

选择 **设置 > 通信**。

串行端口: 设置将海图仪连接至外部 NMEA 设备、计算机或其他 Garmin 设备时，要使用的串行端口的输入/输出格式。

NMEA 0183 设置: 设置海图仪传输的 NMEA 0183 语句、NMEA 输出中传输的小数点右边的具体数位，以及标识航点的方式 ([NMEA 0183 设置, 第 19 页](#))。

NMEA 0183 设置

选择 **设置 > 通信 > NMEA 0183 设置**。

测深语句: 启用适用于发声器的 NMEA0183 输出语句 (如果适用)。

航线: 启用适用于路线的 NMEA0183 输出语句。

系统: 启用适用于系统信息的 NMEA0183 输出语句。

Garmin: 启用适用于 Garmin 专有语句的 NMEA 0183 输出语句。

位置精度: 调整 NMEA 输出传输的小数点右边的位数。

偏航距精度: 调整串音错误输出的小数点右边的位数。

航点 ID: 将设备设置为在导航时通过 NMEA0183 传输航点名称或编号。使用数字可解决与较旧 NMEA0183 自动驾驶仪的兼容性问题。

MMSI: 使您可以输入海事移动服务身份 (MMSI) 编号。

诊断: 显示 NMEA0183 诊断信息。

恢复默认值: 将 NMEA0183 设置恢复为出厂默认设置。

导航设置

注：一些设备和选项需要额外的图表或硬件。

选择**设置 > 导航**。

航线标签: 当在地图上开启路线时，设置所显示标签的类型。

自动导航: 设置使用某些优质地图计算自动导航路径时海图仪所使用的参数。

转弯过渡激活: 设置要计算出的转弯过渡时间或距离。

转向提前时间: 当为转弯过渡激活设置选择时间时，设置船只转弯之前在下一航段中进行过渡所需的分钟数。当导航含有许多频繁的转弯的线路或自动导航路径时，或者速度较高时，您可以提高此值以帮助提高自动驾驶仪的准确性。对于较直的线路或较慢的速度，降低此值可提高自动驾驶仪的准确性。

转向提前距离: 当为转弯过渡激活设置选择距离时，设置船只转弯之前在下一航段中进行过渡所需的距离。当导航含有许多频繁的转弯的线路或自动导航路径时，或者速度较高时，您可以提高此值以帮助提高自动驾驶仪的准确性。对于较直的线路或较慢的速度，降低此值可提高自动驾驶仪的准确性。

启用航线: 选择路线导航的起点。

恢复出厂默认设置

注：这会删除您已输入的所有设置信息。

选择**设置 > 系统 > 系统信息 > 出厂设置**。

附录

注册设备

立即完成我们的在线注册，帮助我们更好地为您提供支持。

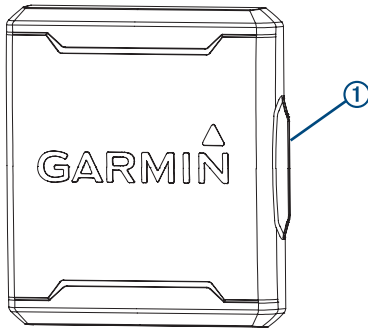
- 请访问 support.garmin.com。
- 将原始销售收据或其复印件保存在安全位置。

太阳伞

当设备不使用时，太阳伞可以保护屏幕。

注：太阳伞是可选附件，单独出售。

要取下太阳伞，在标签 ① 处按住太阳伞，并向前拉。



GPSMAP 585 Plus 规格

物项	测量
尺寸 (宽×高×深)	176 x 190 x 81.8 毫米 (6.94 x 7.5 x 3.25 英寸)
重量	0.86 千克 (1.8 磅)
屏幕大小	6 英寸
尺寸 (宽 x 高)	480 x 800 像素
温度范围	从 -15° 到 55°C (从 5° 到 131°F)
输入电源	从 10 到 36 Vdc
典型电流消耗	0.8 A
最大功耗	23W @ 12 Vdc
防水等级*	IEC 60529 IPX7

物项	测量
频率	传统：50/77/200 kHz CHIRP：260/455/800 kHz
传输功率 (RMS)**	600 W
最大深度***	701 米 (2300 英尺) 淡水, 335 米 (1100 英尺) 海水 (在 77 kHz 时)
罗盘安全距离	30 厘米 (11.8 英寸)
保险丝	6 A
最大航点	12,000
最多路线	200
最活跃航迹点	50,000

*设备可以偶然在 1 米深的水中浸泡长达 30 分钟。有关更多信息，请访问 www.garmin.com/waterrating。

**视转换器等级和深度而定。

***视换能器、水的含盐量、海底类型以及其他水质条件而定。

常见问题解答

我的设备不开启

- 将电源线一直插入设备背部。
尽管电缆似乎连接好了，您也应当将它牢牢插入，使它完全入位。
- 请确保电源产生电力。
您可以采用多种方法检查这种情况。例如，您可以检查该电源供电的其他设备是否正常工作。
- 检查电源线中的保险丝。
保险丝应该位于保险盒中，此保险盒在电源线的红色线上。检查是否安装了大小适宜的保险丝。有关所需的保险丝确切尺寸，请参考线缆标签或安装说明。检查保险丝以确保保险丝内部仍有连接。您可以使用万用表测试保险丝。如果保险丝没入位，万用表读数为 0 欧姆。
- 检查以确保设备输入电压至少是 10Vdc，推荐电压是 12Vdc。
要检查电压，请测量电源线的电源插座和接地插座的直流电压。如果电压低于 10Vdc，设备将无法打开。

我的声纳不能正常工作

- 将换能器电缆一直插入设备背部。
尽管电缆似乎连接好了，您也应当将它牢牢插入，使它完全入位。
- 检查确认声纳传输已开启。

我的设备无法在正确的位置创建航点

您可以手动输入航点位置以将数据从一个设备传送到另一个设备以及在设备间共享数据。如果您使用坐标手动输入了航点，并且航点的位置未出现在正确位置上，则设备的地图基准和位置格式可能与原来用于标记航点的地图基准和位置格式不匹配。

位置格式是 GPS 接收器的位置和出现在屏幕上的方式。纬度/经度的常见显示方法是用度和分显示，选项有度、分和秒、仅度或多种网格格式之一。

地图基准是一种数学模型，它描述地球表面的一部分。纸质地图上的纬度线和经度线便是参考了特定地图基准。

1 了解创建原始航点时使用了哪种地图基准和位置格式。

如果原始航点取自地图，地图上应该会显示一个图例，其列出用于创建该地图的地图基准和位置格式。该图例通常位于图例注记附近。

2 选择**设置 > 单位**。

3 选择正确的地图基准和位置格式设置。

4 再次创建航点。

物质宣言

部件名称	有毒有害物质或元素				
	铅	汞	镉	六价铬	多溴联苯 多溴二苯醚

印刷电路板组件	X	○	○	○	○	○
屏幕/背光	X	X	○	○	○	○
金属零件	X	○	○	○	○	○
电缆 电缆组件 连接器	X	○	○	○	○	○

本表格依据 SJ/T11364 的规定编制。

○：代表此种部件的所有均质材料中所含的该种有害物质均低于 (GB/T26572) 规定的限量

X：代表此种部件所用的均质材料中，至少有一类材料其所含的有害物质高于

(GB/T26572) 规定的限量

*该产品说明书应提供在环保使用期限和特殊标记的部分详细讲解产品的担保使用条件。

10
产品

索引

符号

出厂设置 18, 20
行程规划员. 请参阅 路线

A

AIS 9, 13
 测量 14
 范围 13
 航点 13, 14
 警报 14
 距离环 14
 群组 13
 SART 14
 威胁 13
 显示 13
 颜色方案 14
按键 1
 电源 1
安全区域碰撞警报 14

B

帮助. 请参阅 产品支持
北斗 18
背光 2

C

菜单 17
测量单位 19
测量距离 12
Garmin 产品支持, 联系信息 1
产品支持 1
产品注册 20
潮汐站 17
船龙骨偏差值 18
船只轨迹 9, 16
存储卡 12
 安装 1

D

导航 14
导航插入 8, 10
导航图 8
 船只轨迹 9, 16
 航空照片 10
 设置 10, 20
到达警报 19
导航警报 19
导航台 9
地图. 请参阅 图表
电压 19
DSC. 请参阅 数字选择性呼叫

E

EBL 14
 调节 14
 显示 14

F

蜂鸣器 2
Fish Eye 3D
 挂起目标 10
 航迹 10
 声纳锥 10
覆盖图编号 8, 10, 14

G

干扰 5
高级图表 10
 Fish Eye 3D 10
Garmin ClearVü 4
更新, 软件 2
GLONASS 18
GPS
 北斗 18
 GLONASS 18
 设置 18
 信号 2
GPS 精度 19
故障排除 20

挂起目标 10
滚动速度 7

H

海岸线距离 15
航点 11, 12, 20
 AIS 13
 编辑 11
 跟踪的船只 16
 共享 12
 紧急事故地点 12
 删除 12
 声纳 5, 6, 11
 显示 9
航迹 13
 复制 12
 录制 13
 显示 9
航路宽度 10
换能器 2, 4

J

紧急事故地点 12
警报 19
 导航 19
 到达 19
 锚拖 19
 碰撞 14
 偏离航向 19
 声纳 19
距离环 10

L

路线 12, 14
 编辑 12
 查看列表 12
 创建 12
 导航 12, 13
 复制 12
 共享 12
 航点 12
 删除 13
罗盘 8, 14
 玫瑰 10

N

NMEA 0183 15, 19

P

偏离航向警报 19
屏幕, 亮度 2

Q

其他船只
 AIS 9
 轨迹 9
求救呼叫 16

R

软件, 更新 2

S

伞 20
SART 14
删除, 所有用户数据 13
设备
 注册 20
 按键 1
设置 2, 11, 12, 17-20
 系统信息 18
深度日志 8
甚高频对讲机 15
 DSC 频道 16
 个别日常呼叫 16
 呼叫 AIS 目标 16
 求救呼叫 16
声纳 3-5
 A 型指示器 7
 表面噪声 7
 底部锁 5
 干扰 7
 Garmin ClearVü 4

挂起目标 4, 7
航点 5, 6, 11
号码 3
警报 19
频率 4, 6
日志 3
深度 3
深度尺度 3, 6
深度线 7
视图 4, 5
缩放 5
外观 4, 7
颜色方案 7
噪声 5, 7
增益 6
锥 10

事件日志 18
时钟 19
 警报 19
数据字段 4, 8, 10
数字选择性呼叫 15, 16
 个别日常呼叫 16
 开启 15
 联系人 16
 频道 16

水

 测速 18
 温偏差值 18
水温日志 8
SOS 12
缩放
 声纳 5
 图表 2

T

太阳伞 20
天气 10
天文信息 16, 17
图表 8-11
 导航 9
 符号 9
 航向, 线路 10
 Quickdraw 10, 11
 外观 10
 详细信息 9
图形, 水温 4
拖锚报警 19
拖曳 2

V

VRM 14
 调节 14
 显示 14

W

危险颜色 10
卫星信号, 获取 2
位置报告 16
位置, 跟踪 16

X

显示设置 2, 18

Y

颜色模式 2
页面 3. 请参阅 声纳
用户数据, 删除 13
渔图 8
 设置 10
语言 18

Z

噪声抑制 5
注册设备 20
主页屏幕 2
 定制 3
自动导航 15, 20
 海岸线距离 15

