

FURUNO

マルチファンクションディスプレイ

型式 **TZT10X/13X/16X/22X/24X/BBX**

操作要領書

本書は基本的な操作を述べています。本機には各センサーの接続が必要です。詳細については「取扱説明書」を参照してください。取扱説明書は公式ウェブサイトで公開しています。右上の二次元コード、または下記の URL からダウンロード可能です。

https://www.furuno.com/jp/support/manuals/?pc=navnet_mfd

本書に記載されている社名、製品名は、一般に各開発メーカーの登録商標、または商標です。本書内の画面イラストは、システム構成や機器の設定によってレイアウトが異なります。

安全にお使いいただくために

[必ずお守りください]

お使いになる人や他の人への危害、財産への損害を未然に防止するため、以下のことを必ずお守りください。表示内容を無視して誤った使い方をしたときに生じる危害や損害の程度を、本書では次の表示で区分し、説明していますので十分に気をつけてください。



この表示は「取扱いを誤った場合、死亡または重傷を負う可能性が想定される」内容です。



この表示は「取扱いを誤った場合、中程度または軽度の傷害、あるいは財産への損害を負う可能性が想定される」内容です。



警告



送信中にアンテナの電波輻射面を至近距離で見ないこと。

送信電波を至近距離で受けると、人体、特に目に悪影響を与える恐れがあります。

レーダーセンサーを操舵室の前方近くに装備した場合は、一定の範囲だけ送信を停止させてください。放射電力密度が100W/m²、10W/m²になる距離は、下表のとおりです。

アンテナの型式	100 W/m ²	10 W/m ²	アンテナの型式	100 W/m ²	10 W/m ²
DRS2D-NXT	N/A	0.7 m	DRS6A-NXT (XN12A)	N/A	0.6 m
DRS4D-NXT	N/A	0.7 m	DRS6A-NXT (XN13A)	N/A	0.4 m
DRS4DL+	N/A	0.9 m	DRS12A-NXT (XN12A)	0.2 m	1.9 m
DRS6A X-Class (XN12A)	N/A	2.2 m	DRS12A-NXT (XN13A)	0.15 m	1.8 m
DRS6A X-Class (XN13A)	N/A	1.9 m	DRS25A-NXT (XN12A)	0.3 m	2.8 m
DRS12A X-Class (XN12A)	0.3 m	3.1 m	DRS25A-NXT (XN13A)	0.2 m	2.65 m
DRS12A X-Class (XN13A)	0.2 m	2.9 m	DRS4D X-Class	0.53 m	1.7 m
DRS25A X-Class (XN12A)	0.8 m	7.7 m	DRS4DL X-Class	N/A	0.73 m
DRS25A X-Class (XN13A)	0.7 m	6.8 m			

警告



オープンアンテナの場合、本機を稼働させる前に、必ずレーダーセンサーの近くに人がいないことを確かめること。

レーダーセンサーの近くで作業している人がいるときに、急にレーダーセンサーを回転させると、頭を打ったり、レーダーマストから転落して死亡する危険があります。



機器内部に金属や水、異物が入ったときは、ただちに配電盤の電源スイッチを切ること。

火災、感電の原因になります。



カバーは絶対に外さないこと。

内部には高電圧が使用されています。高電圧に触れると感電する恐れがあります。故障の場合はお買い上げ先へご相談ください。



液晶パネルはガラスでできていますので、強い力や衝撃を加えないでください。

ガラスが割れて、ケガの原因となることがあります。



降雨、しけのときは水や波しぶきがかからないようにすること。

火災、感電の原因になります。



分解・改造は絶対しないこと。

火災、感電、ケガの原因になります。



濡れた手で操作しないこと。

感電の恐れがあります。



ヒューズは規定のものを使用すること。

規定外のものを使った場合、重大な事故や火災を引き起こす原因になります。



表示の水深だけを頼って操船しないこと。

座礁の原因になります。



本機は航海に役立つ各種の情報を提供します。しかし、どのような場合でも単一の航法に頼るのは危険です。他の航海機器（レーダー・方探など）も併用し、人間によるワッチを怠らないようにしてください。

警告



ガードゾーン警報は衝突予防のための一助となるものであって、これを使用することで海上衝突予防に規定する「運行上の注意義務」が免除されるものではありません。



レーダーセンサーの周囲にロープなどの絡まるものを置かないでください。

故障、火災、感電、ケガの原因になります。

注意



電源を入れた状態で、microSDカードを抜き差ししないでください。

microSDカードのデータが破損する恐れがあります。



魚探の画像送り速度の設定を「停止」にすると、画像は停止したままになり、更新されませんので注意してください。

この状態で深度表示を参照しながら操船するのは危険です。




本機の清掃には、高圧洗浄機を使用しないこと。

本機は、防水性能を有しています（取扱説明書参照）。しかし機器の清掃時に高圧洗浄機を使用すると機器内部に水が浸入し、故障の原因となる恐れがあります。

自動衝突防止援助機能（ARPA）に関する安全事項

警告

 本機能は、人の視覚と判断による安全監視に代わるものではありません。船舶の安全航行のための航路監視を援助することを目的としています。機能による監視に頼りすぎたり、機能の取扱いを誤ると、逆に危険な結果を招くこととなります。以下の事項に十分注意してください。

レーダーの設定によっては、必要な物標を捕捉し損なったり、海面反射などの不要なものを追尾したりします。また、レーダーを使う場合の設定が、本機能には不適當な場合もあります。それぞれの状況に合わせてレーダーを調整してください。

強く広がりのある海面反射や雨雪反射、または低雲の中に物標がある場合や、干渉などのノイズが多い場合には、正常な捕捉・追尾が行われないことがあります。

海面反射や雨雪反射などが出過ぎないように調整してください。

しかし、感度を下げすぎたり、海面反射除去を効かせすぎたりすると、必要な物標も消えてしまいますので、ご注意ください。

注意

追尾誤差について
プロット精度および応答速度は、IMO（国際海事機関）の基準に合致しています。なお、追尾誤差は次のように変化します。

自船のゆっくりした変針は影響しません。しかし、早い変針では追尾している全物標に影響があり、それらの物標の精度が元に戻るのに1～2分かかります。（影響の程度は、ジャイロコンパスによっても異なります。）

他船の相対速度が速いとき、物標のコース表示は15～30秒遅れます。

他船の相対速度が遅いとき（0に近いとき）は、30～60秒遅れます。

変針中には少し精度が落ちますが、すぐに回復します。

表示精度について

次の項目は、表示精度に影響を与える可能性があります。

- 1)レーダー反射電波強度の変動
- 2)レーダー受信パルス幅の変動
- 3)レーダーに起因する方位誤差
- 4)ジャイロコンパスに起因する方位誤差
- 5)自船および他船の変針に起因する誤差（応答誤差）

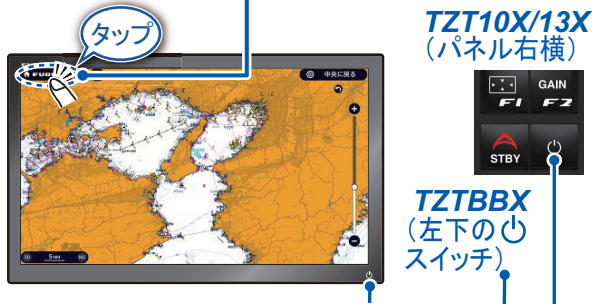
TFT液晶パネルについて

TFT液晶パネルは、非常に精密度の高い技術で作られており99.99%以上が有効画素ですが、0.01%以下の画素欠けや常時点灯する画素が存在します。これは故障ではありませんので、あらかじめご了承ください。

操作について

アイコン（ホーム・画面） / 電源スイッチの働き

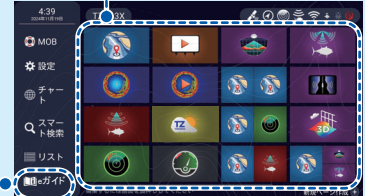
TZT16X/22X/24X



[FURUNO]アイコン
ホーム画面を表示する。

画面アイコン(ホーム画面に最大32個登録可能)

TZTBBXのみ画面
左側の下に[電源
オフ]の項目あり
簡易操作ガイド



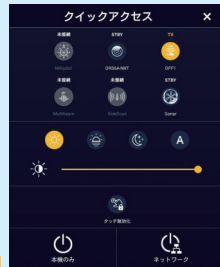
ホーム画面

電源オフ

[本機のみ]: 本機の電源のみを切る。
[ネットワーク]: ネットワークでつながっている NavNet TZtouch シリーズ (TZT10X/13X/16X/22X/24X/BBX/9F/12F/16F/19F/2BB/9E/13E) の電源も同時に切る。

電源スイッチ

- 電源を入れる。
- [クイックアクセス]ウィンドウを表示する。



輝度 / 色調の調整



アイコンの整理

画面アイコンをロングタップすると、内容変更、削除、サイズ変更用の各アイコンが表示され、タップして実行する。また、ロングタップした状態でドラッグすると、アイコンの並替えができる。



表示画面の選択

- ホーム画面から画面アイコンをタップする（上図参照）。
- クイックページから画面アイコンをタップする（すべての画面から可能）。




上端から下方方向にスワイプする。

クイックページ


タッチ操作の説明

1本指タップ




- メニュー項目を選択する。
- 画面上または対象物を選択して、ポップアップメニューを表示する。

1本指ドラッグ(スワイプ)




- チャートを動かす。
- メニューをスクロールする。
- スライドメニュー/レイヤーメニューを表示する。

ピンチ



拡大





縮小

- チャートプロッタ、気象画面で、拡大/縮小表示する。
- レーダー画面、魚探画面で、レンジを変更する。

拡大/縮小アイコン、スライダーバー


タップ

拡大 

縮小 

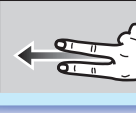
スライダーバーの場合は、丸アイコンをドラッグ、スライダーバーをタップしても可能。

2本指(ロング)タップ



「2本指(ロング)タップ」に登録している機能を実行する。
(登録方法: ホーム画面→[設定]→[一般]→[表示・操作設定]→[2本指(ロング)タップ])

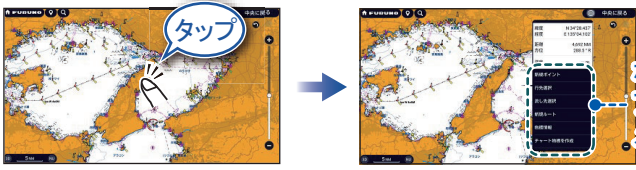
2本指ドラッグ



3D表示で視点位置を移動する。

メニューの概要

ポップアップメニュー



画面上(またはポイントなどの対象物)をタップする。

必要な項目をタップする。
(項目の右端に>マーク: さらに関連している機能があることを示す。)

レイヤーメニュー

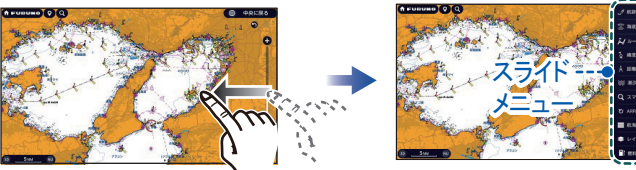


下端から上方向にスワイプする。



必要な項目をタップする。
(レイヤーメニューの切替えは、スワイプ、またはタブをタップする。)

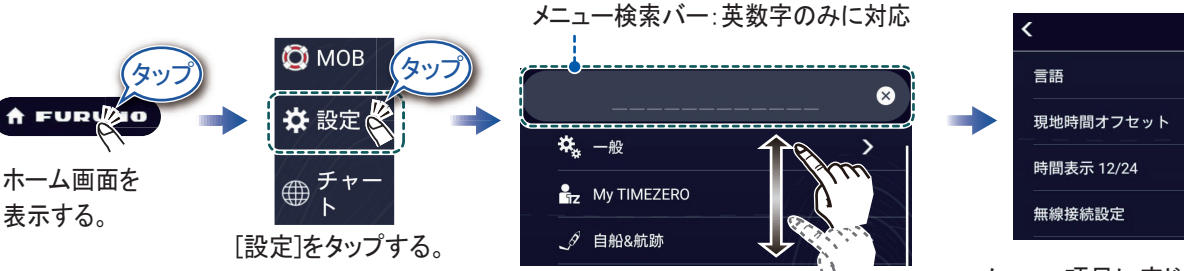
スライドメニュー



右端から左方向にスワイプする。

必要な項目をタップする。
(アイコンが黄色: 機能オン、白色: 機能オフ)

[設定]メニュー



ホーム画面を表示する。

[設定]をタップする。

メニュー検索バー: 英数字のみに対応

ドラッグして、必要なメニュー名をタップする。

メニュー項目に応じた操作を行う。

チャートプロッタ

[FURUNO]アイコン

イベントアイコン ステータスバー ナビゲーションバー/コンパスバー*

画面中央に自船アイコンを戻す。

総距離 16.16 NM 計時間 3h14' 到着時 2024年11月12日 9:45:53 SOG 5.0 kn

中央に戻る

船速アラーム

データ エリア

2024年11月12日 日付 6:31:57

58 船首

58 COG

6.0 kn

27.3 深度 m

N 34°26.635' 位置 E 134°59.583'

編集

自船アイコン

自船の航跡

展開ルート

船首線(黄緑色の実線)

COGベクトル(赤色の破線)

格納ルート (レイヤーメニューで、出発点または到着点のいずれかに配置することができる)

チャートの種類で[TZ BathyVision]を選んだ場合にスケールバーの上に表示される

2Dから3D表示に切り替える(NU/HU)を(上方向に)2本指ドラッグでも可能

表示モード(NU/HU)を切り替える

等深線密度を切り替える

スムージングレベルを切り替える

スケールバー

コンパスバーの表示例

目的地 17 345 N 30 NE 目的地 15.93 NM

左: 操作取消しアイコン
右: 操作やり直しアイコン

拡大/縮小アイコン

ポイント

データエリア (データボックス)

画面の左端から右方向にスワイプすると、左側に各種の航海データ(データボックス)を表示するデータエリアが表示されます。データエリアを消すには、データエリアを左方向にスワイプするか、スライドメニューからアイコンが黄色の[航海情報]をタップします。

データボックスを設定する

データボックスを追加する場合

① [+航海情報を追加]をタップする。 ② 追加したいデータをタップする。

データボックスを削除、または表示を変更する場合

① 削除または変更するデータボックスをタップする。 ② 削除の場合:[削除]をタップする。変更の場合:表示したいデータをタップする。

データの表示形式を変更したい場合は、[種類を変更]をタップする。(グラフィック:アナログ形式、数値表示:デジタル形式、グラフ:グラフ形式)

[✓閉じる]をタップする。

グリップアイコン
グリップアイコンをドラッグして、データの順番を入れ替えることができる。

ルート

変針点をつなげた航路のことを「ルート」といいます。作成したルートはルートリストに保存されます。

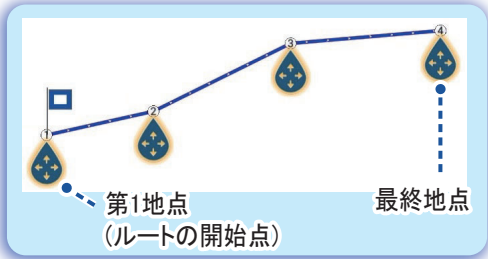
ルートを新規作成する



作成するルートの第1地点をタップする。



[手動]、または[AIルーティング]*をタップする。続けて、ルートにする次の地点をタップする。この操作を繰り返して、ルートを完成させる。
*: [AIルーティング]の場合は、開始点と最終地点の2点をタップすると、本機が航行可能と判断したルートを自動的に作成します。



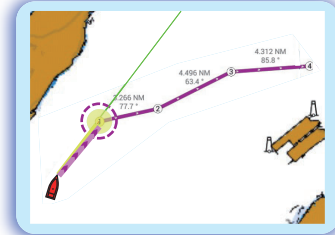
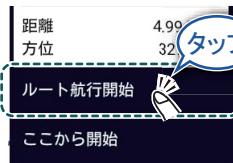
ルート名を入力し、[✓]をタップする。

ルート航行する

画面上で設定する



航行するルートの航程線をタップする。

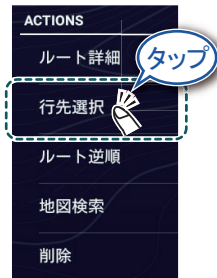


ルートリストから設定する

更新した日付順、アルファベット順、色別、総距離順、自船位置からの距離順にルートを並べ替える。



航行するルートをタップする。



スマート検索機能

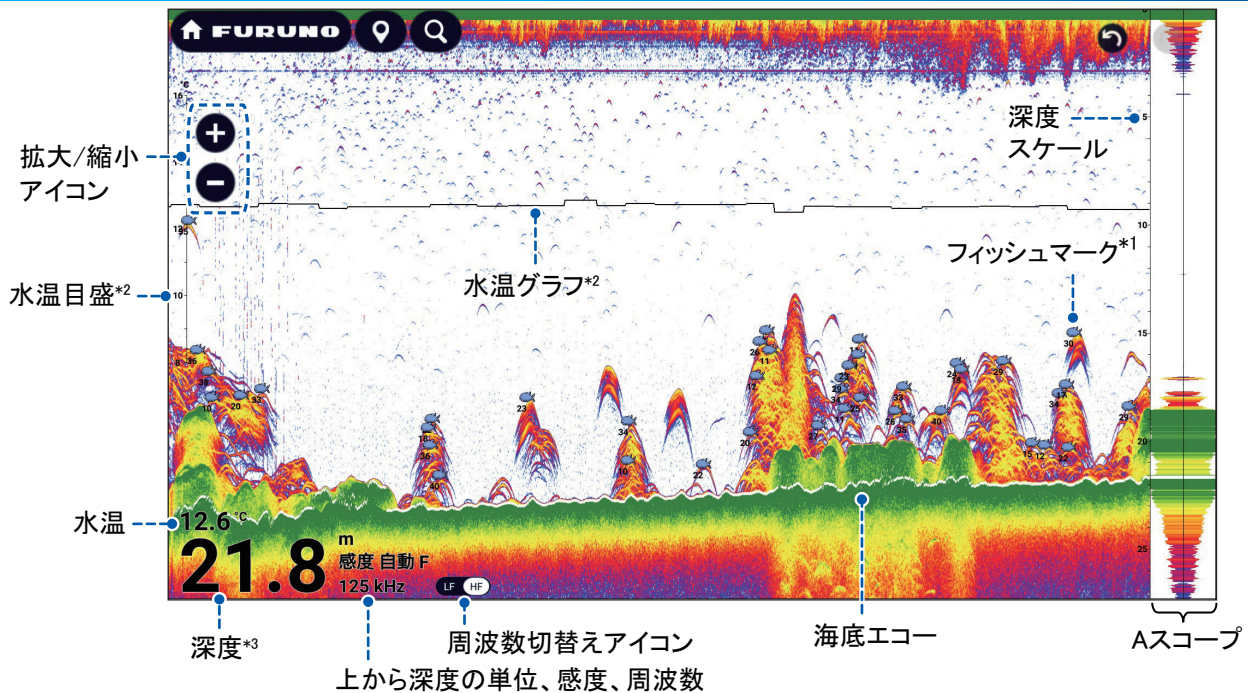
ポイント、ルートなどを検索する場合は、スマート検索機能(英数字のみに対応)が便利です。



カテゴリ(ルート、ポイントなど)が決まっている場合は、カテゴリをタップしてから、検索バーをタップする。

ソフトウェアキーボードが表示されるので、アルファベット、または数値を最低3文字入力する。関連する項目がリスト表示されるので、希望の項目をタップすると、その項目の詳細画面に移動する。

魚探

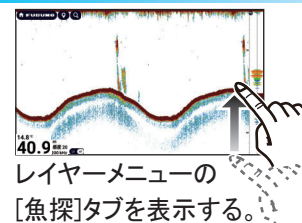
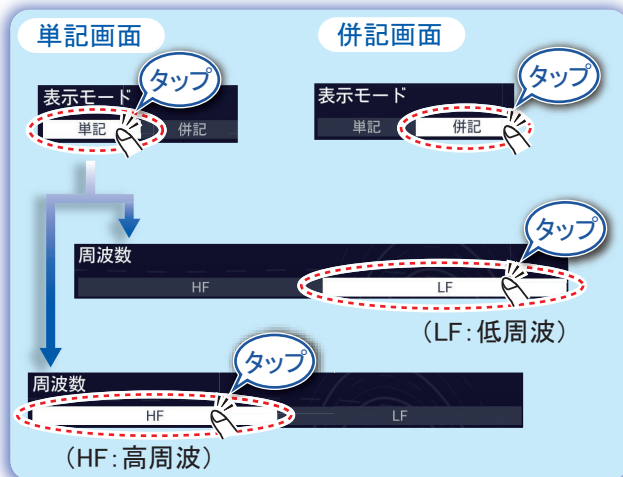


- *1: ネットワーク上にACCU-FISH™対応送受波器の接続が必要です。
- *2: 水温センサーの接続が必要です。
- *3: 全画面の場合のみ、ホーム画面→[設定]→[魚探]→[魚探一般設定]→[深度表示サイズ]メニューで、深度表示サイズを変更できます。

注1) 送受波器に応じて、魚探関連のメニュー名は異なります。
 注2) TZT10X/13X/16X: 内蔵またはネットワーク魚探に対応。TZT22X/24X/BBX: ネットワーク魚探に対応。

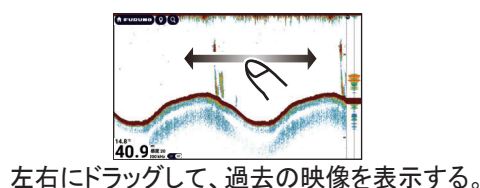
周波数を選択する

低周波: 通常使用に適しています。
 高(中)周波: 魚群の状態をより詳細に見るのに適しています。
 二周波: 低周波と高周波の映像が同時に表示されます。



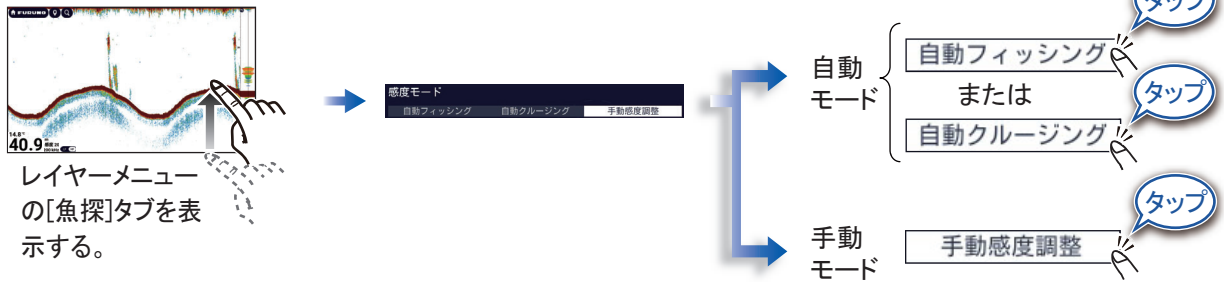
参考
 [送信/停止]で、魚探の送信(ON)/停止(OFF)を切り替えることができます。

過去の映像を表示する



操作モードを選ぶ

魚探の操作モードには、自動モードと手動モードがあります。自動モードでは、感度、クラッタ除去、TVGが自動で調整されます。

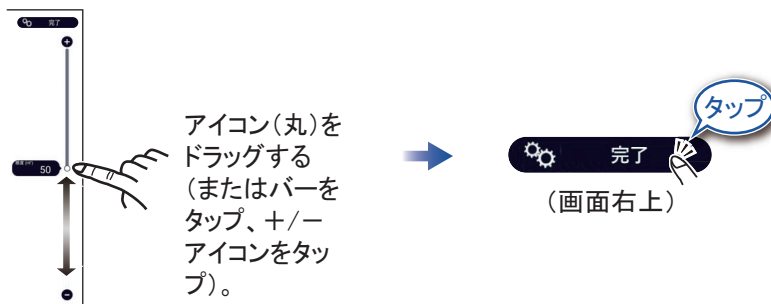
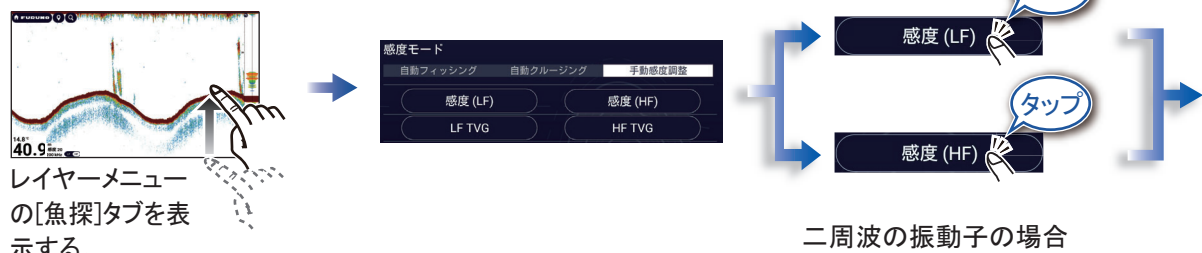


手動モード

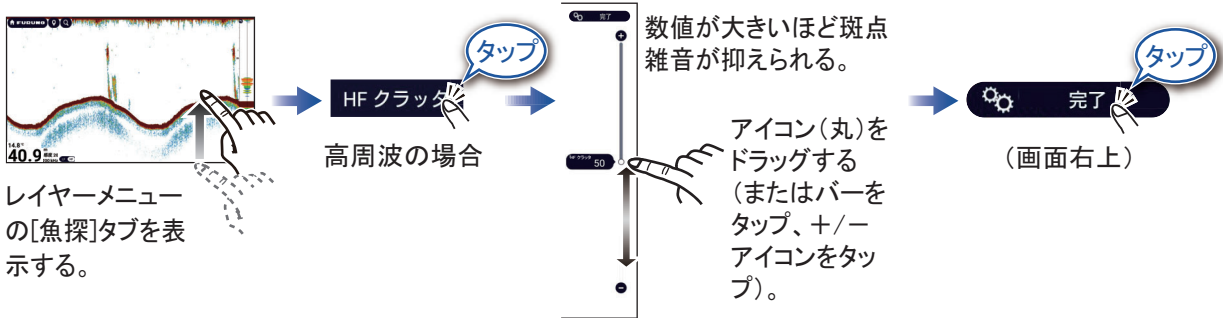
レンジを切り替える



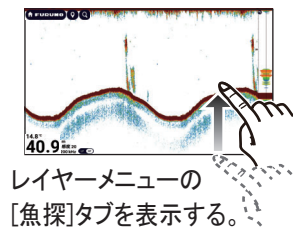
感度を調節する



斑点雑音を取り除く



拡大画面

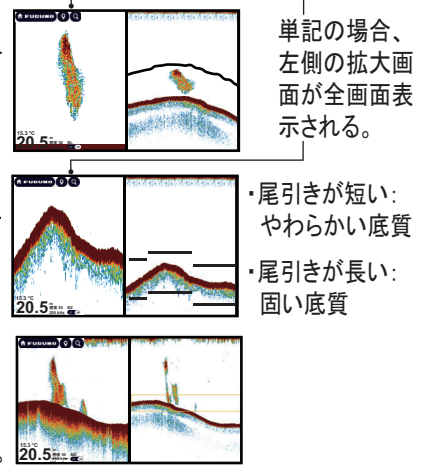


- BL** **タップ**
または 単記BL

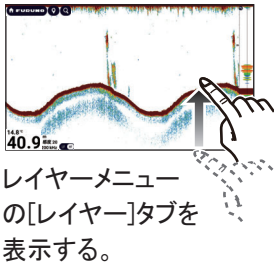
(単記) 海底直線拡大
底付魚群を見つけるのに便利です。
- BZ** **タップ**
または 単記BZ

(単記) 海底追尾拡大
海底の形状や底質の変化を詳しく見るのに便利です。
- MZ** **タップ**

マーカー拡大
中層の魚群の大きさを判断するのに便利です。



アキュフィッシュ ACCU-FISH™ 機能 / 底質判別機能



ACCUFISH™機能

検出した単体魚をフィッシュマークで表示することができます。

ACCUFISH



フィッシュマーク
単体魚のサイズ
または深度値



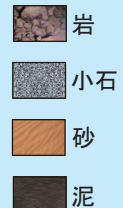
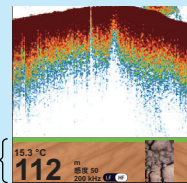
参考

フィッシュマークの種類や単体魚のサイズと深度値の切替えは、ホーム画面→[設定]→[魚探]→[ACCUFISH]メニューで行うことができます。

底質判別機能

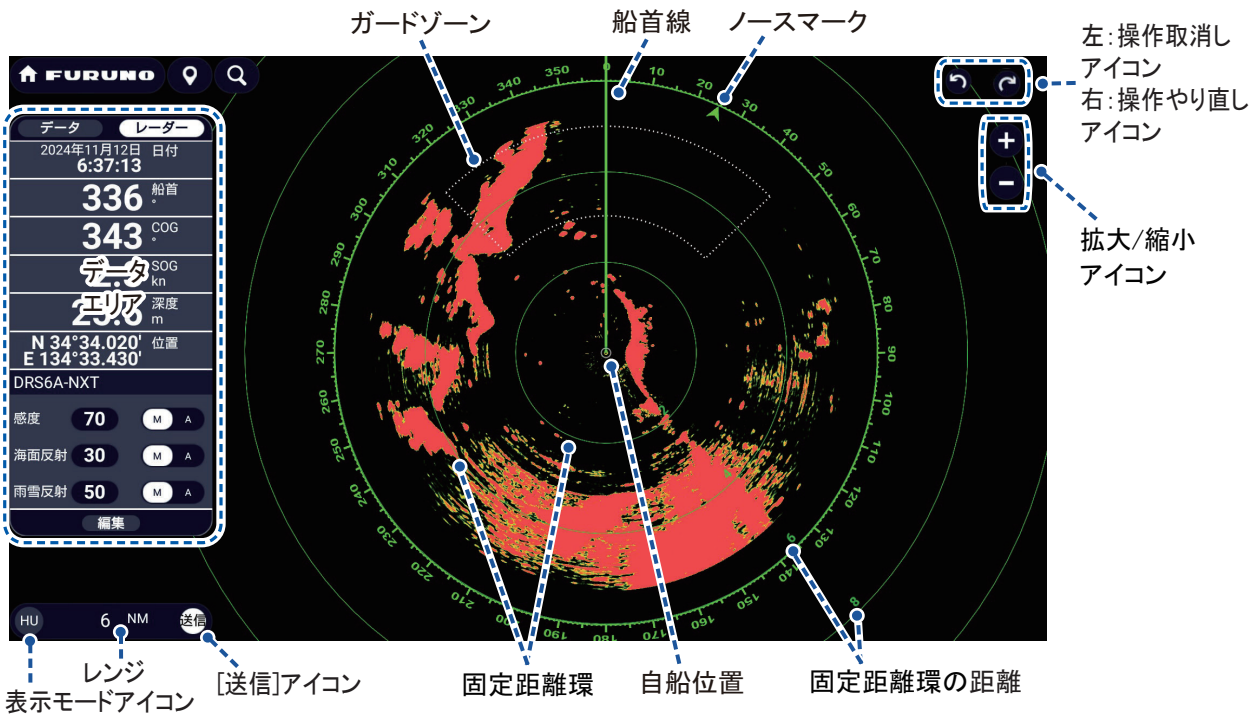
海底の底質を判別して表示することができます。

底質判別



底質判別画面
最も確度の高い底質を表示する。

レーダー



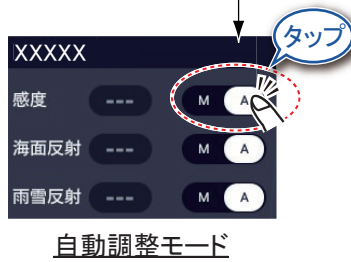
送信と準備を切り替える



感度 / 海面反射 / 雨雪反射を調節する

「A」は自動調節であることを表す。
「M」は手動調節であることを表す。

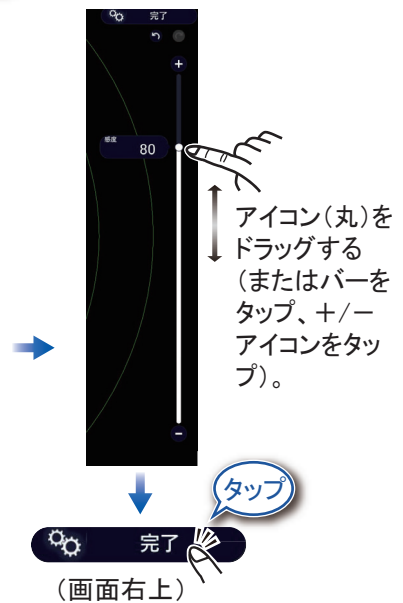
ここをタップするごとに「自動」と「手動」が切り替わる。



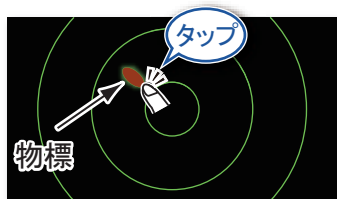
切替え



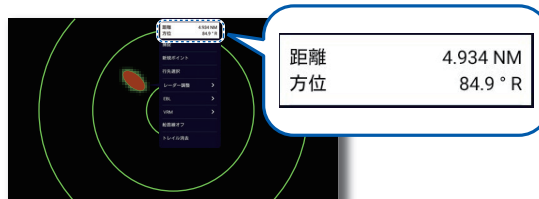
手動調整モード



自船から物標までの距離 / 方位を計測する

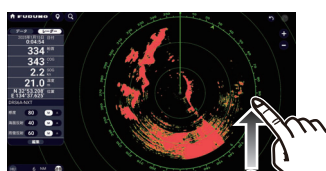


距離/方位を計測する物標をタップする。

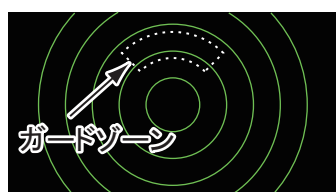


ガードゾーンを設定する

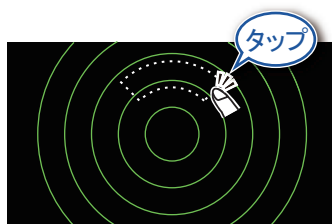
ガードゾーン機能は設定した範囲内に他船や、島・岩礁などが入ったとき、アラーム音を鳴らすものです。



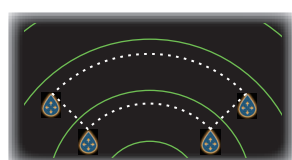
レイヤーメニューの[レイヤー]タブを表示する。



白い点線で囲まれたガードゾーンが現れる。



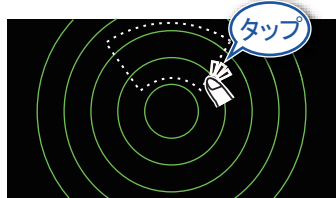
ガードゾーン上の白い点線をタップする。



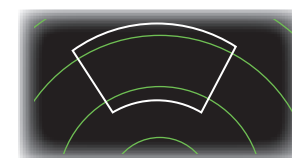
ガードゾーンの四隅に4つのアイコンが現れる。



四隅のアイコンをドラッグして、必要な範囲を設定する。



再度、ガードゾーンをタップする。

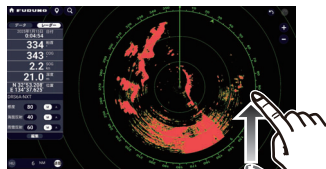


白い点線のガードゾーンが実線に変わり、ガードゾーン機能が有効になる。

ARPA の操作

自動衝突防止援助機能 (ARPA) を使って物標を追尾し、衝突の危険性を回避することができます。ARPA は物標を追尾すると同時に、その詳細データを表示します。自動捕捉、手動捕捉、あるいは自動と手動を組み合わせた捕捉が可能です。

ARPA シンボルを表示/非表示にする



レイヤーメニューの[レイヤー]タブを表示する。

ARPA ターゲット

ON

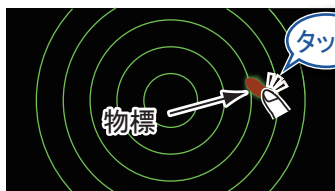
ARPA シンボルを表示

ARPA ターゲット

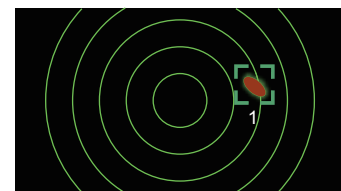
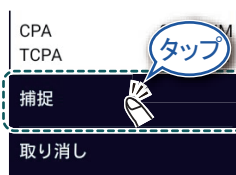
OFF

ARPA シンボルを非表示

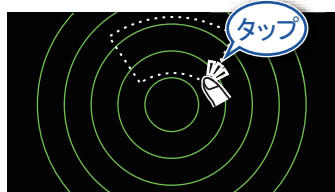
手動捕捉



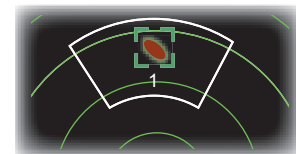
捕捉する物標をタップする。



自動捕捉



ガードゾーン設定後、ガードゾーンをタップする。



白い点線のガードゾーンが実線に変わり、ガードゾーン機能が有効になる。

参考

DRS-NXTシリーズ (DRS2D/4D/6A/12A/25A-NXT) を接続している場合、レイヤーメニューの[レーダー]タブで[フルオートトラッキング波高設定]の設定を有効にすると、自船から3NM以内の物標を自動捕捉できます。

ARPA 物標シンボルの種類



捕捉直後に表示される。



捕捉後30秒以内に、実線の円に変わる。



物標が消失すると、菱形マークに変わる。

ARPA 物標のデータを表示する



データ表示するARPAシンボルをタップする。



ID	68
COG	206.6°
SOG	5.8 kn
距離	1.439 NM
方位	262.7°
CPA	0.977 NM
TCPA	-8'22s

CPA/TCPAアラーム

追尾中の物標がCPA/TCPAともに設定値以下になると、アラーム音が鳴ります。同時に、画面上部にステータスバーが現れ、メッセージが表示されます。

CPA: 最接近距離

TCPA: 最接近までの時間

CPA/TCPAアラームを設定する

ホーム画面

設定

物標

アラーム

接近アラーム

CPA/TCPA

[接近アラーム]で[CPA/TCPA]を選び、[<]をタップする。

CPAアラーム値 0.500 NM

または

TCPAアラーム値 10'

CPAアラーム値 00.50 NM

必要な値を設定し、[✓]をタップする。

CPA/TCPAアラームを承認する

CPA/TCPAアラームを承認してアラーム音を止めるには、ステータスバー上のメッセージをタップします。

CPA/TCPA アラーム

CPAライン

CPAライン機能を使って、自船と選択したARPA物標の最接近距離を線で表すことができます(自船の船速情報と船首方位信号が必要)。

CPAライン機能を有効にする

ホーム画面

設定

物標

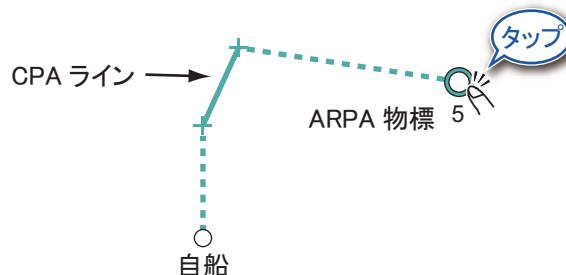
アラーム

CPA グラフィック表示

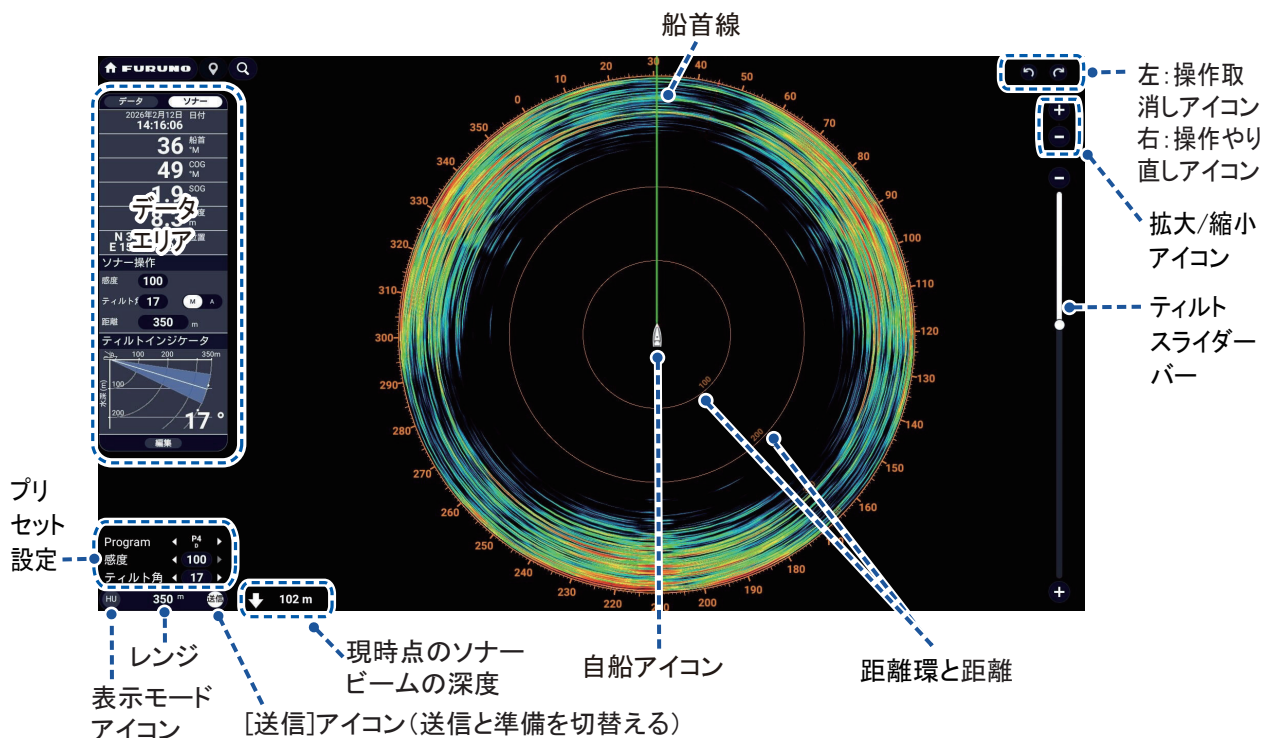
ON

CPAラインを表示する

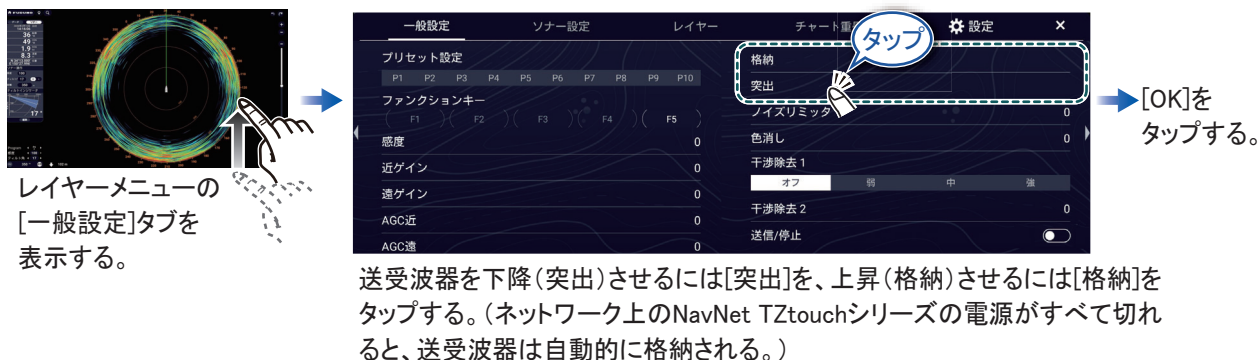
レーダー画面またはチャートプロッタ画面上のARPA物標(条件: 物標のCPA/TCPA が+の値)をタップします。



スキャニングソナー



送受波器の突出（下降）と格納（上昇）



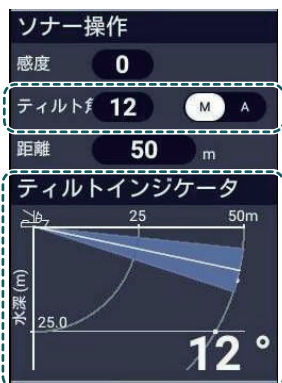
プログラム設定 / 感度 / 俯仰角を設定する



◀/▶をタップして、漁場に応じてあらかじめ設定したプログラムキー(P-1～P-10)、感度、および俯仰角(ティルト角)を変更する。

参考

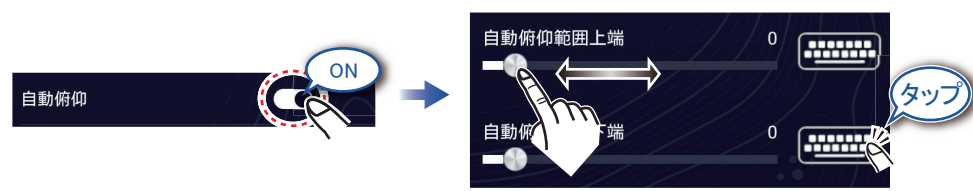
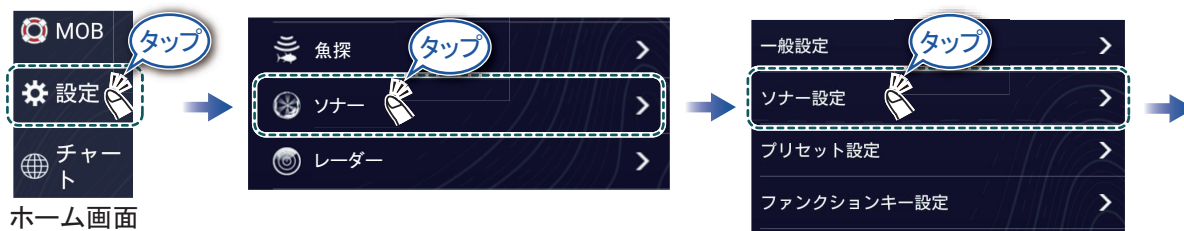
[ソナー操作]と[ティルトインジケータ]をデータエリアに表示できます。俯仰角(ティルト角)は、[ティルト角]で[M] (Manual: 手動)が選択されている場合のみ、調整できます。俯仰角は、[ティルトインジケータ]からも調整できます。



[M] : Manual (手動)
[A] : Automatic (自動)

俯仰角とビーム幅を確認できます。タップすると俯仰角が1°ずつ変化し、ドラッグすると指の位置に合わせて角度が調整できます。

自動俯仰角を設定する

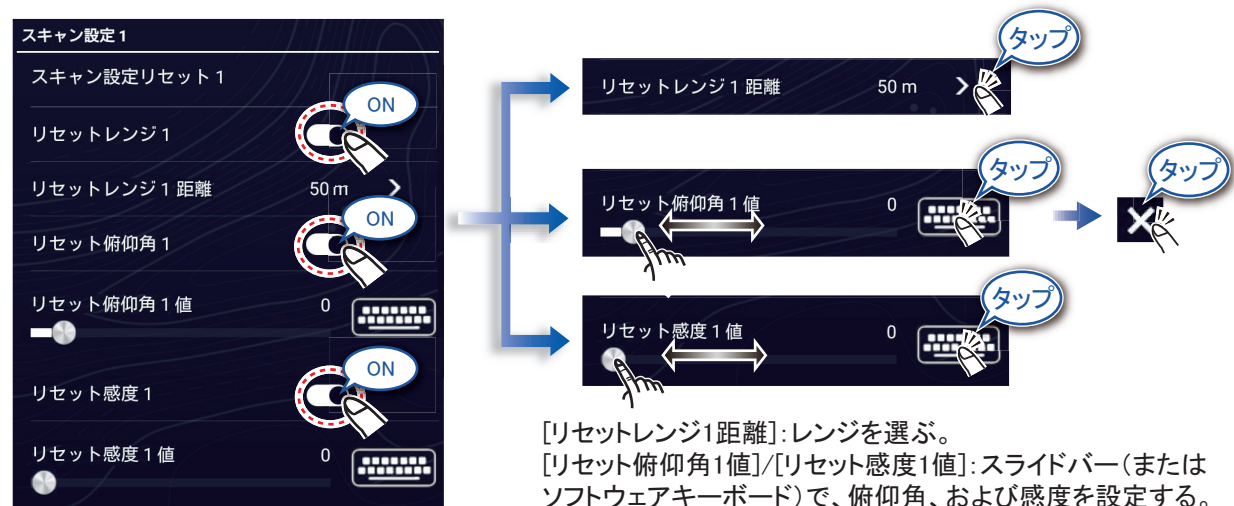
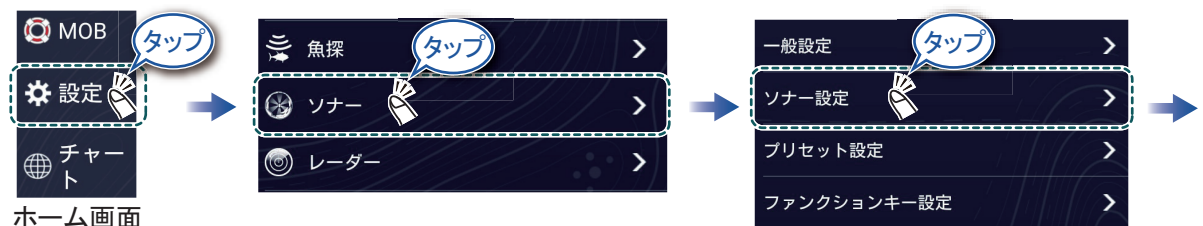


参考
送受波器格納中は、この操作を行えません。

[自動俯仰範囲上端]、または[自動俯仰範囲下端]のスライダー(またはソフトウェアキーボード)で、自動俯仰範囲(上端～下端の範囲)を設定する。

スキャン設定 (レンジ、俯仰角、感度) をリセットする

スキャン用のレンジ、俯仰角、感度の値をあらかじめ登録できます。



[リセットレンジ1距離]: レンジを選ぶ。
[リセット俯仰角1値]/[リセット感度1値]: スライダー(またはソフトウェアキーボード)で、俯仰角、および感度を設定する。
リセット実行時、ここで設定したレンジ、俯仰角、感度に戻る。

OFFに設定した場合は、リセットを実行しても、現在のレンジ、俯仰角、感度の値が保持される。

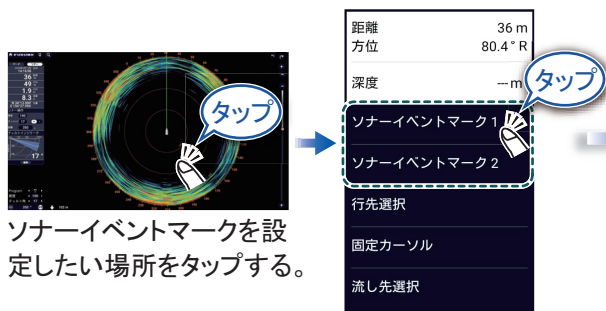
参考
自動俯仰機能が動作しているときは、この操作を行えません。



レンジ、俯仰角、感度の設定をリセットする場合は、[スキャン設定リセット1] (または2)をタップする。

ソナーイベントマークを登録する

ソナー画面上に、ソナーイベントマークを登録できます。マークは2種類あり、形状が異なります。それぞれ最大20点、合計40点まで登録でき、21個目を登録すると、最初に登録したマークが消えます。



ソナーイベントマークを設定したい場所をタップする。

[ソナーイベントマーク1] (または2)をタップする。



タップした位置にイベントマークアイコンが表示される。続けて登録する場合は、手順を繰り返す。最新以外のマークは、新しいものから1、2、...19と右側に番号が付く。

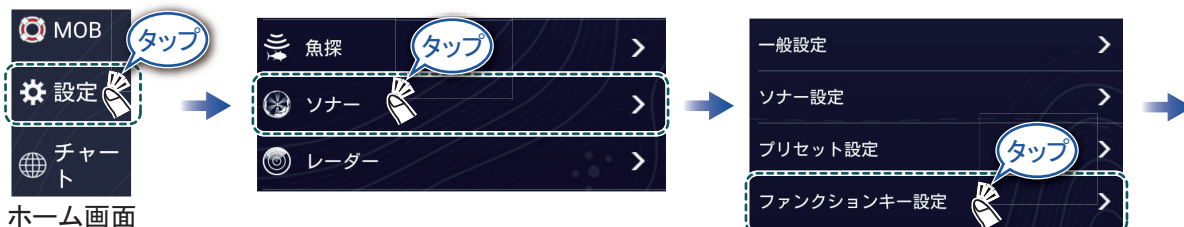
参考

ソナーイベント履歴			
	距離	方位	水深
⊕	28m	257°	1.6m
⊗	32m	212°	0.8m
+	25m	131°	1.0m

データボックスにソナーイベント履歴を設定すると、最大3つまでのイベント情報を表示できます。

ファンクションキーを設定する

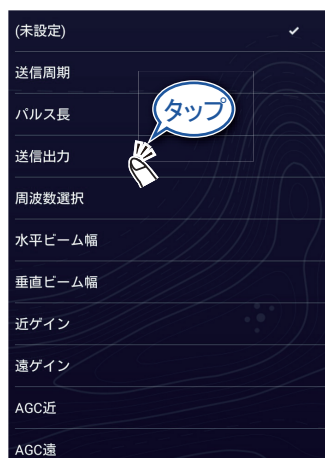
ファンクションキー[F1]～[F10]に、ショートカット機能の割り当てができます。



ホーム画面



[F1]～[F10]のいずれかをタップする。



ファンクションキーに割り当てたい機能をタップする。

割り当てた機能を実行する

レイヤーメニューの[ファンクションキー]で、該当のキーをタップし、割り当てた機能を実行します。



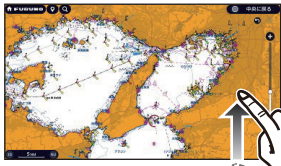
レイヤーメニュー：[一般設定]タブの[ファンクションキー]

- ・[F1]～[F4]: 常に表示される。
- ・[F5]～[F10]: 割り当てのあるキーのみが表示される。[未設定] (デフォルト) のキーは表示されない。

本機とスキャニングソナー操作部のファンクションキーでは、登録できる機能が異なります。

AIS（船舶自動識別装置）

AIS シンボルの表示 / 非表示



レイヤーメニューの[レイヤー]タブを表示する。



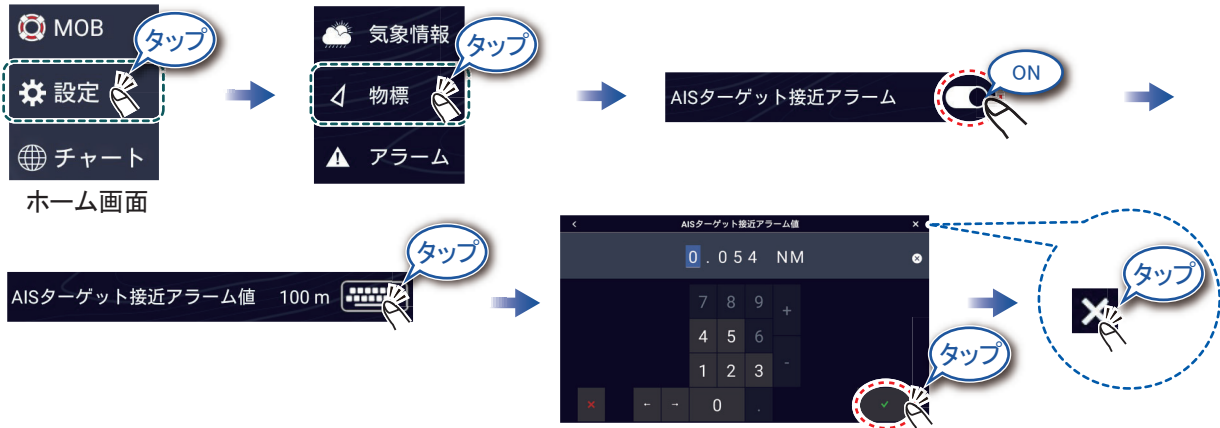
AIS ターゲットのシンボル

	クラスA AIS	クラスB AIS	BFT* AIS
通常のターゲット	SOG/COG ベクトル 色:青	SOG/COG ベクトル 色:緑	SOG/COG ベクトル 色:青(塗りつぶし)
危険ターゲット	色:赤		
ロストターゲット	色 - AISターゲット: 青 - xマーク: 赤	色 - AISターゲット: 緑 - xマーク: 赤	色 - AISターゲット: 青(塗りつぶし) - xマーク: 赤

BFT: Blue Force Tracking

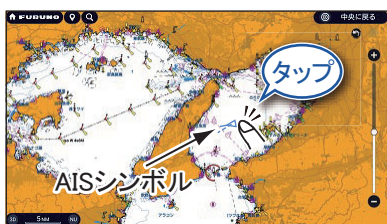
AIS ターゲット接近アラーム

AISターゲット接近アラームとは、自船とAISターゲットとの距離が設定値より近くなった時にアラーム音を鳴らす機能です。

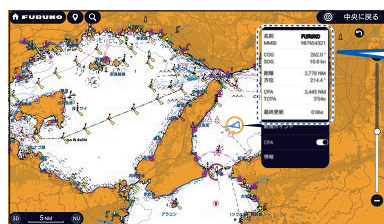


必要な値を設定し、[✓]をタップする。

AIS ターゲットのデータ表示



データ表示するAISシンボルをタップする。



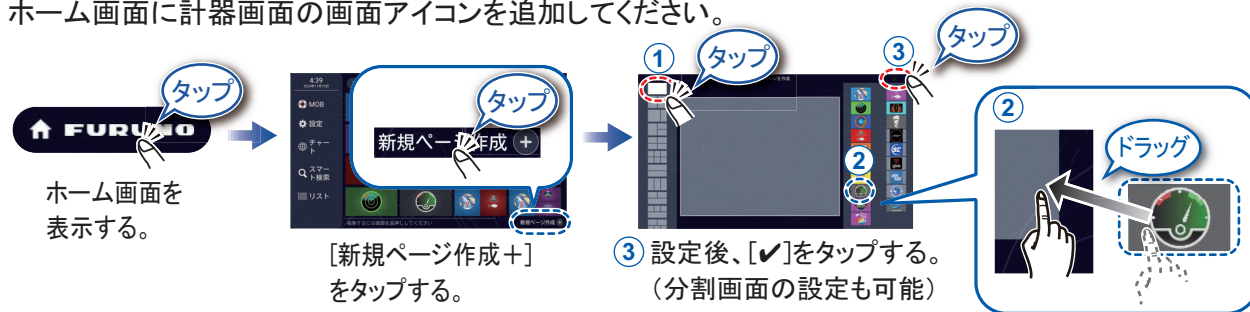
名前	FURUNO
MMSI	987654321
COG	262.0°
SOG	10.0 kn
距離	2,778 NM
方位	214.4°
CPA	2,445 NM
TCPA	3'54s
最終更新	0'06s

インストゥルメント(計器)画面

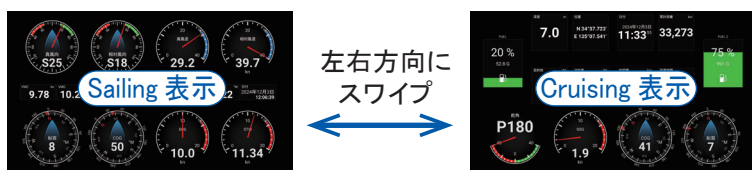
必要なセンサーを接続すると、各種の航海情報を計器で表示することができます。

計器画面を表示する

ホーム画面に計器画面の画面アイコンを追加してください。



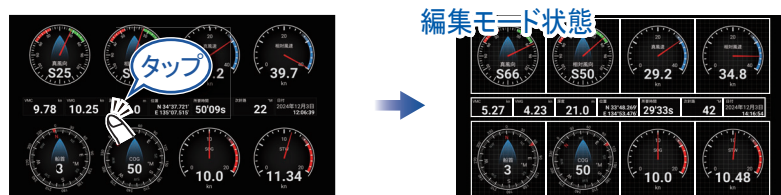
計器画面を切り替える(例:全画面の場合)



特定の計器画面をピン留めするにはホーム画面で計器画面アイコンをタップしたときに、ピン留めされた計器画面のページが表示される。計器画面右上のアイコンをタップして設定する。

📌:ピン留め状態 📌:ピン留め解除

計器画面を編集する



画面上をロングタップして、ポップアップメニューから[画面を編集]をタップする。

各計器表示が白の枠で囲まれる。

編集モード時、以下の要領で計器表示の削除、変更、追加、並べ替え(ドラッグ)の操作を行うことができる。

編集モードを終了するには

もう一度画面上をタップして、ポップアップメニューから[終了]をタップする。

計器表示を削除する、表示する情報を変更する



編集モード状態で、削除または変更する計器表示をタップする。

- ・削除の場合:[削除]をタップする。
- ・サイズ変更の場合:[小],[中],[大],または[超特大]*をタップする。
- ・表示形式変更の場合:[種類を変更]をタップし、続いて表示形式のサイズをタップする。
- ・情報変更の場合:[航海情報],[ルート情報],[風向風速・気象情報],[エンジン]から、表示したいデータをタップする。

*: 数値表示のみ

計器画面に表示を追加する

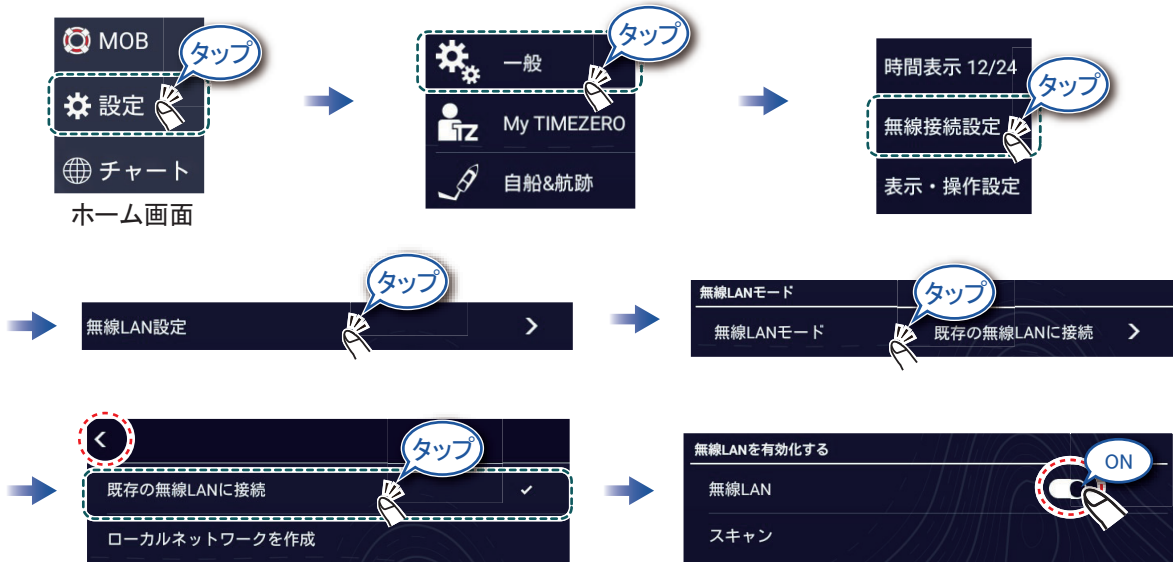


無線LANの設定

無線LANを使ってインターネットに接続し、気象情報の入手、ソフトウェアのバージョン確認、およびソフトウェアの更新、また、チャートライセンスの購入や更新、およびチャートデータのダウンロードを行うことができます。

既存の無線LANに接続する

気象情報の入手、またはソフトウェアの更新などを行うには、既存の無線LANに接続します。スマートフォンやタブレット端末の設定については、各取扱説明書を参照してください。



[既存の無線LANに接続]を選び、[<]をタップする。

参考

ネットワーク一覧が表示されない場合は、[スキャン]をタップする。

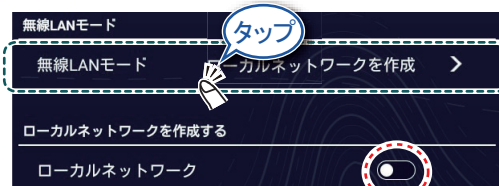
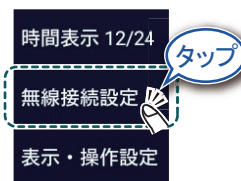


必要なネットワークをタップする。



ローカルネットワークを作成する

スマートフォンやタブレット端末からNavNet連携アプリケーションを使用するときは、ローカルネットワークを作成してください。



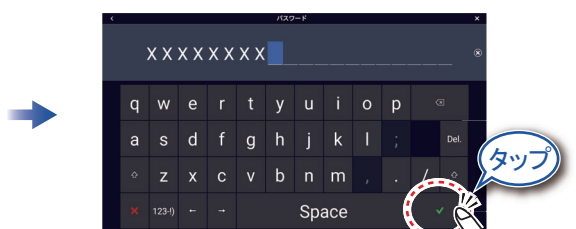
OFFになっているか確認する。



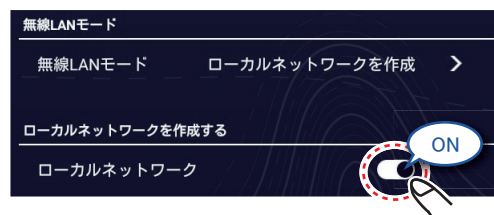
[ローカルネットワークを作成]を選び、[<]をタップする。



ネットワークの名前を入力し、[✓]をタップする。



パスワードを入力し、[✓]をタップする。



スマートフォンやタブレット端末上で、NavNet TZtouchXLへの接続設定を行う。

このページは空白です。

 **FURUNO ELECTRIC CO., LTD.**

