



## TILLEGG NSO evo2

- **programvareversjon 5.5**

I dette tillegget finner du beskrivelser av nye funksjoner i versjon 5.5 av programvaren til NSO evo2, og disse funksjonene står ikke beskrevet i brukerhåndboken eller annen dokumentasjon for NSO evo2.

Funksjon	Side
Programvareoppgraderinger	3
• Network Analyzer og Service Assistant	3
• Oppdatere programvaren	3
• Ta sikkerhetskopi av systemdata	3
Navionics-kart	4
• Dock-to-dock Autorouting	4
• SonarChart Live	4
• Nytt alternativ for tidevannskorrigerings i SonarChart Live	5
• Vis endringer for menyalternativer	5
Flere ekkolodd	5
• Kildevalg	6
• Echosounder -innstillinger	6
• Ekkoloddinstallasjon	6



## Programvareoppgraderinger

Den nyeste programvaren er tilgjengelig for nedlasting fra nettstedet vårt: [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com).

Før du starter en oppdatering av selve enheten, må du sikkerhetskopiere potensielt verdifulle brukerdata. Se "*Ta sikkerhetskopi av systemdata*" på side 3.

Systemet eller nettverksanalyseren og tjenesteassistenten sier fra hvis det finnes tilgjengelige programvareoppdateringer.

### Network Analyzer og Service Assistant

Systemet har en innebygd serviceassistent som oppretter en rapport over enhetene som er installert på NMEA 2000- og Ethernet-nettverk, som programvareversjoner, serienumre og informasjon fra innstillingsfilen, som hjelp når du ber om teknisk støtte.

Hvis du vil bruke analysefunksjonen, åpner du Om-skjermvinduet i dialogboksen System innstillinger og velger Support. To alternativer vises:

#### Lage rapport

Analysere nettverket og ber deg om å fylle ut informasjonen som er nødvendig for støtte, og oppretter rapporten med informasjon som samles inn automatisk fra nettverket. Du kan legge til skjermbilder og loggfiler som skal legges ved i rapporten. Det er en grense på 20 MB for rapportvedlegg. Du kan lagre rapporten på et minnekort og sende den via e-post til kundestøtteavdelingen eller laste den opp direkte hvis du har en Internett-tilkobling. Hvis du først ringer teknisk støtte, kan du oppgi et hendelsesnummer for å gi bedre sporing.

#### Kontroller system for oppdateringer

Analysere nettverket og kontrollerer om det finnes tilgjengelige oppdateringer til kompatible enheter.

→ **Merk:** Kobler enheten din til Internett for å søke etter de nyeste tilgjengelige programvareversjonene. Programvareversjonene vil bli oppdatert til det siste tidspunktet du oppdaterte enheten eller koblet til Internett.

### Oppdatere programvaren

→ **Merk:** Fjern eventuelle kartkort fra enheten, og installer et minnekort med tilstrekkelig lagringsplass før du laster ned programvareoppdateringer eller oppretter og lagrer rapporter til minnekortet.

→ **Merk:** Du må ikke slå av MFD-en eller enheten før oppdateringen er fullført, eller før du får beskjed om å starte enheten som oppdateres, på nytt.

1. Du kan laste ned programvareoppdateringen fra dialogboksen **Oppdateringer** til et minnekort hvis MFD-enheten er koblet til Internett. Du kan også laste ned programvareoppdateringen fra [www.simrad-yachting.com](http://www.simrad-yachting.com) til et minnekort i en smartenhet eller en PC tilkoblet Internett.
2. Sett kortet med programvareoppdateringene inn i MFD-enheten.
3. Velg elementet som skal oppdateres, i dialogboksen **Oppdateringer**, og følg instruksjonene.

Oppdateringen utføres mens du følger instruksjonene. Instruksjonene kan be om at du starter enheten på nytt for å fullføre oppdateringen. Du kan starte enhetene på nytt for å fullføre oppdateringen senere til et mer passende tidspunkt.

### Ta sikkerhetskopi av systemdata

Veipunkter, ruter og spor som du oppretter, lagres i systemet. Det anbefales å kopiere disse filene og systeminnstillingsfilene regelmessig som en del av sikkerhetskopieringsrutinen. Filene kan kopieres til et kort som settes inn i kortleseren.

Det finnes ingen alternativer for eksportfilformat for systeminnstillingsfilen. De følgende utdataformatene er tilgjengelige for eksport av filer for veipunkter, ruter og sporfiler:

- **User Data File version 5** (Brukerdatafil versjon 4)

Dette brukes til å importere og eksportere veipunkter og ruter med en standardisert universell unik identifikator (UUID), som er svært pålitelig og enkel å bruke. Dataene omfatter informasjon som klokkeslettet og datoen en rute ble opprettet.

- **User Data File version 4** (Brukerdatafil versjon 4)  
Dette formatet er best å bruke ved overføring av data fra ett system til et annet, ettersom det inneholder alle ekstrabitene med informasjon som disse systemene lagrer om elementer.
- **User Data file version 3 (w/depth)** (Brukerdatafil versjon 3 (med dybde))  
Bør brukes ved overføring av brukerdata fra et system til et eldre produkt (Lowrance LMS, LCX).
- **User data file version 2 (no depth)** (Brukerdatafil versjon 2 (uten dybde))  
Kan brukes ved overføring av brukerdata fra et system til et eldre produkt (Lowrance LMS, LCX).
- **GPX (GPS Exchange, no depth)** (GPX (GPS Exchange, uten dybde))  
Dette er det mest brukte formatet på Internett for deling mellom de fleste GPS-systemene i verden. Bruk dette formatet hvis du tar data til en enhet fra en konkurrent.
- **Northstar.dat (no Tracks)** (Northstar.dat (uten spor))  
Brukes til å overføre data til en eldre Northstar-enhet.

## Navionics-kart

Enkelte Navionics-funksjoner krever de nyeste dataene fra Navionics. For disse funksjonene vises det en melding som sier at funksjonen ikke er tilgjengelig med mindre du har satt inn aktuelle Navionics-kart eller kartbrikker. Hvis du vil ha mer informasjon om hva som kreves for disse funksjonene, kan du se [www.navionics.com](http://www.navionics.com)

## Dock-to-dock Autorouting

Navionics-alternativet **Autorouting** har fått det nye navnet **Dock-to-dock Autorouting**.

Dock-to-dock Autorouting brukes på samme måte som Autorouting. Du finner mer informasjon i brukerhåndboken. Det er også støtte for hurtiginformasjon.

- **Merk:** Enheter som er beregnet på salg i USA, kan ikke bruke Dock-to-dock Autorouting. Dock-to-dock Autorouting-funksjonene deaktiveres på alle enheter som ikke er fra USA, når de brukes i USAs territorialfarvann.

### Hurtiginformasjon

Varselsymboler vises på ruteetapper for å merke elementer som kan utgjøre fare (for eksempel grunt vann). Velg varselsymbolet for å se et hurtigvindu med informasjon om hva den mulige faren går ut på.

## SonarChart Live

SonarChart Live er en sanntidsfunksjon der enheten lager et overlegg med dybdekonturer basert på direkte ekkoloddskudd.

Gå til menyen for Navionics-kart, velg **Overlegg** og deretter **SonarChart Live** for å vise dette som et overlegg på kartet.

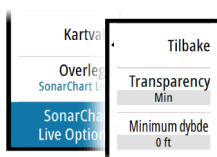
Når du velger SonarChart Live-overlegget, utvides menyen for å vise alternativene for SonarChart Live. Bruk alternativene til å angi gjennomsiktighet og minste dybde.

### Gjennomsiktighet

SonarChart Live-overlegget tegnes over andre kartdata. Kartdataene dekkes helt ved minste gjennomsiktighet. Juster gjennomsiktigheten for å vise kartdetaljene.

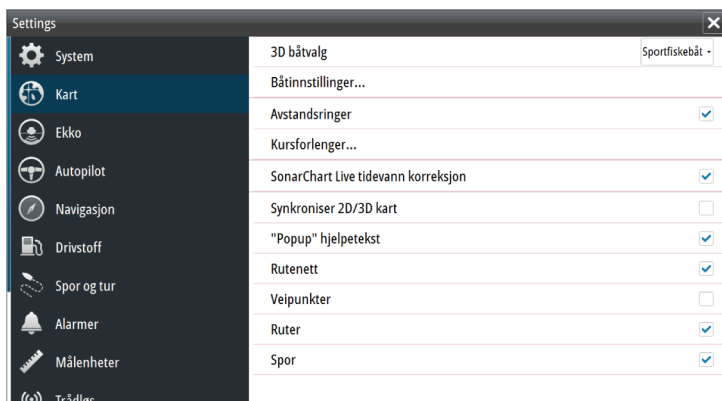
### Minste dybde

Justerer hva SonarChart Live-analysering anser som sikkerhetsdybden. Dette påvirker skyggeleggingen av SonarChart Live-området. Når fartøyet nærmer seg sikkerhetsdybden, endres SonarChart Live-området gradvis fra grå/hvitt til rødt.



## Nytt alternativ for tidevannskorrigering i SonarChart Live

Det nye alternativet for tidevannskorrigering i SonarChart Live er lagt til i dialogboksen Kartinnstillinger.



### Tidevannskorrigering med SonarChart Live

Når funksjonen for tidevannskorrigering er valgt, bruker den informasjon fra tidevannsstasjoner i nærheten (hvis dette er tilgjengelig) til å justere dybdeverdiene i SonarChart Live etter hvert som ekkoloddet registreres.

### Vis endringer for menyalternativer

Navionics-funksjonen **Fish N' Chip** har fått det nye navnet **SonarChart**.

**SC-tetthet** er et nytt menyalternativ for SonarChart Live.

Menyalternativet **Uthevet dybdeområde** har fått det nye navnet **Fiskeområde**.

#### SonarChart

Systemet støtter Navionics SonarChart-funksjonen.

SonarChart viser et dybdemålingskart i høy oppløsning med konturdetaljer og grunnleggende navigasjonsdata. Hvis du vil ha mer informasjon, kan du se [www.navionics.com](http://www.navionics.com).

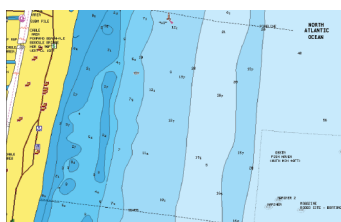
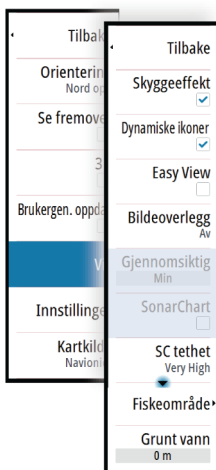
#### SC-tetthet

Kontrollerer tettheten på SonarChart- og SonarChart Live-konturene.

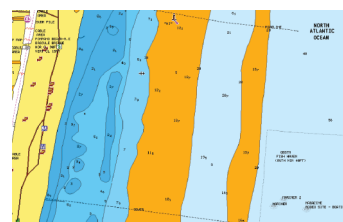
#### Fiskeområde

Velg et dybdeområde som Navionics fyller med en annen farge.

Dermed kan du utheve et spesifikt dybdeområde for fiskeformål. Området er bare så nøyaktig som de underliggende kartdata er, det vil si at hvis kartet bare inneholder intervaller på fem meter for konturlinjer, blir skyggeleggingen rundet av til den nærmeste tilgjengelige konturlinjen.



Ikke noe uthevet dybdeområde



Uthevet dybdeområde: 6–12 m

## Flere ekkolodd

Nå kan du vise to ulike ekkoloddkilder samtidig ved hjelp av en konfigurasjon med delt vindu.

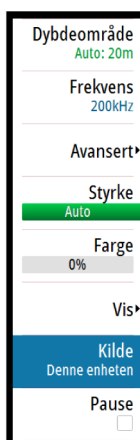
Du kan velge ekkoloddvinduet og deretter menyalternativet **Kilde** for å angi kilden for bildet i det vinduet.

Kilden kan være internt ekkolodd, en annen MFD i Ethernet-nettverket eller en ekkoloddmodul.

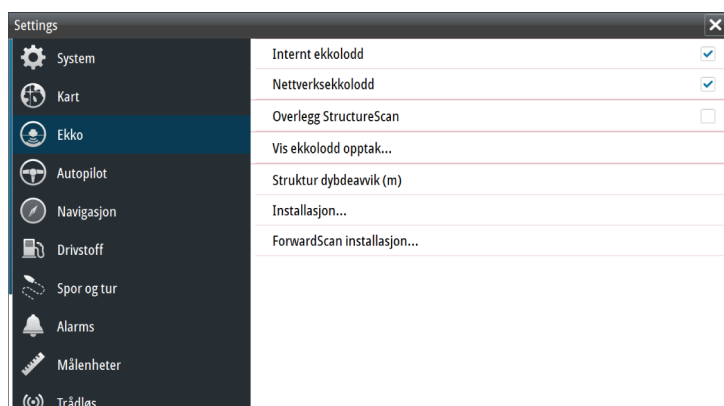
## Kildevalg

Velg ekkoloddvinduet og deretter menyalternativet **Kilde** for å angi kilden for ekkoloddbildet.

→ **Merk:** Bruk av to svingere ved samme frekvensområde kan forårsake forstyrrelser mellom enhetene, og det kan hende de vises i bildet som vertikale streker. Du kan unngå dette ved å konfigurere en av svingerne til ett frekvensområde (for eksempel middels CHIRP) og det andre svingeren til et annet frekvensområdet (for eksempel høy CHIRP) ved hjelp av menyalternativet for frekvens.



## Echosounder -innstillinger



### Internt ekkolodd

Velg for å gjøre det interne ekkoloddet tilgjengelig for valg i ekkoloddmenyen. Se "**Kildevalg**" på side 6.

Når dette alternativet er deaktivert, deaktiveres også det interne ekkoloddet i enheten. Det vil ikke stå oppført som ekkoloddkilde for noen enheter i nettverket. Velg dette alternativet på en enhet i nettverket som ikke er tilkoblet en svinger.

### Strukturdybdeavvik

Innstilling for struktursvingere

Alle svingere måler vanndybden fra svingeren til bunnen. Resultatet er at avlesninger av vanndybde ikke tar høyde for avstanden fra svingeren til det laveste punktet i båten i vannet eller fra svingeren til vannoverflaten.

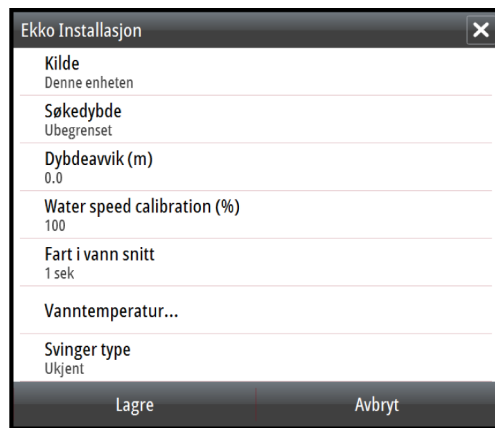
Hvis du vil vise dybden fra det laveste punktet i båten til bunnen, gjør du følgende. Før du konfigurerer kjølavviket, måler du avstanden fra struktursvingeren til det laveste punktet i båten i vannet. Hvis avstanden for eksempel er 0,3 m (1 fot), skal den angis som (minus) – 0,3 m (–1 fot).

Hvis du vil vise dybden fra vannoverflaten til bunnen, gjør du følgende. Før du konfigurerer kjølavviket, måler du avstanden fra struktursvingeren til vannoverflaten. Hvis avstanden for eksempel er 0,3 m (1 fot), skal den angis som (pluss) 0,3 m (1 fot).

En innstilling på 0 (null) fører til at dybden vises som avstanden fra svingeren til bunnen.

### Ekkoloddinstallasjon

Bruk denne dialogboksen for å konfigurere tilgjengelige ekkoloddkilder.



### Kilde

Velg dette alternativet for å vise en liste over tilgjengelige ekkoloddkilder som kan konfigureres. Innstillingene du angir i resten av dialogboksen, gjelder kilden du har valgt. Konfigurasjonen av kilder i denne dialogboksen kan vises i bildet i ekkoloddvinduet.

