

Panoptix™ PS22-TR



Instrukcja instalacji

Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa

OSTRZEŻENIE

Należy zapoznać się z zamieszczonym w opakowaniu plotera nawigacyjnego lub echosondy rybackiej przewodnikiem *Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa i produktu* zawierającym ostrzeżenia i wiele istotnych wskazówek.

Użytkownik jest odpowiedzialny za bezpieczne i rozropne sterowanie swoim statkiem. Sonar jest narzędziem wspomagającym rozeznanie się w obszarze znajdującym się pod łodzią. Nie zwalnia ono użytkownika z obowiązku obserwacji otaczających go wód podczas nawigacji.

PRZESTROGA

Niezainstalowanie tego sprzętu i brak jego konserwacji zgodnie z niniejszymi instrukcjami może doprowadzić do uszkodzeń i obrażeń.

Aby zapewnić najlepsze działanie oraz uniknąć uszkodzeń łodzi, urządzenie Garmin® należy zainstalować w sposób opisany w niniejszej instrukcji.

Przed rozpoczęciem instalacji należy zapoznać się z całą instrukcją instalacji. Jeśli podczas instalacji wystąpią problemy, więcej informacji można znaleźć na stronie support.garmin.com.

Aktualizacja oprogramowania

Po zainstalowaniu urządzenia lub dodaniu do niego akcesorium może być konieczne zaktualizowanie oprogramowania urządzenia.

To urządzenie obsługuje karty pamięci o pojemności do 32 GB w formacie FAT32.

Ładowanie nowego oprogramowania na kartę pamięci

Skopiuj aktualizację oprogramowania na kartę pamięci, korzystając z komputera z oprogramowaniem Windows®.

UWAGA: Jeśli nie masz komputera z oprogramowaniem Windows, skontaktuj się z działem pomocy technicznej Garmin w celu zamówienia karty zawierającej aktualną wersję oprogramowania.

- 1 Włóż kartę pamięci do gniazda kart w komputerze.
- 2 Odwiedź stronę www.garmin.com/support/software/marine.html.
- 3 Wybierz pakiet oprogramowania odpowiadający ploterowi nawigacyjnemu, który ma zostać zaktualizowany.
UWAGA: Pakiet aktualizacji oprogramowania zawiera aktualizacje dla wszystkich urządzeń podłączonych do plotera nawigacyjnego. Możesz wybrać opcję Pokaż wszystkie urządzenia z zestawu, aby potwierdzić urządzenia, dla których zostaną pobrane aktualizacje.
- 4 Wybierz **Pobierz**.
- 5 Przeczytaj i zaakceptuj warunki.
- 6 Wybierz **Pobierz**.

- 7 Wybierz lokalizację, a następnie **Zapisz**.
- 8 Kliknij dwukrotnie, aby pobrać plik.
- 9 Wybierz **Dalej**.
- 10 Wybierz bieg powiązany z kartą pamięci, a następnie wybierz kolejno **Dalej** > **Zakończ**.

Na karcie pamięci utworzony zostanie folder Garmin zawierający aktualizację oprogramowania. Załadowanie aktualizacji oprogramowania na kartę pamięci może zająć kilka minut.

Aktualizacja oprogramowania urządzenia

Aby można było zaktualizować oprogramowanie, należy uzyskać kartę pamięci do aktualizacji oprogramowania lub załadować najnowsze oprogramowanie na kartę pamięci.

- 1 Włącz ploter nawigacyjny.
- 2 Gdy pojawi się ekran główny, włóż kartę do gniazda kart.
UWAGA: Aby wyświetlić instrukcje przeprowadzenia aktualizacji oprogramowania, przed włożeniem karty należy całkowicie uruchomić urządzenie.
- 3 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.
- 4 Poczekaj kilka minut na zakończenie procesu aktualizacji oprogramowania.
- 5 Gdy zostanie wyświetlony monit, uruchom ponownie ręcznie ploter nawigacyjny, nie wyjmując karty pamięci.
- 6 Wyjmij kartę pamięci.
UWAGA: Jeśli karta pamięci zostanie usunięta, zanim urządzenie uruchomi się ponownie, aktualizacja oprogramowania nie zostanie zakończona.

Rejestrowanie urządzenia

Pomóż nam jeszcze sprawniej udzielać Tobie pomocy i jak najszybciej zarejestruj swoje urządzenie przez Internet.

- Odwiedź stronę my.garmin.com/registration.
- Pamiętaj o konieczności zachowania oryginalnego dowodu zakupu (względnie jego kserokopii) i umieszczenia go w bezpiecznym miejscu.

Niezbędne narzędzia

- Wkrętak krzyżowy nr 2
- Wkrętak płaski 3 mm

Uwagi dotyczące montażu

- Umieszczenie przetwornika na silniku zaburtowym zależy od typu silnika zainstalowanego na łodzi.
- Przed wybraniem miejsca montażu należy rozważyć tryby pracy. Montaż przetwornika na wale silnika zaburtowego jest zalecany dla trybu LiveVü z wiązką do przodu. Montaż przetwornika na silniku zaburtowym jest zalecany dla trybu LiveVü z wiązką w dół lub jeśli planujesz przełączać się pomiędzy trybami z wiązką do przodu i w dół.
- Przetwornik powinien być zamontowany pod odpowiednim kątem dla każdego trybu, aby prawidłowo działał (*Regulowanie kąta przetwornika*, strona 3).
- Przetwornik można montować na niektórych sterowanych elektrycznie silnikach zaburtowych, jednak w takich przypadkach upewnij się, że można bezpiecznie opuszczać i podnosić silnik z zamontowanym przetwornikiem.
- Przetwornik należy zamontować w taki sposób, aby nie zahaczał o uchwyt na silnik oraz umożliwiał prawidłowe przechowywanie i opuszczanie silnika.
- Nie wolno montować przetwornika w pobliżu silnych pól magnetycznych, które zakłócają możliwość mierzenia ziemskiego pola magnetycznego wewnętrznego kompasu i uniemożliwiają kalibrację. Nieprawidłowa kalibracja może

spowodować, że niektóre funkcje mapy będą niedostępne, a punkty stworzone w trybie LiveVü z wiązką do przodu będą do obliczania pozycji używać kierunku łodzi zamiast położenia przetwornika.

- Należy zamontować przetwornik możliwie najdalej od silnika, przy czym przetwornik musi znajdować się pod wodą. Umieszczenie przetwornika na korpusie silnika zaburtowego lub zbyt blisko wału napędowego może spowodować nieprawidłową kalibrację kompasu.
- Przetwornik należy zamontować na wale, aby móc korzystać z kompasu. Kompas nie działa, gdy przetwornik jest zamontowany na silniku.

Efektywny zasięg do przodu i w dół

⚠ PRZESTROGA

Warunki wodne i przydenne mają wpływ na wydajność przetwornika w zakresie głębokości i zasięgu. Należy zachować ostrożność, obserwować głębokość wody i zasięg, zwłaszcza jeśli urządzenie pracuje w trybie zasięgu ręcznego lub trybu głębokości.

Podczas pracy w trybie LiveVü z wiązką do przodu przetwornik charakteryzuje się efektywnym zasięgiem do przodu odpowiadającym od pięcio- do ośmiokrotnemu ilorazowi głębokości wody. Na przykład w wodzie o głębokości 3 m (10 stóp) efektywny zasięg wynosi 15–24 m (50–80 stóp). Warunki wodne i przydenne mają wpływ na bieżący zasięg. Należy zachować ostrożność, obserwować głębokość i zasięg urządzenia, zwłaszcza jeśli pracuje w trybie zasięgu przedniego.

Podczas pracy w trybie LiveVü z wiązką w dół zasięg dziób/rufa jest równy głębokości wody. Na przykład w wodzie o głębokości 10 m (33 stopy) na ekranie będzie wyświetlany zasięg przetwornika, który wynosi 5 m (16 stóp) na dziobie i 5 m (16 stóp) na rufie. Na głębszych wodach przetwornik zapewnia większy zasięg na dziobie i na rufie.

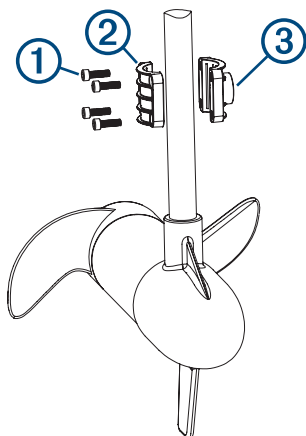
Instalacja na wale silnika zaburtowego

Jest to zalecana metoda montażu dla trybu LiveVü z wiązką do przodu. Metoda ta zapewnia maksymalne oddalenie silnika i przetwornika, umożliwiając optymalną wydajność funkcji kompasu magnetycznego.

Nie jest to zalecana metoda montażu dla trybu LiveVü z wiązką w dół. Korpus silnika zaburtowego może blokować wiązkę sonaru.

Składanie osprzętu uchwyty do montażu na wale silnika zaburtowego

Użyj śrub M6 ①, aby zamocować tył uchwyty do montażu do silnika zaburtowego ② oraz przód tego uchwyty ③ wokół wału napędowego silnika.



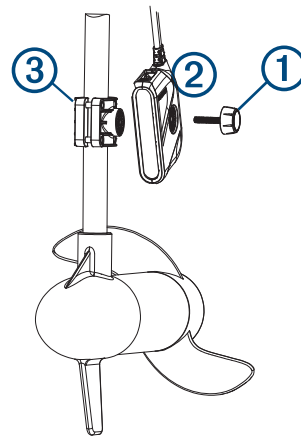
Instalowanie przetwornika na uchwycie do montażu na wale silnika zaburtowego

NOTYFIKACJA

Podczas instalacji zamocuj przewód przetwornika do wału silnika lub innego pewnego miejsca. Uszkodzenie przewodu przetwornika lub osłony kabla może spowodować zniszczenie przetwornika.

Należy zamontować przetwornik możliwie najdalej od silnika. Umieszczenie przetwornika zbyt blisko silnika może spowodować nieprawidłową kalibrację kompasu. Jeśli kalibracja kompasu nie zostanie pomyślnie ukończona, ploter nawigacyjny nie będzie wyświetlać wskaźników kierunku i obszaru zasięgu — pozostałe funkcje będą działały prawidłowo.

- 1 Użyj załączonego pokrętła ① lub śruby montażowej, aby przymocować przetwornik ② do uchwyty do montażu na silniku zaburtowym ③.



- 2 Użyj opasek zaciskowych, aby przymocować kabel przetwornika do wału lub innego pewnego miejsca.
- 3 Poprowadź przewód sieci Ethernet do przełącznika sieciowego lub do tylnej części plotera nawigacyjnego.
- 4 Skieruj przewód zasilający do przełączanego lub nieprzełączanego źródła zasilania 10–35 V DC.

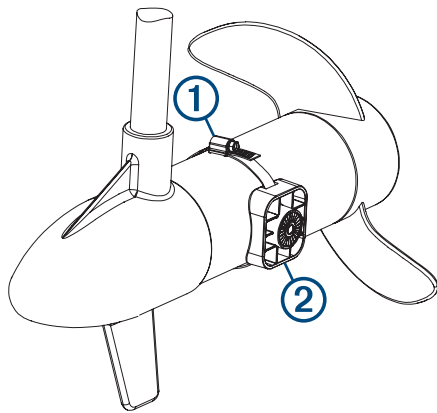
Instalacja silnika zaburtowego

Jest to preferowana metoda montażu dla trybu LiveVü z wiązką w dół lub jeśli planujesz przełączać się między trybami z wiązką do przodu i w dół. Ta metoda zapewnia maksymalnie odsłonięty widok wiązki sonaru.

Z powodu małej odległości przetwornika do silnego pola magnetycznego silnika zaburtowego funkcja kompasu magnetycznego przetwornika może nie być poprawnie skalibrowana i korzystanie z tej funkcji może nie być możliwe.

Składanie osprzętu uchwyty silnika zaburtowego

- 1 Wsuń opaskę zaciskową węża ① w otwór na uchwyty do montażu na silniku zaburtowym ②.



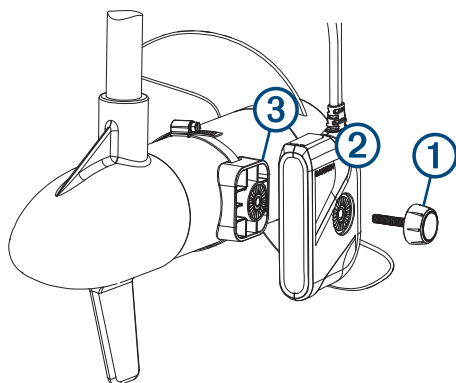
- 2 Załóż opaskę zaciskową węża na silnik zaburtowy.
- 3 Dokręć opaskę zaciskową.

Instalowanie przetwornika na silniku zaburtowym

NOTYFIKACJA

Podczas instalacji zamocuj przewód przetwornika do wału silnika lub innego pewnego miejsca. Uszkodzenie przewodu przetwornika lub osłony kabla może spowodować zniszczenia przetwornika.

- 1 Użyj załączonego pokrętła ① lub śruby montażowej, aby przymocować przetwornik ② do uchwyty do montażu na silniku zaburtowym ③.

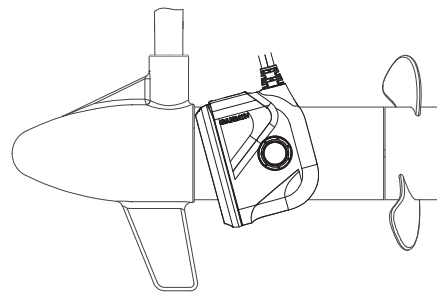


- 2 Użyj opasek zaciskowych, aby przymocować kabel przetwornika do wału lub innego pewnego miejsca.
- 3 Poprowadź przewód sieci Ethernet do przełącznika sieciowego lub do tylnej części plotera nawigacyjnego.
- 4 Skieruj przewód zasilający do przełączanego lub nieprzełączanego źródła zasilania 10–35 V DC.

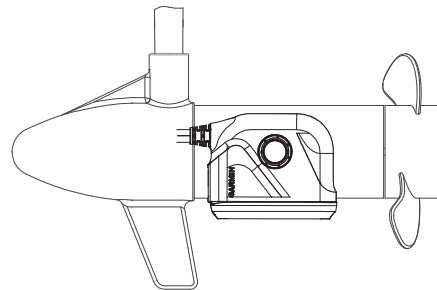
Regulowanie kąta przetwornika

Przetwornik powinien być zamontowany pod odpowiednim kątem, aby zapewnić optymalne obrazy w każdym trybie.

- 1 Po zamontowaniu przetwornik należy ustawić pod kątem odpowiednim dla trybu, który będzie używany:
 - w przypadku trybu LiveVü z wiązką do przodu należy skierować przetwornik do przodu i delikatnie w dół;



- w przypadku trybu LiveVü z wiązką w dół należy skierować przetwornik w dół.



PORADA: Być może konieczne będzie poeksperymentowanie w celu wyszukania najlepszego kąta dla sonaru.

- 2 Dokręć pokrętło lub śrubę montażową tak, aby urządzenie nie przesunęło się podczas użytkowania.
- 3 W ploterze nawigacyjnym wybierz **Sonar** i wybierz opcję **LiveVü z wiązką w dół** lub **LiveVü z wiązką do przodu**.

Podłączanie przetwornika do zasilania i sieci Garmin Marine Network

⚠ OSTRZEŻENIE

W przypadku podłączania przewodu zasilającego nie wolno zdejmować wbudowanego uchwyty bezpiecznika z przewodu zasilającego. Aby uniknąć ryzyka uszkodzenia produktu wskutek pożaru lub przegrzania, musi być zastosowany odpowiedni bezpiecznik wskazany w specyfikacji produktu. Poza tym, podłączenie przewodu zasilającego bez zastosowanego odpowiedniego bezpiecznika spowoduje unieważnienie gwarancji na produkt.

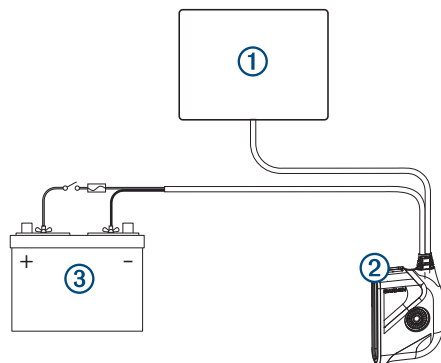
- 1 Poprowadź przewody, używając odpowiednich opasek, łączników i środków uszczelniających w celu zabezpieczenia przewodu na całej długości prowadzenia oraz w grodziach i na pokładzie.
 - 2 Podłącz koniec przewodu zasilającego bez wtyczki do źródła zasilania 10–35 V DC i uziemienia *Schemat instalacji, strona 4*.
- UWAGA:** Przełącznik zasilania jest opcjonalny. Ploter nawigacyjny automatycznie włącza i wyłącza przetwornik.
- 3 Wybierz opcję:
 - Podłącz przewód sieciowy do sieci lub gniazda Panoptix plotera nawigacyjnego.
 - Podłącz przewód sieciowy do gniazda GMS™ 10, o ile jest dostępne.

Pierścienie wzmacniające do prowadzenia przewodów

Podczas prowadzenia przewodów na łodzi może okazać się konieczne wywiercenie otworów umożliwiających przetknięcie przewodów. Pierścieni wzmacniających do prowadzenia przewodów można użyć do zakrycia wywierconych otworów. Pierścienie wzmacniające nie zapewniają wodoodpornego łączenia. W razie potrzeby po zakończeniu instalacji można

nanieść środek uszczelniający do zastosowań morskich w celu zapewnienia wodoodporności obszaru wokół pierścienia i przewodu. Pierścienie można kupić u dealera firmy Garmin lub bezpośrednio od firmy Garmin na stronie www.garmin.com.

Schemat instalacji



Element	Opis
①	Ploter nawigacyjny
②	Panoptix PS22-TR
③	Źródło zasilania (przełącznik jest opcjonalny)

Kalibracja kompasu

Zanim skalibrujesz kompas, upewnij się, że przetwornik jest zainstalowany na wale w odpowiedniej odległości od silnika zaburtowego, aby uniknąć zakłóceń magnetycznych oraz że znajduje się on pod wodą. Uruchomienie wewnętrznego kompasu wymaga wykonania odpowiednio dokładnej kalibracji.

UWAGA: Przetwornik należy zamontować na wale, aby móc korzystać z kompasu. Kompas nie działa, gdy przetwornik jest zamontowany na silniku.

Przed kalibracją możesz wykonać zwrot łodzią, ale pamiętaj, że wtedy podczas procesu kalibracji musisz wykonać 1,5 pełnego obrotu.

- 1 W odpowiednim widoku sonaru wybierz kolejno **Menu > Ustawienia sonaru > Instalacja**.
- 2 W razie potrzeby wybierz **Użyj AHRS**, aby włączyć czujnik układu odniesienia i kursu.
- 3 Wybierz **Kalibruj kompas**.
- 4 Wykonaj instrukcje wyświetlane na ekranie.

Konserwacja

Czyszczenie przetwornika

Zanieczyszczenia z wody gromadzą się szybko i mogą zmniejszyć wydajność urządzenia.

- 1 Usuń zanieczyszczenia miękką szmatką i delikatnym środkiem czyszczącym.
- 2 Jeśli zanieczyszczenie jest poważne, użyj gąbki lub szpachelki żeby usunąć osad.
- 3 Wytrzyj urządzenie do sucha.

Dane techniczne

Dane techniczne	Wielkość
Wymiary (szer. × wys. × gł.)	32 × 118 × 96 mm (1,3 × 4,6 × 3,8 cale)
Masa przetwornika	380 g (0,84 funta)

Dane techniczne	Wielkość
Łączna waga (przetwornik, uchwyt, przewód)	840 g (1,85 funta)
Maks. ciągłe zużycie energii	8 W
Szczytowa moc transmisji	48 W
Napięcie robocze	Od 10 do 35 V DC
Zakres temperatury roboczej*	Od 0°C do 40°C (od 32°F do 104°F)
Zakres temperatury przechowywania	Od -40°C do 70°C (od -40°F do 158°F)
Materiał	Tworzywo ASA
Maksymalny zasięg**	91,4 m (300 stóp)
Częstotliwość	417 kHz
Rodzaj bezpiecznika	4,0 A, miniaturowy 32 V DC

* Jeśli przetwornik nie jest zanurzony w wodzie i jest używany, przetwornik monitoruje temperaturę wewnętrzną i przestaje działać aż do momentu, gdy temperatura wróci do zakresu pracy.

** Zależy od umiejscowienia przetwornika, stopnia zasolenia wody, typu dna i innych warunków wodnych.

© 2017 Garmin Ltd. lub jej oddziały
Garmin® oraz logo Garmin są znakami towarowymi firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów zarejestrowanych w Stanach Zjednoczonych i innych krajach. Panoptix™ jest znakiem towarowym firmy Garmin Ltd. lub jej oddziałów. Wykorzystywanie tych znaków bez wyraźnej zgody firmy Garmin jest zabronione.