



附录 NSO evo2

- 软件版本 5.5

本附录介绍了 NSO evo2 操作员手册或其他文档中未提及的有关 NSO evo2 软件版本 5.5 中包含的新功能

特征	页
软件升级	3
• 网络分析器和服务助手	3
• 更新软件	3
• 备份您的系统数据	3
Navionics 海图	4
• 码头对码头自动布线	4
• SonarChart Live	4
• 全新 SonarChart Live 潮汐校正选项	4
• 查看菜单选项更改	5
多个“回声测深”	5
• 选择数据源	5
• 测深仪设置	6
• “回声测深”安装	6

软件升级

您可以从我们的网站下载最新软件：www.simrad-yachting.com。

在给装置自身启动更新之前，请务必备份任何潜在的宝贵用户数据。请参阅“备份您的系统数据”在第 3。

当有可用的软件更新时，系统或网络分析器和服务助手会发出提醒。

网络分析器和服务助手

系统具有一个内置服务助手，它可以为安装在 NMEA 2000 和以太网上的设备创建报告，报告内容包括软件版本、序列号以及设置文件信息，以协助技术支持人员进行查询。

要使用分析器，打开“系统设置”对话框中的“关于”页面，然后选择“支持”。此时显示两个选项：

创建报告

分析您的网络，为您提供获得支持所需的信息，并使用自动从网络上收集到的信息创建报告。你可以添加屏幕截图和日志文件，将它们附加到报告中。报告附件有 20 MB 的大小限制。您可以将报告保存到存储卡，并用电子邮件发送给支持人员，或者通过可用的互联网直接上传。如果您第一次打电话给技术支持人员，您可以输入事件编号，以协助跟踪。

检查系统更新

分析您的网络并检查是否有兼容设备可用的更新。

→ **注释：** 将您的装置连接到互联网，检查是否有最新的可用软件版本。从您上次更新本装置或连接到互联网之后，软件版本将保持最新状态。

更新软件

→ **注释：** 从您的装置中删除任何海图卡，安装一个具有足够空间的存储卡，然后下载软件更新或创建报告并将报告保存到存储卡。

→ **注释：** 在更新完成前，或者在提示您重启正在更新的装置或设备前，不要关闭 MFD 或设备。

1. 将 MFD 连接到互联网，您可以从**更新对话框**下载软件更新到存储卡中。您也可以从 www.simrad-yachting.com 下载软件更新到插在智能设备中的存储卡或联网的计算机中。
2. 将存有软件更新程序的存储卡插入 MFD 中。
3. 在**更新对话框**中选择要更新的项目并遵照提示执行。

当您响应提示时，执行更新操作。提示信息可能会要求您重启设备以完成更新。您可以在稍后方便的时候再重启设备以完成更新。

备份您的系统数据

您可以将您创建的航点、航线和航迹在系统中进行归档。我们建议您将定期复制这些文件和您的系统设置文件作为您备份例程的一部分。您可以将文件复制到插入读卡器的卡中。

没有可用于系统设置文件的导出文件格式选项。您可以使用以下输出格式来导出航点、航线和航迹文件：

- **用户数据文件版本 5**
此格式通过标准化的全局唯一标识符 (UUID) 导入和导出航点和航线，非常可靠且易于使用。数据包含创建航线时的时间和日期等信息。
- **用户数据文件版本 4**
从一个系统向另一系统传输数据时最好使用此格式，因为它包含这些系统存储的与项目相关的所有信息附加位。
- **用户数据文件版本 3 (含深度)**
将用户数据从一个系统传输至旧版产品 (Lowrance LMS、LCX) 时应使用此格式
- **用户数据文件版本 2 (无深度)**
将用户数据从一个系统传输至旧版产品 (Lowrance LMS、LCX) 时可以使用此格式
- **GPX (GPS Exchange, 无深度)**

这是网络上最常使用的格式,可在世界上的大多数 GPS 系统间共享。如果您要将数据传输至竞争对手的装置,请使用此格式。

- **Northstar.dat (无航迹)**
用于将数据传输至旧版 Northstar 设备。

Navionics 海图

有些 Navionics 功能要求 Navionics 提供最新数据。对于这些功能,如果您没有插入正确的 Navionics 海图或海图卡,则显示的信息说明功能不可用。有关这些功能所需内容的详情,请参阅 www.navionics.com

码头对码头自动布线

Navionics 的 **自动布线**选项已更改为**码头对码头自动布线**。

您可以使用与自动布线相同的方式使用码头对码头自动布线。有关更多信息,请参阅《操作员手册》。此外,我们还提供快速信息。

- **注释:** 设计为在美国地区销售的装置不具有码头对码头自动布线功能。当所有非美国装置在美国领海使用时,码头对码头自动布线功能将禁用。

快速信息

路线直角边上显示的警告符号表明可能存在的危险情形(例如“浅水区”)。选择此警告符号可查看快速信息弹出窗口,了解可能存在的危险情形。

SonarChart Live

SonarChart Live 是一种实时功能,其中设备根据现场的声纳环境来生成等深线叠加数据。

在 Navionics 海图菜单中,选择**叠加**后再选择 **SonarChart Live**,可将其在海图上作为叠加数据显示。

当您选择 SonarChart Live 叠加时,菜单将展开以显示 SonarChart Live 选项。使用这些选项设置透明度和最小深度。

透明度

SonarChart Live 叠加数据绘制在其他海图数据上部。按最小透明度完全覆盖海图数据。调整透明度以允许看到海图详情。

水深最小值 (Minimum depth)

调整 SonarChart Live 着色的内容,视为安全水深。这会影响到 SonarChart Live 区域的颜色。当船舶接近安全水深时,SonarChart Live 区域将逐渐从简单灰色/白色变为红色。



全新 SonarChart Live 潮汐校正选项

此全新的 SonarChart Live 潮汐校正选项已添加至“海图设置”对话框。



SonarChart Live 潮汐校正

当已选择时，潮汐校正功能使用附近潮汐站（若存在）提供的信息来调整在记录声纳时 SonarChart Live 使用的深度值。

查看菜单选项更改

Navionics 功能 **Fish N' Chip** 已重命名为 **SonarChart**。

SC 密度 是 SonarChart Live 新增的菜单选项。

深度范围突出显示 菜单选项已重命名为 **捕鱼范围**。



SonarChart

该系统支持 Navionics SonarChart 功能。

SonarChart 显示水深测量地图，该地图指示高分辨率等深线详情和标准导航数据。有关更多信息，请访问 www.navionics.com。

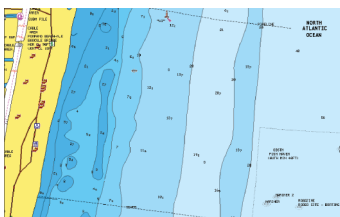
SC 密度

控制 SonarChart 和 SonarChart Live 轮廓的密度。

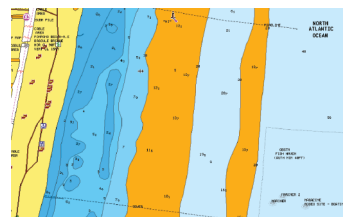
捕鱼范围

选择深度范围，Navionics 会将此范围填充为不同颜色。

这将突出显示特定的深度范围以便钓鱼。此范围的精确程度仅如基本的海图数据，这意味着如果海图的等深线间只有 5 米间隔，那么绘制阴影时将四舍五入到最接近的适用等深线。



无深度突出显示范围



深度突出显示范围：6 m - 12 m

多个“回声测深”

使用分离面板配置，您现在可以同时显示两种不同的“回声测深”源。

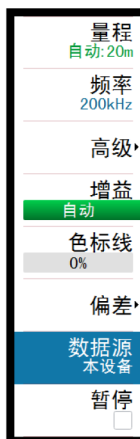
您可以选择“回声测深”面板，然后选择**源**菜单选项以指定该面板中的图像源。

源可以是内部回声测深、以太网上的另一 MFD 或回声测深模块。

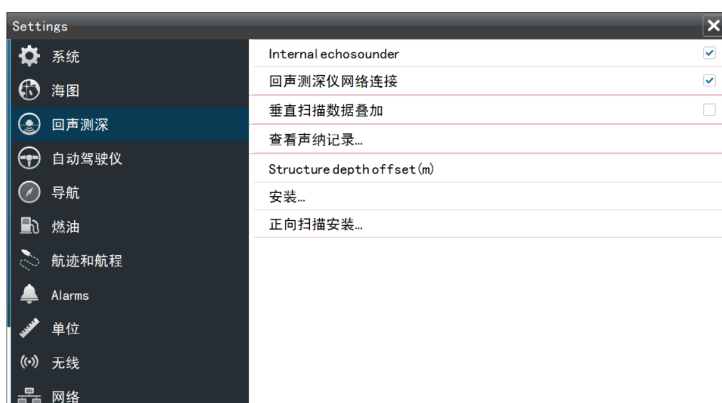
选择数据源

选择“回声测深”面板，然后选择**源**菜单选项以指定“回声测深”图像源。

→ **注释：** 使用两个频率相同的传感器会导致互相干扰，而且它们会以竖线的形式出现在图像上。为避免这一问题，使用“频率”菜单选项，为一个传感器设置一个频率范围（如中频 CHIRP），为另一传感器设置不同的频率范围（如高频 CHIRP）。



测深仪设置



内部回声测深

选择以便在“回声测深”菜单中选择内部回声测深。请参阅“选择数据源”在第 5。将其设定为关闭时，该选项禁用装置中的内部回声测深。对于网路上的任何装置，这将被列为“回声测深”源。在未连接换能器的网络中，选择装置上的此选项。

结构深度偏移

结构传感器的设置。

所有传感器都是从传感器向底部测量水深。因此，水深读数不会将传感器至船舶在水中的最低点或传感器至水面的距离考虑在内。

要显示从船舶最低点到水底的深度，请执行以下操作。在设定结构偏移之前，需测量结构传感器距船舶在水中最低点的距离。举例来说，如果距离是 0.3 m (1 ft)，则输入（负号）- 0.3 m (-1 ft)。

要显示从水面到水底的深度，请执行以下操作。在设定结构偏移之前，需测量结构传感器距水面的距离。举例来说，如果距离是 0.3 m (1 ft)，则输入为（正值）0.3 m (1 ft)。

设置 0（零）会导致深度显示为从传感器到水底的距离。

“回声测深”安装

使用该对话框可设定和配置有效的“回声测深”源。



源

选择该选项以显示设置可用的“回声测深”源列表。在对话框其余部分进行的设置适用于所选的源。该对话框中的源设置可供选择，以便在“回声测深”面板的图像中显示。