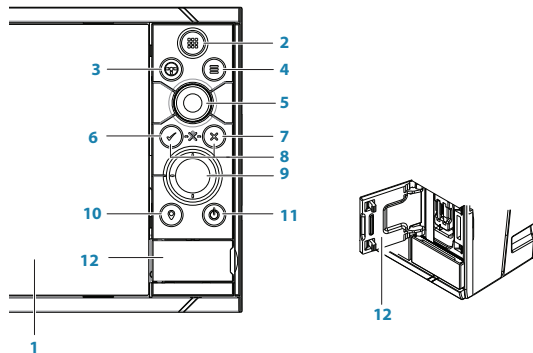


## 前面板



编号	描述
1	触摸屏。
2	<b>页面/Home 键</b> — 按此键可打开主页，供选择页面和设置选项。
3	<b>滚轮键</b> — 用户可配置的键，具体请参阅《操作员手册》。 <i>系统未配备自动舵的默认情况：</i> 短按可在分屏上的面板之间进行切换。长按可使分屏上的活动面板最大化。 <i>系统配有自动舵的默认情况：</i> 短按可打开自动舵控制器并将自动舵置于待机模式。长按可在分屏上的面板之间进行切换。
4	<b>菜单键</b> — 按此键可显示活动面板的菜单。
5	<b>旋钮</b> — 旋转此旋钮可缩放或滚动菜单，按此旋钮可选择选项。
6	<b>确认键</b> — 按此键可选择选项或保存设置。
7	<b>退出键</b> — 按此键可退出对话框，返回至上一级菜单，以及从面板中清除光标。
8	<b>MOB 键</b> — 同时按 <b>确认</b> 和 <b>退出</b> 键可在船舶位置创建 MOB（人员落水）。
9	<b>箭头键</b> — 按箭头键可激活光标或移动光标。 菜单操作：按此键可浏览菜单项和调整某值。
10	<b>标记键</b> — 按此键可在船舶位置设置航点，或在光标位置设置航点（在光标已激活时）。
11	<b>电源键</b> — 按住此键可打开/关闭设备。按此键一次可显示“系统控制”对话框，接着再按可在 3 个默认调光级别之间进行切换。
12	卡槽

## “系统控制”对话框

用于快速访问系统设置。

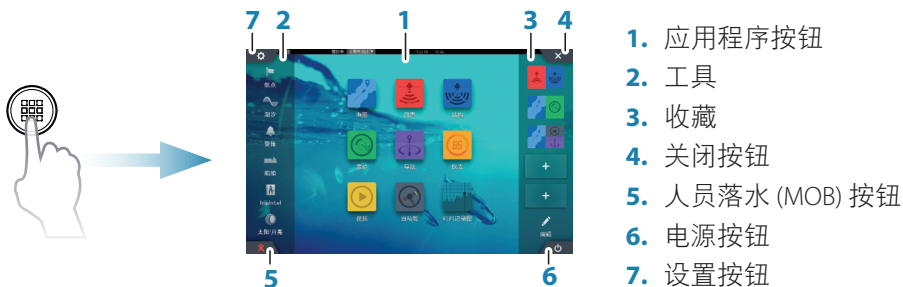
按**电源**键或从屏幕顶部向下滑动，可以激活此对话框。



→ **注意：**“系统控制”对话框的内容视连接设备和活动面板而定。

## 主页

按**Home**键可激活主页。



## 应用程序页面

激活应用程序页面：

- 点按应用程序按钮（全页面版），或
- 点按收藏按钮，或
- 按住应用程序按钮选择预定义分页。



## 调整面板大小

您可在分页中调整面板大小。

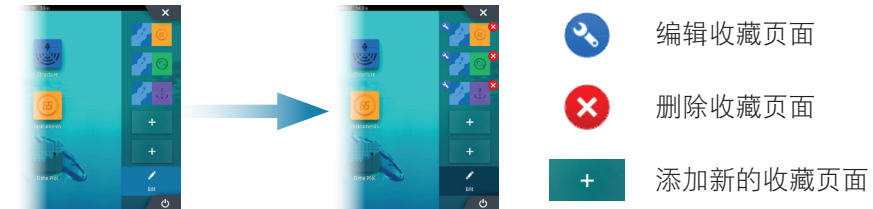
1. 在“系统控制”对话框中点按“调整分屏设置”按钮以显示调整大小图标。
2. 拖动调整大小图标以设置首选面板大小。
3. 点按屏幕保存更改。



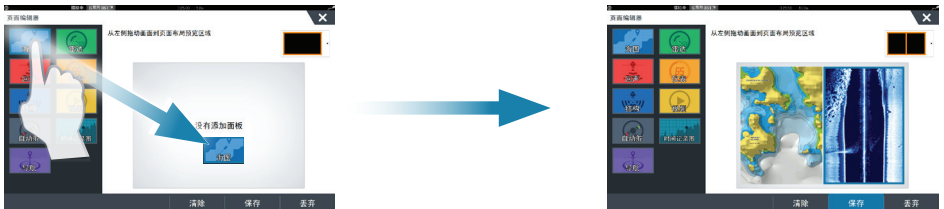
## 编辑收藏页面

进入“收藏编辑”模式：

- 点按“编辑”图标，或
- 按住收藏按钮。



通过将面板图标拖入或拖出预览区域，编辑现有收藏页面，或配置新页面。  
点按**保存**按钮保存更改。

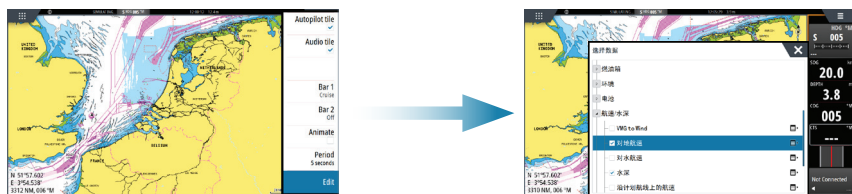


## 仪表栏

在“系统控制”对话框中点按“仪表栏”按钮以打开/关闭此栏。

编辑仪表栏的内容：

1. 点按仪表栏将其激活。
2. 从菜单中选择“编辑”选项。
3. 点按要更改的项目。
4. 选择要在仪表栏中显示的信息。
5. 在菜单中选择“保存”选项以保存更改。



## 海图



A

- 使用展开或捏合手势、使用缩放按钮(A)或旋转旋钮，可以缩放海图。
- 通过平移海图，可朝任意方向移动视图。
- 点按海图项可显示关于此项的信息。

## 航点

→ **注意：**光标未激活时，系统将在船舶位置设置航点。光标激活时，系统将在所选光标位置设置航点。

创建航点：

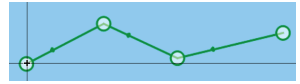
- 按**标记**键即时添加航点。
- 按**旋钮**，或使用菜单中的“新航点”选项，打开“新航点”对话框。



## 航线

创建航线：

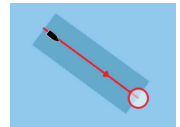
1. 点按屏幕或使用箭头键以激活光标模式。
2. 在菜单中选择“新航线”选项。
3. 点按海图定位第一个航点。或者，使用箭头键定位航点，然后按**旋钮**确认位置。
4. 重复第 3 步操作以定位更多航点。
5. 从菜单中选择“保存”选项以保存航线。



## 导航

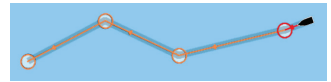
导航至光标位置：

1. 点按屏幕或使用箭头键以定位光标。
2. 在菜单中选择“转到光标”选项。



导航预定义的航线：

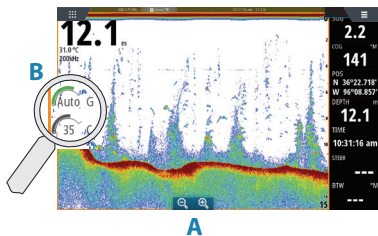
- 点按航线将其激活，然后在菜单中选择“转到航线”选项，或
- 从“航线”对话框中选择航线，然后在对话框中选择“转到”选项。



## 叠加

通过选择菜单选项，在海图上添加雷达、天气、SonarChart Live（仅 Navionics 海图）或 StructureScan 叠加内容。

## 测深仪



- 点按缩放按钮 **(A)** 或旋转**旋钮**，可以缩放图像。
- 通过平移图像，可以查看测深仪历史记录。
- 通过滑动条、点按增益或颜色图标 **(B)** 或按**旋钮**，可以调整显示的增益和颜色。
- 通过菜单或按住**旋钮**，可以打开/关闭自动增益。

通过菜单在可用的测深仪频率之间进行切换。可用选项视系统连接的换能器类型而定。

单频率换能器	50 kHz	低分辨率图像。最佳深水性能
	83 kHz	更理想的水域覆盖
	200 kHz	高分辨率图像，更佳的浅水目标分离
Chirp 换能器	低 CHIRP	低分辨率图像。最佳深水性能
	中等 CHIRP	更理想的深度穿透（与高 CHIRP 相比），但目标清晰度损失最低
	高 CHIRP	高分辨率图像，更佳的浅水目标分离

## StructureScan



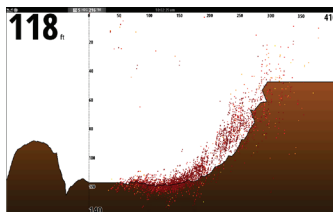
- 从菜单中选择 Downscan 或 Sidescan 视图。
- 通过点按屏幕定位光标，然后点按缩放按钮 **(A)** 或旋转 **旋钮**，可以缩放图像。
- 通过滑动条、点按“对比度”图标 **(B)** 或 **按钮**，可以手动调整显示的对比度。

通过菜单在可用的 StructureScan 频率之间进行切换。

455 kHz	最佳分辨率，量程更理想（与 800 kHz 相比）
800 kHz	在深度较浅水域实现更高清晰度（与 455 kHz 相比）

## ForwardScan

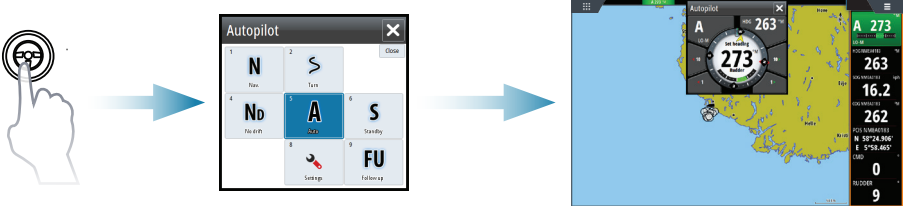
- 通过菜单调整深度、量程和信噪抑制。
- 通过菜单开始记录 ForwardScan 日志。
- 使用艏向扩展以监控海图面板上的 ForwardScan。艏向扩展颜色基于 ForwardScan 警报值。



# 自动舵

您可从任何面板激活自动舵。

1. 按仪表栏中的自动舵图块，或按**滚轮键**（前提是为自动舵控件配置了此键）。
2. 在自动舵弹出窗口中选择自动舵模式。



<b>S</b>	待机	自动舵是被动的。在手动操舵转向时使用
<b>FU</b>	跟进	手动转向。通过 <b>旋钮</b> 或其他 FU 设备来设置舵角
<b>NFU</b>	非跟进	手动转向。通过自动舵弹出窗口中的 <b>左舷</b> 和 <b>右舷</b> 按钮或其他 NFU 设备来控制舵的移动
<b>A</b>	自动	自动转向，保持设定艏向
<b>Nd</b>	无漂移	自动转向，通过对漂移进行补偿，使船舶方位线保持笔直
<b>N</b>	导航	自动转向，使用 GPS 数据将船舶导航到特定航点或沿特定航线行驶
<b>W</b>	风导航 *	自动转向，保持设定风角
<b>Wn</b>	风导航 *	自动转向，使用风数据和 GPS 数据将船舶导航到特定航点或沿特定航线行驶

\* 仅在船型设为“帆船”时才可用。

→ **注意:** 通过短按为自动舵控件配置的**滚轮键**，可以将自动舵从任何自动模式切换到“待机”模式。

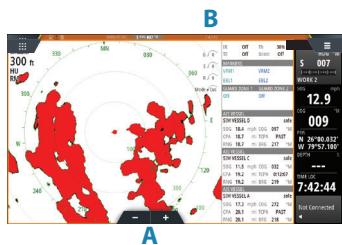
## 调整设定艏向/航线/风角



调整设定艏向（“自动”模式）、设定风角（“风导航”模式）和设定航线（“无漂移”模式）：

- 在自动舵弹出窗口中点按**左舷**或**右舷**按钮，或
- 旋转**旋钮**。

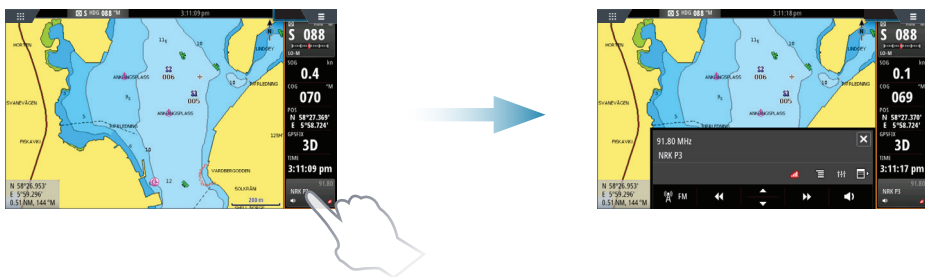
## 雷达




- 通过菜单打开/关闭雷达发射。
- 通过使用缩放图标 (A) 或旋转旋钮，可以设置量程。
- 通过滑动条、点按设置图标 (B) 或按旋钮，可以调整显示的增益、海浪杂波干扰和雨杂波干扰设置。

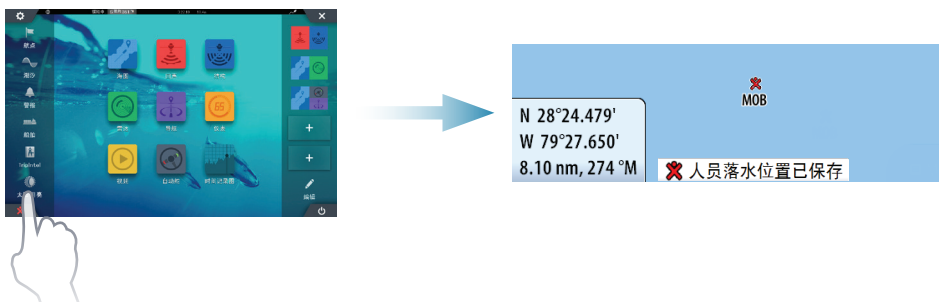
## 音频

通过点按仪表栏中的音频图块，可以激活“音频叠加”。



## 定位 MOB 标记

通过点按主页上的  按钮，或者同时按键盘上的**确认**和**退出**键，可以在船舶位置保存人员落水 (MOB) 标记。



有关更多详情，请参阅  
《NSS evo3 操作员手册》。

