

LOWRANCE
26.2 INFORMACJE O WERSJI OPROGRAMOWANIA

NAJWAŻNIEJSZE ZMIANY W WERSJI OPROGRAMOWANIA 26.2

Nowości w wersji 26.2-72.1.36:

Ulepszenia i poprawki ActiveTarget®

- Ulepszono łączenie sektorów obrazu poprzez umożliwienie ActiveTarget korzystania ze źródła danych temperatury dostępnego w sieci.

- Naprawiono problem z częściowym wyświetlaniem danych w trybie Scout, występujący w wersji 26.1.

Pozostałe poprawki:

- Rozwiązano problem powodujący wyświetlanie „---” w nakładce głębokości sonaru, gdy wybrane źródło nie było widoczne na ekranie MFD.

- Rozwiązano problem powodujący ponowne uruchamianie urządzeń

LOWRANCE®



ActiveTarget® Improvements

ULEPSZENIA ŁĄCZENIA SEKTORÓW OBRAZU ACTIVETARGET®

ActiveTarget® wymaga określenia rodzaju wody oraz **dokładnej temperatury wody**, aby obliczyć prędkość rozchodzenia się dźwięku, co pozwala uzyskać możliwie najczytelniejszy obraz i płynne łączenie sektorów.

Wybór odpowiedniego rodzaju wody — słodkiej lub słonej — podczas konfiguracji ma kluczowe znaczenie dla uzyskania optymalnej wydajności.

Temperatura wody jest mierzona przez przetwornik ActiveTarget. Ponieważ przetwornik jest często wyjmowany z wody i ponownie zanurzany, jego temperatura może początkowo różnić się od temperatury wody. Ta różnica temperatur może tymczasowo powodować widoczne łączenia sektorów lub pogorszenie wyrazistości obrazu.

Co nowego w wersji 26.2:

ActiveTarget może teraz korzystać z alternatywnego źródła temperatury dostępnego w sieci (jeśli takie źródło jest dostępne).

Jeśli w sieci nie są dostępne żadne źródła danych o temperaturze, wykorzystana zostanie temperatura mierzona przez przetwornik ActiveTarget.

Jest to takie samo działanie jak w poprzednich wersjach oprogramowania.

Przetworniki montowane na pawęży oraz wewnątrz kadłuba pozostają stale zanurzone, zapewniając bardziej stabilny i dokładny pomiar temperatury. Można również korzystać z czujników temperatury wody NMEA 2000.

Po wybraniu jednego z tych źródeł:

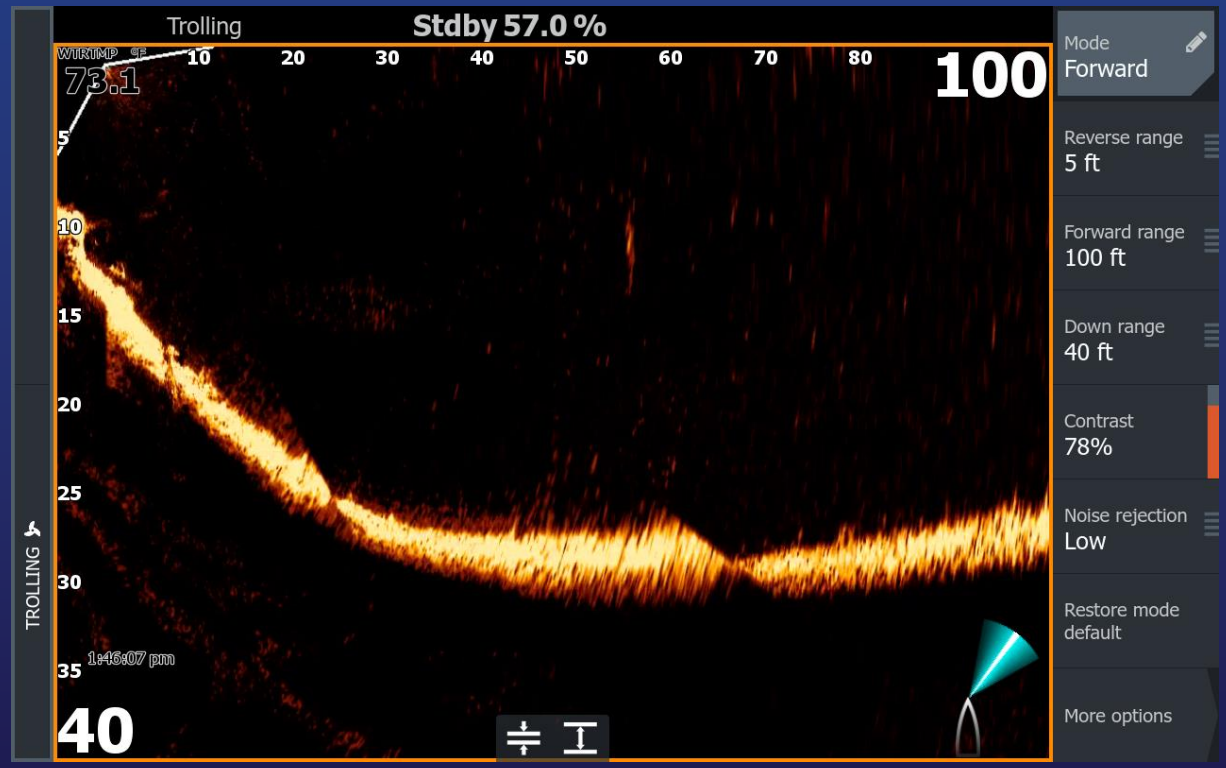
- nie trzeba czekać, aż przetwornik ActiveTarget dostosuje się do temperatury wody,
- od razu uzyskuje się optymalną wyrazistość obrazu,
- poprawia się łączenie sektorów obrazu.

ULEPSZENIA ŁĄCZENIA SEKTORÓW OBRAZU ACTIVETARGET® (PRZYKŁAD)

Poniższe zrzuty ekranu pokazują poprawę uzyskaną dzięki wybraniu źródła temperatury wody, które pozostaje stale zanurzone i od razu wskazuje prawidłową temperaturę wody po zanurzeniu przetwornika ActiveTarget.

Zrzut ekranu po lewej stronie przedstawia obraz po wybraniu ActiveTarget jako źródła temperatury, po tym jak przetwornik przez około 30 minut znajdował się na pokładzie w bezpośrednim świetle słonecznym. Zrzut ekranu po prawej stronie pokazuje obraz uzyskany bezpośrednio po zanurzeniu przetwornika ActiveTarget, gdy jako źródło temperatury wybrano przetwornik zamontowany na pawęży.

Tego dnia temperatura wody przy powierzchni wynosiła około 9,4°C, natomiast temperatura powietrza około 26,7°C, przy bezchmurnej i słonecznej pogodzie.





LOWRANCE®

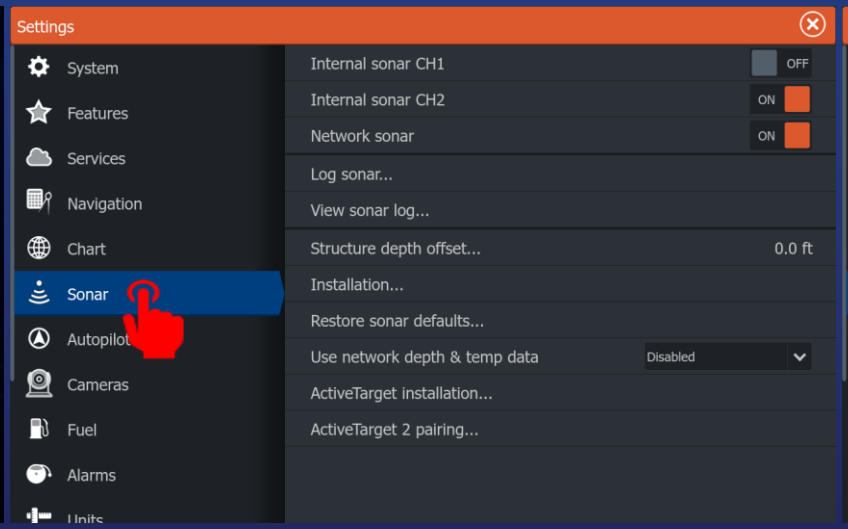
WYBÓR ŹRÓDŁA TEMPERATURY WODY | KROK 1

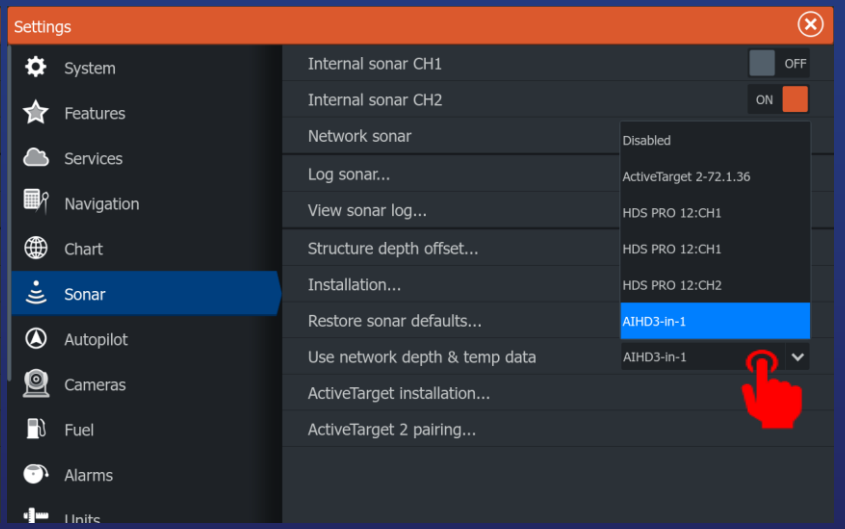
Temperatura wody i głębokość są udostępniane w sieci NMEA 2000. W rezultacie niektóre sieciowe źródła danych mogą nie pojawić się na liście wyboru źródła danych sieciowych, dopóki dane urządzenie nie zostanie włączone.

Aby udostępnić to źródło danych, wybierz odpowiednie urządzenie w:

Sonar - Ustawienia - Użyj sieciowych danych głębokości i temperatury.







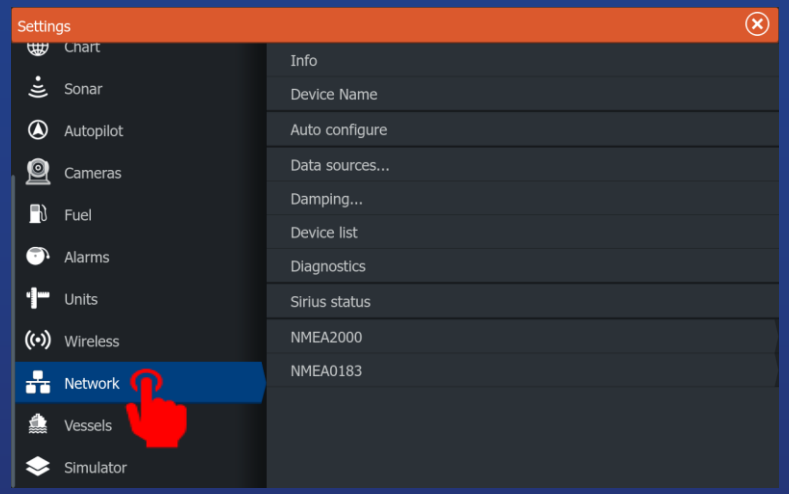
UWAGA: Wybierz z listy odpowiednie źródło temperatury.

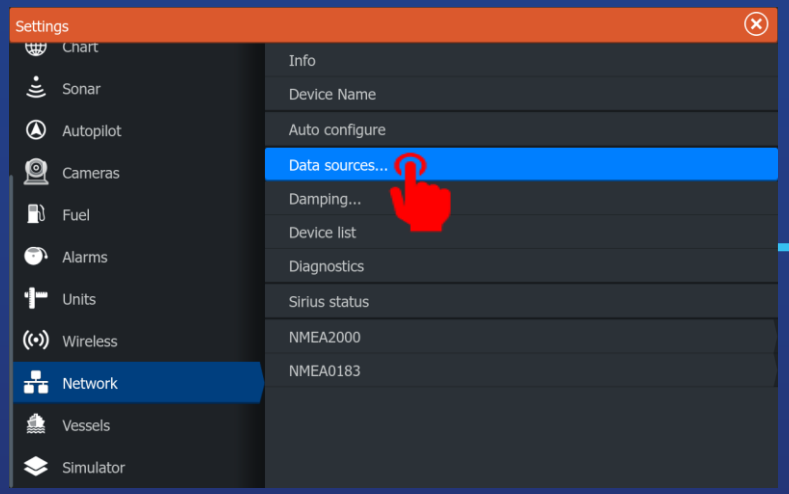
LOWRANCE

WYBÓR ŹRÓDŁA TEMPERATURY WODY | KROK 2 (OPCJA 1)

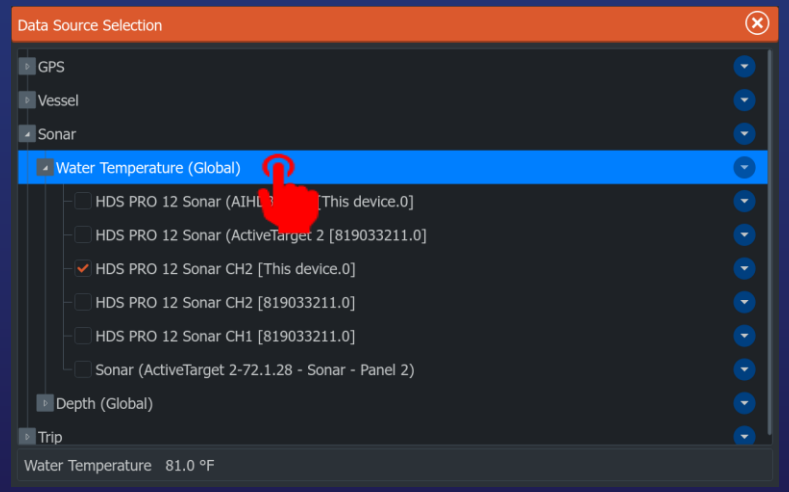
Zmiana źródła temperatury wody za pomocą opcji „Sieciowe źródła danych”, zgodnie z poniższą sekwencją..

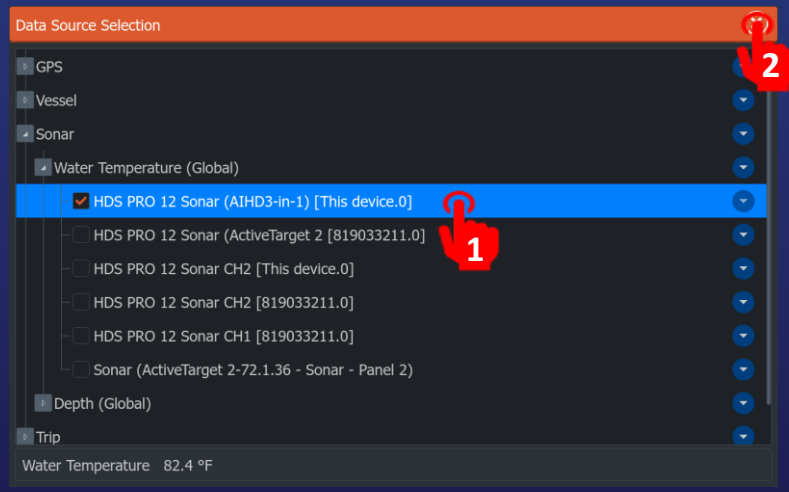










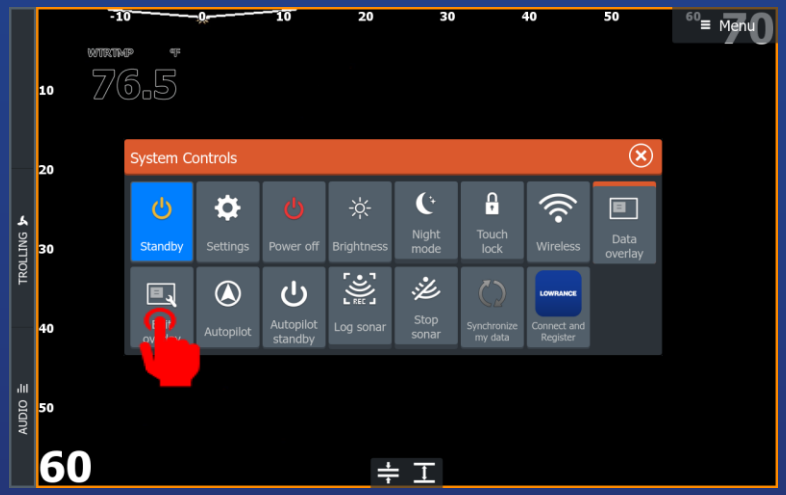


UWAGA: Wybierz z listy odpowiednie źródło temperatury.

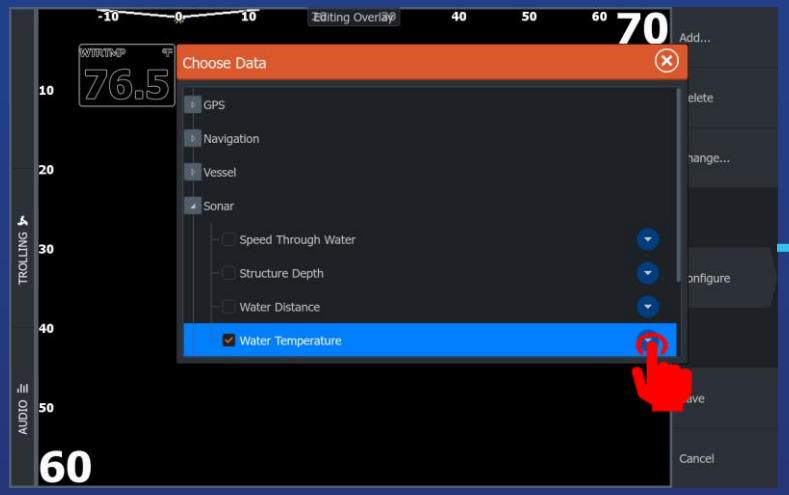
LOWRANCE

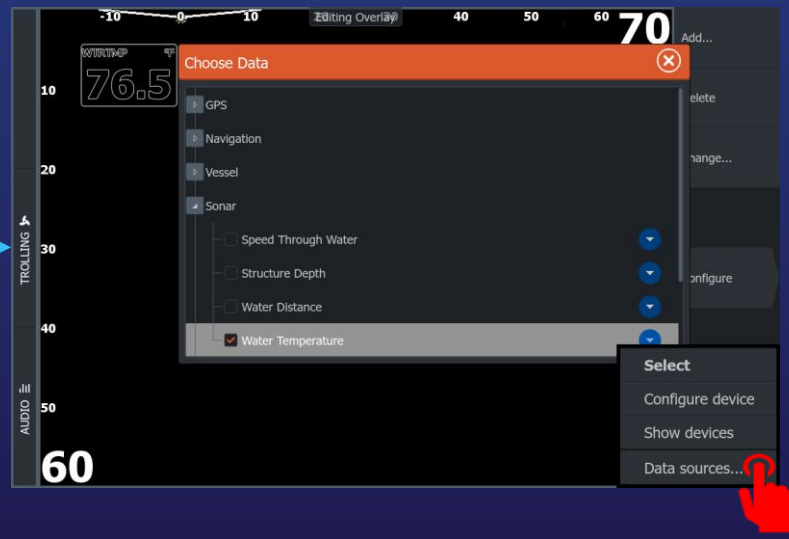
WYBÓR ŹRÓDŁA TEMPERATURY WODY | KROK 2 (OPCJA 2)

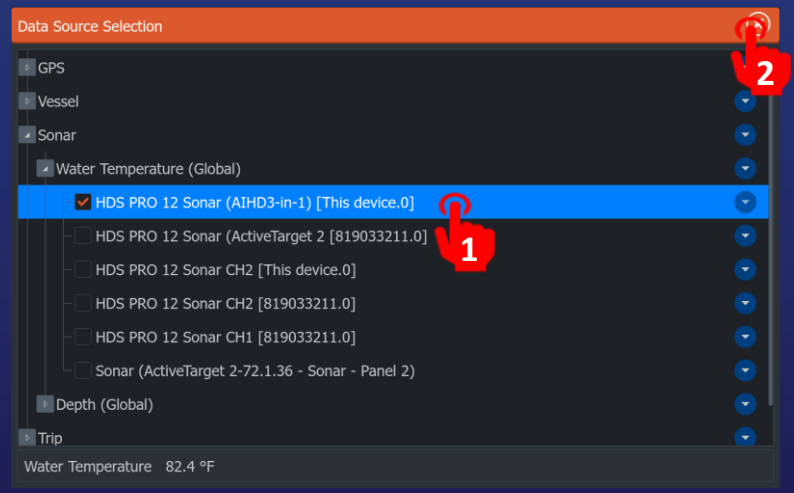
Zmiana źródła temperatury wody za pomocą opcji „Edytuj nakładkę”, zgodnie z poniższą sekwencją.













UWAGA: Wybierz z listy odpowiednie źródło temperatury.

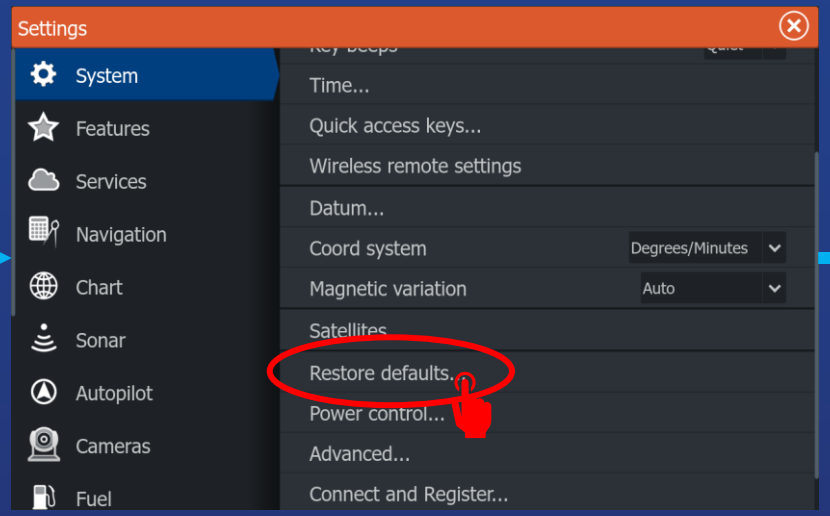
LOWRANCE

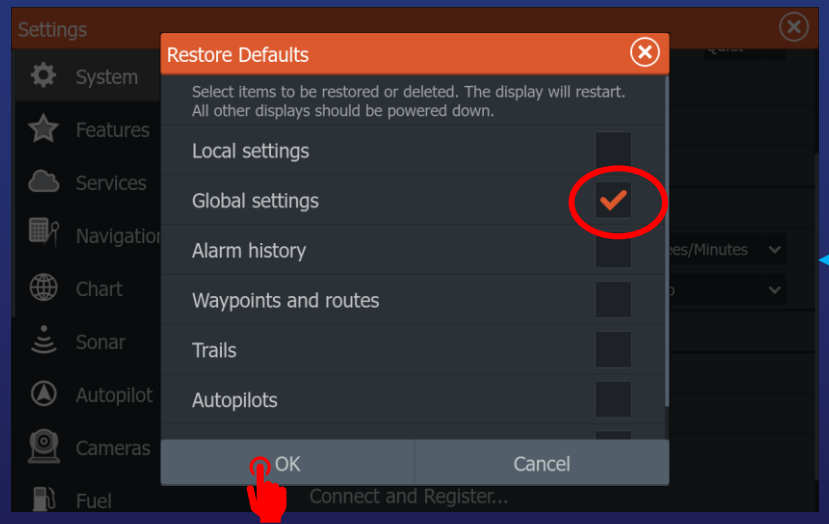
PRZYWRACANIE USTAWIEŃ DOMYŚLNYCH – INSTRUKCJA

Jeśli po przeprowadzeniu aktualizacji system nie działa zgodnie z opisem, zaleca się przywrócenie domyślnych ustawień globalnych.

***W przypadku większości użytkowników po aktualizacji oprogramowania przywracanie domyślnych ustawień globalnych nie jest wymagane.**





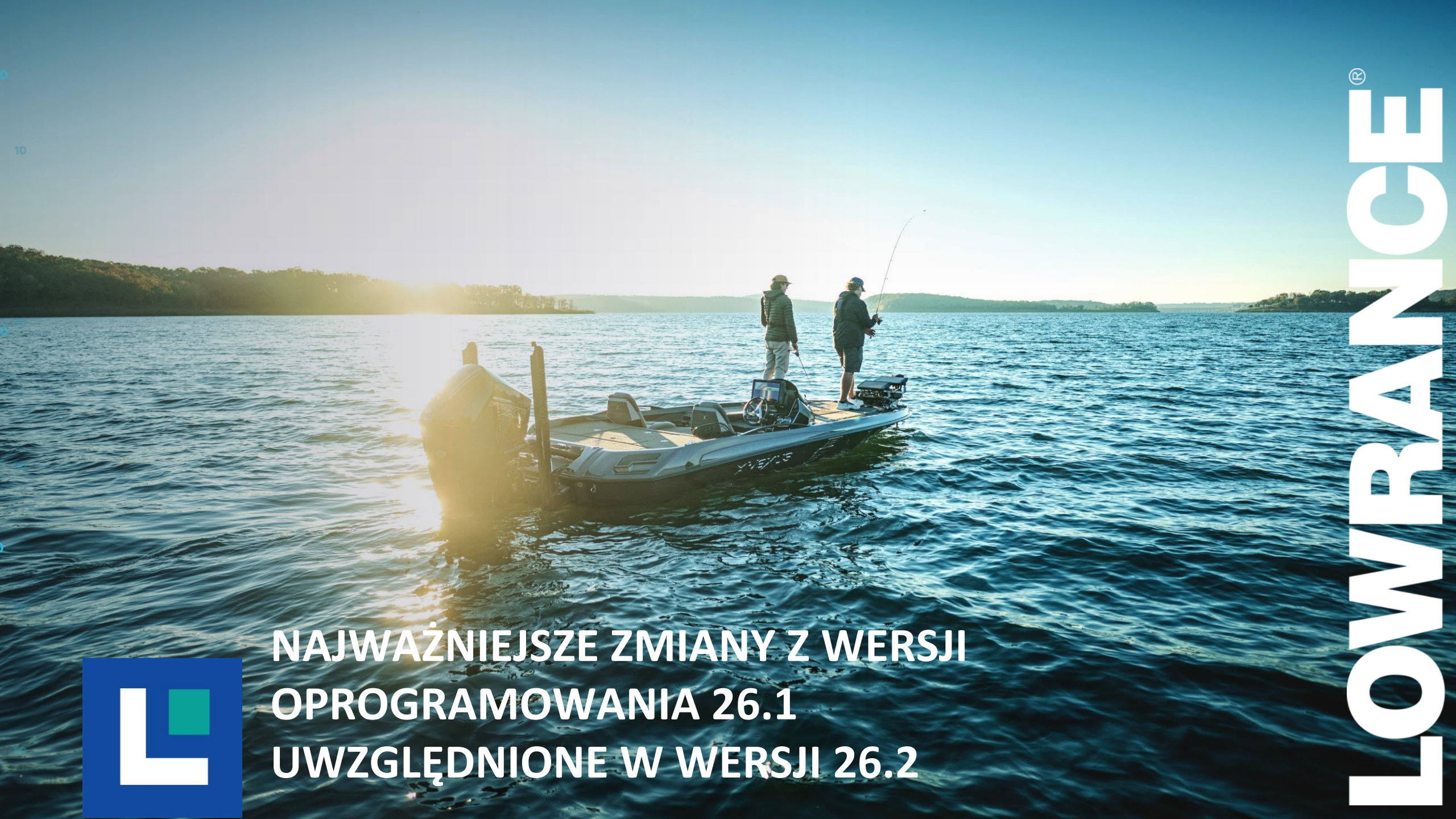


Upewnij się, że wszystkie urządzenia MFD połączone przez sieć Ethernet z modułem/modułami ActiveTarget® oraz wszystkie systemy ActiveTarget są włączone.

Naciśnij Pages > Ustawienia > System > Przywróć ustawienia domyślne, odznacz opcję Ustawienia lokalne i upewnij się, że zaznaczona jest wyłącznie opcja Ustawienia globalne, a następnie naciśnij OK. Wykonaj tę procedurę na wszystkich podłączonych urządzeniach MFD.

Przywrócenie domyślnych ustawień globalnych spowoduje wyzerowanie wszystkich wcześniej wprowadzonych wartości korekty głębokości, korekty kąta i korekty kursu. Po przywróceniu ustawień globalnych należy ponownie wprowadzić te wartości korekt (jeśli były stosowane).

LOWRANCE®



NAJWAŻNIEJSZE ZMIANY Z WERSJI OPROGRAMOWANIA 26.1 UWZGLĘDNIONE W WERSJI 26.2

LOWRANCE®

NAJWAŻNIEJSZE ZMIANY W WERSJI OPROGRAMOWANIA 26.1

Nowości w wersji 26.1:

- Ulepszenia ActiveTarget®

- Poprawiona dokładność wskaźnika wiązki.
- Poprawiona jakość obrazu przy ustawieniu redukcji zakłóceń „Wył.”.
- Naprawiono automatyczne ustawianie zakresu w sytuacji, gdy zakres ręczny został wcześniej ustawiony ręcznie.

- Pozostałe ulepszenia

- Poprawiono jakość sygnałów echa sonaru w wybranych przetwornikach AIRMAR® CHIRP.
- Obrazowanie SideScan i DownScan Imaging™ jest teraz dostępne z przetworników StructureScan® 3D na urządzeniach wielofunkcyjnych Simrad® NSX® i NSS® 4.
- Naprawiono błąd powodujący konieczność ponownego wyboru danych mapy po każdym ponownym uruchomieniu urządzenia, gdy na jednej karcie SD znajdowało się kilka map C-MAP.



OBSŁUGA ACTIVETARGET® 2 XL

LOWRANCE®

OBSŁUGA ACTIVETARGET® 2 XL

Nowością w wersji 26.2 jest obsługa całkowicie nowego systemu ActiveTarget® 2 XL:

Najlepsza w swojej klasie rozdzielczość:
- Rozdzielczość naszego sonaru czasu rzeczywistego już wcześniej była najlepsza w swojej klasie. Teraz obraz jest jeszcze wyraźniejszy.

Największe pole widzenia
- Nie przeocz niczego dzięki pełnemu polu widzenia 180° XL w trybach Forward, Down i Scout — wszystko za pomocą jednego przetwornika.

Szybkie przełączanie widoków
- Po raz pierwszy możesz natychmiast przełączać się między widokami Forward XL i Down XL bezpośrednio na ekranie. Nie musisz już zmieniać położenia przetwornika. Wystarczy wybrać odpowiedni widok i łowić.

Scout Live 360 w trybie podwójnego parowania
Połącz dwa systemy, aby uzyskać pierwszy w branży pełny widok na żywo Scout XL 360° wokół łodzi*.

**Wymagane są dwa moduły sonaru i dwa przetworniki. Funkcja dostępna wyłącznie na urządzeniach HDS PRO.*

Łatwa modernizacja
- Kompatybilność z dotychczasowym modułem sonaru ActiveTarget 2 sprawia, że modernizacja systemu jest teraz łatwiejsza niż kiedykolwiek.

LOWRANCE®

ACTIVETARGET® 2 XL | ZMIANA TRYBU NA EKRANIE

Przełączanie między widokami Forward XL i Down XL jest bardzo proste — wystarczy wybrać opcję „Tryb” na bocznym pasku menu w głównym panelu ActiveTarget.

Uwaga: Gdy tryb jest ustawiony na „Auto”, a przetwornik znajduje się w pozycji Forward/ Down XL, domyślnie wybierany jest tryb „Forward”.

W przeciwieństwie do systemów ActiveTarget® i ActiveTarget® 2 przełączanie między tymi dwoma trybami nie wymaga zmiany położenia przetwornika, co zwiększa wygodę użytkowania.



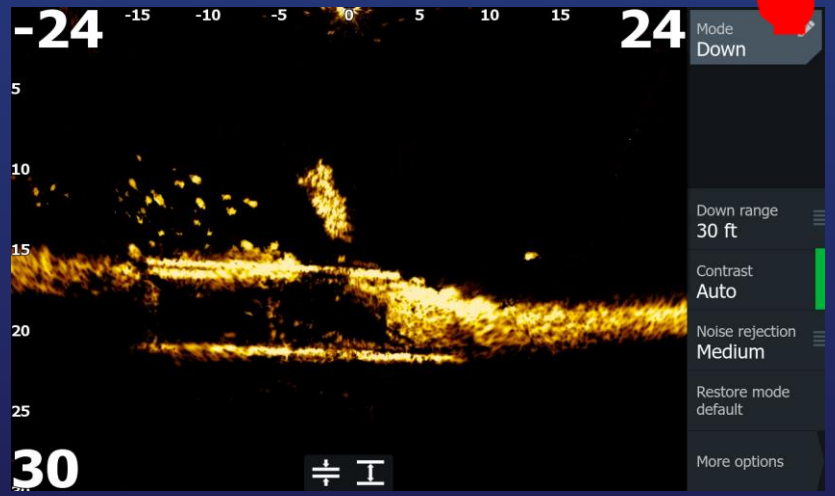
Forward



Down



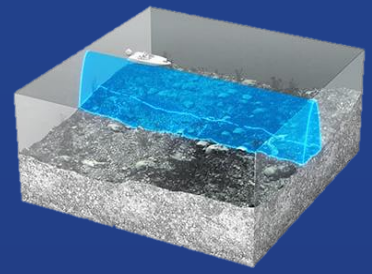




LOWRANCE®

ACTIVETARGET® 2 XL | PEŁNA WIDOCZNOŚĆ

Funkcja Reverse Range została wprowadzona w poprzedniej wersji oprogramowania. Korzystanie z ustawień Reverse Range, Forward Range i Down Range zapewnia pełną kontrolę nad wyświetlanym obszarem, umożliwiając obserwowanie przynęty i ryb w dowolnym miejscu obrazu.





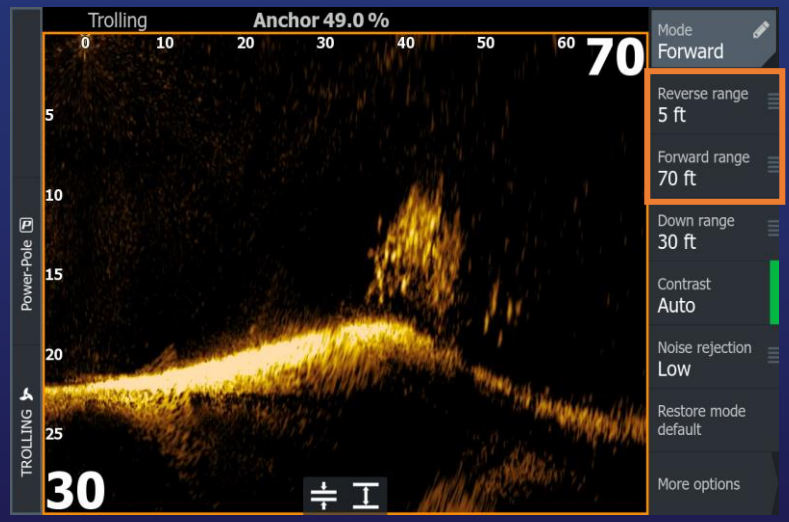


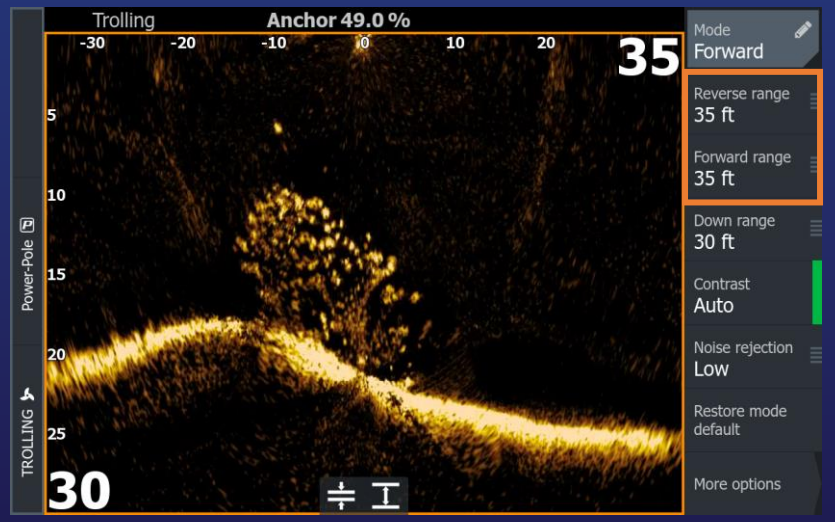


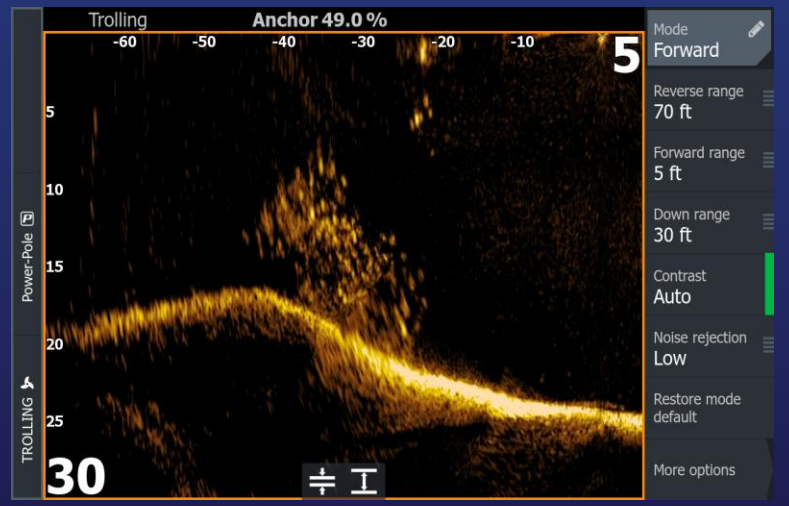
Forward XL
Rozpoczynając od punktu zerowego w lewym górnym rogu, zmniejsz zakres wsteczny, aby zmaksymalizować obszar widoczny przed przetwornikiem.

Down XL
Rozpoczynając od punktu zerowego w górnej środkowej części ekranu, wyświetlaj dane sonaru przed, pod i za przetwornikiem, aby uzyskać optymalny obraz podczas pionowego prowadzenia przynęty.

Reverse XL
Zwiększenie zakresu wstecznego pozwala zobaczyć większy obszar za przetwornikiem, poszerzając pole widzenia za łodzią.







LOWRANCE

ACTIVETARGET® 2 XL | KOREKTA GŁĘBOKOŚCI

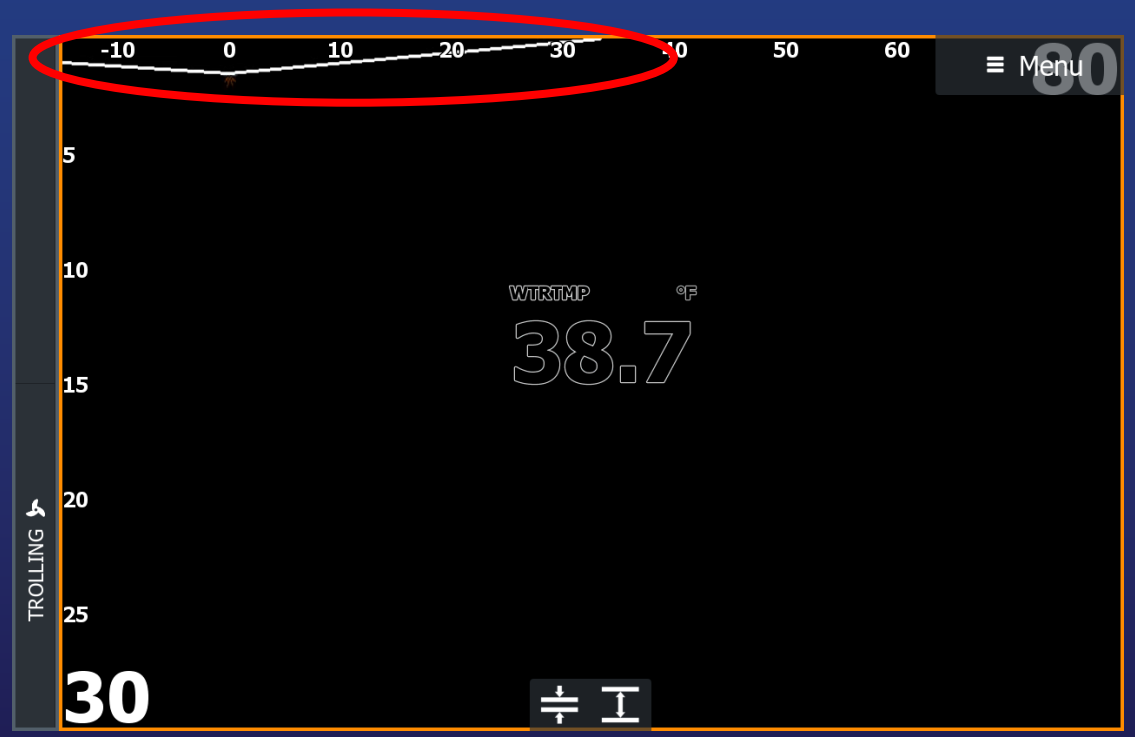
Po zamontowaniu przetwornika ActiveTarget® znajduje się on poniżej powierzchni wody.

Funkcja korekty głębokości (Depth Offset), dostępna w menu instalacji ActiveTarget, umożliwia uwzględnienie obszaru słupa wody znajdującego się nad przetwornikiem, który bez zastosowania korekty nie jest widoczny na ekranie.

W trybie Forward, po wprowadzeniu prawidłowej wartości korekty głębokości, wyświetlany jest obszar słupa wody pomiędzy przetwornikiem a powierzchnią wody, co umożliwia obserwację obrazu aż do samej powierzchni.

Ilość dodatkowych danych dostępnych nad przetwornikiem zależy od temperatury wody przy powierzchni. W chłodniejszej wodzie ilość danych dostępnych nad przetwornikiem jest mniejsza, co oznacza, że widoczny na ekranie fragment powierzchni wody znajduje się w większej odległości od przetwornika.



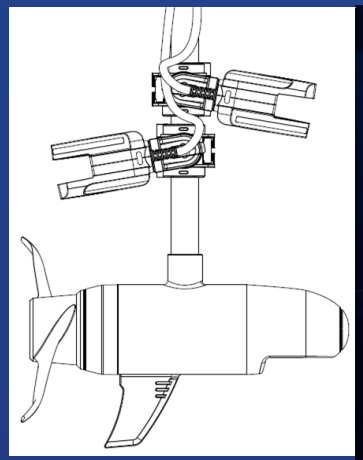


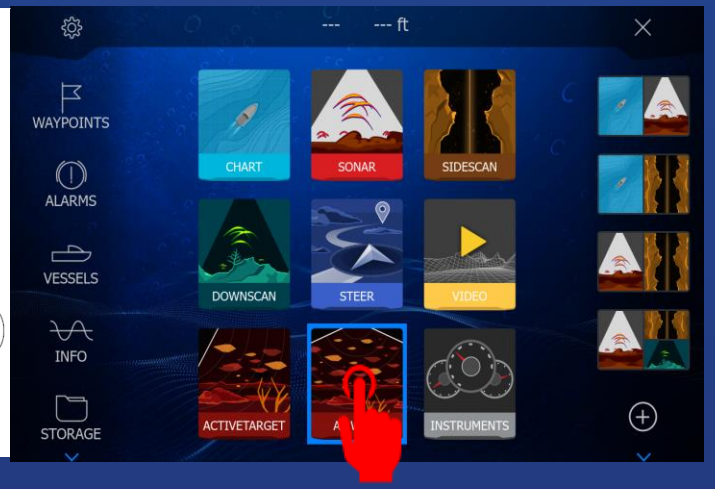
LOWRANCE®

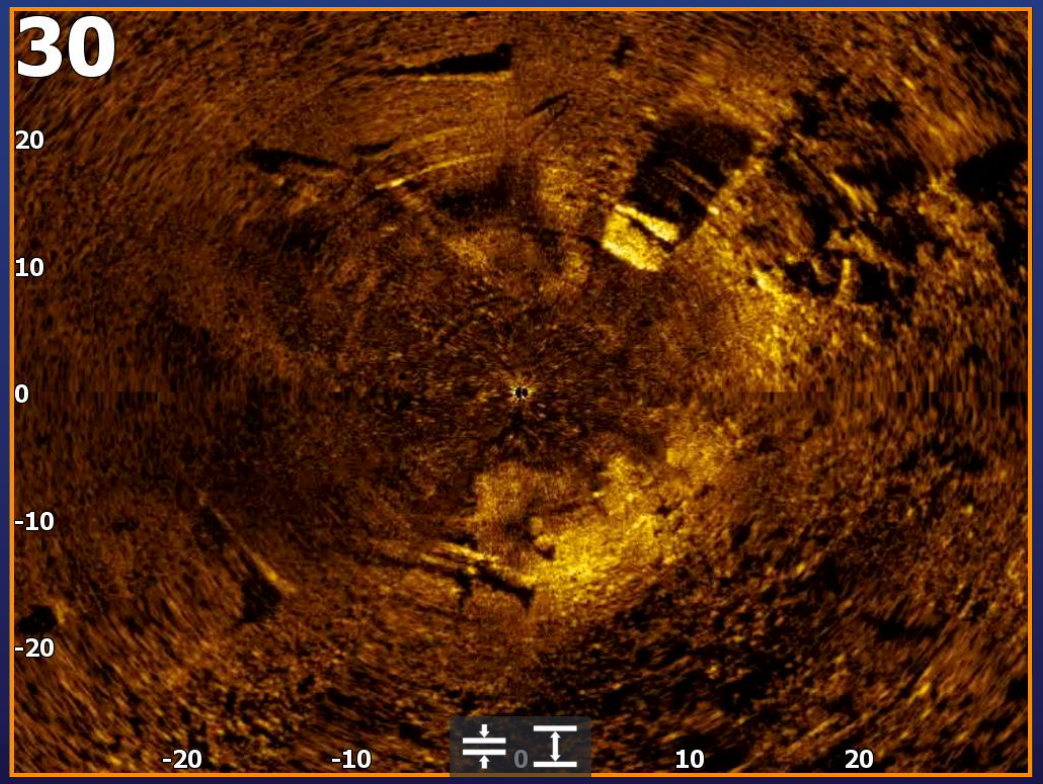
ACTIVETARGET® 2 XL | SCOUT LIVE 360

Dwa sparowane systemy ActiveTarget 2 XL oraz wyświetlacz HDS PRO umożliwiają korzystanie z pierwszego w branży widoku Scout Live 360, pozwalającego wykonać precyzyjny rzut bez konieczności zmiany położenia łodzi.

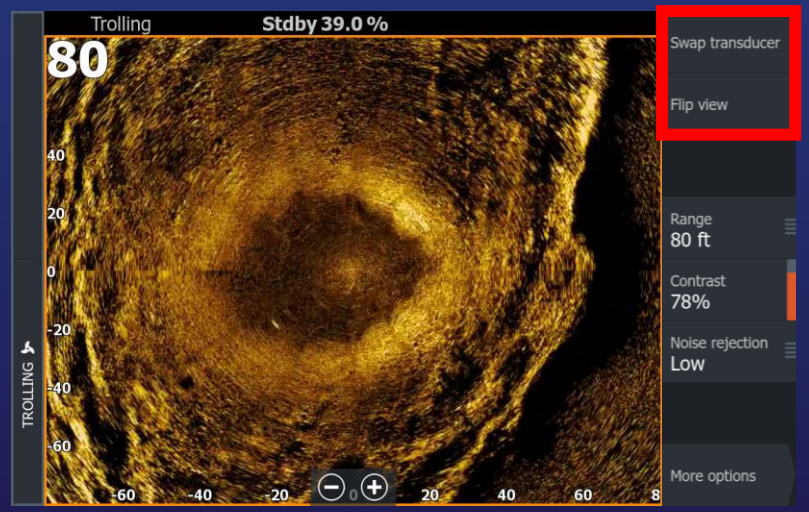
Widok Scout Live 360 jest dostępny w aplikacji AT Wide na ekranie głównym wyświetlacza HDS PRO po wykryciu w sieci dwóch modułów ActiveTarget 2.







Po wyświetleniu widoku Scout Live 360 sprawdź, czy obraz podwodnego otoczenia jest prawidłowy, a obiekty są wyświetlane we właściwym położeniu względem łodzi. Jeśli obraz jest nieprawidłowy, wybierz opcję „Zamień przetworniki” (Swap transducer) lub „Odwróć widok” (Flip view), aż obraz będzie wyświetlany prawidłowo.



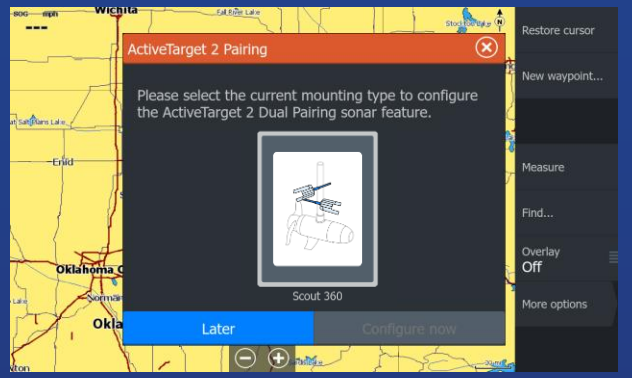
Uwaga:
Aby sprawdzić, czy konfiguracja jest prawidłowa, a obraz z obu przetworników został poprawnie połączony, najlepiej obserwować znany obiekt, np. slip lub inną konstrukcję wystającą ponad powierzchnię wody.

LOWRANCE

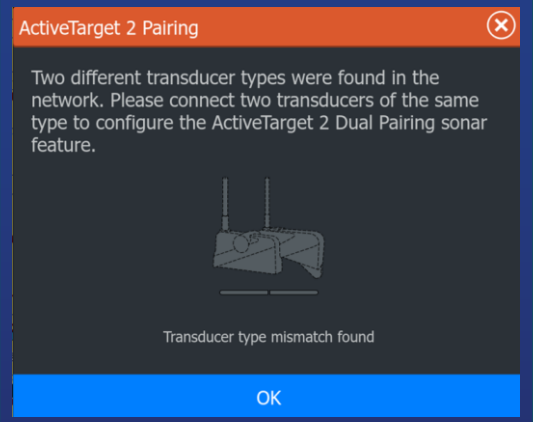
ACTIVETARGET® 2 XL | PAROWANIE I ROZŁĄCZANIE SYSTEMÓW SCOUT 360

Gdy systemy ActiveTarget® 2 znajdują się w tej samej sieci, kreator parowania wyświetli się automatycznie. Aby sparować systemy, wybierz obraz Scout Live 360 i kliknij „Konfiguruj teraz” (Configure now). Możesz również wybrać „Później” (Later), a następnie wykonać opisane poniżej kroki w menu ustawień sonaru.

Widok Scout Live 360 jest dostępny wyłącznie w aplikacji ActiveTarget® Wide. Jeśli chcesz korzystać z obu systemów ActiveTarget® 2 XL niezależnie w aplikacji ActiveTarget®, musisz najpierw rozłączyć ich parowanie.

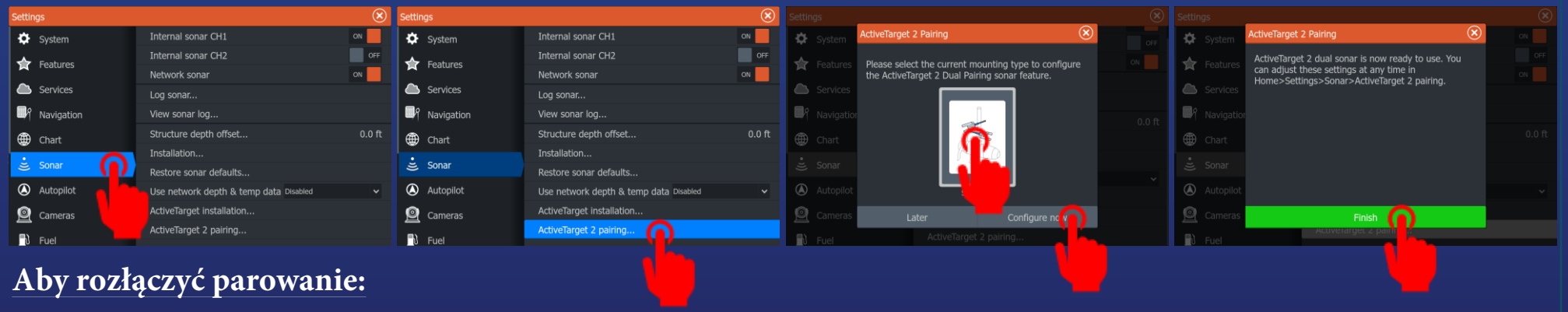


Uwaga: Parowanie nie jest obsługiwane, gdy w tej samej sieci używany jest jeden system ActiveTarget® 2 i jeden system ActiveTarget® 2 XL.

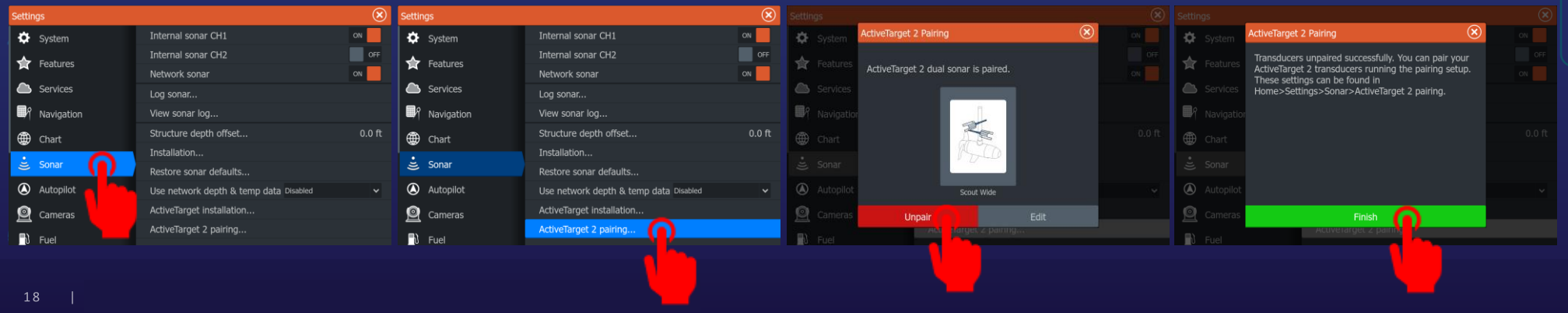


Powyższy komunikat zostanie wyświetlony, jeśli wykryte zostaną dwa przetworniki ActiveTarget, których nie można ze sobą sparować.

Aby sparować:



Aby rozłączyć parowanie:



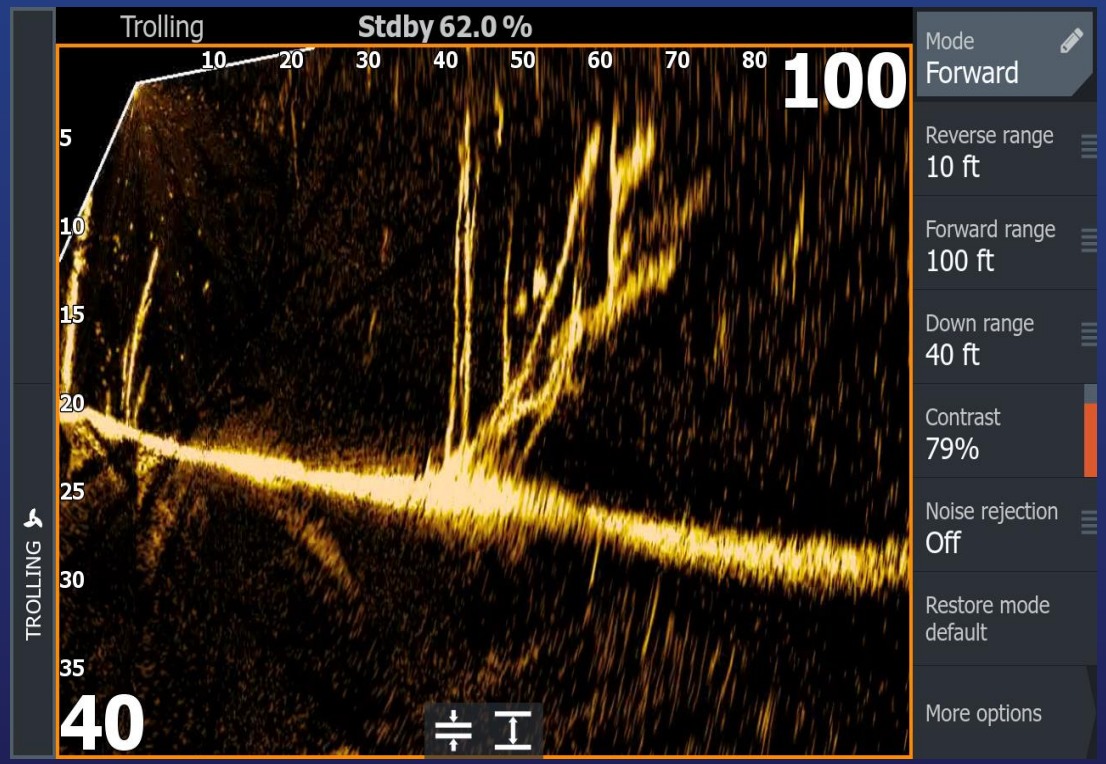
LOWRANCE®


LOWRANCE®
ULEPSZENIA
ACTIVETARGET®

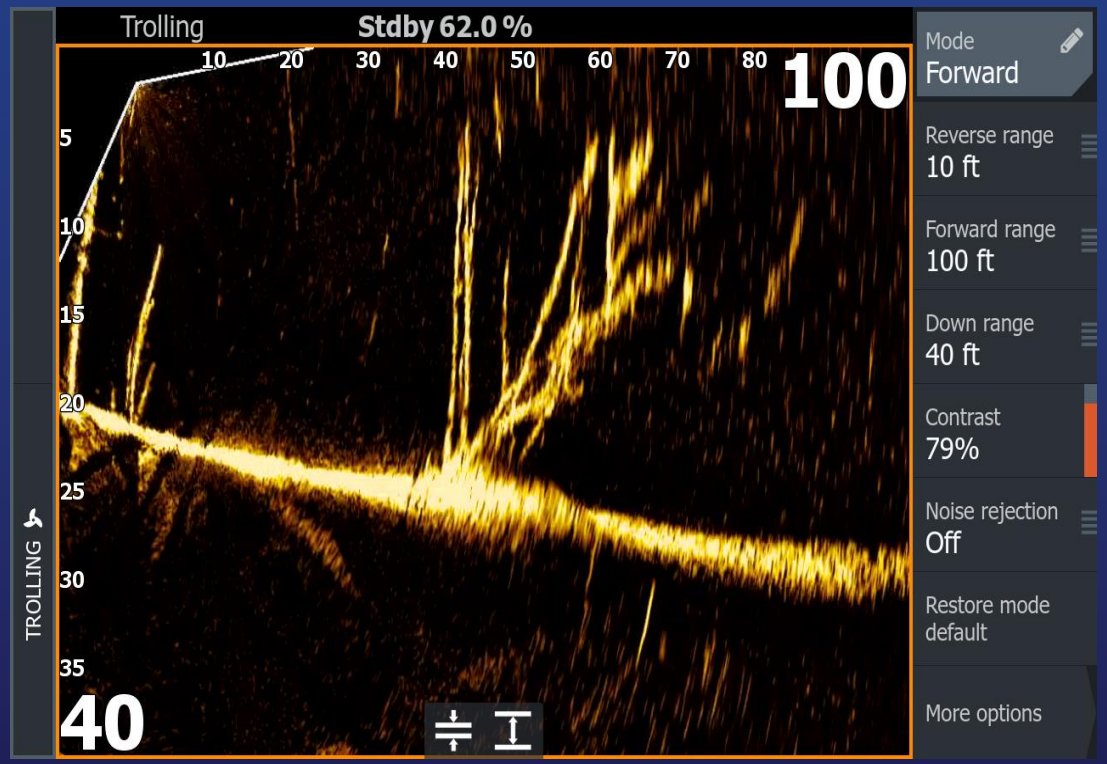
ULEPSZENIA ACTIVETARGET® | JAKOŚĆ OBRAZU PRZY WYŁĄCZONEJ REDUKCJI ZAKŁÓCEŃ

W nowej wersji oprogramowania ulepszono działanie funkcji redukcji zakłóceń przy ustawieniu „Wył.”, aby zmniejszyć ilość zakłóceń i szumów widocznych na ekranie. Dzięki temu struktury podwodne, ryby i przynęta są lepiej widoczne.

POPRZEDNIA WERSJA OPROGRAMOWANIA



NOWE OPROGRAMOWANIE 26.2



LOWRANCE

ULEPSZENIA IKONY WSKAŹNIKA WIĄZKI ACTIVETARGET®

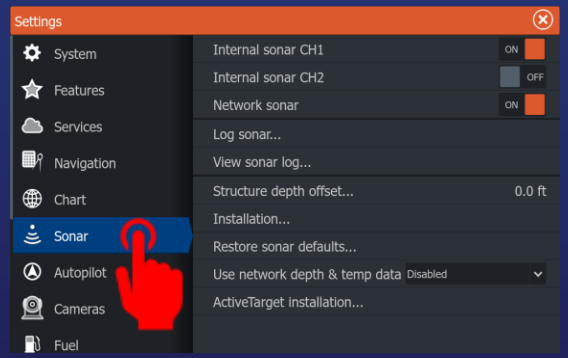
Wskaźnik wiązki ActiveTarget® został ulepszony, aby dokładniej przedstawiać kierunek, w którym skierowany jest przetwornik ActiveTarget®. Pozwala to precyzyjniej lokalizować cele i wykonywać rzuty w ich kierunku.

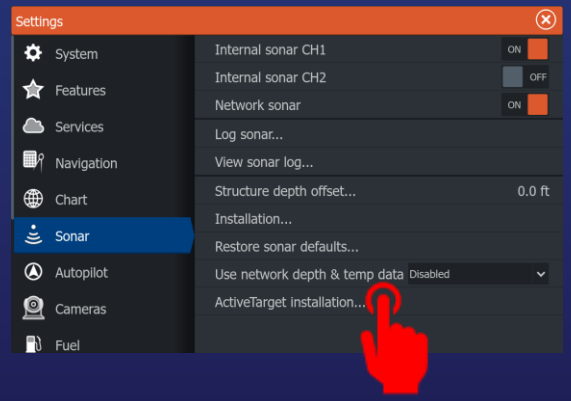
Wcześniej, jeśli w sieci nie było zewnętrznego czujnika kursu, wskaźnik wykorzystywał obliczony kierunek ruchu jednostki na podstawie COG (kursu nad dnem). Powodowało to niedokładne lub niestabilne działanie wskaźnika podczas postoju lub poruszania się z małą prędkością.

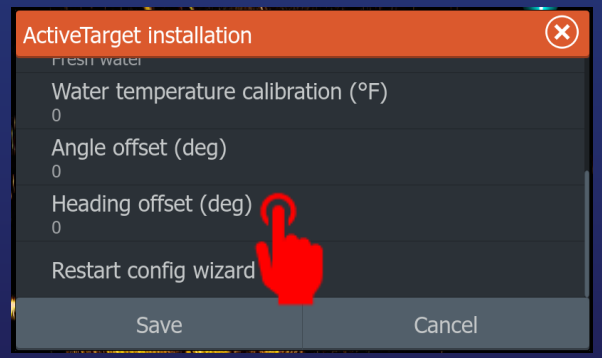
W celu uzyskania optymalnego działania zaleca się korzystanie z zewnętrznego czujnika kursu podłączonego do urządzenia wielofunkcyjnego za pośrednictwem sieci NMEA 2000®. Gdy taki czujnik jest dostępny w sieci, wskaźnik wiązki jest wyświetlany względem kursu jednostki. Oznacza to, że jeśli przetwornik jest skierowany w tym samym kierunku co dziób jednostki, wskaźnik będzie skierowany w stronę górnej części ekranu.

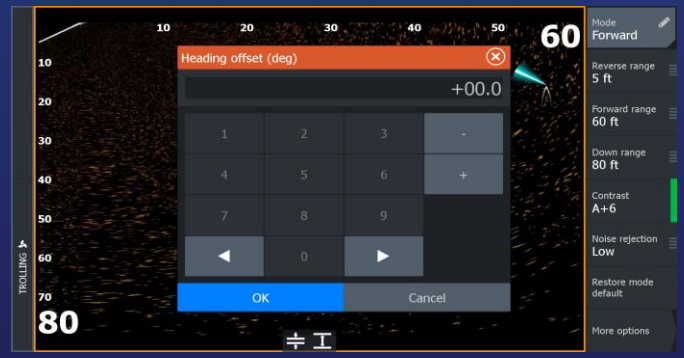
Jeśli urządzenie wielofunkcyjne działa samodzielnie, bez zewnętrznego czujnika kursu, wskaźnik wiązki jest wyświetlany względem kierunków geograficznych. Oznacza to, że jeśli przetwornik jest skierowany na północ, wskaźnik będzie skierowany w stronę górnej części ekranu, niezależnie od kierunku ustawienia jednostki.

W razie potrzeby działanie wskaźnika wiązki można dodatkowo zoptymalizować, wprowadzając korektę kursu (Heading Offset) w oknie ustawień instalacyjnych ActiveTarget®. Zakres korekty kursu jest ograniczony do ±10°.









LOWRANCE®

ACTIVETARGET® | POPRAWKA AUTOMATYCZNEGO USTAWIANIA ZAKRESU

W poprzednich wersjach oprogramowania ActiveTarget® czasami automatycznie zmieniał zakres, nawet gdy został on ustawiony ręcznie na stałą wartość. Przyczyną było ustawienie źródła ActiveTarget® w aplikacji Sonar na „Auto”.

Przed wprowadzeniem nowej wersji oprogramowania, aby zapobiec sporadycznej automatycznej zmianie zakresu, konieczne było wyłączenie automatycznego zakresu głębokości dla źródła ActiveTarget® w aplikacjach Sonar i DownScan Imaging™.

Nowa wersja oprogramowania usuwa ten błąd. ActiveTarget® nie zmienia już automatycznie zakresu, gdy w aplikacji ActiveTarget® ustawiona jest stała wartość zakresu ręcznego.

LOWRANCE®



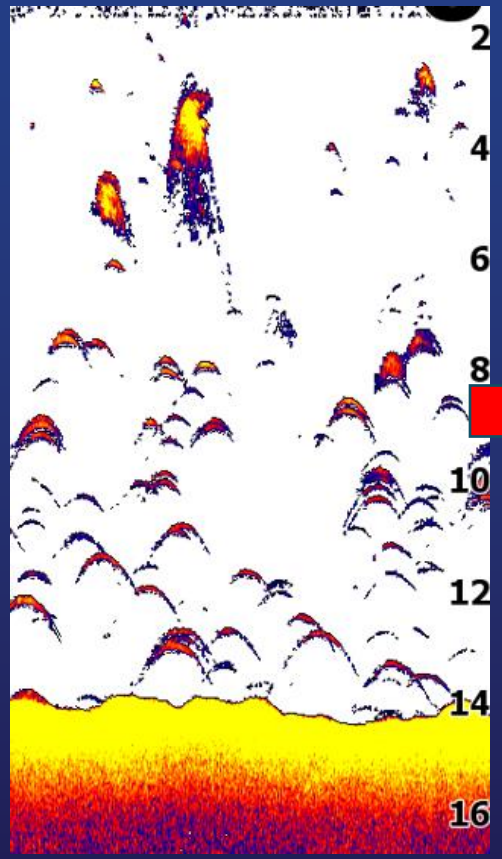
POZOSTAŁE ULEPSZENIA

LOWRANCE®

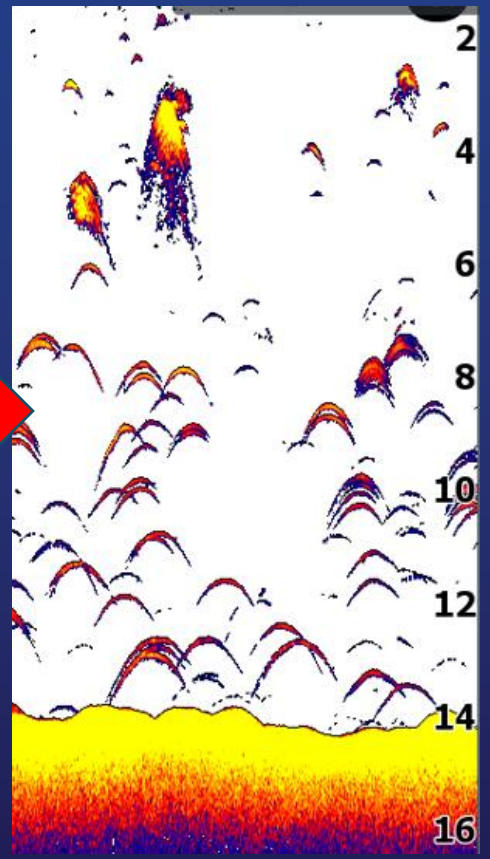
ULEPSZENIA CHIRP DLA WYBRANYCH PRZETWORNIKÓW AIRMAR®

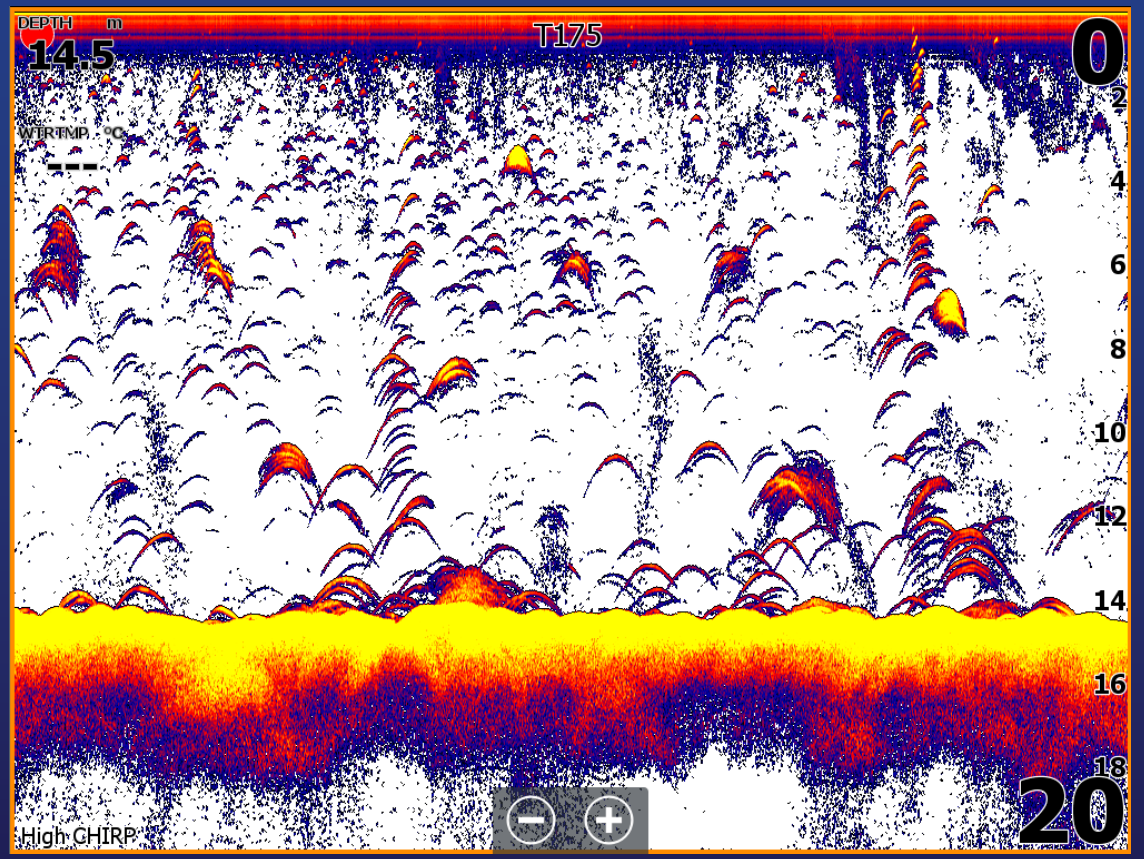
Poprawiono czułość oraz siłę sygnałów echa od celów podczas korzystania z przetworników AIRMAR® High Wide CHIRP i Medium CHIRP.

POPRZEDNIA WERSJA OPROGRAMOWANIA



NOWE OPROGRAMOWANIE 26.2





LOWRANCE®

KOMPATYBILNOŚĆ STRUCTURESCAN® 3D Z URZĄDZENIAMI SIMRAD NSX® I NSS® 4

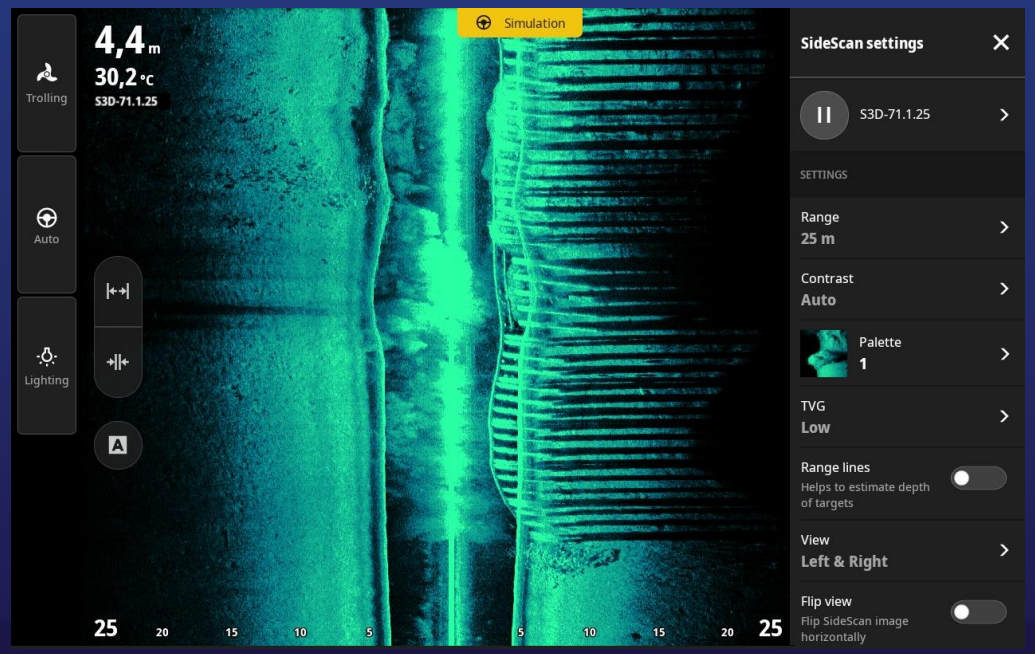
Urządzenia wielofunkcyjne Simrad NSX® i NSS® mogą teraz korzystać z modułu StructureScan® 3D jako źródła obrazu DownScan Imaging™ i SideScan. Funkcja obrazowania 3D nie jest obsługiwana.

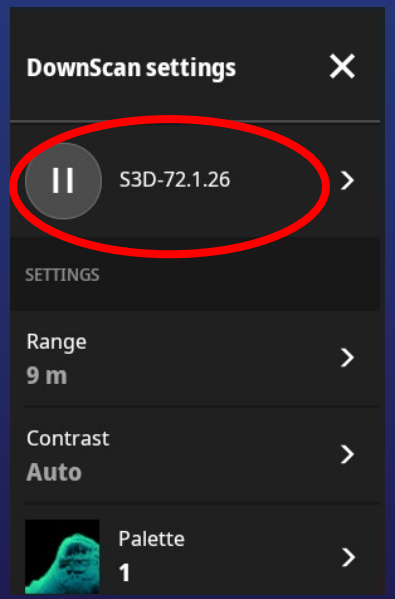
Urządzenia wielofunkcyjne Simrad NSX® i NSS® muszą zostać zaktualizowane do najnowszej wersji oprogramowania 2.3, wydanej na początku tego roku.

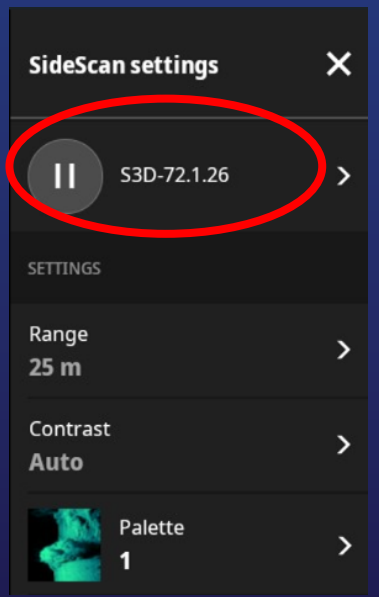
Moduł sonaru StructureScan® 3D musi zostać zaktualizowany do nowej wersji oprogramowania 26.1.

Moduł MUSI zostać zaktualizowany za pomocą jednego z następujących urządzeń:

- HDS® Gen3, HDS® Carbon, HDS® Live, HDS® Pro
- Elite FS ®
- NSS ® Evo2, NSO® Evo2, NSS® Evo3, NSO® Evo3







LOWRANCE®

INFORMACJE DOTYCZĄCE POBIERANIA

Najnowsza wersja oprogramowania jest dostępna do pobrania na stronie:

https://www.lowrance.com/downloads/

MFD software files:
EliteFS-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
HDS_Carbon-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
HDS_Live-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
HDS_PRO-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
Sonar Module software:
ActiveTarget-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
S3100-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
S5100-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
Sonar_Hub-26.2-72.1.36-Standard-1.upd
StructureScan3D-26.2-72.1.36-Standard-1.upd



Film instruktażowy jak ściągnąć aktualizację znajdziesz na YouTube Lowrance Polska