

①感度設定

H : 高周波
L : 低周波

※数値は現在の感度設定値を示します。

AF : 魚探モード
AC : 測深モード

②レンジモード

R:M : マニュアル
R:A : オートレンジ
R:AS : オートシフト

③電源電圧

④警報設定状況

← 到着警報
← コースずれ警報
← 水温警報
← 船速警報

⑤【機能】キーの割り当て状況

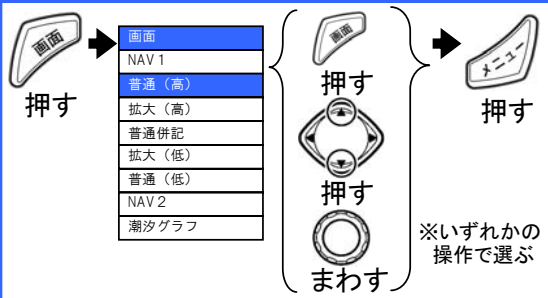
← 映像送り
← 干渉除去
← 色消し
← 雑音抑圧
← シフト
← 拡大範囲
← 部分拡大位置
← Aスコープ
← ホワイトライン
← 背景色

⑥分時マーク

⑦レインボーパターン

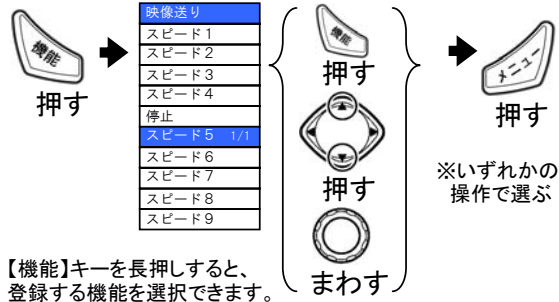


表示画面を選ぶ (【画面】キー)



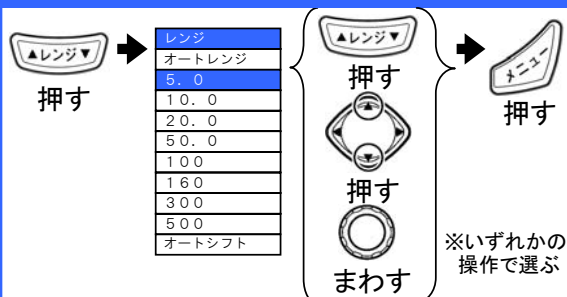
登録している機能の設定を選ぶ (【機能】キー)

【機能キー設定】の設定により機能が異なります。

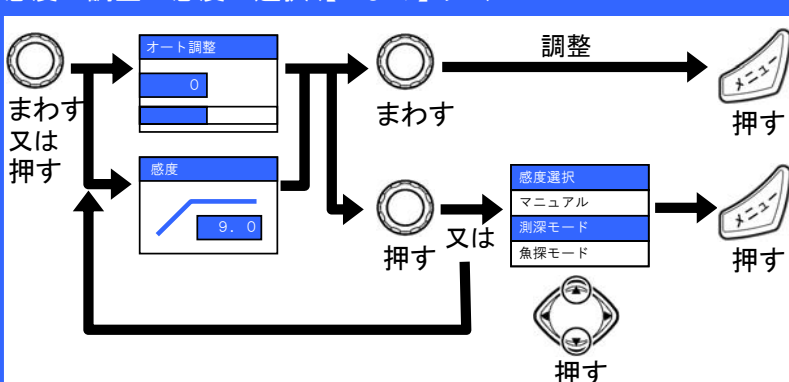


【機能】キーを長押しすると、登録する機能を選択できます。

レンジを選ぶ (【▲レンジ▼】キー)



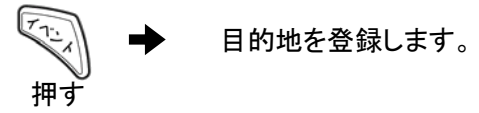
感度の調整／感度の選択 (【つまみ】キー)



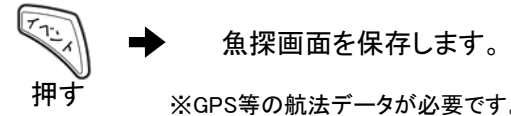
目的地を登録する／画面を記憶する (【イベント】キー)

【イベントキー設定】の設定により機能が異なります。

【位置保存】の場合

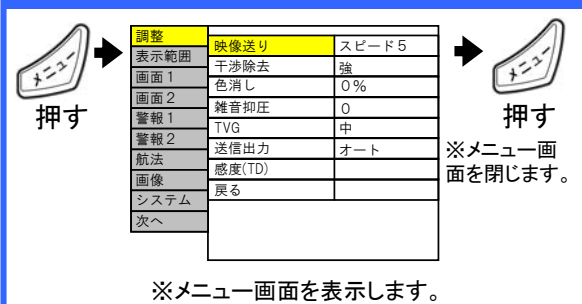


【画面保存】の場合



※GPS等の航法データが必要です。

メニュー画面を表示する (【メニュー】キー)



※メニュー画面を表示します。

電源を入れる／切る (【輝度】キー)

電源を入れる



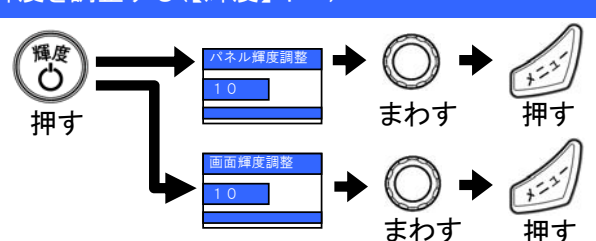
押す

電源を切る



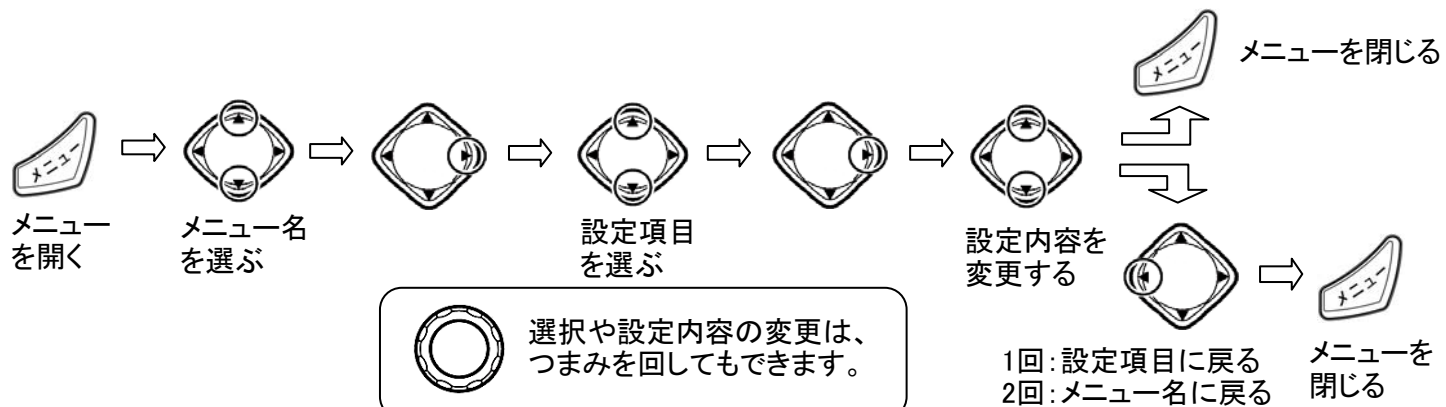
3秒以上長押し

輝度を調整する (【輝度】キー)



※【輝度】キーを押すごとに切り替わります。

●メニューの操作方法



●調整設定メニューの機能

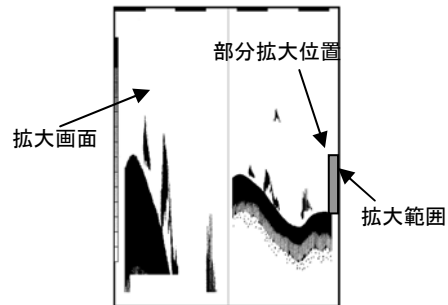
調整	映像送り	スピード5 ①
表示範囲	干渉除去	強 ②
画面1	色消し	0% ③
画面2	雑音抑圧	0 ④
警報1	TVG	中 ⑤
警報2	送信出力	オート ⑥
航法	感度(TD)	⑦
画像	戻る	
システム		
次へ		

- ① 魚探映像の送り速度を変更します。
[スピード1]→[スピード2]→・・・→[スピード9]の順に遅くなります。
[停止]にすると止まります。
- ② 他の魚群探知機等からの干渉を除去します。
[強]が強く効きます。
- ③ 画面上に出る弱い雑音反応を消します。
数値が大きいほど強く効きます。
- ④ 画面全体に出る斑点雑音反応を除去します。
数値が大きいほど強く効きます。
- ⑤ TVGを設定します。
[弱]→[中]→[強]の順に遠距離感度が上がります。
- ⑥ 送信する出力を設定します。
- ⑦ インナーハル装備時等、超音波信号の減衰による感度不足を補正します。
感度不足のときは数値を大きくします。

●表示範囲設定メニューの機能

調整	シフト量	1m	①
表示範囲	拡大選択	海底固定拡大	②
画面1	拡大範囲	10.0m	③
画面2	部分拡大位置	0m	④
警報1	魚探画面幅	中央	⑤
警報2	レンジ登録		⑥
航法	戻る		
画像			
システム			
次へ			

- ① シフトする移動量を設定します。
- ② 拡大画面を選びます。
- ③ ②で選択した映像の拡大表示する範囲を設定します。
- ④ ②で[部分拡大]を設定したときの
部分拡大位置を設定します。
- ⑤ 魚探画面の幅を選びます。
- ⑥ レンジの設定値を登録します。



●レンジの登録

次の操作で簡単にレンジの登録が変更できます。目的に合った設定値を登録しておくとう便利。

