

ANNEX A - Tenderer's Commercial Sensitive Information Form

Wessex Translations Limited

ITT Ref No: HA294/005/167
Description of Contractor Sensitive Information: None
Reference(s) of where can be found in ITT response: Not applicable
Explanation of Sensitivity: Not applicable
Details of potential harm resulting from disclosure: Not applicable
Period of Confidence Not applicable
Contact Details for Transparency/Freedom of Information matters: Name: Position: Address: Wessex Translations Limited, Barn 500, The Grange, Romsey Road, Michelmersh, Romsey, Hampshire SO51 0AE. United Kingdom Telephone Number: E-mail Address:

Annex A to UKHO Invitation to tender - Ref HA294/005/167

QUESTION 8 - TRANSLATION REVISION FEEDBACK REPORT

Thank you much for completing this translation. The following assessment has been designed to be as objective, and therefore as helpful to you, as possible.

Translator:

Date sent to you: 17.6.11

Date received back: 19.6.011

PO/Job No.: 29275

Client &/or Document Reference No.: N/A

Source/Target language: FR/EN No. of words/pages: 680 words

In the translation revised we made the following assessments:
(8 to 10 is acceptable and 0 to 7 is not acceptable/second assessment required)

CATEGORY	Code	Score
Absence of mistranslations (faithfulness to original): 'Stockholm International Peace Research Institute', not 'Stockholm-based...' (in spite of its being international) – see www.sipri.org	SENS	9
Absence of omissions: 'le budget militaire américain <u>dépasse</u> onze fois celui des autres pays en moyenne' – 'the US military budget was on average <u>more than</u> 11 times greater than that of other countries'	OM	9
Consistent use of (EU) terminology, including technical inaccuracies:	TERM	10
Reference documents/material/glossaries used:	RD	N/A
Clarity of text:	CT	10
Style or register – suitability for end use:	ST	10
Grammar:	GR	10
Punctuation:	PT	10
Spelling/typing: <i>mixture of straight and smart quotes; hyphen instead of dash</i>	SP	9
Formatting instructions respected:		N/A
Deadline respected:		N/A
Other comments: <i>this text was intended for the European Parliament, which requires minutes and meeting reports to be written in the past tense in English, unlike in French, where they are written using the present tense. We therefore changed the tense where necessary.</i>		
OVERALL EVALUATION	<u>Acceptable</u>	Unacceptable

This Feedback Report is returned to you with the original and the revised translation showing our corrections by fax/email/post (circle which) on:

Name & initials of revisor:

Wessex Translations Quality Control

- Sample 2 - Russian

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8"?>
<!DOCTYPE TS>
<TS version="2.0" language="ru">
<context>
<name>i70</name>
<message>
<source>ABOUT_DEPTH_OFFSET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выберите позицию, от которой надлежит измерять глубину с
судна.\nНапример, Waterline (ватерлиния), Transducer (датчик) или Keel (киль).\n\nЗатем
введите смещение между датчиком и выбранной позицией.</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DEPTH_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>О смещении по глубине</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>О дисплее</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_SOFTWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Версия программного обеспечения</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_HARDWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Версия оборудования</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_BOOTLOADER_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Версия загрузчика операционной системы</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Температура</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Напряжение</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_MAX_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>Макс. напряжение</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_CURRENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Ток</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_MAX_CURRENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. ток</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_RUNTIME_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Время работы</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>О системе</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SETUP_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>При настройке системы предусмотрена возможность добавления приборов или автопилотной головки в группу.\n\nПосле их помещения в группу такие задачи, как изменение яркости и цвета, можно выполнять на одном устройстве.\n\nФункция «Несколько источников данных» позволяет просматривать и задавать, какой источник данных используется в пилотной головке. Имеются следующие типы данных: «GPS-позиция», «Курс», «Глубина», «Скорость» и «Ветер».</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>О настройке системы</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_MODEL_NUMBER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Номер модели</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SERIAL_NUMBER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Серийный номер</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SOFTWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>

<translation>Версия программного обеспечения</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_HARDWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Версия оборудования</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Напряжение</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE</source>
<comment>none</comment>
<translation>О чувствительности</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE_DIALOG_HEADING</source>
<comment>none</comment>
<translation>О чувствительности</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_ARRIVAL_RADIUS_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулируйте радиус для подачи сигнала прибытия на
позицию</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать глубину</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_FACTOR_INFO_TEXT</source>
<comment>none</comment>
<translation>См. документацию по ручной калибровке</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_FACTOR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать коэффициент</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать радиус</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RESPONSE</source>

```
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать чувствительность</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать температуру</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE_INFORMATION_TEXT</source>
<comment>none</comment>
<translation>Установка чувствительности на малую величину ведёт к подавлению
отклонений данных.\nЭто обеспечивает более стабильные показания по текущим
условиям.\n\nУстановка большой чувствительности даёт меньшее подавление отклонений,
обеспечивая \nбольшую чувствительность показаний.</translation>
</message>
<message>
<source>ACTIVE_WPT_NAME</source>
<comment>none</comment>
<translation>Имя активной путевой точки</translation>
</message>
<message>
<source>ADD_USING_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добавить использование SOG</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_PATTERN_LENGTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать длину</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_PATTERN_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать радиус</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_RADIUS_DISTANCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать расстояние</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отрегулировать флюгер</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>ADD_TO_FAV_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добавить в избранное</translation>
</message>
<message>
<source>AIR_TEMP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История температуры воздуха</translation>
</message>
<message>
<source>AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Температура воздуха</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_OFF_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS выкл.</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RANGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Диапазон AIS</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_VIEWTARGETS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Просмотр заданных координат AIS</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_SILENTMODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – бесшумный режим </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_CONNECTION_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – соединение потеряно</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_HARDWARE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ оборудования </translation>
```

```
</message>
<message>
<source>AIS_TX_MALFUNCTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – сбой передачи </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_ANTENNA_FAULT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ определения VSWR антенны </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_1_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – сбой в приёмном канале 1 </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_2_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – сбой в приёмном канале 2 </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_SENSOR_POSITION_USE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – позиция по датчику не используется</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_VALID_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – нет достоверной информации SOG</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_VALID_COG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – нет достоверной информации COG</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_12V_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ 12 В</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_6V_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ 6 В</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NOISE_EXCEEDED_A_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – превышение порога шума в канале А</translation>
```

</message>
<message>
<source>AIS_NOISE_EXCEEDED_B_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – превышение порога шума в канале В</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_TX_PA_FAULT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ передатчика PA</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_3V3_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ 3V3 </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_70_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – сбой в приёмном канале 70 </translation>
</message>
<message>
<source>AIS_HEADING_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – потеря курса / недостоверный курс</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_INT_GPS_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – внутренняя потеря GPS</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_SENSOR_POSITION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – нет позиции по датчику</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_LOCK_FAILURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – отказ блокировки</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_INTERNAL_GGA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – внутренне истечение времени ожидания GGA</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_PROTOCOL_STACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS – перезапуск стека протоколов</translation>

```
</message>
<message>
<source>ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сигнализация</translation>
</message>
<message>
<source>ALARMS_OFF_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сигнализация выкл.</translation>
</message>
<message>
<source>ALIGN_COMPASS_TO_GPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сориентироваться на GPS</translation></message>
<message>
<source>ALIGN_COMPASS_GPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сориентировать GPS-компас</translation>
</message>
<message>
<source>ALIGN_WIND_VANE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Теперь сориентируйте флюгер. Поставьте судно прямо по ветру и нажмите
кнопку «Продолжить».</translation>
</message>
<message>
<source>ALTERNATOR_POTENTIAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Напряжение генератора переменного тока</translation>
</message>
<message>
<source>AM_PM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>До полудня / после полудня</translation>
</message>
<message>
<source>ANCHOR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Якорь</translation>
</message>
<message>
<source>ANALOGUE_CONVERTER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Аналоговый преобразователь</translation>
</message>
<message>
<source>ANALOGUE_CONVERTER_TRANSducers_FOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Датчики с аналоговым преобразователем</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>APP_WIND_CHILL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кажущееся охлаждение ветром</translation>
</message>
<message>
<source>ARRIVAL_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сигнал о прибытии</translation>
</message>
<message>
<source>ARRIVAL_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Радиус прибытия</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_RELEASE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Возникает, когда пользователь берёт обратно на себя рулевое управление
при нахождении в связанном режиме («Автоматический», «Слежение» и т. п.) с помощью
штурвала дистанционного управления.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_PORT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack – левый борт</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_STARBOARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack – правый борт</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_STBD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack – правый борт</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_ENABLE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Можно включить (ВКЛ.) функцию AutoLearn (автоматическое обучение),
или продолжить, выбрав ВЫКЛ.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_COUNTDOWN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Идёт автоматическое обучение AutoLearn </translation>
</message>
<message>
```

```
<source>AUTOLEARN_1_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 1 автоматического обучения AutoLearn (не
выполнено)</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_2_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 2 автоматического обучения AutoLearn (ручное
вмешательство)</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_3_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 3 автоматического обучения AutoLearn (ошибка компаса или
привода)</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_4_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 4 автоматического обучения AutoLearn </translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_5_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 5 автоматического обучения AutoLearn </translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_6_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой 6 автоматического обучения AutoLearn </translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_4_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Произошёл сбой автоматического обучения AutoLearn из-за ошибки
компаса или привода</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_5_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Произошёл сбой автоматического обучения AutoLearn из-за достижения
предела по току двигателя</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_6_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>Произошёл сбой автоматического обучения AutoLearn из-за вращения судна, т. е. двигатель не вернул руль обратно на противоположную сторону.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_PAUSE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Судно будет двигаться зигзагом и совершать внезапные РЕЗКИЕ ПОВОРОТЫ.\nНажмите кнопку «Автоматический», чтобы начать.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AutoLearn</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_NOT_EXE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автоматическое обучение AutoLearn не работает.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилоту требуется изучить характеристики рулевого управления судна и выполнить ряд манёвров.\nОбеспечьте достаточное количество свободного места впереди (не менее 100 м в ширину и 500 м в длину; в случае высокоскоростного судна требуется значительно больше места, см. руководство).</translation>
</message>
<message>
<source>AVE_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Среднее значение SOG</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История AWA</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кажущийся угол ветра – большой</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кажущийся угол ветра – малый</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_GRAPH_STR</source>

```
<comment>none</comment>
<translation>История AWS</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кажущаяся скорость ветра – высокая</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кажущаяся скорость ветра – низкая</translation>
</message>
<message>
<source>BAROMETRIC_PRESSURE_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История барометрического давления</translation>
</message>
<message>
<source>BATTERY_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Аккумуляторная батарея двигателя</translation>
</message>
<message>
<source>BLACK_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Бак фекальных стоков</translation>
</message>
<message>
<source>BOAT_TYPE</source>
<comment>none</comment>
<translation>Тип судна</translation>
</message>
<message>
<source>BOAT_DETAILS</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сведения о судне</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_1_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 1</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_2_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 2</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_3_STR</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 3</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_4_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 4</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_5_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 5</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_6_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Блок данных 6</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Поиск по блоку</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_COLOUR_GROUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа яркости / цвета</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_COLOUR_GROUP_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Была произведена настройка общей яркости / цвета.</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_DISPLAY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Яркость дисплея</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_SHARED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Общая яркость</translation>
</message>
<message>
<source>CALIBRATION_CANCELLED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой калибровки</translation>
</message>
<message>
<source>CALIBRATION_REQUIRED_DESCRIPTION_STR</source>
```

<comment>none</comment>
<translation>Указывает на то, что калибровка автопилота не была выполнена полностью.\nФормируется в режиме ожидания, на несколько секунд, после исходной подачи питания.</translation>
</message>
<message>
<source>CIRCLE_AGAINST_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Круг по курсу</translation>
</message>
<message>
<source>CMG_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История CMG</translation>
</message>
<message>
<source>COCKPIT_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кокпит</translation>
</message>
<message>
<source>COG_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История COG</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_DARK_BLUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>День 1</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_LIGHT_BLUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>День 2</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_INVERSE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Инвертировать</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_RED_BLACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Красный / чёрный</translation>
</message>
<message>
<source>COMPASS_LINEAR_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Начните вести судно медленно по кругу, затем нажмите кнопку «Пуск».</translation>

```
</message>
<message>
<source>COMPASS_LINEAR_START_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Начните вести судно медленно по кругу, выберите опцию и нажмите
кнопку «Далее».</translation>
</message>
<message>
<source>CONFIRM_DELETE_PAGE_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Подтверждение удаления</translation>
</message>
<message>
<source>CONFIRM_DELETE_PAGE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Удалить страницу</translation>
</message>
<message>
<source>CURRENT_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Текущая температура</translation>
</message>
<message>
<source>COURSE_OVER_GROUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Курс относительно грунта</translation>
</message>
<message>
<source>CREATE_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Создать страницу</translation>
</message>
<message>
<source>CROATIAN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Хорватский</translation>
</message>
<message>
<source>CROSS_TRACK_ERROR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Крупная ошибка поперечного слежения</translation>
</message>
<message>
<source>CROSS_RACK_ERROR_DESCRIPTION_ERROR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на ошибку поперечного слежения (ХТЕ), величина которой
превышает 0,3 нм. \nФормируется в режиме слежения или при входе в режим слежения из
любого другого режима.</translation>
</message>
<message>
```

<source>CRUISE_SPEED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задайте крейсерскую скорость</translation>
</message>
<message>
<source>CRUISING_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Крейсерская скорость</translation>
</message>
<message>
<source>CURRENT_LIMIT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Превышение тока перегрузки привода</translation>
</message>
<message>
<source>DANGEROUS_TARGET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Опасные заданные координаты СПА/ТСПА</translation>
</message>
<message>
<source>DATA_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Данные утеряны</translation>
</message>
<message>
<source>DATE_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Формат данных</translation>
</message>
<message>
<source>DEALER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Дилерская калибровка</translation>
</message>
<message>
<source>DEEP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Большая глубина</translation>
</message>
<message>
<source>DELETE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Удалить</translation>
</message>
<message>
<source>DEPTH_FROM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Начальная глубина:</translation>
</message>
<message>

<source>DEPTH_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История глубины</translation>
</message>
<message>
<source>DEVIATION_CAL_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задайте отклонение для компаса.</translation>
</message>
<message>
<source>DEVIATION_CAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Калибровка отклонения</translation>
</message>
<message>
<source>DIRECT_WAYPOINT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Направить на путевую точку</translation>
</message>
<message>
<source>DISPLAY_RESPONSE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отобразить чувствительность</translation>
</message>
<message>
<source>DISPLACEMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Смещение</translation>
</message>
<message>
<source>DOCKSIDE_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Прежде чем использовать автопилот, требуется провести некоторые швартовые проверки.\nЧтобы выйти из режима настройки, нажмите в любой момент времени кнопку ОЖИДАНИЕ.</translation>
</message>
<message>
<source>DRIFT_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История дрейфа</translation>
</message>
<message>
<source>DRIVE_STOPPED_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на то, что руль оставался в неподвижном состоянии на протяжении времени, превышающего заданное, и что от приводного модуля отключено питание.\nФормируется в режимах «Автоматический», «Слежение» и «Ветер».</translation>
</message>
<message>

<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_STEP_ONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добавить точку калибровки – шаг 1</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_STEP_TWO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добавить точку калибровки – шаг 2</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_INFO_STEP_ONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задайте частоту вращения гребного колеса.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_INFO_STEP_TWO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Введите скорость судна, соответствующую данной частоте вращения гребного колеса. </translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добавьте точку калибровки при данном значении SOG. Для подтверждения нажмите кнопку ОК.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_DELETE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Подтвердите удаление.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_EDIT_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задайте надлежащее значение скорости для</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Откалиброванные значения скорости DST будут сброшены в настройки по умолчанию.\n\nПользовательские настройки будут утеряны.\n\nСбросить?</translation>
</message>
<message>
<source>ECONOMY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Экономия</translation>
</message>
<message>
<source>EDIT_STR</source>

<comment>none</comment>
<translation>Редактировать</translation>
</message>
<message>
<source>EEPROM_CORRUPT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Повреждение ЭСППЗУ</translation>
</message>
<message>
<source>EPROM_CORRUPT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Произошло повреждение критически важных данных конфигурации</translation>
</message>
<message>
<source>ENGINE_TILT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Двигатель крена </translation>
</message>
<message>
<source>ENGINE_TRIM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Позиция дифферента</translation>
</message>
<message>
<source>EST_FUEL_REMANING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Прибл. количество оставшегося топлива</translation>
</message>
<message>
<source>FACTORY_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Устройство будет сброшено в настройки по умолчанию.\n\nВсе сохранённые данные и пользовательские настройки будут утеряны.\n\nСбросить?</translation>
</message>
<message>
<source>FACTORY_RESET_ARE_YOU_SURE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить автопилот к заводским настройкам?</translation>
</message>
<message>
<source>FAIL_T_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой</translation>
</message>
<message>
<source>FAIL_BRIGHTNESS_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбой общей настройки яркости / цвета.\n\nПовторить?</translation>

```
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_PAGES_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Избранные страницы</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_EDIT_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Редактировать страницу</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_NEW_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Новая страница</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_DELETE_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Удалить страницу</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_PAGE_ORDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Порядок страниц</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ROLL_OVER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Прокрутка</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ABOUTFAV_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Об избранных страницах</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ABOUTFAV_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Эти параметры предусмотрены для настройки избранных страниц в соответствии с личными предпочтениями.\nМожно выбрать до 10 страниц и настроить их содержимое, используя круговые шкалы, диаграммы или цифровые показания.\n\nПорядок следования страниц также можно изменить в соответствии с личными предпочтениями.\n\nИмеется параметр настройки прокрутки, позволяющий автоматически проходить через страницы.</translation>
</message>
<message>
<source>FEET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>ФУТЫ</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>FLOW_RATE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Расход</translation>
</message>
<message>
<source>FLYBRIDGE_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Ходовой мостик</translation>
</message>
<message>
<source>FOLLOW_LAST_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Следовать предыдущим курсом</translation>
</message>
<message>
<source>FOLLOW_THIS_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Продолжать следовать данным курсом</translation>
</message>
<message>
<source>FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Формат</translation>
</message>
<message>
<source>FRESH_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Бак пресной воды</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_AVG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Расход топлива – средний</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_INST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Расход топлива – мгновенный</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_TOTAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Расход топлива – полный</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Расход топлива</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>FUEL_PRESSURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Давление топлива</translation>
</message>
<message>
<source>GAL_UK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GAL (БРИТ.)</translation>
</message>
<message>
<source>GAL_US_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GAL (США)</translation>
</message>
<message>
<source>GPS_ALIGN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Поставьте судно на постоянный курс</translation>
</message>
<message>
<source>GPS_POSITION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Позиция по GPS</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_10MIN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>10 мин.</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_12HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>12 ч</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_1HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>1 ч</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_1MIN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>1 мин.</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_24HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>24 ч</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>GREY_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Бак бытовых стоков</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP1_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 1</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP2_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 2</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP3_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 3</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP4_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 4</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP5_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 5</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP6_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 6</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP7_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 7</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP8_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 8</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP9_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 9</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>GROUP10_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 10</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP11_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 11</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP12_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 12</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP13_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 13</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP14_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 14</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP15_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Группа 15</translation>
</message>
<message>
<source>GWD_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История GWD</translation>
</message>
<message>
<source>HARD_OVER_TIME_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Время движения между граничными значениями</translation>
</message>
<message>
<source>HDG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Курс</translation>
</message>
<message>
<source>HEADING_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История курса</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>HEIGHT_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Приращение высоты</translation>
</message>
<message>
<source>HELM1_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Штурвал 1</translation>
</message>
<message>
<source>HELM2_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Штурвал 2</translation>
</message>
<message>
<source>HERTZ_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Гц</translation>
</message>
<message>
<source>HOUR_12_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>До полудня / после полудня</translation>
</message>
<message>
<source>HOUR_24_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>24 ч</translation>
</message>
<message>
<source>HR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>часы</translation>
</message>
<message>
<source>INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Приращение</translation>
</message>
<message>
<source>IPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CAN</translation>
</message>
<message>
<source>KEEP_TURNING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Продолжать поворот</translation>
```

</message>
<message>
<source>KEEP_TURNING_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Продолжать движение судна по малому кругу</translation>
</message>
<message>
<source>KEY_BEEP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Гудок при нажатии кнопки</translation>
</message>
<message>
<source>KPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>КМ</translation>
</message>
<message>
<source>LATANDLON_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>ПОПЕР. И ПРОД.</translation>
</message>
<message>
<source>LEARNING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Обучение</translation>
</message>
<message>
<source>LH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LH</translation>
</message>
<message>
<source>LINEARISE_COMPASS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. отклонение стрелки компаса</translation>
</message>
<message>
<source>LOAD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нагрузка</translation>
</message>
<message>
<source>LOW_BATTERY_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Появляется, когда заряд аккумуляторной батареи становится ниже заданного порогового значения.</translation>
</message>
<message>
<source>LPH_STR</source>
<comment>none</comment>

<translation>LTR/H</translation>
</message>
<message>
<source>LTR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LTR</translation>
</message>
<message>
<source>MANUFACTURER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Изготовитель</translation>
</message>
<message>
<source>MAST_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мачта</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_APP_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWA макс.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_APP_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWS макс.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. значение SOG</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TRUE_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWA макс.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TRUE_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWS макс.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TARGETS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. заданные координаты</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_PAGES_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>

<translation>Максимальное число страниц</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_PAGES_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Использовано максимально возможное число избранных страниц.\n\nУдалите страницу, прежде чем добавлять новую страницу.</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. температура воздуха</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. глубина</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. температура морской воды</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_APP_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWA мин.</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_APP_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWS мин.</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_TRUE_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWA мин.</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_TRUE_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWS мин.</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_PAGES_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Не удаётся удалить</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_PAGES_INFO_STR</source>

<comment>none</comment>
<translation>Избранные страницы должны содержать, по крайней мере, одну страницу.
</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мин. температура воздуха</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мин. глубина</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мин. температура морской воды</translation>
</message>
<message>
<source>MOB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Человек за бортом</translation>
</message>
<message>
<source>MODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Режим</translation>
</message>
<message>
<source>MODEL_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Ном. модели</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_CHECK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Привод руля</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_POWER_SWAPPED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кабели питания и двигателя перепутаны местами</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_POWER_SWAPPED_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Если пара проводов двигателя перепутана местами с парой проводов
питания.</translation>
</message>

<message>
<source>MPHASE_PORT_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Руль был повернут к ЛЕВОМУ БОРТУ?</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE_RUDDER_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Проверка выравнивания руля...</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE_STBD_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Руль был повернут к ПРАВому БОРТУ?</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE1_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Теперь рулём управляет автопилот.\nПрежде чем нажимать кнопку ОК, убедитесь, что это БЕЗОПАСНО.</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE3_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нажмите кнопку ОК, если безопасно повернуть руль в противоположном направлении.</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE3_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Теперь рулём управляет автопилот.\nПрежде чем нажимать кнопку ОК, убедитесь, что это БЕЗОПАСНО.</translation>
</message>
<message>
<source>MOTORCHECK_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Следующей задачей является проверка привода руля.\nВыставьте руль в центральное положение и позвольте ему перемещаться \n(отпустите любую муфту привода).</translation>
</message>
<message>
<source>MULTIPLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Несколько</translation>
</message>
<message>
<source>MULTIPLE_DATA_SOURCES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Несколько источников данных</translation>
</message>

<message>
<source>MULTI_GAUGE_SAILING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Несколько навигационных приборов</translation>
</message>
<message>
<source>MULTI_GAUGE_SINGLE_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Одиночный двигатель</translation>
</message>
<message>
<source>MULTI_GAUGE_TWIN_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сдвоенный двигатель</translation>
</message>
<message>
<source>NETWORK_GROUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сетевая группа</translation>
</message>
<message>
<source>NO_COMPASS_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Компас не подсоединён</translation>
</message>
<message>
<source>NO_CONTROL_HEAD_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Курсовой компьютер не получает сигнал от автопилотной головки</translation>
</message>
<message>
<source>NO_GPS_FIX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Позиция GPS потеряна. Режим «Переход в позицию» отключён.</translation>
</message>
<message>
<source>NO_GPS_FIX_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Это случается в том случае, если происходит потеря местоположения по GPS. Автопилот выйдет из режима «Переход в позицию» и отобразит данный аварийный сигнал. Автопилот перейдёт в режим ожидания.</translation>
</message>
<message>
<source>NO_NAVIGATION_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на отсутствие одного из следующих пунктов основных данных управления: компас – режимы «Автоматический», «Слежение» и «Ветер»; ошибка

поперечного слежения – режим «Слежение»; \пугол ветра – режим «Дифферент по ветру».

</translation>
</message>
<message>
<source>NO_PILOT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Потеря связи головки управления с курсовым компьютером. Этот аварийный сигнал формируется головкой управления.</translation>
</message>
<message>
<source>NO_SPEED_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нет данных по скорости. Оставайтесь в текущем режиме.</translation>
</message>
<message>
<source>NO_WIND_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Курсовой компьютер работает в режиме флюгера, но не получает данные об угле ветра в течение 30 с.</translation>
</message>
<message>
<source>NO_FIX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нет местоположения</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нет</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_AIS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>(нет)</translation>
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Аварийный сигнал отклонения от курса</translation>
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задать ошибку курса, при которой раздаётся звуковой сигнал.</translation>
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>

<translation>Указывает на то, что судно отклонилось от курса на величину, превышающую заданное предельное значение формирования аварийного сигнала.\nФормируется в режимах «Автоматический», «Слежение» и «Ветер».</translation>

</message>

<message>

<source>OFFSET_FROM_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Исходная точка смещения</translation>

</message>

<message>

<source>OFFSET_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Смещение:</translation>

</message>

<message>

<source>OIL_TEMP_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Температура масла</translation>

</message>

<message>

<source>OIL_TEMP1_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Температура 1 масла</translation>

</message>

<message>

<source>OIL_TEMP2_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Температура 2 масла</translation>

</message>

<message>

<source>OPTIONS_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Опции</translation>

</message>

<message>

<source>OTHER_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Другое</translation>

</message>

<message>

<source>PAGE9_LAYOUT_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Компоновка страницы 9</translation>

</message>

<message>

<source>PAGE9_SETUP_STR</source>

<comment>none</comment>

<translation>Настройка страницы 9</translation>

</message>

```
<message>
<source>PAGE9_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Страница 9</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_LAYOUT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Компоновка страницы 10</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройка страницы 10</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Страница 10</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_SELECT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать компоновку</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_CHANGE_ORDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Изменить порядок</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_ROLLOVER</source>
<comment>none</comment>
<translation>Прокрутка страниц</translation>
</message>
<message>
<source>PASS_T_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Проход</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_STANDBY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилот в режиме ожидания</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_AUTO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилот в автоматическом режиме</translation>
</message>
```

```
<message>
<source>PILOT_IN_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилот в режиме флюгера</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_TRACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилот в режиме слежения</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_POWER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Автопилот в режиме рулевого управления с
усилителем</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_FACTORY_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Курсовой компьютер автопилота будет сброшен в настройки по
умолчанию.\nВсе сохранённые данные и пользовательские настройки будут
утрачены.\nСбросить?</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_HEADING_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пара курса и скорости автопилота</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_START_UP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пуск автопилота</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_STATUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Статус автопилота</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_STATUS_POPUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Всплывающее окно статуса автопилота</translation>
</message>
<message>
<source>PLANING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Планирование</translation>
</message>
<message>
<source>PLEASE_WAIT_STR</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Отказ пуска</translation>
</message>
<message>
<source>POLISH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Польский</translation>
</message>
<message>
<source>PRESS_STANDBY_TO_CANCEL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нажмите кнопку ОЖИДАНИЕ, чтобы ПРЕРВАТЬ
процесс.</translation>
</message>
<message>
<source>QUICK_OPTIONS_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Быстрые опции</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пуск</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_SKIP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пропустить</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_COUNTUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Считать</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_RESUME_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Возобновить</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_TIMER_STOP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Остановить</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_TIMER_RESET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить таймер</translation>
</message>
<message>
```

<source>RACE_TIMER_ADJUST_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настроить пусковые таймеры</translation>
</message>
<message>
<source>RADIUS_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Приращение радиуса</translation>
</message>
<message>
<source>RATE_GYRO_FAULT_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отказ гироскопического датчика</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AVE_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить среднюю скорость</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_CMG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить CMG</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_DMG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить DMG</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_AWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. AWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. глубину</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. скорость</translation>
</message>
<message>

```
<source>RESET_MAX_TWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. TWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. TWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_AWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить мин. AWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить мин. AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить мин. глубину</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_TWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить мин. TWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить мин. TWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AWA_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить AWA и AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить макс. значение SOG</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AVG_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить среднее значение SOG</translation>
</message>
<message>
```

<source>RESET_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить скорость</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сброс</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_TWA_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сбросить TWA и TWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESPONSE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройте уровень чувствительности.</translation>
</message>
<message>
<source>RESPONSE_LEVEL_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Уровень чувствительности определяет чувствительность автопилота.</translation>
</message>
<message>
<source>RETRY_AUTOLEARN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Повторить автоматическое обучение AutoLearn?</translation>
</message>
<message>
<source>REVERSE_RUDDER_REF_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Измените направление поворота руля на противоположное.</translation>
</message>
<message>
<source>REVERSE_RUDDER_REFERENCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Баз. точка изменения направления поворота руля</translation>
</message>
<message>
<source>ROLLING_ROAD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Окно информации о курсе</translation>
</message>
<message>
<source>ROUTE_COMPLETE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>

<translation>Указывается графопостроителем / навигатором по достижении последней
пунктуальной точки маршрута.</translation>
</message>
<message>
<source>RPM_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Двигатель, RPM</translation>
</message>
<message>
<source>RPM_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История RPM двигателя</translation>
</message>
<message>
<source>RPM1_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>RPM1</translation>
</message>
<message>
<source>RPM2_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>RPM2</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CHECK_PORT_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Положите руль до упора к ЛЕВОМУ БОРТУ и нажмите кнопку
ОК.</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CHECK_STBD_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Положите руль до упора к ПРАВОМУ БОРТУ и нажмите кнопку
ОК.</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_FEEDBACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отказ опорного блока руля</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_GAIN_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Коэффициент усиления руля определяет степень поворота руля,
необходимую для изменения курса судна.</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_LIMIT_REFERENCED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Предельное значения для руля обновлено</translation>


```
</message>
<message>
<source>RUDDER_LIMIT_NONREFERENCED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройка предельного значения для руля</translation>
</message>
<message>
<source>SAFE_ZONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Безопасная зона</translation>
</message>
<message>
<source>SAFETY_MESSAGES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Сообщения по безопасности</translation>
</message>
<message>
<source>SAILBOAT_SETTINGS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Параметр «Парусное судно»</translation>
</message>
<message>
<source>SAIL_BOAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Парусное судно</translation>
</message>
<message>
<source>SATS_HDOP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SATS + HDOP</translation>
</message>
<message>
<source>SATS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SATS</translation>
</message>
<message>
<source>SEA_TEMP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История температуры морской воды</translation>
</message>
<message>
<source>SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Температура морской воды</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отказ системы SeaTalk </translation>
```

</message>
<message>
<source>SEATALK_1_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отказ SeaTalk 1</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_2_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отказ SeaTalk 2</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_1_FAIL_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>В канале 1 системы SeaTalk имеется проблема связи. \nОставайтесь в текущем режиме.</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_2_FAIL_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>В канале 2 системы SeaTalk имеется проблема связи. \nОставайтесь в текущем режиме.</translation>
</message>
<message>
<source>SEATRIAL_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Калибровка в процессе ходовых испытаний</translation>
</message>
<message>
<source>SEATRIAL_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Прежде чем можно будет использовать автопилот, требуется провести некоторые проверки на открытой воде.\nНа воде должен быть штиль и слабый ветер или безветрие. Предусмотрите достаточно места для манёвра.\nНажмите кнопку «Ожидание», чтобы выйти из режима настройки.</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_DATA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать данные</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_EDIT_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Назад Редактировать</translation>

</message>	
<message>	
<source>SELECT_BACK_OK_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	ОК</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_BACK_ONLY_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_BACK_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	Выбрать</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_BACK_SAVE_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	Сохранить</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_BACK_INFO_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	Информация</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_CANCEL_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Отмена	Выбрать</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_CANCEL_SAVE_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Отмена	Сохранить</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_CONTINUE_BACK_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Назад	Продолжить</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_CONTINUE_QUIT_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>Выход	Продолжить</translation>
</message>	
<message>	
<source>SELECT_CONTINUE_ONLY_STR</source>	
<comment>none</comment>	
<translation>	Продолжить</translation>

```

</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отмена</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_RETRY_CANCEL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отмена</translation> Повторить</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отмена</translation> Пуск</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_CONTINUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отмена</translation> Продолжить</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_TRACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отмена</translation> Слежение</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_DIRECT_PREVIOUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Направить</translation> Предыдущий</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_EDIT_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Редактировать</translation> ОК</translation>
</message>
<message>
<source>SEMI_DISPLACEMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Смещение наполовину</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Назад</translation> Синхронизировать</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BRIGHTNESS_COLOUR_STR</source>
<comment>none</comment>

```

```

<translation>Синхронизировать яркость / цвет</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>ОК</translation>
</message>
<message>
<source>CANCEL_NEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>ОтменаДалее</translation>
</message>
<message>
<source>YES_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>НетДа</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BRIGHTNESS_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Теперь система задаст групповые уровни яркости. Включите все
устройства данной группы.\n\nПо готовности нажмите кнопку «Синхронизировать».
</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CATEGORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать категорию</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_COLOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать цвет</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_MODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать режим</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_PATTERN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Выбрать профиль</translation>

</message>
<message>
<source>SERIAL_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Серийный номер</translation>
</message>

```

<message>
<source>SET_DATE_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задать формат данных</translation>
</message>
<message>
<source>SET_DRIFT_PAIR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пара «заданное значение и дрейф»</translation>
</message>
<message>
<source>SET_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История заданных значений</translation>
</message>
<message>
<source>SET_TIME_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задать формат времени</translation>
</message>
<message>
<source>SET_TIME_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Временной сдвиг</translation>
</message>
<message>
<source>SETUP_WIZARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мастер настройки</translation>
</message>
<message>
<source>SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройка</translation>
</message>
<message>
<source>SHALLOW_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Мелководье</translation>
</message>
<message>
<source>SHARE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Общие OK</translation>
</message>
<message>
<source>SHORTCUT_KEY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кнопка быстрого доступа</translation>
</message>

<message>
<source>SILENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Бесшумный</translation>
</message>
<message>
<source>SIMULATOR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Имитатор</translation>
</message>
<message>
<source>SINGLE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Используйте < & > для настройки.\nЧтобы выйти без сохранения изменений, нажмите кнопку ОТМЕНА.</translation>
</message>
<message>
<source>SLOW_DOWN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Замедлить – скорость поворота слишком высокая </translation>
</message>
<message>
<source>SLOW_DOWN_TURN_RATE_TOO_FAST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Замедлить – скорость поворота слишком высокая </translation>
</message>
<message>
<source>SOFTWARE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Программное обеспечение</translation>
</message>
<message>
<source>SOG_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История SOG</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_CAL_LIST_TITLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Частота\nИсходная\nНовая</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История скорости</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Скорость и SOG судна</translation>

```
</message>
<message>
<source>STANDARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Стандартное</translation>
</message>
<message>
<source>STERNDRIVE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Кормовой привод</translation>
</message>
<message>
<source>SUNRISE_SUNSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Закат / восход</translation>
</message>
<message>
<source>SWING_COMPASS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Макс. отклонение стрелки компаса</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BRIGHTNESS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Синхронизировать яркость</translation>
</message>
<message>
<source>SYSTEM_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройка системы</translation>
</message>
<message>
<source>TARGET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Заданные координаты</translation>
</message>
<message>
<source>TASK_COMPLETE_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задача выполнена</translation>
</message>
<message>
<source>TASK_FAIL_GENERAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Задача не выполнена</translation>
</message>
<message>
<source>THEN_PRESS_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Затем нажмите кнопку «Пуск»</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>TIME_DATE_TABLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Время\nДата</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Формат времени</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Временной сдвиг</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_ADJUST_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настроить временной сдвиг</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_TO_SAFE_ZONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Время для безопасной зоны</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_SCALE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Масштаб времени</translation>
</message>
<message>
<source>TRACK_FROM_PREVIOUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отслеживать по предыдущему курсу</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCER_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>\n\nНажмите кнопку «Продолжить», чтобы начать поиск сети для
датчиков.</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCERS_FOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Датчики найдены</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCERS_NOTFOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>Датчики не найдены.\n\n\nПроверьте соединения и повторите поиск.</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Трансмиссия</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_OIL_PRESSURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Давление масла трансмиссии</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_OIL_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Температура масла трансмиссии</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMIT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Передать</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TAB_DOWN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Убедитесь, что обе транцевые плиты полностью опущены, затем нажмите кнопку «Продолжить». </translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TAB_UP_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Убедитесь, что обе транцевые плиты полностью подняты вверх, затем нажмите кнопку «Продолжить». </translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Транцевые плиты откалиброваны</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_HAVE_BEEN_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Транцевые плиты были успешно откалиброваны.</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_HAVE_NOT_BEEN_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Транцевые плиты не были откалиброваны. Откалибровать транцевые плиты ещё раз?</translation>

</message>
<message>
<source>TRUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>ИСТИННОЕ</translation>
</message>
<message>
<source>TRUE_WIND_CHILL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Истинное охлаждение ветром</translation>
</message>
<message>
<source>TURKISH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Турецкий</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_RATE_LIMIT_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Предельное значение скорости поворота задаёт максимальную скорость поворота под управлением автопилота.</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_TO_PORT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>поворот на левый борт</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_TOO_FAST_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на чрезмерно высокую скорость поворота при линейаризации индукционного компаса.\nФормируется в режиме калибровки, этап 80 калибровки.</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История TWA</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Истинный угол ветра – большой</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Истинный угол ветра – малый</translation>
</message>
<message>

```
<source>TWD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWD</translation>
</message>
<message>
<source>TWD_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История TWD</translation>
</message>
<message>
<source>TWIN_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Обзор сдвоенного двигателя</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История TWS</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Истинная скорость ветра – высокая</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Истинная скорость ветра – низкая</translation>
</message>
<message>
<source>UK_GPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>G/H (БРИТ.)</translation>
</message>
<message>
<source>UNSHARE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Индивидуальные ОК</translation>
</message>
<message>
<source>US_GPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>G/H (США)</translation>
</message>
<message>
<source>USER_PREFERENCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пользовательское предпочтение</translation>
</message>
<message>
```

```
<source>USER_PREFERENCES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пользовательские предпочтения</translation>
</message>
<message>
<source>USER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Пользовательская калибровка</translation>
</message>
<message>
<source>VARIABLE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Общее аварийное сообщение с переменным текстом</translation>
</message>
<message>
<source>VANE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Вручную отрегулируйте значение ветра по его истинному курсу.
</translation>
</message>
<message>
<source>VANE_CALIBRATE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Нажмите кнопку пуска и ведите судно по кругу.\n\nПоддерживайте
скорость на уровне ниже 2 узлов.\nОтслеживайте предупреждение о скорости на
дисплее.</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройте отклонение.</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_ADJUST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настройка отклонения</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_MODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Режим отклонения</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_RANGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Диапазон отклонения</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_3D_STR</source>
<comment>none</comment>
```

```
<translation>Графический</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_DATA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Просмотр данных</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_TYPE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Просмотр типа</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_PILOT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Просмотр автопилота</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WAYPOINT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>VMG WPT</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WINDWARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>VMG с наветренной стороны</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История VMG WPT</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_WINDWARD_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История VMG с наветренной стороны</translation>
</message>
<message>
<source>VOLTAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Напряжение</translation>
</message>
<message>
<source>WARNING_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Внимание!\nВ любое время можно нажать кнопку ОЖИДАНИЕ, чтобы
переключиться на штурвал.</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_TURN_TO_PORT_STR</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Продвижение к путевой точке – поворот на левый борт</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_TURN_TO_STAR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Продвижение к путевой точке – поворот на правый
борт</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на изменение имени или идентификатора путевой точки и на
направление поворота к новой путевой точке. \nФормируется в режиме слежения.
</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_DATA_LOSS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Потеря данных о путевой точке</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ID_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Идентификатор путевой точки</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_TURN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Проверить поворот на путевую точку</translation>
</message>
<message>
<source>WPT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>WPT</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_STR700</source>
<comment>none</comment>
<translation>Добро пожаловать!</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_TEXT_STR700_PH</source>
<comment>none</comment>
<translation>Базовая настройка завершена. \n\nНажмите кнопку «Продолжить», чтобы
начать швартовую калибровку автопилота, или «Выход», чтобы выполнить её
позже.</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_TEXT_STR700</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Теперь I70 готов к работе.\n\n(Для задания дополнительных параметров,
в т. ч. для настройки избранных страниц и калибровки датчиков, откройте МЕНЮ.)
</translation>
</message>
<message>
<source>WIDTH_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Приращение ширины</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_SHIFT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Указывает на то, что кажущийся угол ветра изменился более чем на 15
градусов.\nФормируется только в режиме дифферента по ветру.</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_SPEED_UNIT_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Скорость ветра</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_TRIM_TYPE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Тип дифферента по ветру</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Флюгер</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_CALIBRATION_PROGRESS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Калибровка флюгера</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_PROGRESS_COMPLETE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Завершено</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_SPEED_APP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Калибровка скорости ветра</translation>
</message>
<message>
<source>WORK_BOAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Рабочий катер</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>XTE_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>История ХТЕ</translation>
</message>
<message>
<source>YOU_HAVE_THE_HELM_LOW_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Штурвал в ваших руках.</translation>
</message>
<message>
<source>CENTRE_RUDDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отцентрировать руль</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RUDDER_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Настроить угол руля</translation>
</message>
<message>
<source>INVERT_RUDDER_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Инвертировать угол руля</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Калибровка руля</translation>
</message>
<message>
<source>CENTRE_RUDDER_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Отцентрируйте руль и нажмите кнопку ОК.</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_DLG_CHECK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Проверка руля</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_INVERT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Назад                                Инвертировать</translation>
</message>
</context>
</TS>
```

```
<?xml version="1.0" encoding="utf-8"?>
<!DOCTYPE TS>
<TS version=2.0 language="ru">
<context>
<name>i70</name>
<message>
<source>ABOUT_DEPTH_OFFSET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select position depth should be measured from on the boat.\nE.g. Waterline,
Transducer or Keel.\n\nThen input the offset between the transducer and chosen
position.</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DEPTH_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>About Depth Offset</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>About Display</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_SOFTWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Software version</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_HARDWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Hardware version</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_BOOTLOADER_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Bootloader version</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Volts</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_MAX_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
```

```

<translation>Max. Volts</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_CURRENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Current</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_MAX_CURRENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max Current</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_DISPLAY_RUNTIME_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Run Time</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>About System</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SETUP_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>System setup provides the option to add instruments or pilot head to a
group.\n\nOnce in a group, tasks like changing Brightness and colour can be done from a single
device.\n\nMultiple Data source allows you to view & manage which Data source is used on your
pilot head. Data types include: GPS Position, Heading, Depth, Speed & Wind.</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>About System Set Up</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_MODEL_NUMBER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Model Number</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SERIAL_NUMBER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Serial Number</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_SOFTWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Software Version</translation>
</message>

```

```
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_HARDWARE_VERSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Hardware Version</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_SYSTEM_VOLTS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Volts</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE</source>
<comment>none</comment>
<translation>About response</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE_DIALOG_HEADING</source>
<comment>none</comment>
<translation>About Response</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_ARRIVAL_RADIUS_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust radius for the Position arrival alarm.</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Depth</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_FACTOR_INFO_TEXT</source>
<comment>none</comment>
<translation>See Documentation for Manual Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_FACTOR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Factor</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Radius</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RESPONSE</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust response</translation>
</message>
```

```
<message>
<source>ADJUST_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>ABOUT_RESPONSE_INFORMATION_TEXT</source>
<comment>none</comment>
<translation>Setting response to a low value will dampen out data fluctuations.\nThis
provides a more stable reading of current conditions.\n\nSetting response to a high value will apply
less damping, making\nreadings more responsive.</translation>
</message>
<message>
<source>ACTIVE_WPT_NAME</source>
<comment>none</comment>
<translation>Active Waypoint Name</translation>
</message>
<message>
<source>ADD_USING_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Add Using SOG</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_PATTERN_LENGTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust the length</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_PATTERN_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust the radius</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_THE_RADIUS_DISTANCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust the distance</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Vane</translation>
</message>
<message>
<source>ADD_TO_FAV_STR</source>
<comment>none</comment>
```

```
<translation>Add to Favourites</translation>
</message>
<message>
<source>AIR_TEMP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Air Temperature history</translation>
</message>
<message>
<source>AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Air Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_OFF_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS off</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RANGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS range</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_VIEWTARGETS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>View AIS targets</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_SILENTMODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Silent mode</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_CONNECTION_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Connection lost</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_HARDWARE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Hardware alarm</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_TX_MALFUNCTION_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>AIS Transmit malfunction</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_ANTENNA_FAULT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Antenna VSWR fault</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_1_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Rx channel 1 malfunction</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_2_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS RX channel 2 malfunction</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_SENSOR_POSITION_USE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS No sensor position in use</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_VALID_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS No valid SOG information</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_VALID_COG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS No valid COG information</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_12V_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS 12V alarm</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_6V_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS 6V alarm</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NOISE_EXCEEDED_A_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Noise threshold exceeded channel A</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NOISE_EXCEEDED_B_STR</source>
<comment>none</comment>

```
<translation>AIS Noise threshold exceeded channel B</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_TX_PA_FAULT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Transmitter PA Fault</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_3V3_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS 3V3 alarm</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_RX_CHAN_70_MALFUNC_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Rx channel 70 malfunction</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_HEADING_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Heading lost/invalid</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_INT_GPS_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Internal GPS lost</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_NO_SENSOR_POSITION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS No sensor position</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_LOCK_FAILURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Lock failure</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_INTERNAL_GGA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Internal GGA timeout</translation>
</message>
<message>
<source>AIS_PROTOCOL_STACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AIS Protocol stack restart</translation>
</message>
<message>
<source>ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
```


<translation>**Alarm**</translation>
</message>
<message>
<source>ALARMS_OFF_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Alarms off**</translation>
</message>
<message>
<source>ALIGN_COMPASS_TO_GPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Align to GPS**</translation>
</message>
<message>
<source>ALIGN_COMPASS_GPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Align compass GPS**</translation>
</message>
<message>
<source>ALIGN_WIND_VANE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Now align the wind vane. Steer your boat directly into the wind and press Continue**</translation>
</message>
<message>
<source>ALTERNATOR_POTENTIAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Alternator Potential**</translation>
</message>
<message>
<source>AM_PM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**AM/PM**</translation>
</message>
<message>
<source>ANCHOR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Anchor**</translation>
</message>
<message>
<source>ANALOGUE_CONVERTER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Analogue Converter**</translation>
</message>
<message>
<source>ANALOGUE_CONVERTER_TRANSDUCCERS_FOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Analogue Converter Transducers**</translation>
</message>
<message>
<source>APP_WIND_CHILL_STR</source>

```
<comment>none</comment>
<translation>Wind Chill apparent</translation>
</message>
<message>
<source>ARRIVAL_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Arrival Alarm</translation>
</message>
<message>
<source>ARRIVAL_RADIUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Arrival Radius</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_RELEASE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Appears when the user has taken back control of the steering whilst in an
engaged mode(Auto, Track, etc) using the fly-by-wire steering wheel.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_PORT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack Port</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_STARBOARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack Starboard</translation>
</message>
<message>
<source>AUTO_TACK_STBD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Tack Stbd</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_ENABLE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>You can turn Autolearn ON, or continue by selecting OFF.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_COUNTDOWN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn in prgress.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_1_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 1(not carried out)</translation>
</message>
<message>
```

```

<source>AUTOLEARN_2_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 2(Manual intervention)</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_3_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 3(Compass or drive error)</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_4_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 4</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_5_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 5</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_6_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn fail 6</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_4_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AutoLearn has failed due to compass or drive error</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_5_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AutoLearn has failed due to motor going into current limit</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_FAIL_6_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AutoLearn has failed as boat went into spin i.e. motor did not drive the rudder back to opposite side;</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_PAUSE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The vessel will zigzag and make Sudden SHARP TURNS.\nPress AUTO to begin</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Auto Learn</translation>

```

```
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_NOT_EXE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autolearn not run.</translation>
</message>
<message>
<source>AUTOLEARN_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The Autopilot needs to learn the vessel steering characteristics and will execute
a number of manoeuvres.\nPlease ensure sufficient free space ahead.(Minimum 100x500m long &
significantly more if a high speed craft - see manual)</translation>
</message>
<message>
<source>AVE_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Avg. SOG</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWA History</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Apparent Wind Angle - High</translation>
</message>
<message>
<source>AWA_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Apparent Wind Angle - Low</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWS History</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Apparent Wind Speed - High</translation>
</message>
<message>
<source>AWS_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Apparent Wind Speed - Low</translation>
</message>
<message>
<source>BAROMETRIC_PRESSURE_GRAPH_STR</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Barometric Pressure history</translation>
</message>
<message>
<source>BATTERY_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Engine Battery</translation>
</message>
<message>
<source>BLACK_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Black Water Tank</translation>
</message>
<message>
<source>BOAT_TYPE</source>
<comment>none</comment>
<translation>Boat Type</translation>
</message>
<message>
<source>BOAT_DETAILS</source>
<comment>none</comment>
<translation>Boat Details</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_1_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data box 1</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_2_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data box 2</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_3_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data box 3</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_4_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data box 4</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_5_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data box 5</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_6_STR</source>
```

<comment>none</comment>
<translation>**Data box 6**</translation>
</message>
<message>
<source>BOX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Box search**</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_COLOUR_GROUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Brightness/Colour Group**</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_COLOUR_GROUP_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Shared brightness/colour has been configured.**</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_DISPLAY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Display Brightness**</translation>
</message>
<message>
<source>BRIGHTNESS_SHARED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Shared Brightness**</translation>
</message>
<message>
<source>CALIBRATION_CANCELLED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Calibration Failed**</translation>
</message>
<message>
<source>CALIBRATION_REQUIRED_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Indicates a pilot that has not been fully calibrated. \nInitiated in Standby mode, for a few seconds after initial power-up.**</translation>
</message>
<message>
<source>CIRCLE_AGAINST_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Circle against Heading**</translation>
</message>
<message>
<source>CMG_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**CMG History**</translation>
</message>
<message>

```
<source>COCKPIT_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Cockpit</translation>
</message>
<message>
<source>COG_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>COG History</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_DARK_BLUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Day 1</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_LIGHT_BLUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Day 2</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_INVERSE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Inverse</translation>
</message>
<message>
<source>COLOUR_RED_BLACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Red/Black</translation>
</message>
<message>
<source>COMPASS_LINEAR_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Start moving vessel in a slow circle, then press Start.</translation>
</message>
<message>
<source>COMPASS_LINEAR_START_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Start moving vessel in a slow circle, select option and press next.</translation>
</message>
<message>
<source>CONFIRM_DELETE_PAGE_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Confirm Delete</translation>
</message>
<message>
<source>CONFIRM_DELETE_PAGE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Delete Page</translation>
</message>
```

<message>
<source>CURRENT_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Current Temperature**</translation>
</message>
<message>
<source>COURSE_OVER_GROUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Course Over Ground**</translation>
</message>
<message>
<source>CREATE_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Create Page**</translation>
</message>
<message>
<source>CROATIAN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Croatian**</translation>
</message>
<message>
<source>CROSS_TRACK_ERROR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Large Cross Track Error**</translation>
</message>
<message>
<source>CROSS_RACK_ERROR_DESCRIPTION_ERROR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Indicates cross track error(XTE) is greater than 0.3nm\nInitiated during Track mode or on entry to Track mode from any other mode.**</translation>
</message>
<message>
<source>CRUISE_SPEED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Set boat cruising speed.**</translation>
</message>
<message>
<source>CRUISING_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Cruising Speed**</translation>
</message>
<message>
<source>CURRENT_LIMIT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Drive overload current exceeded**</translation>
</message>
<message>
<source>DANGEROUS_TARGET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Dangerous Target CPA/TCPA**</translation>


```
</message>
<message>
<source>DATA_LOST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Data lost</translation>
</message>
<message>
<source>DATE_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Date Format</translation>
</message>
<message>
<source>DEALER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Dealer Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>DEEP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Deep Depth</translation>
</message>
<message>
<source>DELETE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Delete</translation>
</message>
<message>
<source>DEPTH_FROM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Depth from:</translation>
</message>
<message>
<source>DEPTH_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Depth history</translation>
</message>
<message>
<source>DEVIATION_CAL_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set the Deviation for your compass.</translation>
</message>
<message>
<source>DEVIATION_CAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Deviation Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>DIRECT_WAYPOINT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Direct to waypoint</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>DISPLAY_RESPONSE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Display Response</translation>
</message>
<message>
<source>DISPLACEMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Displacement</translation>
</message>
<message>
<source>DOCKSIDE_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Before you can use your Auto pilot you need to do some dockside checks.\nPress STANDBY at any time to exit set-up.</translation>
</message>
<message>
<source>DRIFT_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Drift history</translation>
</message>
<message>
<source>DRIVE_STOPPED_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Indicates a rudder stall condition has persisted for more than a pre defined time and that the power has been removed from the drive unit.\nInitiated in Auto, Track & Wind modes.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_STEP_ONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Add Cal Point - Step 1</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_STEP_TWO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Add Cal Point - Step 2</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_INFO_STEP_ONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set the paddelwheel frequency.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_ADD_CAL_POINT_INFO_STEP_TWO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Enter boat speed for the paddelwheel frequency</translation>
</message>
<message>
```

<source>DST_SPEED_ADD_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Add Cal point at this SOG. Press OK to confirm.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_DELETE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Confirm Delete.</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_EDIT_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set correct speed value for</translation>
</message>
<message>
<source>DST_SPEED_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>DST Speed Calibration will be reset to default settings.\n\nCustomised settings will be lost.\n\nReset now?</translation>
</message>
<message>
<source>ECONOMY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Economy</translation>
</message>
<message>
<source>EDIT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Edit</translation>
</message>
<message>
<source>EEPROM_CORRUPT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>EEPROM corruption</translation>
</message>
<message>
<source>EPROM_CORRUPT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>A corruption of critical configuration data has occurred</translation>
</message>
<message>
<source>ENGINE_TILT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Engine Tilt</translation>
</message>
<message>
<source>ENGINE_TRIM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Trim Position</translation>
</message>

<message>
<source>EST_FUEL_REMANING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Est. Fuel Remaining**</translation>
</message>
<message>
<source>FACTORY_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Device will be reset to factory settings.\n\nAll saved data and customised settings will be lost.\n\nReset now?**</translation>
</message>
<message>
<source>FACTORY_RESET_ARE_YOU_SURE_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Are you sure you want to factory reset the pilot?**</translation>
</message>
<message>
<source>FAIL_T_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Fail**</translation>
</message>
<message>
<source>FAIL_BRIGHTNESS_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Shared brightness/Colour set up has failed.\n\nRetry?**</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_PAGES_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Favourite Pages**</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_EDIT_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Edit Page**</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_NEW_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**New Page**</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_DELETE_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Delete Page**</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_PAGE_ORDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Page Order**</translation>

```
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ROLL_OVER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Rollover</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ABOUTFAV_PAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>About Fav. Pages</translation>
</message>
<message>
<source>FAVOURITE_ABOUTFAV_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>These settings are provided to customise favourite pages to your
preference.\nYou can choose up to 10 pages, and customise their content with dials, graphs or
digital readings.\n\nThe order of the pages can also be altered to your preference \n\nPage rollover
setting is available, enabling the instrument to cycle through the pages
automatically.</translation>
</message>
<message>
<source>FEET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>FEET</translation>
</message>
<message>
<source>FLOW_RATE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Flow rate</translation>
</message>
<message>
<source>FLYBRIDGE_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Flybridge</translation>
</message>
<message>
<source>FOLLOW_LAST_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Follow previous heading</translation>
</message>
<message>
<source>FOLLOW_THIS_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Continue on this heading</translation>
</message>
<message>
<source>FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Format</translation>
</message>
```

```

<message>
<source>FRESH_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fresh Water Tank</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_AVG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fuel Flow - average</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_INST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fuel Flow ♦ instantaneous</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_TOTAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fuel Flow Rate total</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_FLOW_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fuel Flow Rate</translation>
</message>
<message>
<source>FUEL_PRESSURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Fuel Pressure</translation>
</message>
<message>
<source>GAL_UK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GAL(UK)</translation>
</message>
<message>
<source>GAL_US_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GAL(US)</translation>
</message>
<message>
<source>GPS_ALIGN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Steer the boat on a steady course.</translation>
</message>
<message>
<source>GPS_POSITION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GPS Position</translation>

```

```
</message>
<message>
<source>GRAPH_10MIN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>10 mins</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_12HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>12 hours</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_1HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>1 hour</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_1MIN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>1 min</translation>
</message>
<message>
<source>GRAPH_24HOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>24 hours</translation>
</message>
<message>
<source>GREY_WATER_TANK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Grey Water Tank</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP1_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-1</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP2_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-2</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP3_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-3</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP4_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-4</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>GROUP5_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-5</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP6_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-6</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP7_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-7</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP8_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-8</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP9_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-9</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP10_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-10</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP11_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-11</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP12_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-12</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP13_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-13</translation>
</message>
<message>
<source>GROUP14_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-14</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>GROUP15_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Group-15</translation>
</message>
<message>
<source>GWD_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GWD History</translation>
</message>
<message>
<source>HARD_OVER_TIME_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The time to drive between limits.</translation>
</message>
<message>
<source>HDG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>HDG</translation>
</message>
<message>
<source>HEADING_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Heading History</translation>
</message>
<message>
<source>HEIGHT_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Height increment</translation>
</message>
<message>
<source>HELM1_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Helm 1</translation>
</message>
<message>
<source>HELM2_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Helm 2</translation>
</message>
<message>
<source>HERTZ_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Hz</translation>
</message>
<message>
<source>HOUR_12_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>am/pm</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>HOUR_24_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>24 hour</translation>
</message>
<message>
<source>HR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>hours</translation>
</message>
<message>
<source>INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Increment</translation>
</message>
<message>
<source>IPS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CAN</translation>
</message>
<message>
<source>KEEP_TURNING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Keep turning</translation>
</message>
<message>
<source>KEEP_TURNING_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Keep moving vessel in a slow circle.</translation>
</message>
<message>
<source>KEY_BEEP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Key beep</translation>
</message>
<message>
<source>KPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>KM</translation>
</message>
<message>
<source>LATANDLON_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LAT & LON</translation>
</message>
<message>
<source>LEARNING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Learning</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>LH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LH</translation>
</message>
<message>
<source>LINEARISE_COMPASS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Swing Compass</translation>
</message>
<message>
<source>LOAD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Load</translation>
</message>
<message>
<source>LOW_BATTERY_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Will appear when Battery goes below threshold set.</translation>
</message>
<message>
<source>LPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LTR/H</translation>
</message>
<message>
<source>LTR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>LTR</translation>
</message>
<message>
<source>MANUFACTURER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Manufacturer</translation>
</message>
<message>
<source>MAST_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Mast</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_APP_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWA max.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_APP_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>AWS max.</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>MAX_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max. SOG</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TRUE_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWA max.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TRUE_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWS max.</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_TARGETS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max Targets</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_PAGES_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Maximum Pages</translation>
</message>
<message>
<source>MAX_PAGES_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Maximum number of Favourite pages has been used.\n\nDelete a page before
adding a new page.</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max Air Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max Depth</translation>
</message>
<message>
<source>MAXIMUM_SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Max Sea Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_APP_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>**AWA min.**</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_APP_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**AWS min.**</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_TRUE_WIND_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**TWA min.**</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_TRUE_WIND_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**TWS min.**</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_PAGES_HEADING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Unable To Delete**</translation>
</message>
<message>
<source>MIN_PAGES_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Favourite pages must contain at least one page.**</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_AIR_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Min Air Temperature**</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Min Depth**</translation>
</message>
<message>
<source>MINIMUM_SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Min Sea Temperature**</translation>
</message>
<message>
<source>MOB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Man Over Board**</translation>
</message>
<message>
<source>MODE_STR</source>
<comment>none</comment>

```

<translation>Mode</translation>
</message>
<message>
<source>MODEL_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Model No.</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_CHECK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Rudder Drive</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_POWER_SWAPPED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Power & Motor Cables are swapped</translation>
</message>
<message>
<source>MOTOR_POWER_SWAPPED_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>If the motor pair and the power pair are swapped.</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE_PORT_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Did rudder move to PORT?</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE_RUDDER_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Checking rudder alignment...</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE_STBD_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Did rudder move to STARBOARD?</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE1_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autopilot will now move the rudder.\nCheck it is SAFE to proceed, before pressing OK.</translation>
</message>
<message>
<source>MPHASE3_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Press OK if it is safe to engage the rudder in the opposite direction.</translation>
</message>
<message>

```

```

<source>MPHASER3_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Autopilot will now move the rudder.\nCheck it is SAFE to proceed, before
pressing OK.</translation>
</message>
<message>
<source>MOTORCHECK_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>New task is to check the rudder drive.\nPlease centre and let go of the rudder
\n(Release any rudder drive clutch)</translation>
</message>
<message>
<source>MULTIPLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Multiple</translation>
</message>
<message>
<source>MULTIPLE_DATA_SOURCES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Multiple Data Source</translation>
</message>
<message>
<source>MULTI_GAUGE_SAILING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sailing multigauge</translation>
</message>
<message>
<source>MULTI_GAUGE_SINGLE_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Single Engine</translation>
</message>
<message>
<source>MULTI_GAUGE_TWIN_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Twin Engine</translation>
</message>
<message>
<source>NETWORK_GROUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Network Group</translation>
</message>
<message>
<source>NO_COMPASS_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Compass is not connected</translation>
</message>
<message>
<source>NO_CONTROL_HEAD_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>NGCC sees no heartbeat from a pilot head</translation>

```

```

</message>
<message>
<source>NO_GPS_FIX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>GPS position lost. Goto Position mode has been disabled</translation>
</message>
<message>
<source>NO_GPS_FIX_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>This occurs when GPS fix has been lost. The pilot will exit Goto Position mode and display this alarm. Pilot will go into Standby</translation>
</message>
<message>
<source>NO_NAVIGATION_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Indicates absence of one of the following primary control data items; Compass-Auto, Track & Wind modes.\nXTE-Track mode.\nWind angle-Wind Trim mode</translation>
</message>
<message>
<source>NO_PILOT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The Control Head has lost communications with NGCC; this alarm is generated by the Control Head</translation>
</message>
<message>
<source>NO_SPEED_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>No speed data. Remain in current mode</translation>
</message>
<message>
<source>NO_WIND_DATA_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>NGCC is in Wind Vane Mode but has not recieved Wind Angle data for 30 s;</translation>
</message>
<message>
<source>NO_FIX_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>No fix</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_NETWORK_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>None</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_AIS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>(none)</translation>

```



```
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Off Course Alarm</translation>
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set the course error at which an alarm is sounded.</translation>
</message>
<message>
<source>OFF_COURSE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Indicates Vessel is off course by more than the pre defined alarm limit.\nInitiated from Auto, Track & Wind modes.</translation>
</message>
<message>
<source>OFFSET_FROM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Offset From</translation>
</message>
<message>
<source>OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Offset:</translation>
</message>
<message>
<source>OIL_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Oil Temp</translation>
</message>
<message>
<source>OIL_TEMP1_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Oil Temp1</translation>
</message>
<message>
<source>OIL_TEMP2_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Oil Temp2</translation>
</message>
<message>
<source>OPTIONS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Options</translation>
</message>
<message>
<source>OTHER_STR</source>
<comment>none</comment>
```

```
<translation>Other</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE9_LAYOUT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 9 Layout</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE9_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 9 Setup</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE9_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 9</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_LAYOUT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 10 Layout</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 10 Setup</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE10_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page 10</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_SELECT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select layout</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_CHANGE_ORDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Change Order</translation>
</message>
<message>
<source>PAGE_ROLLOVER</source>
<comment>none</comment>
<translation>Page Rollover</translation>
</message>
<message>
<source>PASS_T_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>**Pass**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_STANDBY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot in Standby**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_AUTO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot in Auto**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot in Wind vane**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_TRACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot in Track**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_IN_POWER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot in Power steer**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_FACTORY_RESET_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot course computer will be reset to factory settings. \nAll saved data and customised settings will be lost. \nReset now?**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_HEADING_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot Heading & Speed Pair**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_START_UP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot start up**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_STATUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Pilot Status**</translation>
</message>
<message>
<source>PILOT_STATUS_POPUP_STR</source>

<comment>none</comment>
<translation>**Pilot Status Pop up**</translation>
</message>
<message>
<source>PLANING_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Planning**</translation>
</message>
<message>
<source>PLEASE_WAIT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Start up alarm**</translation>
</message>
<message>
<source>POLISH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Polish**</translation>
</message>
<message>
<source>PRESS_STANDBY_TO_CANCEL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Press STANDBY to ABORT.**</translation>
</message>
<message>
<source>QUICK_OPTIONS_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Quick Options**</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Start**</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_SKIP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Skip**</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_COUNTUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Count up**</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_RESUME_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Resume**</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_TIMER_STOP_STR</source>

```
<comment>none</comment>
<translation>Stop</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_TIMER_RESET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Timer</translation>
</message>
<message>
<source>RACE_TIMER_ADJUST_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust start timers</translation>
</message>
<message>
<source>RADIUS_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Radius Increment</translation>
</message>
<message>
<source>RATE_GYRO_FAULT_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The gyro sensor has failed</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AVE_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Ave. Speed</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_CMG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset CMG</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_DMG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset DMG</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_AWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Max. AWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Max. AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_DEPTH_STR</source>
```

```
<comment>none</comment>
<translation>Reset Maximum Depth</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Maximum Speed</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_TWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Max. TWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Max. TWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_AWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Min. AWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Min. AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_DEPTH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Minimum Depth</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_TWA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Min. TWA</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MIN_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset Min. TWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AWA_AWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Reset AWA & AWS</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_MAX_SOG_STR</source>
```

<comment>none</comment>
<translation>**Reset Max. SOG**</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_AVG_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reset Ave. SOG**</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_SPEED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reset Speed**</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reset**</translation>
</message>
<message>
<source>RESET_TWA_TWS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reset TWA and TWS**</translation>
</message>
<message>
<source>RESPONSE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Adjust the response level.**</translation>
</message>
<message>
<source>RESPONSE_LEVEL_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Response level determines pilot sensitivity.**</translation>
</message>
<message>
<source>RETRY_AUTOLEARN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Retry Auto Learn?**</translation>
</message>
<message>
<source>REVERSE_RUDDER_REF_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reverse the rudder direction.**</translation>
</message>
<message>
<source>REVERSE_RUDDER_REFERENCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Reverse Rudder Ref.**</translation>
</message>
<message>
<source>ROLLING_ROAD_STR</source>

<comment>none</comment>
<translation>**Rolling Road**</translation>
</message>
<message>
<source>ROUTE_COMPLETE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Flagged by chart plotter/navigator when the last waypoint in a route has been reached.**</translation>
</message>
<message>
<source>RPM_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**RPM Engine**</translation>
</message>
<message>
<source>RPM_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Engine RPM history**</translation>
</message>
<message>
<source>RPM1_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**RPM1**</translation>
</message>
<message>
<source>RPM2_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**RPM2**</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CHECK_PORT_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Put the rudder all the way to PORT and press OK.**</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CHECK_STBD_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Put the rudder all the way to STARBOARD and press OK.**</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_FEEDBACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Rudder reference unit failure**</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_GAIN_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Rudder gain defines the amount of rudder applied to correct the vessels course.**</translation>
</message>


```
<message>
<source>RUDDER_LIMIT_REFERENCED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Rudder limit has been updated</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_LIMIT_NONREFERENCED_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust rudder limit</translation>
</message>
<message>
<source>SAFE_ZONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Safe Zone</translation>
</message>
<message>
<source>SAFETY_MESSAGES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Safety Messages</translation>
</message>
<message>
<source>SAILBOAT_SETTINGS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sail Boat Setting</translation>
</message>
<message>
<source>SAIL_BOAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sailboat</translation>
</message>
<message>
<source>SATS_HDOP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SATS + HDOP</translation>
</message>
<message>
<source>SATS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SATS</translation>
</message>
<message>
<source>SEA_TEMP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sea Temperature history</translation>
</message>
<message>
<source>SEA_TEMP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sea Temperature</translation>
</message>
```

```

<message>
<source>SEATALK_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SeaTalk fail</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_1_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SeaTalk 1 fail</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_2_FAIL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SeaTalk 2 fail</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_1_FAIL_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SeaTalk channel 1 has a communication problem.\nRemain in current
mode</translation>
</message>
<message>
<source>SEATALK_2_FAIL_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SeaTalk channel 2 has a communication problem.\nRemain in current
mode</translation>
</message>
<message>
<source>SEATRIAL_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sea Trial Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>SEATRIAL_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Before you can use your autopilot you need to do some open water
checks.\nThe water must be calm, with light or no wind. Leave plenty of room to
manoeuvre.\nPress Standby to exit set up.</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_DATA_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select Data</translation>
</message>
<message>

```

```

<source>SELECT_EDIT_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                Edit</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                OK</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                </translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                Select</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_SAVE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                Save</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                Info</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Cancel                              Select</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_SAVE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Cancel                              Save</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CONTINUE_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back                                Continue</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CONTINUE_QUIT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Quit                                Continue</translation>
</message>
<message>

```

```

<source>SELECT_CONTINUE_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Continue</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Cancel</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_RETRY_CANCEL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CancelRetry</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CancelStart</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_CONTINUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CancelContinue</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CANCEL_TRACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>CancelTrack</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_DIRECT_PREVIOUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>DirectPrevious</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_EDIT_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>EditOK</translation>
</message>
<message>
<source>SEMI_DISPLACEMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Semi Displacement</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BACK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>BackSync</translation>
</message>
<message>

```

```

<source>SYNC_BRIGHTNESS_COLOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sync Brightness/Colour</translation>
</message>
<message>
<source>NONE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>                                OK</translation>
</message>
<message>
<source>CANCEL_NEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Cancel                        Next</translation>
</message>
<message>
<source>YES_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>No                            Yes</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BRIGHTNESS_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>The System will now set up group brightness levels. Switch on all devices
within the group.\n\nWhen ready press 'Sync'</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_CATEGORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select Category</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_COLOUR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select Colour</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_MODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select Mode</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_PATTERN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Select Pattern</translation>

</message>
<message>
<source>SERIAL_NO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Serial No.</translation>

```

```
</message>
<message>
<source>SET_DATE_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set Date Format</translation>
</message>
<message>
<source>SET_DRIFT_PAIR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set & Drift pair</translation>
</message>
<message>
<source>SET_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set history</translation>
</message>
<message>
<source>SET_TIME_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set Time Format</translation>
</message>
<message>
<source>SET_TIME_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time Offset</translation>
</message>
<message>
<source>SETUP_WIZARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set-up wizard</translation>
</message>
<message>
<source>SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Set-Up</translation>
</message>
<message>
<source>SHALLOW_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Shallow Depth</translation>
</message>
<message>
<source>SHARE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Share OK</translation>
</message>
<message>
<source>SHORTCUT_KEY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Shortcut key</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>SILENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Silent</translation>
</message>
<message>
<source>SIMULATOR_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Simulator</translation>
</message>
<message>
<source>SINGLE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Use < & > to adjust.\nCANCEL exits without saving.</translation>
</message>
<message>
<source>SLOW_DOWN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Slow down - Turn rate to fast</translation>
</message>
<message>
<source>SLOW_DOWN_TURN_RATE_TOO_FAST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Slow down - Turn rate too fast</translation>
</message>
<message>
<source>SOFTWARE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Software</translation>
</message>
<message>
<source>SOG_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>SOG History</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_CAL_LIST_TITLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Frequency\nOriginal\nNew</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Speed History</translation>
</message>
<message>
<source>SPEED_SOG_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Boat Speed & SOG</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>STANDARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Standard</translation>
</message>
<message>
<source>STERNDRIVE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Stern Drive</translation>
</message>
<message>
<source>SUNRISE_SUNSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sunset / Sunrise</translation>
</message>
<message>
<source>SWING_COMPASS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Swing Compass</translation>
</message>
<message>
<source>SYNC_BRIGHTNESS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Sync Brightness</translation>
</message>
<message>
<source>SYSTEM_SETUP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>System Set-up</translation>
</message>
<message>
<source>TARGET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Target</translation>
</message>
<message>
<source>TASK_COMPLETE_ONLY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Task Complete</translation>
</message>
<message>
<source>TASK_FAIL_GENERAL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Task Fail</translation>
</message>
<message>
<source>THEN_PRESS_START_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Then press Start</translation>
```



```
</message>
<message>
<source>TIME_DATE_TABLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time\nDate</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_FORMAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time Format</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time Offset</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_ADJUST_OFFSET_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust time offset</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_TO_SAFE_ZONE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time to Safe Zone</translation>
</message>
<message>
<source>TIME_SCALE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Time Scale</translation>
</message>
<message>
<source>TRACK_FROM_PREVIOUS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Track from previous heading</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCER_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>\n\nPress Continue to begin searching the network for
Transducers.</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCERS_FOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Transducers Found</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSDUCERS_NOTFOUND_STR</source>
<comment>none</comment>
```

```
<translation>No Transducers found.\n\n\nCheck connections & search
again.</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Transmission</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_OIL_PRESSURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Transmission Oil Pressure</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMISSION_OIL_TEMPERATURE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Transmission Oil Temperature</translation>
</message>
<message>
<source>TRANSMIT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Transmit</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TAB_DOWN_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Ensure both trim tabs are fully down, then press Continue. </translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TAB_UP_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Ensure both trim tabs are fully up, then press Continue.</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Trim Tab Calibrated</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_HAVE_BEEN_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Trims tabs have been calibrated successfully.</translation>
</message>
<message>
<source>TRIM_TABS_HAVE_NOT_BEEN_CALIBRATED_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Trim tabs have not been calibrated.Calibrate Trim tabs
again?</translation>
</message>
<message>
```

<source>TRUE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**TRUE**</translation>
</message>
<message>
<source>TRUE_WIND_CHILL_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Wind Chill True**</translation>
</message>
<message>
<source>TURKISH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Turkish**</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_RATE_LIMIT_ENTRY_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Turn rate limit sets the maximum rate of turn under pilot control.**</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_TO_PORT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**turn to port**</translation>
</message>
<message>
<source>TURN_TOO_FAST_SUB_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Indicates an excessive rate of turn whilst linearizing the fluxgate compass.\nInitiated in Calibration mode, cal. stage 80.**</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**TWA History**</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**True Wind Angle - High**</translation>
</message>
<message>
<source>TWA_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**True Wind Angle - Low**</translation>
</message>
<message>
<source>TWD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**TWD**</translation>

```
</message>
<message>
<source>TWD_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWD History</translation>
</message>
<message>
<source>TWIN_ENGINE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>2 Engine Overview</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>TWS History</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_HIGH_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>True Wind Speed - High</translation>
</message>
<message>
<source>TWS_LOW_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>True Wind Speed - Low</translation>
</message>
<message>
<source>UK_GPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>G/H (UK)</translation>
</message>
<message>
<source>UNSHARE_OK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Unshare OK</translation>
</message>
<message>
<source>US_GPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>G/H (US)</translation>
</message>
<message>
<source>USER_PREFERENCE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>User Preference</translation>
</message>
<message>
<source>USER_PREFERENCES_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>User Preferences</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>USER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>User Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>VARIABLE_ALARM_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Variable text general Alarm</translation>
</message>
<message>
<source>VANE_ADJUST_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Manually adjust the wind to its true heading.</translation>
</message>
<message>
<source>VANE_CALIBRATE_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Press start and turn vessel in a circle.\n\nKeep speed below 2kts.\nWatch for speed warning on display.</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_HELP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Variation.</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_ADJUST_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Variation Adjust</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_MODE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Variation Mode</translation>
</message>
<message>
<source>VARIATION_RANGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Variation range</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_3D_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Graphic</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_DATA_STR</source>
<comment>none</comment>
```

<translation>**View Data**</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_TYPE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**View Type**</translation>
</message>
<message>
<source>VIEW_PILOT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**View Pilot**</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WAYPOINT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**VMG WPT**</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WINDWARD_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**VMG Windward**</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_TO_WP_GRAPH_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**VMG WPT History**</translation>
</message>
<message>
<source>VMG_WINDWARD_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**VMG Windward History**</translation>
</message>
<message>
<source>VOLTAGE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Voltage**</translation>
</message>
<message>
<source>WARNING_TEXT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Important!**\nYou can press STANDBY at anytime to take over the
helm.</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_TURN_TO_PORT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>**Waypoint advance turn to Port**</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_TURN_TO_STAR_STR</source>

```
<comment>none</comment>
<translation>Waypoint advance turn to Starboard</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ADVANCE_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Indicates change in waypoint name or ID and direction to turn to new
waypoint.\nInitiated in Track mode.</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_DATA_LOSS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Loss of Waypoint data</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_ID_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Waypoint ID</translation>
</message>
<message>
<source>WAYPOINT_TURN_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Check turn to waypoint</translation>
</message>
<message>
<source>WPT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>WPT</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_STR700</source>
<comment>none</comment>
<translation>Welcome</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_TEXT_STR700_PH</source>
<comment>none</comment>
<translation>Basic setup has been completed. \n\nPress Continue to begin Dockside
Calibration of the Auto pilot or quit to do this later.</translation>
</message>
<message>
<source>WELCOME_TEXT_STR700</source>
<comment>none</comment>
<translation>Your I70 is now ready to use.\n\n(For more settings, including customising your
favourite pages & calibrating transducers, open MENU)</translation>
</message>
<message>
<source>WIDTH_INCREMENT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Width increment</translation>
```

```
</message>
<message>
<source>WIND_SHIFT_DESCRIPTION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Indicates apparent wind angle has changed by more than 15 degrees.\nInitiated
from Wind Trim mode only.</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_SPEED_UNIT_ENTRY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Wind speed</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_TRIM_TYPE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Wind Trim Type</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_VANE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Wind Vane</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_CALIBRATION_PROGRESS_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Calibrating Vane</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_PROGRESS_COMPLETE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Complete</translation>
</message>
<message>
<source>WIND_SPEED_APP_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Calibrate Wind Speed</translation>
</message>
<message>
<source>WORK_BOAT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Workboat</translation>
</message>
<message>
<source>XTE_HISTORY_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>XTE History</translation>
</message>
<message>
<source>YOU_HAVE_THE_HELM_LOW_STR</source>
<comment>none</comment>
```



```
<translation>You have the Helm.</translation>
</message>
<message>
<source>CENTRE_RUDDER_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Centre Rudder</translation>
</message>
<message>
<source>ADJUST_RUDDER_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Adjust Rudder Angle</translation>
</message>
<message>
<source>INVERT_RUDDER_ANGLE_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Invert Rudder Angle</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_CALIBRATION_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Rudder Calibration</translation>
</message>
<message>
<source>CENTRE_RUDDER_INFO_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Centre the rudder and press OK</translation>
</message>
<message>
<source>RUDDER_DLG_CHECK_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Rudder check</translation>
</message>
<message>
<source>SELECT_BACK_INVERT_STR</source>
<comment>none</comment>
<translation>Back
Invert</translation>
</message>
</context>
</TS>
```


English

Customizing, Initial Settings

After you have become familiar with your equipment's basic operating procedures, you will need to set it up according to equipment connected to it, and tailor how it operates and displays information All tailoring is done from the menu, which is opened and closed with the MENU key.

Once you have set the values, they are retained in the processor, even when the system is powered off.

If you decide to return to default settings, a convenient, Set Default button is provided on each menu to quickly restore all default settings for the selected sub menu.

A few of the items which you can customize are RotoKey Data boxes Units of measurement System settings Hot pages Charts

RotoKey

The user can select how many soft controls to make available with the RotoKey in the chart plotter, radar, fish finder and camera modes.

Three pre-set amounts are available:
basic, standard and full.

A "custom" setting is also available, and it allows you to select which soft controls to use.

The table below shows soft control availability in the chart plotter, radar, fish finder and camera modes.

Soft controls available in the chart plotter mode
Control label Level 1 Function Basic Standard Full
North-up Select orientation mode.

Yes Yes Yes Course Up No No Yes Head Up Yes Yes Yes Auto Shift Activate or deactivate auto shift.

No No Yes 3D 3D displays Select 3D2D display.

No Yes Yes 2D View 2D view.

No Yes Yes Aerial View 3D aerial view.

No Yes Yes Underwater 3D underwater view.

No No Yes 3D PanTilt 3D display orientation tool.

No No Yes Chart Chart Select chart type.

Yes Yes Yes Raster Show raster chart.

Yes Yes Yes Vector Show vector chart.

Yes Yes Yes Overlay Overlay Select overlay display.

Yes Yes Yes Radar Show or hide radar overlay.

No Yes Yes Sat Photo Show or hide sat photo overlay.

No Yes Yes Dpth Shade Show or hide depth shading.

No Yes Yes Tide Icons Show or hide tide icons.

No Yes Yes Currents Show or hide tidal currents.

No Yes Yes Weather Weather Select weather display.

Yes Yes Yes Wx Radar Show or hide weather radar.

Yes Yes Yes Wx Data Show or hide weather data.

Yes Yes Yes Adv Wx Data Show or hide adv. weather data.

Yes Yes Yes Marine Zone Show or hide marine zone.

Polish

Dostosowywanie do potrzeb użytkownika, ustawienia początkowe

Po zapoznaniu się z podstawowymi trybami pracy urządzenia należy: ustawić urządzenie zależnie od podłączonych do niego urządzeń zewnętrznych, dostosować zależnie od tego, jak urządzenie ma działać i jakie informacje wyświetlać. Wszystkie ustawienia dokonywane są z poziomu menu, które można otworzyć lub zamknąć za pomocą przycisku MENU.

Wartości które zostały ustawione przez użytkownika, pozostają w procesorze nawet wtedy, gdy system jest wyłączany.

Jeśli wyniknie potrzeba przywrócić ustawienia domyślne, wygodnym do tego jest przycisk Set Default (Ustaw domyślne), który znajduje się w każdym menu, aby szybko przywrócić wszystkie ustawienia domyślne w wybranym podmenu.

Użytkownik może dostosować do swoich potrzeb niektóre elementy, podane niżej: RotoKey Pola danych Jednostki miary Ustawienia systemu Strony najczęściej używane Mapy

RotoKey

Użytkownik może ustawić ile przycisków programowych będzie wyświetlanych przy pomocy RotoKey w trybie plotera map, radaru, echosondy oraz kamery.

Dostępne są trzy wstępnie ustawione warianty:
podstawowy, standardowy i pełny.

Jest również zestaw ustawień "użytkownika", w nim użytkownik ma możliwość wybrać potrzebne przyciski programowe.

W tabeli poniżej podane są przyciski programowe, dostępne w trybach plotera map, radaru, echosondy oraz kamery.

Przyciski programowe dostępne w trybie plotera map

Nazwa przycisku Poziom 1 Funkcja Podstawowy Standardowy Pełny

North-up (Północ do góry) Wybór trybu zorientowania.

Tak Tak Tak Course Up (Kurs do góry) Nie Nie Tak Head Up (Kierunek do góry) Tak Tak Tak Auto Shift (Przesuwanie automatyczne) Auto Shift (Przesuwanie automatyczne) Włączanie i wyłączanie przesuwania automatycznego.

Nie Nie Tak 3D Obrazy trójwymiarowe Wybór obrazu trójwymiarowego dwuwymiarowego.

Nie Tak Tak 2D View (Widok dwuwymiarowy) Widok dwuwymiarowy.

Nie Tak Tak Aerial View (Widok z powietrza) Trójwymiarowy widok z powietrza.

Nie Tak Tak Underwater (Podwodny) Trójwymiarowy widok podwodny.

Nie Nie Tak 3D PanTilt (Obracanie/przechylenie widoku 3D) Narzędzia ukierunkowania obrazu trójwymiarowego.

Nie Nie Tak Chart (Mapa) Chart (Mapa) Wybór typu mapy

Tak Tak Tak Raster (Rastrowa) Pokazywanie mapy rastrowej

Tak Tak Tak Vector (Wektorowa) Pokazywanie mapy wektorowej.

Tak Tak Tak Overlay (Nakładka) Overlay (Nakładka) Wybór sposobu wyświetlania nakładki.

Tak Tak Tak Radar Pokazywanie lub ukrycie nakładki radaru.

Nie Tak Tak Sat Photo (Zdjęcie satelitarne) Pokazywanie lub ukrycie zdjęcia satelitarnego.

Nie Tak Tak Dpth Shade (Cieniowanie głębokości) Pokazywanie lub ukrycie cieniowania głębokości.

Nie Tak Tak Tide Icons (Ikony pływów) Pokazywanie lub ukrycie ikon pływów.

Nie Tak Tak Currents (Prądy) Pokazywanie lub ukrycie prądów pływowych.

Nie Tak Tak Weather (Pogoda) Weather (Pogoda) Wybór sposobu wyświetlania pogody.

Tak Tak Tak Wx Radar (Radar pogodowy) Pokazywanie lub ukrycie radaru pogodowego.

Tak Tak Tak Wx Data (Dane pogodowe) Pokazywanie lub ukrycie danych pogodowych.

Tak Tak Tak Adv Wx Data (Rozszerzone dane pogodowe) Pokazywanie lub ukrycie rozszerzonych danych pogodowych.

Tak Tak Tak Marine Zone (Strefy morskie) Pokazywanie lub ukrycie stref morskich.

Yes Yes Yes Track Show or hide track of your vessel.	Tak Tak Tak Track (Przebyta droga) Pokazywanie lub ukrycie przebytej drogi.
Yes Yes Yes Targets Control ARPA and AIS targets No No Yes ARPA Show or hide ARPA display.	Tak Tak Tak Targets (Cele) Kontrolowanie celów ARPA i AIS Nie Nie Tak ARPA Pokazywanie lub ukrycie obrazu ARPA.
No No Yes AIS Show or hide AIS display.	Nie Nie Tak AIS Pokazywanie lub ukrycie obrazu AIS.
No No Yes History Show or hide history display.	Nie Nie Tak History (Historia) Pokazywanie lub ukrycie obrazu historii.
No No Yes Cancel All Cancel tracking on all targets.	Nie Nie Tak Cancel All (Anuluj wszystkie) Anulowanie śledzenia wszystkich celów.
No Yes Yes Clear Lost Clear ARPA lost target.	Nie Tak Tak Clear Lost (Usuń utracony) Oczyszczenie utraconego celu ARPA.
No Yes Yes Points Control points No Yes Yes Alpha List Show Alpha List.	Nie Tak Tak Points (Punkty) Control points (Punkty kontrolne) Nie Tak Tak Alpha List (Lista alfa) Wyświetlanie listy alfa.
No Yes Yes Local List Show Local List.	Nie Tak Tak Local List (Lista lokalna) Wyświetlanie listy lokalnej.
No Yes Yes Show Show or hide points.	Nie Tak Tak Show (Wyświetl) Pokazywanie lub ukrycie punktów.
No No Yes Routes Control routes No Yes Yes New Create a new route.	Nie Nie Tak Routes (Szlaki) Control routes (Kontroluj szlaki) Nie Tak Tak New (Nowa) Utworzenie nowego szlaku.
No Yes Yes List Show Routes list.	Nie Tak Tak List (Lista) Wyświetlanie listy szlaków.
No No Yes Reset Nav Restart XTE.	Nie Nie Tak Reset Nav (Resetuj nawigację) Ponowne uruchomienie opcji odchylenia od kursu (XTE).
Yes Yes Yes Skip WPT Skip waypoint on a route No Yes Yes Cancel Nav Stop following a route.	Tak Tak Tak Skip WPT (Pomiń punkt drogi) Pominiecie punktu drogi na szlaku Nie Tak Tak Cancel Nav (Anuluj nawigację) Zatrzymanie podążania szlakiem.
Yes Yes Yes Reverse Reverse route following direction.	Tak Tak Tak Reverse (Odwróć) Odwrócenie kierunku przemieszczania się.
No Yes Yes Show Show or hide routes now displayed.	Nie Tak Tak Show (Pokaż) Pokazywanie lub ukrycie wyświetlonych aktualnie szlaków.
No No Yes Animate Animate weather or tidal current forecast.	Nie Nie Tak Animate (Animuj) Animowanie bieżącej prognozy pogody lub prądów pływowych.
No No Yes Countdown Start or stop countdown timer.	Nie Nie Tak Countdown (Odliczanie) Uruchomienie lub zatrzymanie licznika czasu.
No Yes Yes Ruler Ruler tool Measure range and bearing between two points.	Nie Tak Tak Ruler (Linijka) Narzędzie linijka Pomiar odległości i namiaru między dwoma punktami.
No Yes Yes Tide Graph Show tide graph.	Nie Tak Tak Tide Graph (Wykres pływów) Wyświetlanie wykresu pływów.
Yes Yes Yes Sleep Sleep the NavNet 3D equipment.	Tak Tak Tak Sleep (Uśpienie) Wprowadzenie sprzętu NavNet 3D w tryb uśpienia.
No Yes Yes Soft controls available in the radar mode Control label Level 1 Basic Standard Full	Nie Tak Tak Przyciski programowe dostępne w trybie radaru Nazwa przycisku Poziom 1 Podstawowy Standardowy Pełny
North-Up North-up, Course-up, Head-up.	North-Up (Północ do góry) North-up (Północ do góry), Course-up (Kurs do góry), Head-up (Kierunek do góry).
No Yes Yes North Up No Yes Yes Course Up No Yes Yes Head Up No Yes Yes True motion Activate or deactivate true motion display.	Nie Tak Tak North Up (Północ do góry) Nie Tak Tak Course Up (Kurs do góry) Nie Tak Tak Head Up (Kierunek do góry) Nie Tak Tak True motion (Ruch rzeczywisty) Włączenie lub wyłączenie wyświetlania ruchu rzeczywistego.
No Yes Auto Shift Activate or deactivate auto shift.	Nie Nie Tak Auto Shift (Przesuwanie automatyczne) Włączanie i wyłączanie przesuwania automatycznego.
No No Yes Tx Switch between transmit and stand-by.	Nie Nie Tak Tx Przełączenie między trybem gotowości i trybem TX (nadawania).
Yes Yes Yes Auto Sea Select auto sea adjustment method.	Tak Tak Tak Auto Sea (Automatyczna regulacja morza) Wybór metody automatycznej regulacji morza.
No Yes Yes Advanced Auto sea for open waters.	Nie Tak Tak Advanced (Zaawansowane) Automatyczna regulacja morza w przypadku wód otwartych.
No Yes Yes Coastal Auto sea for coastal waters.	Nie Tak Tak Coastal (Przybrzeżne) Automatyczna regulacja morza w przypadku wód przybrzeżnych.
No Yes Yes Filters Activate or deactivate interference rejector, echo stretch, and echo average.	Nie Tak Tak Filters (Filtre) Włączanie lub wyłączanie filtra zakłóceń, rozciągnięcia sygnałów echosondy i uśredniania echa.
No No Yes Int Rej Activate or deactivate interference rejector.	Nie Nie Tak Int Rej (Filtr zakłóceń) Włączanie lub wyłączanie filtra zakłóceń.
No No Yes Stretch Activate or deactivate echo stretch.	Nie Nie Tak Stretch (Rozciągnięcie) Włączanie lub wyłączanie rozciągania echa.
No No Yes Average Activate or deactivate echo average.	Nie Nie Tak Average (Uśrednij) Włączanie lub wyłączanie uśredniania echa.
No No Yes Rings Show or hide range rings.	Nie Nie Tak Rings (Kąty) Pokazywanie lub ukrycie kręgów odległości.

DFF series, FCV-1150 only

Soft controls available in the instrument mode

Control label Level1 Basic Standard Full

Steering Show steering display.

Yes Yes Yes Engine Show engine display.

Yes Yes Yes Wind & Wx Show wind and weather display.

Yes Yes Yes True Wind Show true wind display.

No Yes Yes App Wind Show apparent wind display.

No Yes Yes Sleep the NavNet 3D equipment.

No Yes Yes

Soft controls available in the camera mode

Control label Level1 Basic Standard Full

Vid Source Select video source.

Yes Yes Yes PINP1 Input 1 Yes Yes Yes PINP2 Input 2 Yes Yes Yes IP1 IP camera 1 Yes Yes Yes

IP2 IP camera 2 Yes Yes Yes IP3 IP camera 3 Yes Yes Yes IP4 IP camera 4 Yes Yes Yes Vid Cycle

Select video switching cycle.

Yes Yes Yes Cycle 1 Select video switching cycle 1.

Yes Yes Yes Cycle 2 Select video switching cycle 2.

Yes Yes Yes Video ID Show or hide video ID.

Yes Yes Yes Brightness Adjust brightness of video image.

No No Yes Colors Select number of colors to show.

No No Yes Contrast Adjust contrast of video image.

No No Yes Sleep the NavNet 3D equipment.

No Yes Yes

Selecting the RotoKey Set to Use

There are four RotoKeys sets to choose from:

Basic, Standard, Full, and Custom.

Select the set to use as follows:

Press the MENU key to open the menu.

Open the My NavNet-General menu.

Use the RotoKey to display the RotoKey options window.

Use the RotoKey to Basic, Standard, Full or Custom as applicable.

(For Custom, see the next section for how to customize the RotoKey.)

Press the MENU key to close the menu.

Customizing the RotoKey

If the Basic, Standard or Full set of soft controls are not to your liking, you can specify what soft controls

to make available with the RotoKey, on the My NavNet menu.

Then, to use these soft controls, set RotoKey in the My NavNet-General menu to Custom.

Press the MENU key to open the menu.

Open the My NavNet-General menu.

Open the Chart, Radar, Fish Finder or Instruments sub menu as appropriate.

For example, open the Radar sub menu.

Use the RotoKey to turn soft controls on or off as applicable.

Press the MENU key to close the menu.

Tylko seria DFF, FCV-1150

Przyciski programowe dostępne w trybie instrumentów nawigacyjnych

Nazwa przycisku Level1 (Poziom 1) Podstawowy Standardowy Pełny

Steering (Sterowanie) Wyświetlanie obrazu sterowania.

Tak Tak Tak Engine (Silnik) Pokazywanie obrazu silnika.

Tak Tak Tak Wind & Wx (Wiatr i pogoda) Pokazywanie obrazu wiatru i pogody.

Tak Tak Tak True Wind (Wiatr rzeczywisty) Pokazywanie obrazu wiatru rzeczywistego.

Nie Tak Tak App Wind (Wiatr pozorny) Pokazywanie obrazu wiatru pozornego.

Nie Tak Tak Sleep (Uśpienie) Wprowadzenie sprzętu NavNet 3D w tryb uśpienia.

Nie Tak Tak

Przyciski programowe dostępne w trybie kamery

Nazwa przycisku Level1 (Poziom 1) Podstawowy Standardowy Pełny

Vid Source (Źródło sygnału wideo) Wybór źródła sygnału wideo.

Tak Tak Tak PINP1 Input 1 (Wejście 1) Tak Tak Tak PINP2 Input 2 (Wejście 2) Tak Tak Tak IP1 IP

camera 1 (Kamera IP 1) Tak Tak Tak IP2 IP camera 2 (Kamera IP 2) Tak Tak Tak IP3 IP camera 3

(Kamera IP 3) Tak Tak Tak IP4 IP camera 4 (Kamera IP 4) Tak Tak Tak Vid Cycle (Cykl wideo)

Wybór cyklu przełączania obrazu wideo.

Tak Tak Tak Cycle 1 (Cykl 1) Wybór cyklu 2 przełączania obrazu wideo.

Tak Tak Tak Cycle 2 (Cykl 2) Wybór cyklu 2 przełączania obrazu wideo.

Tak Tak Tak Video ID (Identyfikator wideo) Pokazywanie lub ukrycie identyfikatora wideo.

Tak Tak Tak Brightness (Jasność) Regulacja jasności obrazu wideo.

Nie Nie Tak Colors (Kolory) Wybór liczby wyświetlanych kolorów.

Nie Nie Tak Contrast (Kontrast) Regulacja kontrastu obrazu wideo.

Nie Nie Tak Sleep (Uśpienie) Wprowadzenie sprzętu NavNet 3D w tryb uśpienia.

Nie Tak Tak

Wybór wariantu ustawień przycisku RotoKey

Istnieją cztery warianty opcji RotoKey z których użytkownik może wybrać jeden:

Basic (Podstawowy), Standard (Standardowy), Full (Pełny) oraz Custom (Użytkownika).

Wybierz potrzebny wariant w następujący sposób:

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu My NavNet-General (Mój NavNet-Ogólne).

Za pomocą RotoKey otwórz okno opcje RotoKey.

Obracaj RotoKey, aby wybrać zależnie od potrzeby wariant Basic (Podstawowy), Standard

(Standardowy), Full (Pełny) lub Custom (Użytkownika).

(Wariant Custom, jest opisany w następnym rozdziale, tzn. jak można dostosować do swoich potrzeb

RotoKey).

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Dostosowanie RotoKey do swoich potrzeb

Jeśli żaden z wariantów: Basic, Standard lub Full nie odpowiada potrzebom użytkownika; istnieje

możliwość ustalić jakie przyciski programowe będą dostępne poprzez RotoKey. Uczynić to można w

menu My NavNet (Mój NavNet).

W tym celu, aby korzystać z potrzebnych przycisków programowych ustaw w funkcji RotoKey menu

My NavNet-General (Mój NavNet-Ogólne) wariant Custom.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu My NavNet-General (Mój NavNet-Ogólne).

Otwórz podmenu Chart (Mapa), Radar (Radar), Fish Finder (Echosonda) lub Instruments (Instrumenty

nawigacyjne).

Na przykład, otwórz podmenu Radar.

Przy pomocy RotoKey włącz lub wyłącz przycisk programowy, zależnie od potrzeby.

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Yes Yes Yes Hdg Ln Off Show or hide heading line.	Tak Tak Tak Hdg Ln Off (Ukryj linię kursu) Pokazywanie lub ukrycie linii kursu.
No Yes Yes Echo Trail Activate or deactivate echo trails.	Nie Tak Tak Echo Trail (Ślad echa) Włączanie lub wyłączanie śladów echa.
No No Yes Cir Trail Clear echo trails.	Nie Nie Tak Cir Trail (Czyść ślad) Czyszczenie śladów echa.
No No Yes EBL Control EBLs.	Nie Nie Tak EBL Kontrolowanie linii EBL.
No Yes Yes EBL 1 Activate EBL1.	Nie Tak Tak EBL 1 Włączanie linii EBL1.
No Yes Yes EBL 2 Activate EBL2.	Nie Tak Tak EBL 2 Włączanie linii EBL2.
No No Yes Clear 1 Deactivate EBL1.	Nie Nie Tak Clear 1 (Czyść 1) Wyłączanie linii EBL1.
No Yes Yes Clear 2 Deactivate EBL2.	Nie Tak Tak Clear 2 (Czyść 2) Wyłączanie linii EBL2.
No No Yes VRM Control VRMs.	Nie Nie Tak VRM Kontrolowanie VRM.
No Yes Yes VRM 1 Activate VRM1.	Nie Tak Tak VRM 1 Włączanie VRM1.
No Yes Yes VRM 2 Activate VRM2.	Nie Tak Tak VRM 2 Włączanie VRM2.
No No Yes Clear 1 Deactivate VRM1.	Nie Nie Tak Clear 1 (Czyść 1) Wyłączanie VRM1.
No Yes Yes Clear 2 Deactivate VRM2.	Nie Tak Tak Clear 2 (Czyść 2) Wyłączanie linii VRM2.
No No Yes Guard Zone Control guard zones.	Nie Nie Tak Guard Zone (Strefa strzeżona) Kontrolowanie stref strzeżonych.
No No Yes Zone 1 Activate guard zone 1.	Nie Nie Tak Zone 1 (Strefa 1) Włączanie strefy strzeżonej 1.
No No Yes Zone 2 Activate guard zone 2.	Nie Nie Tak Zone 2 (Strefa 2) Włączanie strefy strzeżonej 1.
No No Yes Clear 1 Deactivate guard zone 1.	Nie Nie Tak Clear 1 (Czyść 1) Wyłączanie strefy strzeżonej 2.
No No Yes Clear 2 Deactivate guard zone 2.	Nie Nie Tak Clear 2 (Czyść 2) Wyłączanie strefy strzeżonej 2.
No No Yes Targets Control ARPA and AIS targets.	Nie Nie Tak Targets (Cele) Kontrolowanie celów ARPA i AIS.
No Yes Yes ARPA Show or hide ARPA display.	Nie Tak Tak ARPA Pokazywanie lub ukrycie obrazu ARPA.
No No Yes AIS Show or hide AIS display.	Nie Nie Tak AIS Pokazywanie lub ukrycie obrazu AIS.
No No Yes History Show or hide history display.	Nie Nie Tak History (Historia) Pokazywanie lub ukrycie obrazu historii.
No No Yes Cancel All Stop tracking on all ARPA targets.	Nie Nie Tak Cancel All (Anuluj wszystkie) Zaprzeczenie śledzenia wszystkich celów ARPA.
No Yes Yes Clear Lost ARPA target.	Nie Tak Tak Clear Lost (Usuń utracony) Oczyszczenie utraconego celu ARPA.
No Yes Yes Active Route Show or hide active route.	Nie Tak Tak Active Route (Aktywny szlak) Pokazywanie lub ukrycie aktywnego szlaku.
No No Yes Sleep the NavNet 3D equipment.	Nie Nie Tak Sleep (Uśpienie) Wprowadzenie sprzętu NavNet 3D w tryb uśpienia.
No Yes Yes	Nie Tak Tak
Soft controls available in the fish finder mode	Przyciski programowe dostępne w trybie echosondy
Control label Level1 Basic Standard Full	Nazwa przycisku Level1 (Poziom 1) Podstawowy Standardowy Pełny
HF Select mode.	HF Wybór trybu.
Yes Yes Yes HF Yes Yes Yes LF Yes Yes Yes Dual Yes Yes Yes Auto Activate or deactivate automatic operation.	Tak Tak Tak HF Tak Tak Tak LF Tak Tak Tak Dual (Podwójny) Tak Tak Tak Auto (Automatyczny) Włączanie lub wyłączanie działania automatycznego.
Yes Yes Yes Fishing Activate fishing automatic mode.	Nie Nie Nie Fishing (Połów) Włączanie automatycznego trybu połowu.
Yes Yes Yes Cruising Activate cruising automatic mode.	Tak Tak Tak Cruising (Podróżowanie) Włączanie automatycznego trybu podróżowania.
Yes Yes Yes Off Activate manual mode.	Tak Tak Tak Off (Wył.) Włączanie trybu ręcznego.
Yes Yes Yes Zoom Zoom display selection.	Tak Tak Tak Zoom (Zbliżenie) Wybór obrazu zbliżenia.
No Yes Yes Btm Lock Select bottom lock display.	Nie Tak Tak Btm Lock (Blokada dna) Wybór obrazu blokady dna.
No Yes Yes Btm Zoom Select bottom zoom display.	Nie Tak Tak Btm Zoom (Zbliżenie dna) Wybór obrazu zbliżenia dna.
No Yes Yes Mkr Zoom Select marker zoom display.	Nie Tak Tak Mkr Zoom (Zbliżenie znacznika) Wybór obrazu zbliżenia znacznika.
No Yes Yes Off Deactivate zoom display.	Nie Tak Tak Off (Wył.) Wyłączenie obrazu zbliżenia.
No Yes Yes A-Scope Show or hide A-scope display.	Nie Tak Tak A-Scope (Funkcja A-Scope) Pokazywanie lub ukrycie obrazu funkcji A-scope.
No Yes Yes Auto Range Activate or deactivate auto range.	Nie Tak Tak Auto Range (Automatyczna odległość) Włączanie lub wyłączanie automatycznej odległości.
Yes Yes Yes Split Range Activate or deactivate individual adjustment of range on high and low frequencies.	Tak Tak Tak Split Range (Dziel odległość) Włączanie lub wyłączanie oddzielnej regulacji odległości na wysokich i niskich częstotliwościach.
Yes Yes Yes Temp Show or hide temperature graph display.	Tak Tak Tak Temp (Temperatura) Pokazywanie lub ukrycie obrazu wykresu temperatury.
No Yes Yes Fish Alarm Activate or deactivate fish alarm.	Nie Tak Tak Fish Alarm (Alarm wykrycia ryby) Włączanie lub wyłączanie alarmu wykrycia ryby.
No No Yes Sleep the NavNet 3D equipment.	Nie Nie Tak Sleep (Uśpienie) Wprowadzenie sprzętu NavNet 3D w tryb uśpienia.
No Yes Yes	Nie Tak Tak

Data Boxes

Earlier you learned how to select what data to show in the data boxes directly on-screen.

This section shows you how to further customize the boxes, from the DataBox menu.

Setting up the Data Boxes

Press the MENU key to open the menu.

Open the DataBox menu.

Use the RotoKey to select Data Box 1-4 or Cursor Data Box to process and push the RotoKey.

For example, select Data Box 1.

Select how to show data in the data box.

Off:

Turn off the data.

Single:

Display each data individually.

Split:

Display two items per box.

For example, if you choose SOG and COG, both items are shown in one box.

(The exception is "Pos," which is shown alone because it is a two-line display.)

Use the RotoKey to select the Data Box Value combo box corresponding to the data box number selected at step 3.

Use the RotoKey to select or deselect data as appropriate.

Set the 2, 3 and 4 data boxes and the cursor data box similarly.

If you have some boxes that are set for split display, select the amount of time to show each data pair, with scrolling time delay.

Select Scrolling Time Delay and push the RotoKey.

Use the RotoKey to select the amount of time to display each data pair.

If you have a wind sensor, you can select to display wind value in speed over ground (SOG) or speed through water (STW) when changing to Apparent Wind indication from True Wind.

Use the RotoKey to select True Wind Reference.

Use the RotoKey to select SOG or STW.

(In case of wind data fed from the FURUNO FI-50 series, STW is used when there is no heading data, regardless of this setting.)

Press the MENU key to close the menu.

Globally Turning Data Boxes On/Off

Data boxes can be globally turned on and off from the DataBox menu.

Select DataBox Display at the bottom of the DataBox-General menu and push the RotoKey to globally turn the data boxes on or off as appropriate.

This can also be done with the DATAVOL key.

Setting up the Display Selection Window

Earlier you learned how to select a display, at the display selection window.

Pola danych

Wcześniej zostało opisane w jaki sposób bezpośrednio na ekranie można wybrać dane, które będą wyświetlane w polach danych.

W niniejszym rozdziale jest podane dodatkowe możliwości dostosowywania pól danych za pomocą menu DataBox (Pole Danych).

Ustawienie wyglądu pól danych

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu DataBox (Pole danych).

Przyciskiem RotoKey wybierz pozycję Data Box (Pole danych) 1-4 lub Cursor Data Box (Pole danych kursora) aby ustawić potrzebne znaczenia, po czym naciśnij RotoKey.

Na przykład, wybierz pozycję Data Box 1.

Wybierz w jaki sposób dane będą wyświetlane w polu danych.

Off (Wył.):

Ukrycie wszystkich danych.

Single (Pojedyncze):

Wyświetlanie wszystkich danych osobno.

Split (Rozdzielone):

Wyświetlanie dwóch elementów w polu.

Na przykład, po wybraniu SOG i COG obydwa te parametry będą pokazywane w jednym oknie. (Wykluczenie stanowi element "Pos" (Poz.), który zawsze jest wyświetlany osobno, gdyż składa się z dwóch linii).

Przyciskiem RotoKey wybierz pole kombinowane Data Box Value (Znaczenie pola danych)

odpowiednio do numeru pola danych wybranego w punkcie 3.

Za pomocą RotoKey zaznacz lub usuń zaznaczenie danych według potrzeby.

Ustaw pole danych nr 2, nr 3 lub nr 4 oraz pola danych kursora w ten sam sposób.

Jeśli istnieje kilka pól danych, które zostały ustawione w celu wyświetlania kilku parametrów, należy ustalić okres, przez jaki będzie wyświetlana każda para danych, a także określić opóźnienie przewijania.

Wybierz opcję Scrolling Time Delay (Czas zatrzymania przewijania) i naciśnij RotoKey.

Przy pomocy RotoKey wybierz odstęp czasowy wyświetlania każdej pary danych.

Jeśli system jest wyposażony w czujnik wiatru, można wyświetlanie wartości wiatru jako prędkości nad dnem (Speed Over Ground, SOG) lub prędkości względem wody (Speed Through Water, STW) przy zmianie na wartość Apparent Wind (Wiatr pozorny) z wartości True Wind (Wiatr rzeczywisty).

Za pomocą RotoKey wybierz True Wind Reference (Odniesienie do wiatru rzeczywistego).

Za pomocą RotoKey wybierz SOG lub STW.

(W przypadku danych wiatru pobieranych z urządzenia serii FURUNO FI-50, gdy brak informacji o kursie, używana jest wartość STW, bez względu na to ustawienie).

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Włączenie/wyłączenie wszystkich pól danych

W menu DataBox (Pole danych) istnieje opcja włączenia lub wyłączenia wszystkich pól danych.

Wybierz opcję DataBox Display (Wyświetlanie pól danych) w dolnej części menu DataBox-General (Pole danych-Ogólne) następnie naciśnij RotoKey, aby włączyć lub wyłączyć wyświetlanie wszystkich pól danych zależnie od potrzeby.

Tego można dokonać również za pomocą przycisku DATAVOL.

Ustawienie Okna wyboru trybu ekranu

Wcześniej zostało opisane w jaki sposób w oknie wyboru obrazu można wybrać potrzebny tryb.

The default display selection window provides five displays, called "hot pages," in configurations according to the equipment you have in your network.

If the arrangement of the hot pages is not to your liking you may customize them to suit your needs. You can select the number of hot pages to show from five to ten and split a hot page as many as four ways.

For example, you may wish to show the radar and fish finder displays in a two-way split screen. You can split a hot page four different ways:

- full-screen, two-way, three-way and four-way.

The displays available depend on the screen division selected and your system configuration.

The table below outlines screen division and possible display.

Screen division Possible display

Full Chart plotter, radar, camera, fish finder, weather facsimile Two-way split Chart plotter, radar, fish finder Three-way split Chart plotter, radar, fish finder Four-way split Chart plotter, radar, camera, fish finder, instrument

Setting Number of Hot Pages to Show

Set the number of hot pages to show on the display selection window as follows:

Press the MENU key to open the menu.

Open the My NavNet-General menu.

Use the RotoKey to select Hotpage Number.

Use the RotoKey to select desired number of hot pages.

Press the MENU key to close the menu.

Arranging Hot Pages

The procedure below shows how to put the radar, chart plotter and fish finder displays in a three-way split screen.

Press the DISP key to show the display selection screen.

Long-push the RotoKey to show the hot page arrangement screen, shown below.

Rotate the RotoKey to select the three-way split icon at the left side of the screen and then push the RotoKey.

Your screen should now look something like the one below, with the chart plotter display shown on left-half of the screen.

Rotate the RotoKey to select one of the display icons (for example, the radar display) at the bottom of the screen and push the RotoKey.

The yellow rectangle jumps to the top right 14 of the screen.

Rotate the RotoKey to select a display (for example, the chart plotter display) and then push the RotoKey.

To go back one step, use the CANCEL key.

The yellow rectangle jumps to the bottom right 14 screen.

Rotate the RotoKey to select a display (for example, the fish finder display) and then push the RotoKey. The newly arranged display appears on the screen and the display selection window is updated according to your arrangement.

Global Menu

The Global menu has two sub menus for general set up of the equipment.

Okno wyboru trybu ekranu domyślne przedstawia pięć obrazów, nazywanych "stronami najczęściej wyświetlanymi". Układ okna zależy od sprzętu stosowanego w konkretnej sieci.

Jeśli układ obrazów najczęściej wyświetlanych nie odpowiada potrzebom użytkownika, można go odpowiednio dostosować.

Można ustalić ilość stron najczęściej wyświetlanych od pięciu do dziesięciu oraz rozdzielić strony najczęściej wyświetlane na cztery sposoby.

Na przykład, jeśli wynika potrzeba wyświetlenia na ekranie obrazu radaru i echosondy jednocześnie.

Obraz może być podzielony na cztery sposoby:

pełnoekranowy, ekran podzielony na dwie, trzy lub cztery części.

Wyświetlanie obrazów zależy od wybranego podziału ekranu i konfiguracji konkretnego systemu.

W tabeli poniżej przedstawione są możliwe obrazy zależnie od sposobu podziału ekranu.

Podział ekranu Możliwe tryby ekranu

Pełny Ploter map, radar, kamera, echosonda, odbiornik pogodowy Ekran rozdzielony na dwie części Ploter map, radar, echosonda Na trzy części Ploter map, radar, echosonda Na cztery części Ploter map, radar, kamera, echosonda, instrumenty nawigacyjne

Ustalenie ilości stron najczęściej wyświetlanych

Ustawienie ilości stron najczęściej wyświetlanych na ekranie dokonuje się w sposób następujący:

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu My NavNet-General (Mój NavNet-Ogólne).

Za pomocą RotoKey wybierz punkt Hotpage Number (Ilość najczęściej wyświetlanych stron).

Przy pomocy RotoKey wybierz potrzebną liczbę stron najczęściej wyświetlanych.

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Konfiguracja strony najczęściej wyświetlanej

Niżej podany jest przykład rozmieszczenia obrazów radaru, plotera map i echosondy w oknie podzielonym na trzy części.

Naciśnij przycisk DISP, aby otworzyć okno wyboru ekranu.

Przytrzymaj RotoKey, aby otworzyć okno konfiguracji strony najczęściej wyświetlanej, pokazane niżej.

Obracaj RotoKey, aby wybrać ikonę ekranu podzielonego na trzy części z lewego boku ekranu, po czym naciśnij RotoKey.

Wygląd ekranu będzie podobny do podanego niżej, w lewej połowie ekranu zostanie wyświetlony ekran plotera map.

Obracaj RotoKey, aby wybrać jedną z ikon obrazów (na przykład obraz radaru) w dolnej części ekranu, następnie naciśnij RotoKey.

Żółty prostokąt przeskoczy na górną prawą 14 część ekranu.

Obracaj RotoKey, aby wybrać obraz (na przykład, obraz plotera map), następnie naciśnij RotoKey.

Aby wrócić o jeden krok, naciśnij przycisk CANCEL.

Żółty prostokąt przeskoczy na dolną prawą 14 część ekranu.

Obracaj RotoKey, aby wybrać tryb ekranu (na przykład, ekran echosondy), następnie naciśnij RotoKey.

Nowe ustalone okno pojawi się na ekranie, a okno wyboru trybu ekranu zostanie odnowione zgodnie do ustawień użytkownika.

Menu główne

W menu Global (Główne) znajdują się dwa podmenu dotyczące ogólnych ustawień urządzenia.

The Global-General menu contains items such as key beep on/off, brilliance presets, time display format, position format, etc. The Global-Units menu is for selecting units of measurement for range, depth, height, speed, etc.

Global-General Menu

The Global-General menu is where you can turn off key beep, select position format, select time display format, select font size, etc. See the next page for full description.

Global-General menu description

Menu item Function Options

Key Beep Activate or deactivate the key beep which sounds when a key is operated.

ON, OFF Font Size Select the font for all indications, menus and the like.

After you change the font size, the system is reset to use the new font.

Medium, Large DayNight Mode Automatically set the color arrangement and brilliance according to time of day.

Day, Dusk, Night, Sunlight Day Brilliance Automatically set the brilliance for the daytime hours.

Low, Medium, High Dusk Brilliance Automatically set the display brilliance for the dusk hours.

Low, Medium, High Night Brilliance Automatically set the display brilliance for the nighttime hours.

Low, Medium, High View Angle Change the angle of view on all displays and menus.

Select an "upward" setting to change the angle of view to upward, or select a "downward" setting to view from downward direction.

Most Upward, Upward, Normal, Downward, Most Downward Great Circle Navigation The two methods to measure the course distances are great circle and Rhumb line.

Great circle is the shortest line that joins two points on the surface of the earth.

Rhumb line is a straight line compass course between two points.

The great circle path is short, but requires frequent heading changes.

ON, OFF Bearing Display The mode (magnetic or true) of all heading and bearing data.

True, Magnetic Position Format Select how to display position data, in latitude and longitude. Loran C TDs, or MGRS (Military Grid Reference System).

DDD.dddddddM.mmmmm, Loran C, MGRS Loran C Station & GRI Select the Loran C stations and GRIs to use to get Loran C position.

Time Zone Set your time zone.

GMT times zones for the world Daylight Saving Time Set for ON when your area uses daylight saving time.

ON, OFF TLL Output with MOB Set for ON to output position at the time of MOB.

Requires position and waypoint position data.

ON, OFF

Global-Units Menu

Menu Global-General (Główne-Ogólne) zawiera następujące opcje: key beep on/off (Włączenie/wyłączenie dźwięku przycisków), wstępne ustawienie brilliance (Jasność), time display format (Format wyświetlania czasu), position format (Format pozycji geograficznej) itd. Menu Global-Units (Główne-Jednostki) przeznaczane do ustawienia jednostek miary odległości, głębokości, wysokości, prędkości itd.

Menu Global-General

Menu Global-General (Główne-Ogólne) daje użytkownikowi możliwość wyłączenia dźwięku przycisków, ustawienia formatu pozycji geograficznej i formatu wyświetlania czasu, wyboru rozmiaru czcionki itd. Dokładny opis znajduje się na następnej stronie.

Pozycja menu Funkcja Opcje

Key Beep (Dźwięk przycisków) Włączanie lub wyłączenie dźwięku naciśnięcia przycisku.

ON (WŁ.), OFF (WYŁ.) Font Size (Rozmiar czcionki) Wybór czcionki wszystkich wskazań, menu itp.

Po zmianie rozmiaru czcionki system jest resetowany w celu zastosowania nowej czcionki.

Medium (Średnia), Large (Duża) DayNight Mode (Tryb dzień/noc) Automatyczne dopasowanie kolorów i jasności ekranu zależnie od pory dnia.

Day (Dzień), Dusk (Zmierzch), Night (Noc), Sunlight (Światło słoneczne) Day Brilliance (Jasność dzienna) Automatyczne ustawianie jasności w ciągu dnia.

Low (Niska), Medium (Średnia), High (Wysoka) Dusk Brilliance (Jasność o zmierzchu) Automatyczne ustawianie jasności wyświetlacza o zmierzchu.

Low (Niska), Medium (Średnia), High (Wysoka) Night Brilliance (Jasność w nocy) Automatyczne ustawianie jasności wyświetlacza w nocy.

Low (Niska), Medium (Średnia), High (Wysoka) View Angle (Kąt patrzenia) Zmiana kąta patrzenia na ekran i menu.

Należy wybrać ustawienie „w górę”, aby ustawić kąt patrzenia z góry, lub wybrać ustawienie „w dół”, aby patrzeć na ekran z dołu.

Most Upward (W górę), Upward (W górę), Normal (Normalne), Downward (W dół), Most Downward (Najbardziej w dół) Great Circle Navigation (Nawigacja po ortodromie) Znane są dwie metody mierzenia odległości kursu, a mianowicie ortodroma i loksodroma.

Ortodroma jest to najkrótsza linia łącząca dwa punkty na powierzchni Ziemi.

Loksodroma jest to prosta linia kursu kompasowego pomiędzy dwoma punktami.

Przejdziecie po ortodromie jest krótsze, ale wymaga częstych zmian kursu.

ON (WŁ.), OFF (WYŁ.) Bearing Display (Wyświetlanie namiaru) Ustawienie trybu (magnetycznego lub rzeczywistego) wszystkich danych kursu i namiaru.

True (Rzeczywisty), Magnetic (Magnetyczny) Position Format (Format pozycji geograficznej) Wybór sposobu wyświetlania danych pozycji, wg szerokości i długości geograficznej, Loran C TD lub MGRS (Military Grid Reference System).

DDD.dddddddM.mmmmm, Loran C, MGRS Loran C Station & GRI (Stacja Loran C oraz GRI) Wybór stacji Loran C oraz GRI od których będzie otrzymywane położenie Loran C.

Time Zone (Strefa czasowa) Ustawienie strefy czasowej.

GMT times zones for the world (Strefy czasowe GTM całego świata) Daylight Saving Time (Czas letni) Należy ustawić wartość ON (WŁ.) w obszarze, w którym stosowany jest czas letni.

ON (WŁ.), OFF (WYŁ.) TLL Output with MOB (Wyjście TLL z MOB) Należy ustawić wartość ON (WŁ.), aby w przypadku wykrycia człowieka za burtą została wyproszona pozycja.

Wymagane są dane o pozycji i punkcie drogi.

ON (WŁ.), OFF (WYŁ.)

Menu Global-Units

<p>The Global-Units menu lets you select the desired units of measurement for range, length, depth, height, sea surface temperature, speed, wind speed, air pressure, oil boost pressure, and volume</p> <p>Description of Global-Units menu</p> <p>Menu item Options</p> <p>Range (Long) Nautical mile, kilometer, mile Range (Short) Foot, meter, yard ShortLong Change Over Set the distance at which to change between short and long range.</p> <p>Set the long range here.</p> <p>Depth Foot meter, fathom, Passi and Braza Height Foot, meter Temperature Celsius degree, Fahrenheit degree Speed Knot, kilometer per hour, mile per hour, meter per second Wind Speed Knot, kilometer per hour, mile per hour, meter per second Air Pressure Hectopascal, millibar, millimeter of mercury, inch of mercury, inch of mercury Oil Boost Pressure Kilopascal, bar, pound per square inch Volume Gallon, liter</p> <p>System Menu</p> <p>The System menu has several menus for general system settings, sensor calibration, radar, fish finder.</p> <p>System-General Menu</p> <p>The System-General menu provides for selection of language, message window display time and mouse type.</p> <p>Language:</p> <p>Choose language to use.</p> <p>For details, see "1.13 Selecting Language."</p> <p>Message Window Dwell Time:</p> <p>Set the number of seconds to leave a message window open before it is automatically closed.</p> <p>Connection Diagram:</p> <p>Display the components of your network.</p> <p>For use by service technicians.</p> <p>GPS Status:</p> <p>Show status of GPS satellites.</p> <p>See "14.7 GPS Status Display."</p> <p>Installation Wizard:</p> <p>Launch the installation wizard to install the system.</p> <p>For details, see the Installation Manual.</p> <p>Reset Default Settings:</p> <p>Restore all default settings for your system.</p> <p>System-Calibration Menu</p> <p>The System-Calibration menu mainly lets you enter offsets for external sensors (speed, wind, temperature) to show true values on the display.</p> <p>Draft:</p> <p>In the default setting the fish finder shows the depth from the transducer.</p>	<p>Menu Global-Units (Główne-Jednostki) pozwala użytkownikowi ustalić jednostki miary odległości, długości, głębokości, wysokości, temperatury powierzchni morza, prędkości, prędkości wiatru, ciśnienia powietrza, ciśnienie olejuładowania, oraz objętości.</p> <p>Opis menu Global-Units</p> <p>Pozycja menu Opcje</p> <p>Range (Long) (Skala odległości (Długie)) Nautical mile (mila morska), kilometer (kilometr), mile (mila) Range (Short) (Skala odległości (Krótkie)) Foot (stopa), meter (metr), yard (ard) ShortLong Change Over (Przełączanie między skalą krótkich/długich odległości) Ustawianie odległości, przy której ma następować zmiana między długą i krótką skalą odległości.</p> <p>Ustaw skalę długich odległości tutaj.</p> <p>Depth (Głębokość) Foot (stopa), meter (metr), fathom (sażeń), passi braza Height (Wysokość) Foot (stopa), meter (metr) Temperature (Temperatura) Celsius degree (stopień Celsjusza), Fahrenheit degree (stopień Fahrenheita) Speed (Prędkość) Knot (węzeł), kilometer per hour (kilometr na godzinę), mile per hour (mila na godzinę), meter per second (metr na sekundę) Wind Speed (Prędkość wiatru) Knot (węzeł), kilometer per hour (kilometr na godzinę), mile per hour (mila na godzinę), meter per second (metr na sekundę) Air Pressure (Ciśnienie powietrza) Hectopascal (hektopaskal), millibar, millimeter of mercury (milimetry słupa rtęci), inch of mercury (cale słupa rtęci) Oil Boost Pressure (Ciśnienie olejuładowania) Kilopascal (Kilopaskal), bar, pound per square inch (funt na cal kwadratowy) Volume (Objętość) Gallon (Galon), liter (litr)</p> <p>Menu System</p> <p>Menu System jest złożone z kilku menu dotyczących ogólnych ustawień systemowych, kalibracji czujników, radaru, echosondy (w trakcie tworzenia).</p> <p>Menu System-General</p> <p>Za pomocą menu System-General (System-Ogólne) można wybrać język, czas wyświetlania okna komunikatu oraz typ myszy.</p> <p>Language (Język):</p> <p>Wybór języka, który będzie stosowany.</p> <p>Szczegółowa informacja jest podana w rozdziale 1.13 Wybór języka.</p> <p>Message Window Dwell Time (Czas zatrzymania okna komunikatu):</p> <p>Ustaw ilość sekund, w ciągu których okno komunikatu będzie otwarte, po czym zostanie automatycznie zamknięte.</p> <p>Connection Diagram (Schemat podłączeń):</p> <p>Wyświetlanie elementów sieci.</p> <p>Funkcja przeznaczona do obsługi serwisowej.</p> <p>GPS Status (Stan GPS):</p> <p>Wyświetlanie stanu satelitów GPS.</p> <p>Patrz 14.7 Wyświetlanie stanu GPS.</p> <p>Installation Wizard (Kreator instalacji):</p> <p>Uruchomienie kreatora instalacji systemu.</p> <p>Szczegółowe informacje są podane w Instrukcji instalacyjnej.</p> <p>Reset Default Settings (Przywróć ustawienia domyślne):</p> <p>Przywrócenie wszystkich ustawień domyślnych systemu.</p> <p>Menu System-Calibration</p> <p>Menu System-Calibration (System-Kalibracja) pozwala wprowadzać poprawki dotyczące czujników zewnętrznych (prędkość, wiatr, temperatura), aby dane w systemie miały prawidłowe wartości.</p> <p>Draft (Zanurzenie):</p> <p>W ustawieniach domyślnych echosondy pokazuje głębokość od poziomu przetwornika.</p>
--	--

If you would rather get depth from the surface, set your ship's draft here.

The setting range is 99.9 to 99.9 (ft).

Speed Through Water:

Add an offset to measured speed if it is wrong.

For example, if the speed indication is 10 kt and actual speed is 11 kt, enter 10.

The setting range is -50 to 50 ().

Sea Surface Temperature:

Add an offset to measured sea surface temperature if it is wrong.

For example, if the measured temperature is 60 degrees and the actual temperature is 54 degrees, enter -10. The setting range is -99.9 to 99.9 (degrees Fahrenheit).

Wind Damping Time:

Set wind damping time.

The setting range is 0-99 (seconds).

Wind Speed Calibration:

Apply an offset to measured wind speed if it is wrong.

The range of offset is -50 to 50.

Wind Direction Offset:

Add a wind direction offset to measured wind direction if it is wrong.

Water Type:

Select the type of water the vessel is used in, saltwater or freshwater.

System-Radar Menu

The System-Radar menu has facilities for manual tuning, tx sector blanking (area of no transmission) creation and pulse length selection.

Manual Tuning:

If you require manual tuning, do the following:

Use the RANGE key to select the 24-mile range.

Press the MENU key to open the menu.

Open the System-Radar menu.

Turn off Auto Tuning.

At the menu item Tuning, select Range 1 (range 1 in dual range mode) or Range 2 (range 2 in dual mode) as applicable and push the RotoKey.

Use the RotoKey to select Manual Tuning and push the RotoKey.

Rotate the RotoKey to adjust the tuning.

The range is -50 to 50(.

Push the RotoKey to confirm the setting.

Press the MENU key to close the menu.

Tx Sector Blanking 1(2) Start Angle:

It may be necessary to prevent the radar from transmitting within a certain sector.

For example, you would want to mark a blind sector on the display for the area where transmission is blocked by a mast.

This is usually done by the installer of the equipment.

Two sectors may be set.

Jeśli użytkownik chce otrzymać wartość głębokości od powierzchni wody, należy wprowadzić tutaj wartość zanurzenia statku.

Zakres ustawień wynosi od 99,9 do 99,9 (stóp).

Speed Through Water (Prędkość względem wody):

Dodaj poprawkę pomiaru prędkości jeśli jej wartość jest błędna.

Na przykład, jeśli wskazania prędkości pokazują 10 węzłów, a rzeczywista prędkość wynosi 11

węzłów, wprowadź 10.

Zakres wynosi od -50 do 50(.

Sea Surface Temperature (Temperatura powierzchni morza):

Dodaj poprawkę pomiaru temperatury powierzchni morza, jeśli aktualna wartość odczytu jest błędna.

Na przykład, jeśli zmierzona wartość temperatury dorównuje 60 stopni, a rzeczywista temperatura wynosi 54 stopni, wprowadź -10%. Zakres ustawień wynosi od -99,9 do 99,9 (stopni Fahrenheitita).

Wind Damping Time (Czas tłumienia zmian wiatru):

Ustaw czas tłumienia zmian wiatru.

Zakres ustawień wynosi 0-99 (sekund).

Wind Speed Calibration (Kalibracja prędkości wiatru):

Dodaj poprawkę pomiaru prędkości wiatru, jeśli aktualna wartość odczytu jest błędna.

Zakres poprawki wynosi od -50 do 50.

Wind Direction Offset (Poprawka na kierunek wiatru):

Dodaj poprawkę pomiaru kierunku wiatru, jeśli wartość odczytu jest błędna.

Water Type (Typ wody):

Wybierz typ wody, w której znajduje się statek, słona lub słodka woda.

Menu System-Radar

Menu System-Radar pozwala użytkownikowi dokonywać regulacji ręcznej, ustalać strefę cienia tx (strefa w której radar nie nadaje) i wybierać długość impulsu.

Manual Tuning (Regulacja ręczna):

W razie potrzeby w celu przeprowadzenia ręcznej regulacji należy wykonać następujące czynności:

Za pomocą przycisku RANGE wybierz zakres 24 mili.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu System-Radar.

Wyłącz funkcję Auto Tuning (Regulacja automatyczna).

W opcji menu Tuning (Regulacja), wybierz zależnie od potrzeby Range 1 (odległość 1 w trybie dwóch zakresów) lub Range 2 (odległość 2 w tym samym trybie), po czym naciśnij RotoKey.

Za pomocą RotoKey wybierz opcję Manual Tuning (Regulacja ręczna), po czym naciśnij RotoKey.

Obracaj RotoKey, aby dopasować poziom regulacji.

Zakres wynosi od -50 do 50(.

Naciśnij RotoKey, aby potwierdzić ustawienie.

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Tx Sector Blanking (Strefa cienia Tx) 1(2) Start Angle (Kąt początkowy):

Należy tak ustawić radar, aby nie wysyłał sygnału w strefach cienia.

Na przykład, użytkownik chce zaznaczyć na obrazie strefę zasłoniętą przez maszt, gdzie nadawane

impulsy są blokowane.

Zwykle dokonuje tego instalator sprzętu.

Można ustalić dwie takie strefy.

One sector should be less than 135 degrees in width and the total width of two sectors should not exceed 270 degrees.

Tx Sector Blanking 1(2) Span:

Set the width of the blind sector (in degrees) here.

System-DFFFCV Menu

Transmission:

Turn transmission on/off.

Leave on normally.

Transmission Power:

Interference may appear on the screen when a fish finder having the same frequency as your own is being operated in the vicinity of your vessel.

In this case, lower your Tx power and contact the vessel to request them to reduce their Tx power.

Tx power is available in Off, Min, 1-10. The higher the value the more the Tx power.

Gain Adjust HF (LF):

If the gain is too high or low, or there is a difference in the gain between the low and high frequencies, you can compensate for it here.

Auto Gain Offset HF (LF):

If the auto gain offset is too high or too low, or there is a difference in the gain between the low and high frequencies, you can compensate for it here.

Bottom Level HF (LF):

In the default bottom level setting (0), the equipment judges consecutive strong echoes to be bottom echoes.

If, in that setting, the depth indication is unstable, adjust the bottom level.

If vertical lines extend upward from the bottom echo in the bottom lock display, lower the bottom level to erase the vertical lines.

If the level is too low, however, it may be difficult to distinguish bottom fish from the bottom echo.

For the DFF1, set both of these items to "20".

External KP:

Turn on to sync with external keying pulse.

Stc HF (LF):

Delete unwanted echoes (plankton, air bubbles, etc.) near the surface.

This is useful to clear the surface of unwanted echoes to look for surface fish.

The setting range is 0-10, and 0 is Off.

The larger the value the more surface echoes are erased.

In setting 10, STC deletes unwanted echoes from the surface to about 16 ft. Avoid setting the STC too high; fish echoes near the surface may be erased.

Frequency Adjust HF (LF):

The frequency of the high and low frequency transducer can be adjusted.

Szerokość każdej strefy nie może przekroczyć 135 stopni, a całkowita szerokość dwóch stref nie może przekraczać 270 stopni.

Tx Sector Blanking (Strefa cienia Tx) 1(2) Span (Zasięg):

Ustaw w tej opcji szerokość zasłoniętej strefy (w stopniach).

Menu System-DFFFCV

Transmission (Transmisja):

Włączeni/wyłączenie transmisji.

W normalnych warunkach opcja pozostaje włączona.

Moc transmisji:

Na ekranie mogą występować zakłócenia elektryczne, jeśli w pobliżu statku znajduje się inna echosonda, pracująca w zakresie tej samej częstotliwości, co i urządzenie na własnym statku.

W takim przypadku należy pomniejszyć moc Tx własnej echosondy, nawiązać kontakt z załogą sąsiedniej łodzi i poprosić o obniżenie mocy na ich urządzeniu.

Dostępne tryby mocy Tx to: Off (Wyl.), Min (Minimalny), 1-10. Największa wartość ustala największą moc nadawania.

Gain Adjust HF (LF) (Regulacja wzmocnienia HF (LF)):

Jeśli wzmocnienie jest za wysokie lub za niskie, albo istnieje różnica pomiędzy wzmocnieniem niskich i wysokich częstotliwości, ta opcja umożliwia skorygowanie tych wartości.

Auto Gain Offset HF (LF) (Automatyczna korekta wzmocnienia HF (LF)):

Jeśli automatyczna korekta wzmocnienia jest za duża lub za mała, albo istnieje różnica pomiędzy wzmocnieniem niskich i wysokich częstotliwości, tutaj można przeprowadzić zmianę wartości i ustawić.

Bottom Level HF (LF) (Poziom dna HF (LF)):

Domyślnie ustawienie poziomu echa dna wynosi (0), urządzenie traktuje silne echa jako odbicia od dna.

Jeśli, przy takim ustawieniu, wskaźniki głębokości podają niepewne wartości, należy wyregulować poziom dna.

Jeśli na obrazie blokady dna wyświetlane są linie pionowe, wychodzące od dna w górę, należy obniżyć poziom dna do tego stopnia, aby usunąć linie pionowe.

Jeśli poziom jest bardzo niski, może być trudno odróżnić echo ryby znajdującej się przy dnie od echa dna.

W przypadku DFF1 należy obie pozycje na „20”.

External KP (Zewnętrzny KP):

Włącz, aby zsynchronizować z zewnętrznym źródłem impulsów.

Stc HF (LF) (Filtrowanie szumu w powierzchniowej warstwie HF (LF)):

Usuwa niepożądane echa (plankton, bąbelki powietrzne itd.) znajdujące się przy powierzchni wody.

Funkcja ta służy do oczyszczania obrazu powierzchniowych warstw od niepożądanych ech w celu wykrycia ryb znajdujących się blisko powierzchni.

Zakres ustawień wynosi 0-10, w tym 0 oznacza Wyłączenie.

Im większa jest ustawiona wartość, tym więcej ech zostanie usunięte.

Przy ustawieniu 10, funkcja STC usuwa niepożądane echa z powierzchni około 16 stóp. Należy unikać ustawienia tak dużych wartości funkcji STC; ponieważ mogą również zostać usunięte sygnały wykrycia ryby, znajdujące się przy powierzchni.

Frequency Adjust HF (LF) (Regulacja częstotliwości HF (LF)):

Można dokonać regulacji wysokich i niskich częstotliwości przetwornika.

This is useful when there is another fish finder nearby and it is operating at the same frequency as your own, causing interference.

In this case, you can shift the frequency of your transducer by a few percentage points to remove the interference.

TX Pulse HF (LF):

The pulse length is automatically set according to range and shift, however it can also be adjusted manually.

Use a short pulse for better resolution and a long pulse when detection range is important.

To improve resolution on zoom displays, use "Short 1" or "Short 2".

Short 1 improves the detection resolution, but the detection range is shorter than with "Std" (pulse length is 14 of Std).

Short 2 raises the detection resolution, however detection range is shorter (pulse length is about 12 of Std) than Std.

Std is the standard pulse length, and is suitable for general use.

"Long" increases the detection range but lowers the resolution (about 12 compared to the Std pulse length).

"Manual" enables manual setting of pulse length.

Manual Pulse Length HF (LF):

This item is effective when TX Pulse is set for Manual.

The pulse length may be set between 0.05 msec and 5.0 msec.

A short pulse length gives better resolution, but decreases the detection range.

A long pulse increases the detection range, but lowers the resolution.

Rx Band HF (LF):

The Rx bandwidth is automatically set according to pulse length.

To decrease noise, select "Narrow".

For better resolution, select "Wide".

System-ETR-610N Menu

External KP:

Turn on to sync with external keying pulse.

For Transmission, Gain Adjust and Bottom Level, see the descriptions in section 13.5.4.

System-ETR-30N Menu

Stc HF (LF):

Delete unwanted echoes (plankton, air bubbles, etc.) near the surface.

This is useful to clear the surface of unwanted echoes to look for surface fish.

The setting range is 0-10, and 0 is Off.

The larger the value the more surface echoes are erased.

In setting 10, STC deletes unwanted echoes from the surface to about 16 ft. Avoid setting the STC too high; fish echoes near the surface may be erased.

Frequency Adjust HF (LF):

The frequency of the high and low frequency transducer can be adjusted.

Jest to pomocne, jeśli w pobliżu znajduje się inna echosonda, która pracuje w tym samym zakresie częstotliwości, co urządzenie na własnym statku, powodując przy tym powstanie zakłóceń elektrycznych.

W takim przypadku użytkownik może przesunąć zakres częstotliwości przetwornika o kilka procentów, aby uniknąć powstawania zakłóceń.

TX Pulse HF (LF) (Impuls TX HF (LF)):

Długość impulsu jest ustawiana automatycznie w zależności od odległości i przesunięcia. Parametr ten można również dostosowywać ręcznie.

Należy używać krótszego impulsu w celu zapewnienia lepszej rozdzielczości i dłuższego impulsu, gdy ważna jest odległość wykrywania.

Aby poprawić rozdzielczość na obrazie zbliżenia, należy użyć wartości „Short 1” (Krótki 1) lub „Short 2” (Krótki 2).

Ustawienie Short 1 poprawia rozdzielczość wykrywania, ale zakres wykrywania jest krótszy niż w przypadku ustawienia „Std” (długość impulsu to 14 długości Std).

Ustawienie Short 2 zwiększa rozdzielczość wykrywania, ale zakres wykrywania jest krótszy (długość impulsu to 12 długości Std) niż w przypadku ustawienia Std.

Ustawienie Std powoduje użycie standardowej długości impulsu i jest odpowiednie do ogólnych zastosowań.

Ustawienie „Long” (Długi) zwiększa zakres wykrywania, ale zmniejsza rozdzielczość (długość impulsu to ok. 12 długości impulsu w trybie Std).

Ustawienie „Manual” (Ręczny) umożliwia ręczne ustawianie długości impulsu.

Manual Pulse Length HF (LF) (Ręczna długość impulsu HF (LF)):

Ta pozycja działa, gdy opcja TX Pulse (Impuls TX) jest ustawiona na wartość Manual (Ręczny).

Długość impulsu można ustawić w zakresie od 0,05 ms do 5,0 ms.

Krótki impuls zapewnia lepszą rozdzielczość, ale powoduje zmniejszenie odległości wykrywania.

Długi impuls zwiększa odległość wykrywania, ale zmniejsza rozdzielczość.

Rx Band HF (LF) (Pasmo Rx HF (LF)):

Pasmo Rx jest ustawiane automatycznie w zależności od długości impulsu.

Aby zmniejszyć szum, należy użyć wartości „Narrow” (Wąskie).

W celu zapewnienia lepszej rozdzielczości należy użyć wartości „Wide” (Szerokie).

Menu System-ETR-610N

External KP (Zewnętrzny KP):

Włącz, aby zsynchronizować z zewnętrznym źródłem impulsów.

Opis opcji Transmission (Transmisja), Gain Adjust (Regulacja wzmacnienia) i Bottom Level (Poziom dna) znajduje się w części 13.5.4.

Menu System-ETR-30N

Stc HF (LF) (Filtrowanie szumu w powierzchniowej warstwie HF (LF)):

Usuwa niepożądane echa (plankton, bańki powietrzne itd.) znajdujące się przy powierzchni wody.

Funkcja ta służy do oczyszczania obrazu powierzchniowych warstw od niepożądanych ech w celu wykrycia ryb znajdujących się blisko powierzchni.

Zakres ustawień wynosi 0-10, w tym 0 oznacza Wyłączenie.

Im większa jest ustawiona wartość, tym więcej ech zostanie usunięte.

Przy ustawieniu 10, funkcja STC usuwa niepożądane echa z powierzchni około 16 stóp. Należy unikać ustawienia tak dużych wartości funkcji STC; ponieważ mogą również zostać usunięte sygnały wykrycia ryb, znajdujące się przy powierzchni.

Frequency Adjust HF (LF) (Regulacja częstotliwości HF (LF)):

Można dokonać regulacji wysokich i niskich częstotliwości przetwornika.

This is useful when there is another fish finder nearby and it is operating at the same frequency as your own, causing interference.
In this case, you can shift the frequency of your transducer by a few percentage points to remove the interference.
Target Echo:

Set your fishing objective, Normal or Surface.

Select Surface when your objective is finding fish near the surface.

For Transmission, Gain Adjust, Bottom Level, see "13.5.4 System-DFF Menu" on page 13-17. For External KP, see "13.5.5 System-ETR-610N Menu" on page 13-18.
My NavNet-General Menu

This section provides the information the items in the My NavNet menu that are mentioned earlier.
My NavNet Reminder

Every 10th power up you are prompted to check your My NavNet settings.

You can turn this prompt on or off as desired.
Demo Mode

A demo mode is provided to help acquaint you with the many features your system has to offer.

No connection of radar, fish finder or position-fixing equipment is necessary.

Most functions are operative so you can learn all about your system in your leisure time.
Any data you save will be retained in the memory, thus you could create and save routes in your leisure time.
To enable the demonstration mode:

Use the RotoKey to select Demo Mode and push it to open the options window.

Use the RotoKey to select Internal and push the RotoKey to confirm selection.

Use the RotoKey to select Demo File and push it.

The demo file provided with the equipment has the initial position as Cape Cod, Massachusetts, USA.
Push the RotoKey again.

Set Initial Speed and Initial Heading as appropriate.

Press the MENU key to close the menu.

To control the demonstration mode from the chart plotter display:

Right-click the plotter screen to show the pop-up menu.

Use the RotoKey to select Manual Mode and push it to turn the demonstration mode on and off alternately.

System ID and Version
Your system's ID and version no.
Managing Charts

Jest to pomocne, jeśli w pobliżu znajduje się inna echosonda, która pracuje w tym samym zakresie częstotliwości, co urządzenie na własnym statku, powodując przy tym powstanie zakłóceń elektrycznych.

W takim przypadku użytkownik może przesunąć zakres częstotliwości przetwornika o kilka procentów, aby uniknąć powstawania zakłóceń.
Target Echo (Echosygnal celu):

Ustaw żądany obszar połowu ryb, możliwe są Normal (Normalny) lub Surface (Powierzchniowy).

Wybierz tryb Surface (Powierzchniowy) jeśli chcesz łowić ryby znajdujące się przy powierzchni wody.

Opis działania funkcji Transmission (Transmisja), Gain Adjust (Regulacja wzmocnienia), Bottom Level (Poziom dna) podany jest w rozdziale 13.5.4 Menu System-DFF na stronach 13-17. Funkcja External KP (Zewnętrzny KP) opisana w rozdziale 13.5.5 Menu System-ETR-610N na stronach 13-18.

Menu My NavNet-General

Niniejszy rozdział zawiera informacje o poszczególnych elementach menu My NavNet (Mój NavNet) wspomnianych wyżej.

My NavNet Reminder (Przypomnienie Mój NavNet)

Po każdym 10 włączeniach systemu wyświetlany jest komunikat proponujący sprawdzenie ustawień My NavNet.

Użytkownik może włączyć lub wyłączyć wyświetlanie tego komunikatu zależnie od potrzeby.

Demo Mode (Tryb demonstracyjny)

Tryb demonstracyjny pomaga użytkownikowi w zapoznaniu się z wieloma funkcjami proponowanymi przez system.

W trybie demonstracyjnym nie ma potrzeby podłączenia radaru, echosondy oraz urządzeń wyznaczania pozycji.

W trybie demonstracyjnym można korzystać z większości funkcji, dzięki czemu użytkownik może uzyskać wszystkie informacje dotyczące pracy systemu w dogodnym dla niego czasie.

Wszystkie zapisywane dane zostaną zachowane w pamięci, co umożliwia tworzenie i zapisywanie szlaków w czasie wolnym.

Aby włączyć tryb demonstracyjny:

Za pomocą RotoKey wybierz pozycję menu Demo Mode (Tryb demonstracyjny) i naciśnij go, aby otworzyć okno opcji.

Przy pomocy RotoKey wybierz opcję Internal (Wewnętrzne), po czym naciśnij RotoKey, aby potwierdzić wybór.

Przy pomocy RotoKey wybierz punkt Demo File (Plik demonstracyjny) i naciśnij go.

Pozycją wyjściową pliku demonstracyjnego dołączonego do urządzenia jest Cape Cod w stanie Massachusetts w USA.

Naciśnij ponownie RotoKey.

Ustaw Initial Speed (Prędkość początkowa) oraz Initial Heading (Kurs początkowy).

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

W celu sterowania trybem demonstracyjnym z ekranu plotera map:

Naciśnij prawy przycisk myszy, aby otworzyć menu podręczne.

Za pomocą RotoKey wybierz Manual Mode (Tryb ręczny) i naciśnij go, by włączyć lub wyłączyć tryb demonstracyjny.

Numer identyfikacyjny oraz wersja systemu
Numer identyfikacyjny oraz numer wersji posiadanej przez użytkownika.
Zarządzanie mapami

This section shows you how to manage your chart catalog, from the Chart-Data Catalog menu. From this menu you can browse, update, add and delete charts.

Browsing Your Charts

Press the MENU key to open the menu.

Open the Chart-Data Catalog menu.

Rotate the RotoKey until the chart list is circumscribed with a rectangle (blue), as below.

Push the RotoKey.

Rotate the RotoKey to select a chart.

A preview of the chart appears at the upper 14 of the screen.

Press the MENU key to close the menu.

Updating Charts

The charts that come with your system and any ones you have purchased can be updated from the www.navnet.com. Follow "Copying system information to an SD card" on page 8-6 and then do the following.

Insert the SD card that contains applicable chart data into one of the slots in the card drive.

Press the MENU key to open the menu.

Open the Chart-Data Catalog menu.

Rotate the RotoKey to select the Install data from SDcard button then push the RotoKey.

The message shown below appears.

Rotate the RotoKey to select Yes then push the key.

The application quits and chart loading starts.

A progress bar shows loading progress.

Do not remove an SD card or turn off the power while a chart is being loaded.

Loading can take a long time depending on the amount of data to be loaded.

When loading is completed, a message indicating completion appears.

When the loading is completed, your NavNet 3D automatically restarts itself.

After the equipment has completed the start-up, the message "Installation is successful for 1 area."

No further action is required." appears.

Push the RotoKey to start operation.

For fee-type chart, the message "Installation is successful for 1 area."

But 1 area need a valid Unlock Code.

Please, go to Charts Catalog menu page to enter missing Unlock Code (s)." appears.

If this occurs, contact your dealer for advice.

Adding Charts

You can purchase charts for your area from www.navnet.com. Download desired chart to an SD card and then follow the instructions in the procedure on this page.

Deleting Charts

You can delete unnecessary charts from the hard drive.

W niniejszym rozdziale jest opisane, w jaki sposób użytkownik może zarządzać katalogiem map z menu Chart-Data Catalog (Mapa - Katalog danych).

Za pomocą tego menu można przeglądać, aktualizować, dodawać i usuwać mapy.

Przeglądanie map

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Chart-Data Catalog (Mapa - Katalog danych).

Obrotaj RotoKey zanim lista map nie zostanie zaznaczona przez prostokąt (koloru niebieskiego), jak jest to pokazane na rysunku poniżej.

Naciśnij RotoKey.

Obrotaj RotoKey, aby wybrać mapę.

W górnej części ekranu zostanie wyświetlony podgląd mapy.

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Aktualizowanie map

Mapy wbudowane w system oraz mapy, dodatkowo zakupione przez użytkownika, można aktualizować poprzez stronę www.navnet.com. Aby to uczynić, przejdź do punktu "Kopiowanie informacji o systemie na kartę SD" na stronie 8-6, po czym wykonaj następujące czynności: Włóż kartę SD zawierającą odpowiednie dane map do jednego z gniazd czytnika kart.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Chart-Data Catalog (Mapa - Katalog danych).

Obrotaj RotoKey, aby wybrać przycisk Install data from SDcard (Instalacja danych z karty SD), a następnie naciśnij RotoKey.

Zostaje wyświetlony komunikat zaprezentowany poniżej.

Obrotaj RotoKey, aby wybrać opcję Yes (Tak), po czym naciśnij przycisk.

Aplikacja zostaje zamknięta i rozpoczyna się ładowanie mapy.

Pasek postępu informuje o przebiegu ładowania.

Nie wyjmuj karty SD ani nie wyłączaj zasilania, gdy ładowana jest mapa.

Ładowanie może trwać długo w zależności od ilości danych do załadowania.

Po zakończeniu ładowania zostaje wyświetlony komunikat z informacją o tym fakcie.

Po zakończeniu ładowania urządzenie NavNet 3D zostaje automatycznie uruchomione ponownie.

Po ponownym uruchomieniu sprzętu zostaje wyświetlony komunikat „Installation is successful for 1 area."

No further action is required." (Instalacja obszaru 1 przebiegła pomyślnie. Nie ma konieczności

wykonywania dalszych działań).

Naciśnij RotoKey, uruchomić działanie.

W przypadku mapy typu otwartego zostaje wyświetlony komunikat „Installation is successful for 1 area. But 1 area need a valid Unlock Code.

Please, go to Charts Catalog menu page to enter missing Unlock Code (s)." (Instalacja obszaru 1

przebiegła pomyślnie. Obszar 1 wymaga kodu odblokowującego. Przejdź do strony menu katalogu

map w celu wprowadzenia brakujących kodów).

W takim przypadku należy się skontaktować ze sprzedawcą w celu uzyskania porady.

Dodawanie map

Można nabyć mapy interesujących obszarów za pomocą strony www.navnet.com. Pobierz potrzebną mapę i zapisz ją na karcie SD, a następnie postępuj zgodnie ze wskazówkami podanymi na tej stronie.

Usuwanie map

Użytkownik może usuwać niepotrzebne mapy z dysku twardego.

For example, you may not require a chart of Europe if you do your boating along the US coastline. Press the MENU key to open the menu. Open the Chart-Data Catalog menu.	Na przykład, mapa Europy może być niepotrzebna użytkownikowi jeśli nawiguje on jedynie wzdłuż wybrzeża USA. Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu. Otwórz menu Chart-Data Catalog (Mapa - Katalog danych).
Rotate the RotoKey until the chart list is circumscribed with a blue rectangle. Push the RotoKey. Rotate the RotoKey to select a chart. A preview of the chart appears at the upper 14 of the screen. Push the RotoKey and the Delete pop-up appears. Push the RotoKey again. You are asked to confirm if you are sure to delete the chart. Rotate the RotoKey to select Yes and then push it to delete the chart. Press the MENU key to close the menu. File Operations This chapter covers file operations, using SD cards. Topics include How to import tracks, routes, points and user setup How to export tracks, routes, points and user setup How to manage files on the hard disk and an SD card How to request and import update files Use SD cards whose capacity is 128 MB to 2 GB. (For downloading software updates from the NavNet homepage (www.navnet.com) the capacity must be 2 GB or better.) The Power LED flashes when the SD drive is being accessed.	Obracaj RotoKey zanim lista map nie zostanie zaznaczona przez prostokąt koloru niebieskiego. Naciśnij RotoKey. Obracaj RotoKey, aby wybrać mapę. W górnej ćwiartce ekranu zostanie wyświetlony podgląd mapy. Naciśnij RotoKey: ukaze się menu podręczne Delete (Usuń). Naciśnij ponownie RotoKey. Ukaze się komunikat z pytaniem o potwierdzenie usunięcia mapy. Obracaj RotoKey, aby wybrać Yes (Tak), a następnie naciśnij go, aby usunąć mapę. Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu. Zarządzanie plikami W niniejszym rozdziale opisane są procesy zarządzania plikami z zastosowaniem kart SD. Przedstawione tematy Import przebiegów dróg, szlaków, punktów oraz ustawień użytkownika Eksport przebiegów dróg, szlaków, punktów oraz ustawień użytkownika Zarządzanie plikami na dysku twardym oraz na karcie SD Żądanie oraz import plików aktualizacyjnych Należy używać kart SD o pojemności od 128 MB do 2 GB. (W celu ładowania aktualizacji oprogramowania ze strony głównej NavNet (www.navnet.com) jest potrzebna karta o pojemności co najmniej 2 GB). Dioda LED zasilania miga podczas odczytu danych z karty SD.
DO NOT remove the card while the LED is flashing, to prevent loss of data or damage to the card. User setup items cannot be imported or exported between MFD8, MFD12 and MFD8B (and vice versa). Formatting SD Cards Before you can use an SD card in the NavNet system it must be formatted. Format your cards in file system FAT16 or FAT32. It is recommended to use a formatting program that complies with the SD Memory Card specification. Files Menu Operation The Files menu is where all importing and exporting of data and files are done. Files Menu Description Import Points & Routes Import points and routes from a SD card. Points and routes loaded from a SD card are displayed with the current points and routes. If two or more points have the same name, the point or route data on the display is written over with the matching data on the SD card. Import Tracks Import track from an SD card. This is useful when you want to create a route using past tracks. Like with Import Points & Routes, imported tracks are displayed together with current tracks. Any identical track data is written over with the track data on the SD card.	NIE wyjmować karty, gdy dioda LED miga, aby uniknąć utraty danych lub uszkodzenia karty. Elementy konfiguracji użytkownika nie mogą być importowane ani eksportowane między urządzeniami MFD8, MFD12 i MFD8B. Formatowanie kart SD Przed zastosowaniem karty SD w systemie NavNet, należy przeprowadzić jej formatowanie. Dokonuje się go w systemie plików FAT16 lub FAT32. Zaleca się, aby do formatowania używany był program, który odpowiada specyfikacji Karty Pamięci SD. Menu zarządzania plikami Menu Files (Pliki) pozwala dokonywać operacje dotyczące importowania i eksportowania danych oraz plików. Opis menu Files (Pliki) Import Points & Routes (Import punktów i szlaków) Import punktów i szlaków z karty SD. Punkty i szlaki załadowane z karty SD są wyświetlane razem z bieżącymi punktami i szlakami. Jeśli kilka punktów ma taką samą nazwę, odpowiednie dane z karty SD nadpisują się na dane punktu lub szlaki znajdujące się na ekranie. Import Tracks (Import przebiegów dróg) Import przebiegów dróg z karty SD. Jest to użyteczne, gdy chcesz utworzyć szlak na podstawie poprzednich szlaków. Jak i w przypadku opcji Import Points & Routes, importowane przebyte drogi są wyświetlane na ekranie razem z bieżącymi drogami. Dane wszystkich przebiegów dróg z karty SD są nadpisywane na dane dróg z identycznymi nazwami.

Import User Setup

This feature imports user settings (all menu settings) from an SD card to the hard disk. The current user settings are written over.

Export Points & Routes

This unit holds 2,000 points and 200 routes in its hard disk.

When the capacity for points or routes is reached, a new point or route cannot be entered unless an unnecessary one is erased.

For those reasons, you may wish to export needed points and routes to an SD card.

Export Tracks

This unit holds 10,000 points of tracks.

When that total is reached, the oldest track is deleted to make room for the latest.

If you require the track, save it to an SD card.

Export User Setup

Export user settings to an SD card.

This is useful when you want to setup another multi-function display with the same settings as another.

Delete File from Drive

Delete unnecessary files from the hard disk.

Delete File from SD Card

Delete unnecessary files from an SD card.

Import File

Reserved for future use.

Request Update File

This feature saves application version numbers of the system software and charts to an SD card.

This data is uploaded to the NavNet homepage to determine if you need to update your software or not.

Import Update File

Select this item to update the NavNet software and/or charts.

Exporting Tracks, Points and Routes, User Setup

Tracks cannot be stored endlessly; the oldest track is erased to make room for the latest when the track memory becomes full.

New points and routes cannot be entered when their respective memories are full.

For those reasons you may want to export tracks, points or routes to an SD card.

It is also possible to save user settings to an SD card to use them on other MFD units.

Insert a blank formatted SD card in either card slot.

Press the MENU key to open the menu.

Open the Files menu.

Select Export Tracks, Export Points and Routes or Export User Setup as applicable.

The screen announces where you have inserted the SD card and you are asked if you are ready to continue.

Rotate the RotoKey to select Yes and then push it.

You are asked to enter a filename in case of Points and Routes or User Setup, or choose a track file in case of Track.

Import User Setup (Import Ustawień Użytkownika)

Dana funkcja pozwala importować ustawienia użytkownika (wszystkie ustawienia menu) z karty SD na dysk twardy.

Bieżące ustawienia użytkownika są nadpisywane.

Export Points & Routes (Eksport punktów i szlaków)

Na dysku twardym może być przechowywane 2000 punktów i 200 szlaków.

Jeżeli pamięć punktów lub szlaków zostanie całkowicie zajęta, nowy punkt lub szlak można zapisać jedynie po usunięciu innego punktu lub szlaku.

Dlatego użytkownik może eksportować punkty i szlaki na kartę SD.

Export Tracks (Eksport przebiegów dróg)

Wyświetlacz pozwala przechowywać 10,000 punktów przebiegów dróg.

Po przekroczeniu podanej wyżej liczby najstarsze przebyte drogi są kasowane, aby zwolnić miejsce dla nowych.

Jeśli przebyta droga jest potrzebna można ją zapisać na kartę SD.

Export User Setup (Eksport Ustawień Użytkownika)

Eksport ustawień użytkownika na kartę SD.

Jest to użyteczne, jeśli chcesz wprowadzić do innego wyświetlacza te same ustawienia.

Delete File from Drive (Usuwanie pliku z dysku)

Usuwanie niepotrzebnych plików z dysku twardego.

Delete File from SD Card (Usuwanie pliku z karty SD)

Usuwanie niepotrzebnych plików z karty SD.

Import File (Import Plików)

Zarezerwowano dla użytku w przyszłości.

Request Update File (Żądanie pliku aktualizacji)

Dana funkcja zachowuje numer wersji oprogramowania systemu i mapy na kartę SD.

Dane te są przekazywane do strony głównej NavNet dla sprawdzenia, czy system potrzebuje aktualizacji oprogramowania czy nie.

Import Update File (Import pliku aktualizacji)

Wybierz dana opcję, aby zaktualizować oprogramowanie NavNet i/lub mapy.

Eksportowanie przebiegów dróg, punktów i szlaków Ustawień użytkownika

Pamięć zarezerwowana dla zapisu przebiegów dróg ma określoną pojemność. Jeśli pamięć jest zajęta najstarsze przebyte drogi są kasowane, aby zwolnić miejsce dla nowych.

Nie można też zapisać nowych punktów lub szlaków, jeśli pamięć zarezerwowana dla szlaków i punktów jest zajęta.

Dlatego użytkownik może eksportować przebyte drogi, punkty i szlaki na kartę SD.

Istnieje także możliwość zachowywania ustawień użytkownika na kartę SD aby użyć je dla innych wyświetlaczy MFD.

Włóż czystą sformatowaną kartę SD do któregoś z gniazd czynnika karty.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Files (Pliki).

Wybierz funkcję Export Tracks (Eksportuj przebyte drogi), Export Points and Routes (Eksportuj punkty i szlaki) lub Export User Setup (Eksportuj ustawienia użytkownika) według potrzeby.

Po włożeniu karty SD na ekranie pojawi się odpowiednie zawiadomienie oraz zapytanie o gotowości do kontynuowania pracy.

Obracaj RotoKey, aby wybrać opcję Yes (Tak) po czym naciśnij go.

Należy wpisać nazwę w przypadku pracy z punktami i szlakami lub ustawieniami użytkownika albo wybrać plik przebytej drogi w przypadku pracy z drogami.

Do one of the following:

Points and Routes, User Setup:

Use the RotoKey to enter a file name.

Track:

Use the RotoKey to select the track file to export.

After the exporting is completed, press the MENU key to close the menu.

Importing Tracks, Points and Routes, User Setup

You can import tracks, points, routes and user setup to the NavNet unit's hard disk.

This is useful when you want all MFD units in a network to share the same data.

Insert applicable SD card in either card slot.

Press the MENU key to open the menu.

Open the Files menu.

Select Import Tracks, Import Points and Routes or Import User Setup as applicable.

The screen announces where you have inserted the SD card and you are asked if you are ready to continue.

Rotate the RotoKey to select Yes and then push it.

A list of applicable files appears; rotate the RotoKey to choose the file to import and then push it to import the selected file.

After the importing is completed, press the MENU key to close the menu.

Deleting Files

You can delete unnecessary tracks, routes, points and user setup data from the hard disk and SD card.

Insert the SD card which contains the file you want to delete into the card drive.

Press the MENU key to open the menu.

Open the Files menu.

Select Delete File from Drive or Delete File from SDCard as applicable.

If you choose Delete File from SDCard you are prompted to continue.

Use the RotoKey to choose Yes.

Files stored on the hard disk or SD card are listed, and the file lists look something like those shown below.

Use the RotoKey to select the file to delete and push the RotoKey.

You are asked if you are sure to delete the selected file.

Rotate the RotoKey to select Yes and then push it to delete selected file.

Press the MENU key to close the menu.

How to Update the System Software

You can download the current software and chart for the NavNet 3D from www.navnet.com, if you use the "request update file" feature.

This feature saves the information (program and chart version numbers) about your system to a SD card.

You load the file saved to the SD card on your PC and open the NavNet homepage.

Follow the instructions on the homepage to check your software and chart version numbers.

Wykonaj jedną z poniższych czynności:

Points and Routes, User Setup (Punkty i szlaki, ustawienia użytkownika):

Za pomocą RotoKey wpisz nazwę pliku.

Przebyte drogi:

Za pomocą RotoKey wybierz plik przebytej drogi, którą należy eksportować.

Po zakończeniu eksportowania naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Importowanie przebytych dróg, punktów i szlaków Ustawień użytkownika

Istnieje możliwość importowania przebytych dróg, punktów, szlaków oraz ustawień użytkownika na dysk twardy procesora NavNet.

Jest to użyteczne, jeśli chcesz ustawić na wszystkich wyświetlaczach MFD w sieci identyczne dane.

Włóż odpowiednią kartę SD do któregoś z gniazd czytnika karty.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Files (Pliki).

Wybierz funkcję Import Tracks (Importuj przebyte drogi), Import Points and Routes (Importuj punkty i szlaki) lub Import User Setup (Importuj ustawienia użytkownika) według potrzeby.

Po włożeniu karty SD na ekranie pojawi się odpowiednie zawiadomienie oraz zapytanie o gotowości do kontynuowania pracy.

Obracaj RotoKey, aby wybrać opcję Yes (Tak), po czym naciśnij go.

Pojawi się lista dostępnych plików; obracaj RotoKey, aby wybrać plik, który należy importować po czym naciśnij go, aby rozpocząć importowanie zaznaczonego pliku.

Po zakończeniu importowania naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Usuwanie plików

Użytkownik może usunąć niepotrzebne przebyte drogi, szlaki, punkty oraz ustawienia użytkownika z dysku twardego i karty SD.

Włóż do gniazda czytnika kartę SD zawierającą plik, który chcesz usunąć.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Files (Pliki).

Wybierz funkcję Delete File from Drive (Usuń plik z napędu) albo Delete File from SDCard (Usuń plik z karty SD) według potrzeby.

Po wyborze funkcji Delete File from SDCard (Usuń plik z karty SD) pojawi się komunikat zachęcający do kontynuacji.

Za pomocą RotoKey wybierz opcję Yes (Tak).

Są wyświetlane pliki przechowywane na dysku twardym lub na karcie SD, lista plików jest podobna do przedstawionych poniżej.

Za pomocą RotoKey wybierz plik, który chcesz usunąć, po czym naciśnij RotoKey.

Pojawi się komunikat z pytaniem o potwierdzenie usunięcia wybranego pliku.

Obracaj RotoKey, aby wybrać Yes (Tak), następnie naciśnij, aby usunąć wybrany plik.

Naciśnij przycisk MENU, aby zamknąć menu.

Jak zaktualizować oprogramowanie systemu

Użytkownik może otrzymywać aktualizację oprogramowania i mapy do urządzenia NavNet 3D ze strony www.navnet.com za pomocą funkcji służącej do uzyskania pliku aktualizacji (Request Update File).

Funkcja ta zapisuje informacje o systemie (program i numer wersji mapy) na kartę SD.

Użytkownik może przenieść plik zachowany na karcie SD na swój komputer i otworzyć stronę główną NavNet.

Aby sprawdzić potrzebę aktualizacji oprogramowania i numer wersji mapy kieruj się wskazówkami podanymi na stronie głównej.

If the version on the homepage is newer, download and install the software updates.
Use a SD card of at least 2GB to do this procedure.

You can check your NavNet 3D version from the My NavNet-General menu.

Step 1:
Export current status data from NavNet 3D to SD card
Put a blank SD card in a card slot of the Master MFD.

Open the Files-General menu and select Request Update File.

The SD card confirmation screen appears after you push the RotoKey.
Select Yes then push the RotoKey.

The card is formatted, the file FURUNO System Diagram.sys is created and saved to the SD card.
This may take several minutes.
After the message "The SD card has been initialized..." appears, remove the SD card and use the RotoKey to select the OK button.

Step 2:
Access www.navnet.com to download latest software
Insert the SD card into your home PC and access the navnet homepage.
Click the link for update, and a pop-up message appears.
Click Browse to proceed.

Select the file FURUNO System Diagram.sys from the Uploader folder in the SD card.
Click Upload.

My Navnet automatically checks whether the software version is the latest or not.
Download and save the software "YYYYMMDDNN3D.zip" onto your desktop.

Unzip "YYYYMMDDNN3D.zip", and you will find "UPLOADER"(folder) and "readme.txt".

If you see the message "Folder already exists."
Overwrite", select Yes.

Step 3:

Update software on your NavNet 3D

Insert the SD card that contains the latest software into your MASTER NavNet 3D.
Press the MENU key to open the menu.

Open the Files menu and select Import Update File.

When you see "Do you want to continue?", click Yes.

It may take several minutes before you move to the next step.

The data in the SD card is copied to the hard disk of the NavNet 3D.

When the copy is completed, the software uploader is automatically updated.

The message "Now Initializing" appears.

It may take several minutes before you move to the next step.

The screen shows a list of the network components in your NavNet 3D system that need updating.
You can select what to be updated in each session by marking in the checkboxes beside the listed network components.

Jeśli wersja(e) na stronie głównej jest nowsza, załaduj ją i zainstaluj aktualizację oprogramowania.
Do tej procedury należy użyć karty SD o pojemności co najmniej 2 GB.

Wersję oprogramowania NavNet 3D można sprawdzić za pomocą menu My NavNet-General (Mój NavNet-Ogólne).

Krok 1:

Eksportuj dane dotyczące bieżącego stanu z oprogramowania NavNet 3D na kartę pamięci
Włóż złączył kartę SD do gniazda karty głównego wyświetlacza MFD.

Otwórz menu Files-General (Pliki-Ogólne) i wybierz Request Update File (Żądanie pliku aktualizacji).
Po naciśnięciu RotoKey na ekranie zostanie wyświetlony komunikat potwierdzający operację.

Wybierz Yes (Tak), a następnie naciśnij RotoKey.

Karta jest formatowana, plik FURUNO System Diagram.sys zostaje utworzony i zapisany na karcie SD.
Może to potrwać kilka minut.

Po wyświetleniu komunikatu „The SD card has been initialized...” (Karta SD została zainicjowana...) należy wyjąć kartę SD i za pomocą RotoKey wybrać OK.

Krok 2:

Przejdź do strony www.navnet.com w celu pobrania najnowszego oprogramowania
Włóż kartę SD do gniazda komputera PC i przejdź do strony głównej navnet.

Kliknij łącze aktualizacji. Zostanie wyświetlony komunikat podręczny.

Kliknij przycisk Browse (Przeglądaj), aby kontynuować.

Wybierz plik FURUNO System Diagram.sys z folderu Uploader na karcie SD card.

Kliknij pozycję Upload (Przekaż).

Funkcja My Navnet (Mój Navnet) automatycznie sprawdza, czy wersja oprogramowania jest aktualna.
Pobierz i zapisz plik „RRRRMMDDNN3D.zip” na pulpicie.

Wyodrębnij zawartość pliku „RRRRMMDDNN3D.zip”. Zostanie utworzony folder „UPLOADER” i plik „readme.txt”.

Jeśli zostanie wyświetlony komunikat „Folder already exists.”

Overwrite” (Folder już istnieje. Czy nadpisać?), wybierz opcję Yes (Tak).

Krok 3:

Zaktualizuj oprogramowanie w systemie NavNet 3D

Włóż kartę SD zawierającą najnowsze oprogramowanie do gniazda GŁÓWNEGO urządzenia NavNet 3D.

Naciśnij przycisk MENU, aby otworzyć menu.

Otwórz menu Files (Pliki) i wybierz Import Update File (Importuj plik aktualizacji).

Gdy zostanie wyświetlony komunikat „Do you want to continue?” (Czy chcesz kontynuować?), kliknij przycisk Yes (Tak).

Dane są kopiowane z karty SD na dysk twardy urządzenia NavNet 3D.

Po zakończeniu kopiowania program do ładowania oprogramowania jest automatycznie aktualizowany.
Zostaje wyświetlony komunikat „Now Initializing” (Trwa inicjowanie).

Przejdź do następnego kroku może zająć kilka minut.

Na ekranie jest widoczna lista składników sieciowych systemu NavNet 3D, które wymagają aktualizacji.
Można wybrać, który komponent ma zostać zaktualizowany w każdej sesji, zaznaczając pola wyboru obok pozycji na liście.

At the outset, checkboxes are automatically marked if there are newer versions of software available. You may remove the marks manually if you do not wish to update a certain component in the given session.

Click the Start button to update selected software.

A progress bar shows approximate percentage of complete.

When the first update is completed, the next update starts automatically.

After all updates are completed, the update result for each network component appears.

After software update is completed, remove the SD card and click the Apply button to turn off NavNet 3D to activate all the updates.

Początkowo pola wyboru są zaznaczone automatycznie, jeśli dostępna jest nowsza wersja oprogramowania.

Użytkownik może usunąć zaznaczenie ręcznie, jeśli nie chce aktualizować konkretnych składników w danej sesji.

Kliknij przycisk Start, aby zaktualizować oprogramowanie wybranych składników.

Pasek postępu wskazuje przybliżoną wartość procentową realizacji operacji.

Po zakończeniu pierwszej aktualizacji zostaje automatycznie uruchomiona następna.

Po zakończeniu wszystkich aktualizacji zostaje wyświetlony wynik aktualizacji poszczególnych składników sieciowych.

Po zakończeniu aktualizowania oprogramowania należy wyjąć kartę SD i kliknąć przycisk Apply (Zastosuj), aby wyłączyć urządzenie NavNet 3D w celu aktywowania wszystkich aktualizacji.



**DIRECCIÓN GENERAL DE POLÍTICAS INTERIORES DE LA
UNIÓN**

**DEPARTAMENTO TEMÁTICO B: POLÍTICAS ESTRUCTURALES Y DE
COHESIÓN**

PESCA

La Pesca en el País Vasco

NOTA

Este documento ha sido solicitado por la Comisión de Pesca del Parlamento Europeo.

AUTOR

Sr. Jesús Iborra Martín
Departamento Temático de Políticas Estructurales y de Cohesión
Parlamento Europeo
E-mail: poldep-cohesion@europarl.europa.eu

VERSIONES LINGÜÍSTICAS

Original: ES.
Traducción/Traducciones: DE, EN, FR, IT, PT.

ACERCA DEL EDITOR

Para ponerse en contacto con el Departamento Temático o suscribirse a su boletín mensual, escriba a: poldep-cohesion@europarl.europa.eu

Manuscrito terminado en enero de 2010.
Bruselas, © Parlamento Europeo, 2010

Este documento está disponible en la siguiente dirección de Internet:
<http://www.europarl.europa.eu/studies>

EXENCIÓN DE RESPONSABILIDAD

Las opiniones que se expresan en este documento son exclusivamente responsabilidad de los autores y no reflejan necesariamente la posición oficial del Parlamento Europeo.

Se autoriza la reproducción y traducción con fines no comerciales, a condición de que se indique la fuente, se informe previamente al editor y se le transmita un ejemplar.



**DIRECCIÓN GENERAL DE POLÍTICAS INTERIORES DE LA
UNIÓN**

**DEPARTAMENTO TEMÁTICO B: POLÍTICAS ESTRUCTURALES Y DE
COHESIÓN**

PESCA

La Pesca en el País Vasco

NOTA

Contenido:

Nota informativa para la delegación de la Comisión de la Pesca del Parlamento Europeo en la Comunidad Autónoma del País Vasco (España) entre el 15 y el 17 de febrero de 2010.

Se describe la flota pesquera del País Vasco, sus pesquerías, los puertos pesqueros. También se describe los sectores de la acuicultura, la industria de transformación y la comercialización de los productos de la pesca y la investigación relacionada con la pesca y los entornos marino y costero.

IP-B-PECH-NT-2010-01

Enero 2010

PE 431.583

ES

ÍNDICE

ABREVIATURAS	4
ÍNDICE DE TABLAS	5
ÍNDICE DE GRÁFICOS	5
ÍNDICE DE MAPAS	5
ÍNDICE DE CUADROS	5
NOTA DE SÍNTESIS	6
1. MARCO GEOGRÁFICO	9
1.1. Organización política y administrativa	9
1.2. Medio físico, fondos marinos e hidrografía	11
2. FLOTA PESQUERA	14
2.1. Flota de bajura	17
2.2. Flota de altura al fresco	18
2.3. Flota de bacaladeros	19
2.4. Flota de atuneros congeladores	19
3. PUERTOS PESQUEROS	21
4. PESQUERÍAS	26
4.1. Especies pelágicas	26
4.2. Especies demersales	27
4.3. Túnidos	29
5. ACUICULTURA	31
6. COMERCIALIZACIÓN	33
7. INDUSTRIA DE TRANSFORMACIÓN	35
8. ASOCIACIONES	37
9. INVESTIGACIÓN	39

ABREVIATURAS

ANFACO	Asociación Nacional de Fabricantes de Conservas de Pescados y Mariscos
ARBAC	Asociación de Empresas de Pesca de Bacalao, Especies Afines y Asociadas
CAPV	Comunidad Autónoma del País Vasco
CICAA	Comisión Internacional para la Conservación del Atún Atlántico
CIEM	Consejo Internacional para la Exploración del Mar
DCP	Dispositivos Concentradores de Pescado
IFOP	Instrumento Financiero de Orientación de la Pesca
MARM	Ministerio de Medio Ambiente y Medio Rural y Marino
OCM	Organización Común del Mercado
OP	Organización de Productores
OPAGAC	Organización de Productores Asociados de Grandes Atuneros Congeladores
OPANO	Organización de Pesquerías del Atlántico Noroeste
OPEGUI	Organización de Productores de Pesca de Bajura de Guipuzcoa
OPESCAYA	Organización de Productores de Pesca de Bajura de Vizcaya
OPPAO	Organización de Productores de Pesca de Altura del Puerto de Ondárroa
OPTUC	Organización de Productores de Túnidos Congelados
PIB	Producto Interior Bruto
PYSBE	Pesquerías y Secaderos de Bacalao de España
POP	Programa de Orientación Plurianual
SIP	Servicio de Inspección Pesquera
ZEE	Zona Económica Exclusiva

ÍNDICE DE TABLAS

Tabla 1: Municipios con mayor población	10
Tabla 2: Distribución de la flota pesquera vasca por segmentos. 2008	15
Tabla 3: Distribución de la flota registrada por puertos. 2010	22
Tabla 4: Distribución por puertos de los desembarques de pesca de bajura. Media 2003-2008.	23
Tabla 5: Empresas productoras de acuicultura	31
Tabla 6: Principales indicadores de la industria de transformación de pescado en el País Vasco. 2007	35
Tabla 7: Organizaciones de productores de pesca radicadas en el País Vasco	37

ÍNDICE DE GRÁFICOS

Gráfico 1: Distribución de la flota pesquera vasca por segmentos. 2008	14
Gráfico 2: Evolución del número de buques por segmentos de flota. 1995=100	16
Gráfico 3: Evolución de la flota pesquera vasca	16
Gráfico 4: Evolución del arqueo de los buques registrados en los principales puertos	23
Gráfico 5: Pesca de bajura. Desembarques de especies pelágicas.	27
Gráfico 6: Pesca de bajura. Desembarques de merluza.	28
Gráfico 7: Pesca de bajura. Desembarques de túnidos.	29
Gráfico 8: Producción de la acuicultura en el País Vasco	32

ÍNDICE DE MAPAS

Mapa 1: Localización la Comunidad Autónoma del País Vasco	9
Mapa 2: Provincias y comarcas del País Vasco	10
Mapa 3: Orografía del País Vasco	11
Mapa 4: Relieve terrestre y oceánico	12
Mapa 5: Principales puertos pesqueros	21

ÍNDICE DE CUADROS

Cuadro 1: La piratería en el Océano Índico	20
--	----

NOTA DE SÍNTESIS

Objeto

La presente nota informativa ha sido redactada como apoyo a los miembros de la Comisión de la Pesca del Parlamento Europeo participantes en la delegación de visita en la Comunidad Autónoma del País Vasco (España) entre el 15 y el 17 de febrero de 2010.

Introducción

El País Vasco es, tras Galicia, la segunda comunidad autónoma española en importancia de su sector pesquero o de la industria de transformación de los productos de la pesca. Aún así, la pesca no llega a representar un 1% del PIB o del empleo en la Comunidad Autónoma del País Vasco (CAPV). Sin embargo, la actividad pesquera se concentra en ciertas zonas en las que llega a representar el 7% del PIB y el 20% del empleo, ya que cada empleo en la mar genera algo más de cuatro empleos. Hay más de 2 500 empleos a bordo de embarcaciones pesqueras, cerca de 2 000 en la industria de transformación y alrededor de 1 500 en la comercialización.

El sector pesquero vasco, al igual que el conjunto de la actividad pesquera europea está atravesando una importante crisis que se generó en la segunda mitad del siglo XX. No obstante, los obstáculos a los que ha debido hacer frente y las estrategias de respuesta son propios y específicos. Las causas de estas diferencias son muy variadas y su naturaleza responde a razones históricas, estructurales y coyunturales.

Para entender la situación actual es necesario partir de una perspectiva histórica, que arranca en la política de construcción masiva de buques en la década de 1960 y parte de la década de 1970. A esto se añade la progresiva erosión de los recursos pesqueros y la limitación del acceso a los caladeros tradicionales de la flota vasca y distintas oleadas de crisis económicas. Estos problemas se han visto agravados por problemas de comercialización como los desajustes entre la oferta y la demanda en el mercado de salazones o congelados o por los métodos de subasta, que ponen a la oferta en posición de debilidad.

Últimamente, la concentración de la distribución en las grandes superficies y la competencia de las producciones, sea de capturas o de acuicultura, procedentes de países terceros, el incremento de los precios del combustible o la reducción del poder adquisitivo, como consecuencia de la crisis económica han introducido nuevos factores de inestabilidad en la economía pesquera. En el contexto actual, no se pueden ignorar la falta de eficacia de los medios de la Organización Común del Mercado (OCM) para amortiguar los problemas de comercialización o de los planes de gestión y recuperación de ciertos recursos pesqueros. También es pertinente una reflexión sobre las condiciones establecidas en los acuerdos pesqueros con países terceros así como sus modalidades de acceso a los recursos pesqueros.

Las capturas de la flota pesquera vasca rondan las 200 000 toneladas anuales que se concentran en un número limitado de recursos. Alrededor de un 78% de las capturas corresponden a los túnidos, un 15% a especies pelágicas y el 7% restante a especies demersales en aguas europeas. El sector pesquero es muy poco flexible para reorientar su actividad hacia recursos alternativos. En general se trata de pesquerías mixtas.

La mayor parte de las especies objetivo de la flota pesquera vasca han atravesado o atraviesan situaciones difíciles. Los túnidos tropicales son los recursos que están en mejor situación. El 46% de las capturas de túnidos tropicales realizadas por la flota vasca corresponden al listado (*Katsuwonus pelamis*), cuyo recurso está subexplotado. El rabil (*Thunnus albacares*) también representa un 46% de las capturas y no presentan problemas serios. Sin embargo, los patudos (*Thunnus obesus*) del Atlántico e Índico, están sobreexplotados bajo la presión de las flotas palangreras asiáticas, pero sólo representan un 8% de las capturas de la flota vasca.

Otras especies objetivo se encuentran en una situación precaria. El atún rojo o cimarrón (*Thunnus thynnus*) se encuentra en una situación próxima al colapso. La anchoa (*Engraulis encrasicolus*) ha estado sometida desde 2006 a una paralización de las capturas. Varias de las especies objetivo demersales se encuentran en mal estado de conservación. En particular, la merluza y cigala, están sometidos a un largo plan de recuperación. Por su parte, la merluza del norte se encuentra en franca recuperación.

La flota pesquera se ha reducido considerablemente. Los arrastreros congeladores acabaron desapareciendo en 2003, sólo quedan tres buques bacaladeros, y las flotas de bajura y altura al fresco han sufrido grandes reducciones. El único segmento que mantiene un dinamismo es el de los atuneros congeladores que faenan en aguas tropicales de los océanos Atlántico e Índico.

La flota de bajura realiza dos modalidades diferentes, la de superficie, más importante, y la artesanal. La flota de bajura de superficie captura especies pelágicas con redes de cerco o con curricán. Otra modalidad es la pesca artesanal que captura especies demersales en las cercanías del litoral.

La flota de altura al fresco se ha visto afectada por las circunstancias adversas de las últimas décadas y se ha reducido considerablemente. Los recursos de varias de sus especies objetivo se encuentran en una situación muy precaria. La flota pesquera dedicada a la captura de especies demersales se ha reducido en un 60% en los últimos quince años. Esta flota emplea diversas artes: arrastre, líneas o enmalle y cada una de ellas se manifiesta bajo distintas modalidades. Las artes de arrastre tradicionales se han reconvertido, recurriendo a la práctica del arrastre a la pareja y otras innovaciones en las artes. Una pequeña parte de la flota utiliza otros artes fijos, palangre o enmalle.

La flota bacaladera vasca ha observado un declive paralelo al del estado de los recursos y la reducción de las cuotas. Sólo en el puerto de Pasajes, en 1973 había 73 bacaladeros; hoy sólo quedan tres en toda la CAPV.

El segmento de los atuneros congeladores es el que muestra un mayor dinamismo. No obstante, los buques que faenan en aguas del océano Índico se enfrentan a la amenaza de la piratería. Un 68% de las capturas de túnidos se realizan en aguas tropicales del Océano Índico, un 26% en aguas tropicales del Océano Atlántico y un 6% en aguas templadas. Aunque las capturas de los túnidos tropicales permanecen estables, los precios no han seguido el incremento de los costes, ya que este mercado se encuentra bajo la presión de las importaciones de atún entero procedentes de Asia y de América del sur.

En el Registro Comunitario de la Flota Pesquera están inscritos 24 puertos pesqueros, pero la mayor parte de la actividad se concentra en Ondárroa, Pasajes, Guetaria, Bermeo y Fuenterrabía. En estos puertos se concentra el 70% de la renta total y el 75% del empleo

generado el sector pesquero de la CAPV. Si sólo se considera el subsector extractivo, estos porcentajes se incrementan hasta alcanzar el 93% y el 88%. La mayor dependencia con respecto a la actividad pesquera se da en los municipios de Guetaria, Ondárroa y Bermeo.

En los puertos del País Vasco se ha dado una especialización en determinadas pesquerías. Los puertos del País Vasco se especializado en determinadas pesquerías. La flota bacaladera se ha concentrado tradicionalmente en Pasajes y la de atuneros congeladores en Bermeo.

Aunque los puertos se han modernizado, la modernización apenas ha alcanzado a las infraestructuras portuarias para la gestión y manipulación del pescado capturado y no es comparable a la realizada en los puertos de Galicia, Cantabria o en Francia. En los puertos de la CAPV faltan espacio e instalaciones adecuadas para almacenar, transformar y comercializar el pescado y la integración de servicios es deficiente.

Los puertos pesqueros de la Comunidad Autónoma del País Vasco que cuentan con Lonjas de subasta son Bermeo, Lequeitio, Ondárroa, Motrico, Guetaria, San Sebastián, Pasajes y Fuenterrabía. El sector comercializador está atomizado y tiene dificultades para hacer frente a una distribución cada vez más concentrada. Además, las instalaciones de los mayoristas que operan en los puertos no son suficientes para dar salida a los desembarques en los picos de producción.

La industria conservera absorbe alrededor del 75% de las capturas y genera tres cuartas partes del empleo del sector de la transformación. También es relevante la producción de congelados y hay cierta producción de ahumados. Predominan las empresas pequeñas o muy pequeñas, aunque aún quedan diez empresas de tamaño mediano a grande. La industria de transformación en el País Vasco se enfrenta a un exceso de capacidad productiva y está afectada la presión a la baja de los precios que es ejercida por las importaciones de productos procedentes de países terceros con menores costes producción. La carga de trabajo de la industria conservera es muy estacional, industria conservera ya que es muy dependiente de un número reducido de especies (bonito, anchoa, caballa y jurel).

Hay cuatro organizaciones de productores radicadas en la Comunidad Autónoma del País Vasco. Las cofradías de pescadores son corporaciones de derecho público con funciones de representación del sector pesquero y de la organización y comercialización de sus productos. Las cofradías de pescadores del País Vasco están agrupadas en dos federaciones provinciales. Están reconocidas oficialmente e individualmente las cofradías de ocho puertos de la provincia de Vizcaya (Ondárroa, Bermeo, Lequeitio, Armintza, Elanchove, Mundaca, Santurce y Ciérvana) y seis de la provincia de Guipúzcoa (Guetaria, Pasajes, Fuenterrabía, San Sebastián, Motrico y Orio).

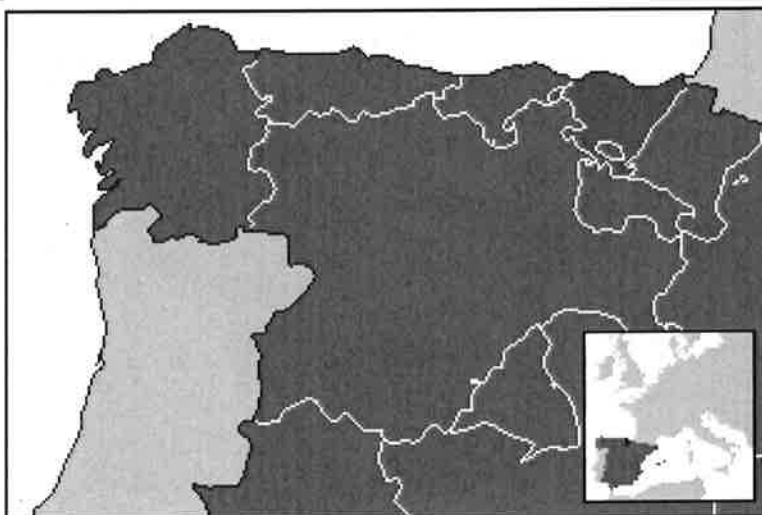
La acuicultura en el País Vasco está muy poco desarrollada por la falta de espacios idóneos. Apenas hay especies acuícolas adaptadas a las fuertes corrientes, el oleaje y la temperatura del mar Cantábrico. Además, las condiciones meteorológicas e hidrográficas dificultan, si no imposibilitan la acuicultura en mar abierto. La competencia de usos en el litoral o la baja disponibilidad de suelo litoral también son factores limitantes

En el País Vasco, la investigación sobre la gestión pesquera, costera y del medio marino es llevada a cabo por la fundación AZTI-Tecnalia. Esta fundación también realiza investigación sobre tecnología marina, pesquera y para la industria alimentaria.

1. MARCO GEOGRÁFICO

La Comunidad Autónoma del País Vasco (CAPV) está situada en el extremo oriental del litoral cantábrico. Al norte limita con el mar Cantábrico y Francia, al sur con La Rioja, al oeste con Cantabria y Castilla y León y al este con Navarra.

Mapa 1: Localización la Comunidad Autónoma del País Vasco



El País Vasco tiene una extensión de 7 234 km² (1,4% de la superficie de España), y una población de 2 128 801 habitantes (4,9% de la población de España), con una densidad de población de 294 habitantes/km².

El PIB (2008) representa el 6,3% del total estatal. Los sectores primarios, agricultura, ganadería y pesca, representan un 0,95% del PIB de la Comunidad Autónoma, la energía un 3,32%, la industria un 24,14%, la construcción un 8,84%, y los servicios, un 54,30%.

1.1. Organización política y administrativa

La **Comunidad Autónoma del País Vasco (CAPV)** es una de las 17 comunidades autónomas de España. El País Vasco accedió a su autonomía en 1979 con la aprobación del Estatuto de Autonomía. Este **Estatuto de Autonomía (Estatuto de Guernica)** otorga competencias sobre la sanidad, la educación, la seguridad, la vivienda, agricultura, ganadería y pesca o la hacienda y reconoce la existencia de un Gobierno con competencias ejecutivas y de un Parlamento con capacidad legislativa general. El Estatuto de Guernica presenta ciertas diferencias con los de otras Comunidades Autónomas, ya que es una actualización del régimen foral de las tres provincias vascas en el marco de la Constitución Española. Así, hay dos órganos territoriales heredados de la tradición foral vasca, las **Juntas Generales**, con capacidad normativa y funcional similar a los parlamentos; y las **Diputaciones Forales**, sus instituciones ejecutivas creando una organización de la Comunidad Autónoma muy descentralizada.

Así, además de otras competencias, el País Vasco obtiene una **financiación exclusiva** basada en la actualización de los conciertos económicos de las Provincias Vascongadas establecidos en la abolición de los fueros de 1876 y que se conservaron en Álava, pero que

fueron derogados en Guipúzcoa y Vizcaya al finalizar la Guerra Civil. El Estatuto de Autonomía prevé una policía propia, la Ertzaintza.

La Comunidad Autónoma del País Vasco está dividida administrativamente en tres provincias o «territorios históricos»: Álava, Guipúzcoa y Vizcaya. Hay 20 comarcas y 251 municipios, 51 de ellos corresponden a Álava, 88 a Guipúzcoa y 112 a Vizcaya.

Mapa 2: Provincias y comarcas del País Vasco



La capital de la CAPV reside en Vitoria, en la provincia de Álava, que alberga las sedes del Parlamento y del Gobierno Vasco. En sólo diez municipios se concentra el 56% de la población de la Comunidad Autónoma. Todos ellos tienen más de 35 000 habitantes. La ciudad más grande es Bilbao, seguida por Vitoria. De los diez municipios más poblados, seis se encuentran en la provincia de Vizcaya, representando el 24% de la población de la Comunidad Autónoma. En Guipúzcoa sólo hay tres grandes municipios con un 8% de la población y la capital, Álava, es el único municipio con más de 35 000 habitantes en dicha provincia, y representa un 8% de la población regional.

Tabla 1: Municipios con mayor población

PROVINCIA	MUNICIPIO	POBLACIÓN	% POBLACIÓN CAPV
Vizcaya	Bilbao	353.340	17%
Álava	Vitoria	232.477	11%
Guipúzcoa	San Sebastián	184.248	9%
Vizcaya	Baracaldo	97.328	5%
Vizcaya	Guecho	81.260	4%
Guipúzcoa	Irún	60.914	3%
Vizcaya	Portugalete	48.205	2%
Vizcaya	Santurce	47.004	2%
Vizcaya	Basauri	42.966	2%
Guipúzcoa	Rentería	38.505	2%

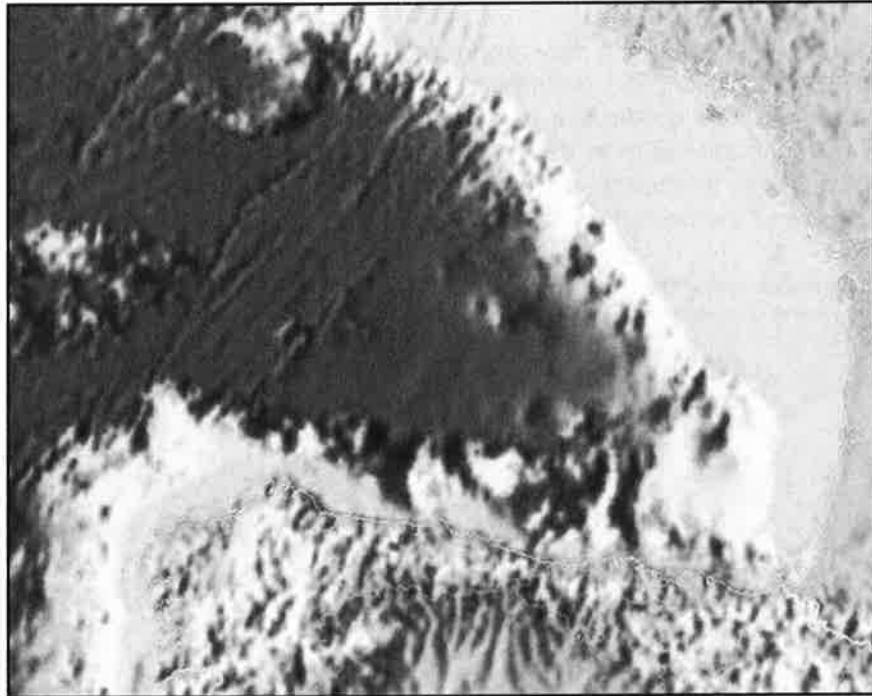
Fuente: Instituto Nacional de Estadística (2008)

Mapa 3: Orografía del País Vasco



Hay cuatro zonas climáticas: el clima atlántico domina en el norte; en los valles occidentales de Álava y en la Llanada Alavesa, el clima es subatlántico, también hay una zona de clima submediterráneo y, en el sur, en la depresión del Ebro y en la Rioja Alavesa, el clima es continental, con veranos secos y calurosos.

Mapa 4: Relieve terrestre y oceánico



La Comunidad Autónoma del País Vasco tiene 246 kilómetros de costa, que representan un 5,1% del litoral español. Guipúzcoa tiene 92 kilómetros de costa y Vizcaya, 154.

El golfo de Vizcaya es la parte del Atlántico Norte comprendida entre el cabo Ortegal en Galicia (España) hasta la punta de Penmarc'h, en Bretaña (Francia). En ocasiones, el término golfo de Vizcaya se emplea para designar específicamente la parte más oriental de este mar. En España se utiliza muy frecuentemente la referencia geográfica al mar Cantábrico, que es la parte de este mar que hace frente al litoral de la cornisa cantábrica española.

La costa sur es escarpada, en forma de acantilados. La plataforma continental es muy reducida y pasa casi sin transición al talud continental. Hay pequeñas bahías, correspondiendo en general a desembocaduras de ríos en forma de rías. Estas son espacios idóneos para puertos en una costa tan accidentada. No obstante, debido a la pendiente de los ríos, arrastran sedimentos que pueden crear barras dificultando el acceso a los puertos.

Entre Deva y Zumaya hay una rasa mareal que se extiende de forma menos acusada hasta Ondárroa. Esta formación es debida a la acción del oleaje sobre los acantilados creando un escalón al pie del acantilado y al nivel de la marea. Esta parte de la costa es la que cuenta con peores condiciones para los puertos.

El mar Cantábrico viene a ser una transición entre los mares fríos del Norte y los templados del trópico. Esta situación también se traduce en la ecología, representando una zona de transición para las especies vegetales y animales de aguas frías. La temperatura del agua es más cálida al aproximarse de la costa francesa y la salinidad es muy variable en función del régimen de lluvias. Las mareas son muy amplias. El mar Cantábrico está atravesado por la Corriente del Golfo que sigue el contorno de la plataforma continental en un sentido contrario al de las agujas del reloj.

Los vientos dominantes soplan desde el noroeste, estando originados por la combinación

del anticiclón de las Azores con las bajas presiones centradas sobre las Islas Británicas y el mar del Norte. Estos vientos hacen que el mar Cantábrico sea muy agitado, con olas entre 2,5 y 3 metros de altura. En los períodos de abril-mayo y septiembre-octubre se pueden dar condiciones de galerna con vientos del oeste y olas de más de nueve metros.

2. FLOTA PESQUERA

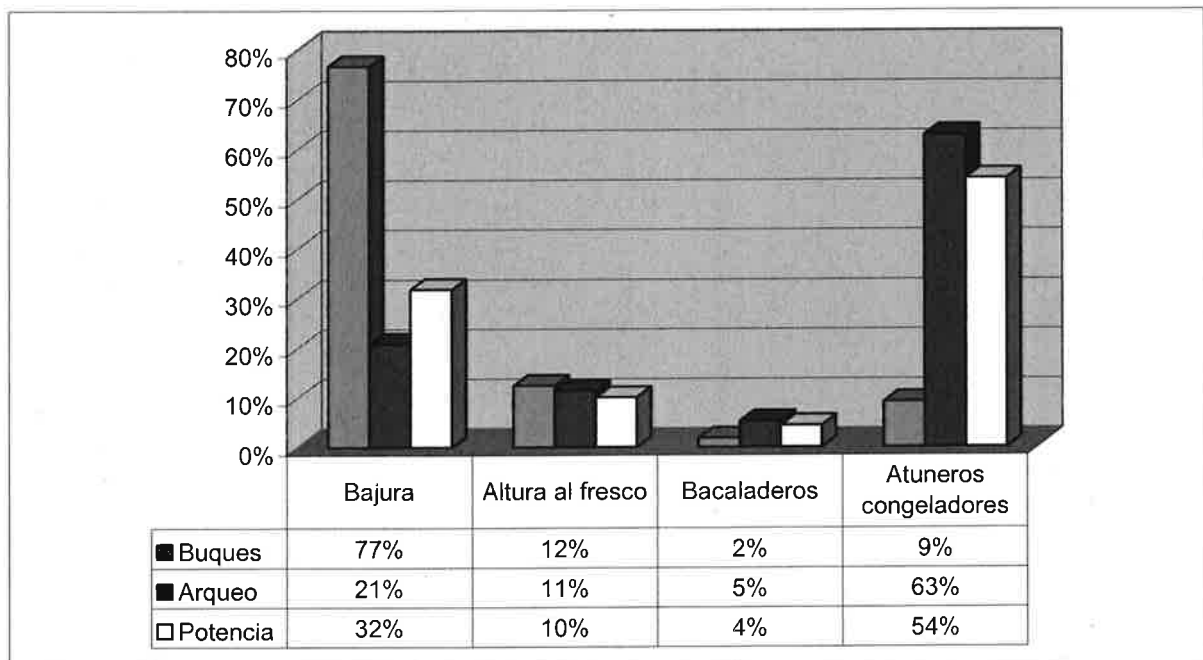
En la presente nota, sólo se considera la flota vasca que faena bajo pabellón español. Además, algunos armadores vascos participan en empresas de otros Estados miembros, de terceros países o en sociedades mixtas. También hay armadores que poseen buques con pabellón de otros Estados miembros o terceros países. La cuantificación y análisis de esta flota es difícil. Sin embargo, estos buques participan en la actividad pesquera del País vasco, bien a través de sus desembarques o bien embarcando tripulantes residentes en dicha Comunidad Autónoma.

Tras la flota gallega, la flota pesquera vasca ocupa el segundo puesto dentro de las flotas españolas. Aunque sólo representa un 2% del número de buques, participa en un 19% del arqueo y un 14% de la potencia. Esta situación es debida a las grandes dimensiones de los buques pertenecientes a algunos segmentos como los atuneros congeladores o de la altura al fresco.

Los armadores están especializados y sus barcos se dedican únicamente a segmentos muy específicos. Estos segmentos son:

- Bajura,
- Altura al fresco,
- Atuneros congeladores y
- Bacaladeros.
- Un quinto segmento, el de los arrastreros congeladores desapareció en 2003.

Gráfico 1: Distribución de la flota pesquera vasca por segmentos. 2008



Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

Tabla 2: Distribución de la flota pesquera vasca por segmentos. 2008

Segmento	Nº de Buques	Arqueo (Tm.)	Potencia (Kw.)	Tm/Buque	Kw./Buque
Bajura	210	12.963	64.005	62	305
Altura al fresco	34	7.046	20.222	207	595
Bacaladero	5	3.261	8.860	652	1.772
Atuneros congeladores	25	39.145	108.946	1.566	4.358
Total	274	62.415	202.033	228	737

Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

La flota pesquera del País Vasco creció rápidamente después de que en 1961, se promulgase la Ley de Renovación y Protección de la Flota Pesquera¹. El objetivo era acelerar la modernización de la industria pesquera, pero también se buscaba dar trabajo a unos astilleros que se encontraban en dificultades. Hasta 1974 la financiación pública benefició principalmente a la flota de altura, ya que se dirigía principalmente a la construcción de buques con un arqueo superior a 150 toneladas. Los segmentos que más aumentaron fueron los bacaladeros, buques congeladores y, en menor medida, los buques de altura al fresco. La flota artesanal también se incrementó pero la flota costera (entonces se definía mediante un arqueo entre 20 y 100 toneladas), se redujo ligeramente en número de buques aunque su arqueo y sobre todo su potencia se incrementaron.

Tras un corto pero intenso período de crecimiento, la flota se enfrentó a situaciones que no se habían previsto. En 1977, la extensión de las Zonas Económicas Exclusivas (ZEE) hasta las 200 millas se generalizó. Este proceso, iniciado por Estados Unidos en 1945 con la «Declaración Truman» fue seguido por Perú, Chile y Ecuador en 1952. Sin embargo, sus efectos se empezaron a hacer sentir en la actividad de la flota pesquera vasca en 1976 cuando Canadá y Noruega extendieron sus ZEE. La situación se agravó cuando en 1977 lo hicieron los Estados miembros de la Comunidad Económica Europea.

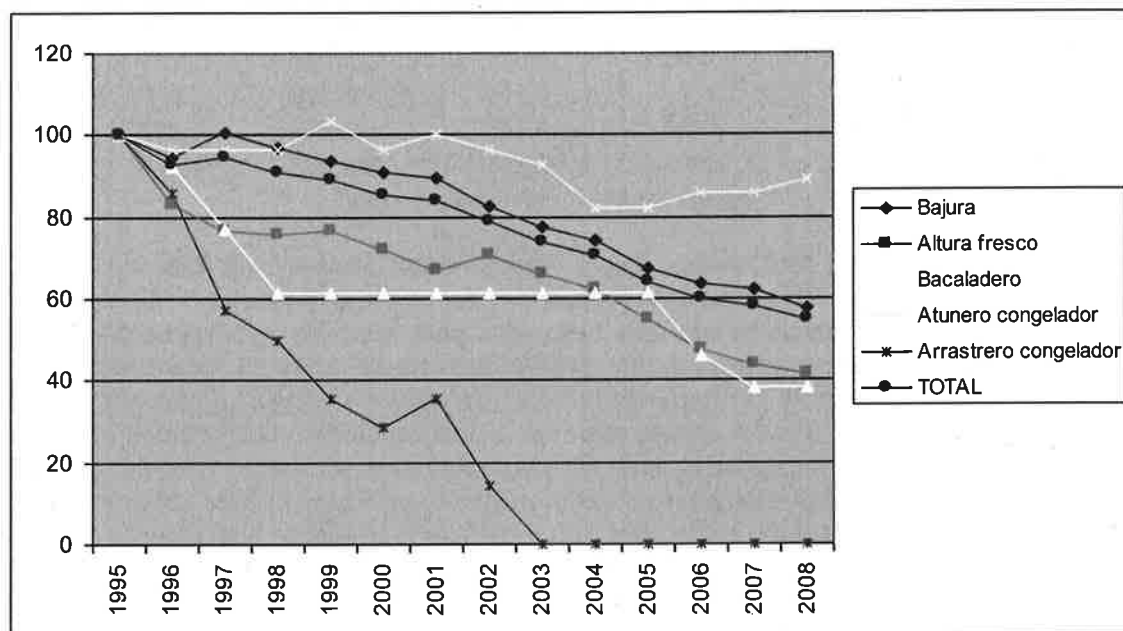
Esto obligó a que una parte de la flota se viera obligada a dirigirse hacia caladeros más lejanos, coincidiendo con un incremento de los precios del combustible derivado de la primera crisis del petróleo. Además, varios recursos pesqueros muy relevantes para la flota vasca se encontraron en una situación muy precaria. En un corto plazo, la flota, y en particular, los segmentos de buques de mayor tamaño quedaron sobredimensionados con respecto a los recursos disponibles. El sobredimensionamiento de la flota no era el único problema, ya que los rendimientos técnicos y económicos sufrieron un drástico descenso.

Por otra parte, el mercado de bacalao salado se contrajo. El incremento del poder adquisitivo en España desvió una parte del consumo de bacalao hacia otros pescados frescos. También se adoptaron decisiones con una falta de visión de conjunto. Se estimuló el segmento de los arrastreros congeladores aún cuando la distribución y los hogares aún carecían de equipos para mantener la cadena de frío. Así, la producción de la flota de arrastreros congeladores tenía dificultades para encontrar una salida en el mercado.

En resumen, la flota vasca observó un crecimiento muy rápido, que fue seguido muy poco después por una crisis grave. La flota necesitaba de una reestructuración y se adoptaron políticas de gestión de la flota. Dado que aún sigue existiendo un desajuste entre los recursos pesqueros y la capacidad pesquera de la flota, dichas políticas se han mantenido hasta hoy día.

¹ Ley 147/1961, de 23 de diciembre, sobre renovación y protección de la flota pesquera. Boletín Oficial del Estado: Gaceta de Madrid núm. 311, de 29/12/1961

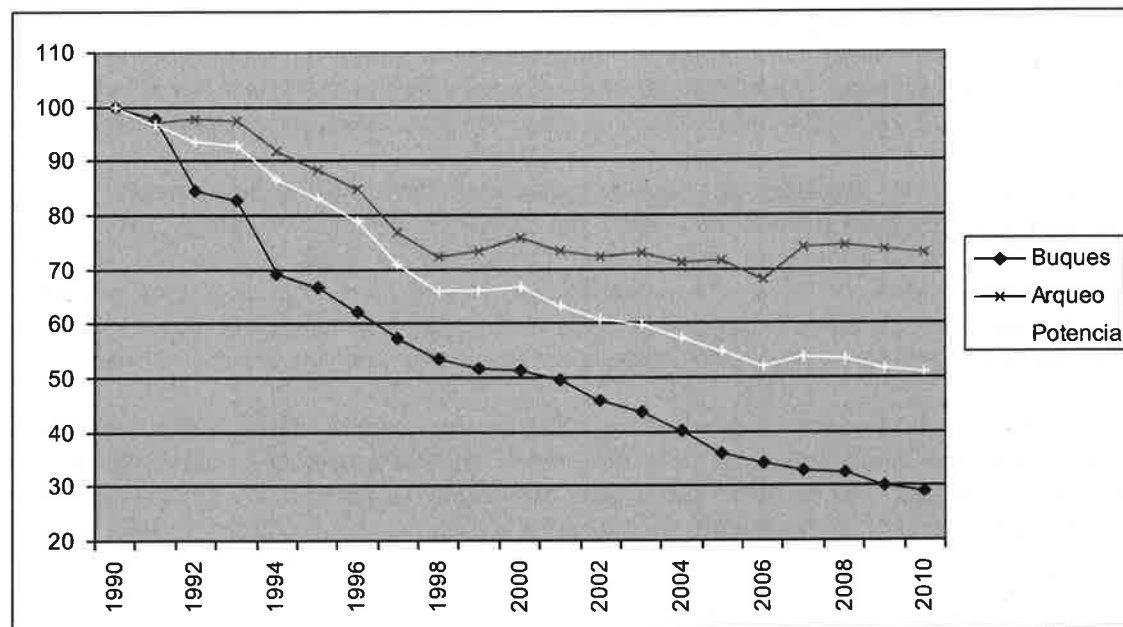
Gráfico 2: Evolución del número de buques por segmentos de flota. 1995=100



Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

La flota pesquera vasca ha sufrido un fuerte proceso de reestructuración que se manifiesta tanto en una reducción como en una renovación y modernización. En general, se han reducido los efectivos de todos los segmentos, aunque la reducción ha sido menor en el caso de los atuneros congeladores. Las mayores reducciones en la flota se dieron a lo largo del tercer Programa de Orientación Plurianual (POP III), que estuvo en vigor desde 1992 hasta 1996.

Gráfico 3: Evolución de la flota pesquera vasca



Fuente: Registro Comunitario de la Flota Pesquera. Elaboración propia

La reducción de la flota en aplicación del POP III se prolongó hasta 1998. Posteriormente, y tras la entrada en vigor del régimen de entrada-salida, las reducciones han sido mucho menores. La disminución en el número de buques ha sido mucho mayor que la reducción del arqueo o de la potencia. Aunque la potencia apenas se ha reducido, el arqueo se mantiene alrededor del nivel alcanzado en 1998.

A lo largo de esta reestructuración la edad media de la flota vasca se ha reducido sensiblemente, sobre todo, en la flota de bajura. Sin embargo, la flota de bacaladeros está sensiblemente más envejecida que el resto de los segmentos.

2.1. Flota de bajura

Como media, la flota de bajura embarca 7 tripulantes por embarcación. Aunque se observa una gran diversidad, el arqueo medio es de 62 toneladas y su potencia media es de 305 kilowatios.

La flota de bajura realiza dos modalidades de pesca en función de las especies capturadas, artes utilizadas y también las dimensiones de los buques. La modalidad más importante es la **«pesca de superficie»**, que captura especies migratorias pelágicas con redes de cerco o a la «cacea» con curricán. Otra modalidad es la **«pesca artesanal o merlucera»** que captura especies demersales en las cercanías del litoral. Las especies objetivo de la flota artesanal están bastante diversificadas, mientras que la flota dedicada a la pesca de superficie es muy dependiente de la pesca de la anchoa y del bonito. La costera de la anchoa se realiza entre marzo y junio, y la del bonito, de junio a octubre. Cuando esta finaliza, una parte de la flota se desplaza hacia el Atlántico o al Mediterráneo. El resto de la flota permanece en las proximidades del litoral capturando sardina, jurel y otras especies.

Alrededor de un 75% de la flota de bajura se dedica a la **pesca artesanal**. Los parámetros medios de la flota artesanal son menores. Así, la tripulación media no llega a 4 personas, el arqueo medio es de 29 toneladas y la potencia media es de 177 kilowatios. En general se trata de empresas familiares en las que el propietario es también el patrón o tripulante.

Tradicionalmente, la remuneración de la tripulación de la flota de bajura se ha realizado «a la parte». Los gastos de funcionamiento del barco se deducen del importe de las ventas de las capturas. El resultante se reparte en un 47% para la tripulación y en un 53% para el armador. Este sistema obliga a incrementar las capturas para obtener una remuneración y además, ha desincentivado la introducción de innovaciones técnicas en las operaciones de pesca.

La flota artesanal costera faena en zonas próximas al litoral a menos de 12 millas. En general efectúan mareas menores de 24 horas. No obstante, algunas de las unidades mayores de la flota se desplazan en verano a caladeros más alejados para pescar bonito con líneas de curricán.

La flota artesanal utiliza una cierta diversidad de artes, que con el tiempo se va reduciendo. En general, las artes utilizadas son bastante selectivas e incluyen el curricán, líneas verticales, palangres o redes de enmalle.

La flota de bajura ha observado una intensa renovación. Este segmento se ha rejuvenecido y se han incorporado tecnologías que permiten mejorar el trabajo a bordo. No obstante,

aún es necesario mejorar la mecanización y automatización de las tareas de pesca es patente en la modalidad de cerco y cebo vivo. Esta necesidad viene dada por los elevados requerimientos de mano de obra cualificada, que a veces es escasa. Aunque se han observado mejoras sustanciales, aún es posible mejorar las condiciones de trabajo a bordo, y en particular la seguridad. La incorporación de nuevas tecnologías ha hecho posible la reducción del consumo de combustible en las modalidades de pesca, como la de bonito a curricán o cebo vivo, que requieren grandes desplazamientos.

2.2. Flota de altura al fresco

Este segmento es uno de los que más han sido afectados por las circunstancias adversas de las últimas décadas. Ha sido directamente afectado por las limitaciones en el acceso a los recursos. Tradicionalmente faenaba en el Gran Sol, el Mar de Irlanda y en el Paralelo 58° Norte. En 1977, con la extensión de las ZEE, su actividad se vio muy restringida.

Además, los recursos de varias de sus especies objetivo se han visto muy deteriorados. Los rendimientos económicos se fueron reduciendo. Actualmente, este segmento está afectado desde el punto de vista comercial por la competencia de los productos procedentes de países terceros.

Esta flota se concentraba en los puertos de Pasajes, Ondárroa y Bilbao. Como consecuencia de la crisis que afectó a esta flota desde la segunda mitad de la década de 1970, la actividad pesquera de estos puertos se vio muy afectada. En el puerto de Pasajes sus efectos se combinaron con los propios del sector bacaladero. En Pasajes la actividad pesquera se redujo sustancialmente, pero en Bilbao llegó a desaparecer.

La tripulación media de la flota de altura al fresco embarca 12 tripulantes por buque. El arqueo medio es de 207 toneladas y su potencia media es de 595 kilowatios.

Los arrastreros empleaban artes tradicionales, como las denominadas «*bakas*» y «*bous*». Estas artes exigían que las maniobras de largado y virado del arte se realizasen por el costado. Actualmente, la utilización de estas artes ha quedado obsoleta. De hecho, la mayor parte de los buques que utilizaban las «*bakas*» han sido sustituidos por barcos con rampa en popa que aceleran y hacen más seguras las operaciones. No obstante, aún subsiste algún buque que utiliza las «*bakas*» clásicas.

Por su parte, los «*bous*» han desaparecido. En general, este proceso se ha realizado mediante una reconversión hacia el arrastre a la pareja. No obstante, las inversiones para continuar la adaptación hacia el arrastre a la pareja se han reducido en paralelo con los rendimientos económicos. Aún así, las maniobras de estas artes se han modernizado sustancialmente con la utilización de sensores.

Además de los buques que utilizan el arrastre hay una pequeña parte de la flota que utiliza otros artes fijos, palangre o enmalle. Como consecuencia de la frágil situación de los recursos de merluza también se ha asistido a una diversificación de las especies objetivo, sobre todo en las unidades que utilizan palangre.

2.3. Flota de bacaladeros

La flota bacaladera vasca ha observado un declive paralelo al del estado de los recursos y la reducción de las cuotas. Hoy no es más que la sombra de lo que era hace unas décadas y actualmente sólo cuenta con tres buques. Basta tener en cuenta que en 1973 había 73 bacaladeros en el puerto de Pasajes.

Antes de que los recursos de bacalao entraran en crisis, la flota bacaladera presentaba una enorme concentración empresarial. A finales de la década de 1960, Pesquerías y Secaderos de Bacalao de España (PYSBE) era propietaria de una flota que representaba más del 23% del arqueo de la flota del puerto de Pasajes. También tenía a su disposición un muelle propio y contaba con factorías de secado de bacalao.

La crisis se inició ya a finales de la década de 1960 con una reducción drástica de las capturas. Los buques de PYSBE estaban especializados en el salado del bacalao con pocas o nulas posibilidades de orientar su actividad hacia otras especies objetivo. Como consecuencia, PYSBE presentó un expediente de crisis en 1974 y suspendió sus actividades. La concesión de muelles revirtió al Estado y las instalaciones fueron derribadas.

Posteriormente, cuando Noruega y Canadá extendieron sus Zonas Económicas Exclusivas en 1976, la situación se agravó. Además, el incremento del poder adquisitivo en España a finales de la década de 1970 permitió que el consumo se dirigiera hacia otros productos. El precio del bacalao cayó y se acumularon las existencias de bacalao «en verde» (bacalao salado pero no desecado).

El declive de este segmento se ha plasmado tanto en el envejecimiento y falta de renovación de este segmento de la flota como en el declive de la actividad pesquera de puertos como el de Pasajes. El envejecimiento de esta flota es patente: sólo uno de los buques fue construido en 2006; los otros dos barcos tienen cuarenta años.

Actualmente, la actividad de este segmento se ha reducido considerablemente hasta llegar a sólo tres o cuatro meses por año. Aunque esta flota dispone de cuota de fletán negro en el Atlántico Noroeste (OPANO), su actividad se centra fundamentalmente sobre el bacalao ártico y el eglefino en aguas del Atlántico noreste.

Como media, la flota de bacaladeros embarca 25 tripulantes por buque. El arqueo medio es de 652 toneladas y su potencia media es de 1 772 kilowatios.

2.4. Flota de atuneros congeladores

La flota de atuneros congeladores está registrada mayoritariamente en el puerto de Bermeo, aunque mayoritariamente operan desde puertos distantes. La flota cerquera faena en las zonas tropicales de los océanos Atlántico e Índico.

El segmento de atuneros congeladores es el más dinámico de la flota pesquera vasca. Como media, la flota de atuneros congeladores embarca 25 tripulantes por barco. El arqueo medio es de 1 566 toneladas y su potencia media es de 4 358 kilowatios. No obstante, en esta flota se distinguen atuneros de variada dimensión como resultado del proceso de renovación en este segmento. Hay seis atuneros con más de cien metros de eslora, otros diez tienen esloras comprendidas entre 75 y 88 metros.

La renovación de la flota no sólo se ha manifestado mediante un incremento en las dimensiones de los buques. También se ha introducido la ultracongelación a bordo y se han incorporado nuevos haladores para el estibado de la red.

Las capturas de los túnidos tropicales permanecen más o menos estables pero los precios no han seguido el incremento de los costes. Este mercado se encuentra bajo la presión de las importaciones de atún entero procedentes de Asia y de América del sur.

Cuadro 1: La piratería en el Océano Índico

Los atuneros que faenan en el océano Índico se enfrentan a la amenaza de los piratas que operan desde Somalia. De hecho, dos atuneros vascos han sido víctimas de secuestros. El «**Playa de Bakio**», propiedad de la empresa Pesquera Vasco Montañesa (Pevasa) estuvo secuestrado entre el 20 y el 26 de abril de 2008. El 2 de junio de 2008, el Consejo de Seguridad de Naciones Unidas adoptó una resolución que autoriza, previo consentimiento de las autoridades somalíes, a los navíos extranjeros a perseguir barcos piratas en aguas de Somalia. La resolución se ampara en el capítulo VII de la Carta de las Naciones Unidas, en la cual se apela al uso de la fuerza para poder cumplir las decisiones del Consejo.

Posteriormente, el «**Alakrana**», propiedad de la empresa Echebaster fleet S.L., consiguió eludir un intento de secuestro el 3 de septiembre de 2009 a 495 millas de Somalia. Sin embargo, finalmente fue secuestrado el 3 de octubre de 2009, a 413 millas de las costas del sur de Somalia, lejos de la zona protegida por la operación Atalanta. Fue liberado el 17 de noviembre de 2009, tras 47 días de secuestro. El 2 de noviembre de 2009 la legislación española fue modificada², permitiendo a los vigilantes de seguridad emplear armamento de hasta 12,70 mm en los buques con pabellón español. En los buques con pabellón de las Islas Seychelles permitida la presencia a bordo de militares y la tenencia de armamento superior al permitido en los barcos españoles.

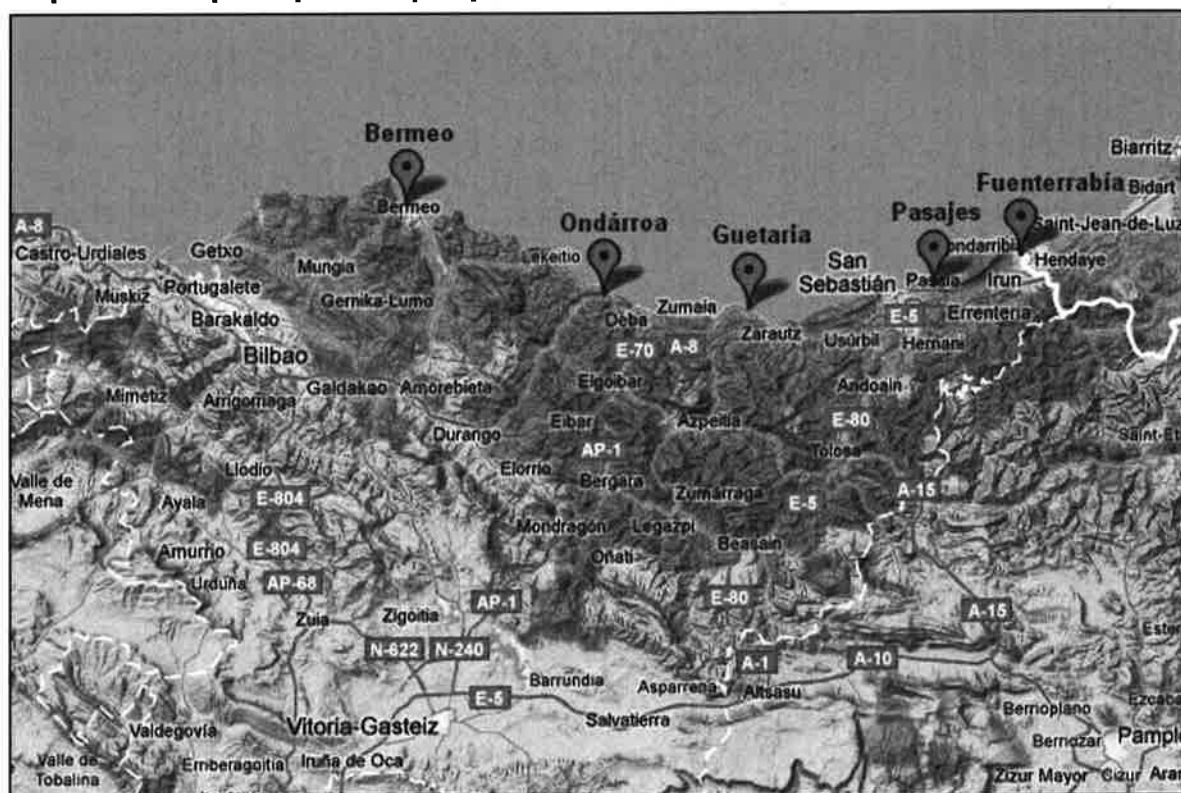
² Orden PRE/2914/2009, de 30 de octubre, que desarrolla lo dispuesto en el Real Decreto 1628/2009, de 30 de octubre, por el que se modifican determinados preceptos del Reglamento de Seguridad Privada, aprobado por Real Decreto 2364/1994, de 9 de diciembre, y del Reglamento de Armas, aprobado por Real Decreto 137/1993, de 29 de enero

3. PUERTOS PESQUEROS

En el Registro Comunitario de la Flota Pesquera están inscritos 24 puertos pesqueros. La actividad pesquera ha desaparecido de algunos puertos en los últimos tiempos y en algunos de ellos no hay registrada ninguna embarcación pesquera. En 1990 había 21 puertos con embarcaciones pesqueras registradas pero actualmente, sólo 16 puertos tienen alguna registrada y tres de ellos (Elanchove, Mundaca y Bilbao) sólo tienen registrada una embarcación. En los últimos veinte años han desaparecido las embarcaciones pesqueras de cinco puertos (Zumaya, Zarautz, Deva, Las Arenas y Algorta).

Antiguamente, los principales puertos del País Vasco combinaban las actividades comerciales con las pesqueras. Sin embargo, los pequeños puertos han estado tradicionalmente especializados en la pesca, y, en particular, en la pesca de bajura. No obstante, la actividad de los puertos ha cambiado sustancialmente a lo largo de las últimas décadas.

Mapa 5: Principales puertos pesqueros



Los puertos del País Vasco se han especializado en determinadas pesquerías. Esta especialización es debida tanto a los condicionantes físicos de los puertos como a otros factores como la implantación de ciertas empresas o ciertas decisiones empresariales.

La agitada historia de la pesca en los últimos cincuenta años ha provocado cambios radicales en la actividad pesquera de algunos puertos. Así, las dificultades de la pesca de altura al fresco y de los arrastreros congeladores han provocado la práctica desaparición de la actividad pesquera del puerto de Bilbao. Del mismo modo, los problemas que ha sufrido la pesca del bacalao desde el inicio de la década de 1970 han provocado el declive de la

actividad pesquera en el puerto de Pasajes. Así, los puertos de Bilbao y Pasajes se han especializado en las actividades comerciales. El puerto de Pasajes mantiene actividad pesquera significativa, aunque muy inferior a la actividad comercial, pero en Bilbao la actividad pesquera es anecdótica. Sin embargo, la actividad de las conserveras las decisiones de algunos armadores han incrementado la importancia del puerto de Bermeo, al menos en términos de flota registrada, debido a los atuneros congeladores.

Hay cinco puertos que concentran el grueso de la actividad pesquera: Guetaria, Ondárroa, Bermeo, Pasajes y Fuenterrabía. Dos de ellos, Ondárroa y Bermeo están en la provincia de Vizcaya y en ellos está registrada la mayor parte de la flota de altura. Sin embargo, en los tres puertos más importantes de Guipúzcoa (Guetaria, Pasajes y Fuenterrabía), se concentra un porcentaje considerable de los desembarques de la flota de bajura.

En los puertos de Ondárroa, Pasajes, Guetaria, Bermeo y Fuenterrabía se concentra el 70% de la renta total y el 75% del empleo generado el sector pesquero de la CAPV. Si sólo se considera el subsector extractivo, estos porcentajes se incrementan hasta alcanzar el 93% y el 88%.

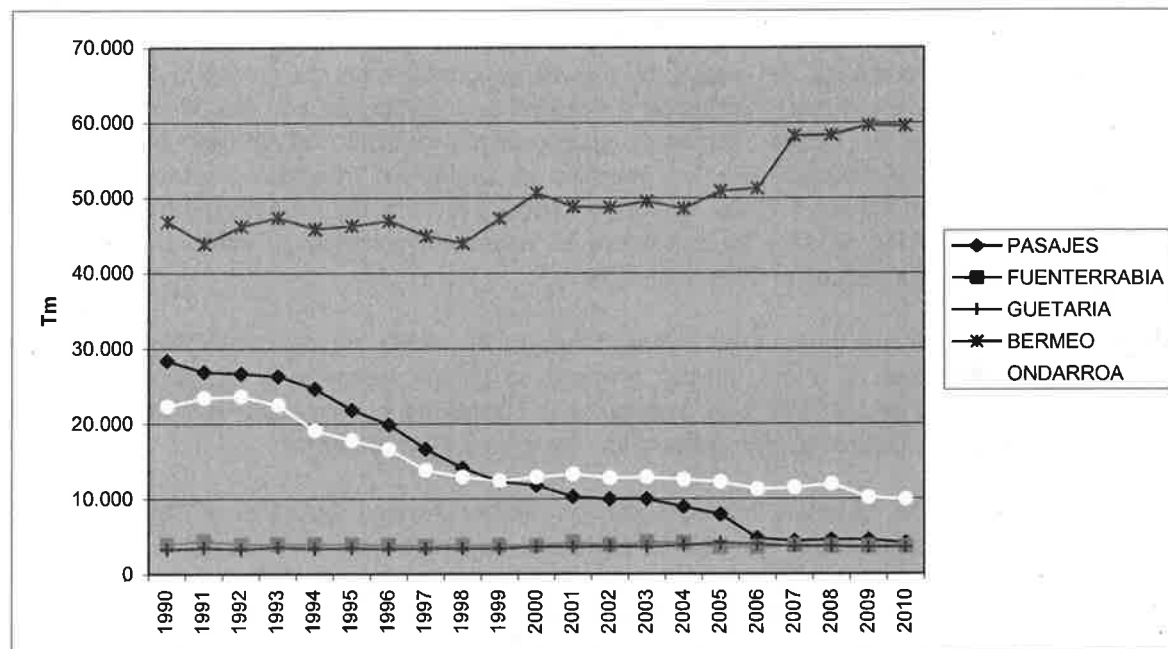
Tabla 3: Distribución de la flota registrada por puertos. 2010

PUERTO	Nº Buques	Arqueo (TRB)	Potencia (Kw.)	Arqueo medio (TRB/buque)	Potencia media (kw/buque)
BERMEO	28%	71%	65%	794	1.225
ONDARROA	13%	12%	9%	291	380
PASAJES	9%	5%	4%	179	256
FUENTERRABIA	12%	4%	8%	118	365
GUETARIA	11%	4%	6%	122	285
ORIO	3%	2%	3%	191	562
LEQUEITIO	5%	1%	1%	47	160
SAN SEBASTIAN	5%	0%	1%	29	115
MOTRICO	1%	0%	0%	81	195
SANTURCE	4%	0%	1%	22	102
CIERVANA	3%	0%	1%	30	108
Otros puertos	7%	0%	1%	8	46
TOTAL	100%	100%	100%	317	534

Fuente: Registro Comunitario de la Flota Pesquera. Elaboración propia

La concentración del arqueo y de la potencia en el puerto de Bermeo se debe a que en él está registrada la flota de atuneros congeladores. En general, estos buques operan desde puertos situados en las zonas tropicales de los océanos Atlántico e Índico. Por su parte, en el puerto de Ondárroa está registrada una buena parte de la flota de altura al fresco. En los demás puertos es mayoritaria la flota de bajura, aunque en el puerto de Pasajes están registrados los tres buques bacaladeros que aún están en activo.

En el puerto de Pasajes la flota de bajura de pequeñas dimensiones se incrementó con la reducción de la flota bacaladera y de los arrastreros congeladores. Para subsistir, algunos de los tripulantes desempleados de otros subsectores pesqueros se dedicaron a la pesca de bajura con pequeñas embarcaciones. En el puerto de Pasajes 14 de los 23 buques registrados tienen un arqueo inferior a las 20 toneladas.

Gráfico 4: Evolución del arqueo de los buques registrados en los principales puertos

Fuente: Registro Comunitario de la Flota Pesquera. Elaboración propia

Dada la especialización de los puertos, la evolución de la flota registrada en ellos refleja el dinamismo de los diferentes segmentos de flota. Así, en el puerto de Bermeo se observa un incremento de la flota, a diferencia de la reducción observada en el resto de los puertos. Esta diferencia se debe a que el segmento de los atuneros congeladores es el único que está aumentando, compensando las salidas observadas en otros segmentos de flota.

Tabla 4: Distribución por puertos de los desembarques de pesca de bajura. Media 2003-2008.

PUERTO	Anchoa	Atún	Bonito	Jurel	Merluza	Besugo	Caballa	Otras especies	Total
Guetaria	27%	27%	39%	13%		55%	31%	25%	27%
Ondárroa	26%	3%	10%	62%	0%	26%	12%	29%	22%
Bermeo	7%	1%	27%	2%		3%	35%	12%	19%
Pasajes	16%	0%	1%	17%	99%	3%	2%	19%	14%
Fuenterrabía	19%	66%	17%	3%	0%	11%	16%	10%	13%
San Sebastián	1%	3%	3%	1%	0%	1%	2%	3%	2%
Lekeitio	3%	0%	2%	1%	0%	0%	3%	1%	2%
Motrico	1%	0%	0%	0%	0%		0%	0%	0%
Armintza			0%	0%	0%		0%	0%	0%
Elanchove				0%		0%	0%	0%	0%
Mundaca				0%	0%		0%	0%	0%
Santurce							0%	0%	0%
Total	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%	100%

Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

El hecho de que un buque esté registrado en un determinado puerto no implica necesariamente que sus desembarques contribuyan a la actividad del puerto. Por ejemplo, los atuneros congeladores registrados en Bermeo desarrollan su actividad en mares

lejanos, y su presencia en el puerto de Bermeo tiene un carácter casi excepcional. Por estas razones, es conveniente analizar la actividad de los puertos utilizando la distribución de los desembarques de la flota de bajura (Ver Tabla 4).

Aunque los desembarques de pesca de bajura se concentran en Guetaria y Bermeo, la importancia de los puertos de Ondárroa y Pasajes se incrementa con los desembarques de la pesca de altura al fresco. En estos dos puertos también es mayor el número de operaciones de desembarque. En los puertos de Ondárroa, Pasajes, Guetaria, Bermeo y Fuenterrabía se concentra el 70 % de la renta total y el 75% del empleo generado el sector pesquero de la CAPV. Si sólo se considera el subsector extractivo, estos porcentajes se incrementan hasta alcanzar el 93% y el 88%.

Los principales puertos pesqueros cuentan lonjas de venta de pescado, instalaciones de congelación, fábricas de hielo, carros varaderos, grúas, básculas y otros servicios. Los puertos pesqueros de la CAPV que cuentan con Lonjas de subasta son Bermeo, Lequeitio, Ondárroa, Motrico, Guetaria, San Sebastián, Pasajes y Fuenterrabía.

Entre 1980 y 2000, puertos como Ondárroa, Fuenterrabía, Guetaria y Bermeo se han modernizado pero apenas se han mejorado las infraestructuras para la gestión y manipulación del pescado capturado. En los puertos de la CAPV faltan espacio e instalaciones adecuadas para almacenar, transformar y comercializar el pescado y la integración de servicios es deficiente. Los muelles son insuficientes y los compradores carecen de instalaciones adecuadas. En particular, la ausencia de silos con agua refrigerada para el almacenamiento en tierra obliga a realizarlo en cajas con hielo. Esto añade una manipulación y deteriora las condiciones de almacenamiento. Los silos de almacenamiento con agua refrigerada permitirían almacenar el pescado en óptimas condiciones hasta su transformación o congelación. Tampoco hay instalaciones adecuadas para la clasificación y preparación de las especies destinadas a la transformación, principalmente caballa, jurel y sardina.

Además, la modernización de los puertos pesqueros de la CAPV no es comparable a la realizada en los puertos de Galicia, Cantabria o en Francia, cuyas flotas pueden comercializar sus capturas con menores costes de manipulación. Por ello, es cada vez más frecuente que la flota vasca realice sus desembarques en otros puertos.

Bermeo alberga la mayor flota de bajura del País Vasco. Además, en su puerto están registrados la mayor parte de los atuneros congeladores. Por otra parte, en Bermeo se concentra un buen número de las empresas exportadoras mayoristas, conserveras y asociaciones de armadores. Se ha modernizado con la construcción del puerto exterior y una nueva lonja.

El puerto de **Guetaria** es de los más importantes para la pesca de bajura del País Vasco. En Guetaria, además de empresas exportadoras y de fabricación de salazones, cuenta con viveros de moluscos y crustáceos y un helipuerto. En el puerto de Guetaria la distancia entre el muelle y las instalaciones de los mayoristas incrementa el coste de transporte y alarga el proceso de manipulación del pescado.

El puerto de **Ondárroa** está situado en la desembocadura del río Artibai. Son significativos los desembarques de jurel, besugo, anchoa y otras especies de bajura. Es el principal puerto de altura del País Vasco, aunque también cuenta con una parte significativa de las flotas artesanal y de bajura. Ha sido modernizado con los nuevos accesos con un puente sobre el río, una nueva lonja y dos dársenas y cuenta con un remolcador.

Fuenterrabía es un importante puerto de bajura situado en la desembocadura del río Bidasoa. Se han mejorado las infraestructuras y se ha construido una nueva dársena y una nueva lonja de venta de pescado. Dispone de astilleros

El puerto de **Pasajes** está situado en la desembocadura del río Arditurri. Como se comentó anteriormente, en el puerto de Pasajes se simultanean las actividades comercial y pesquera con un predominio de la primera. No obstante, en el pasado, la actividad pesquera fue muy importante pero ha seguido el declive de la flota y de la industria bacaladera, de la que era muy dependiente.

4. PESQUERÍAS

La inspección y control de la actividad pesquera son realizadas por el Servicio de Inspección Pesquera (SIP) de la Dirección de Pesca y Acuicultura del Gobierno Vasco y por los servicios del Ministerio de Medio Ambiente y Medio Rural y Marino (MARM). Los recursos humanos a disposición del SIP son considerablemente más numerosos que los del MARM.

Las capturas de la flota pesquera vasca rondan las 200 000 toneladas anuales que se concentran en un número limitado de recursos. El sector pesquero es muy poco flexible para reorientar su actividad hacia recursos alternativos. En general se trata de pesquerías mixtas.

Alrededor de un 78% de las capturas corresponden a los túnidos, un 15% a especies pelágicas y el 7% restante a especies demersales en aguas europeas. La importancia económica de los recursos explotados por la flota artesanal es relativamente baja pero son vitales para la en el mantenimiento de las poblaciones dependientes de la actividad pesquera.

Las poblaciones de las especies objetivo de la flota pesquera vasca han atravesado o atraviesan situaciones difíciles. Las situaciones más difíciles corresponden al bacalao en el Atlántico noroeste, al atún rojo, a la merluza del norte y a la anchoa. Tanto la merluza del norte como la anchoa han sido sometidas a una paralización temporal de las capturas.

En los últimos treinta años la actividad de la flota pesquera vasca se ha visto restringida enormemente. Entre otros acontecimientos se pueden citar la ampliación de las Zonas Económicas Exclusivas (ZEE) en 1977, los cambios en la reglamentación previos a la adhesión de España a la Comunidad Económica Europea y un período transitorio extremadamente prolongado. También han tenido sus efectos la reducción de la flota y el deterioro de los recursos pesqueros.

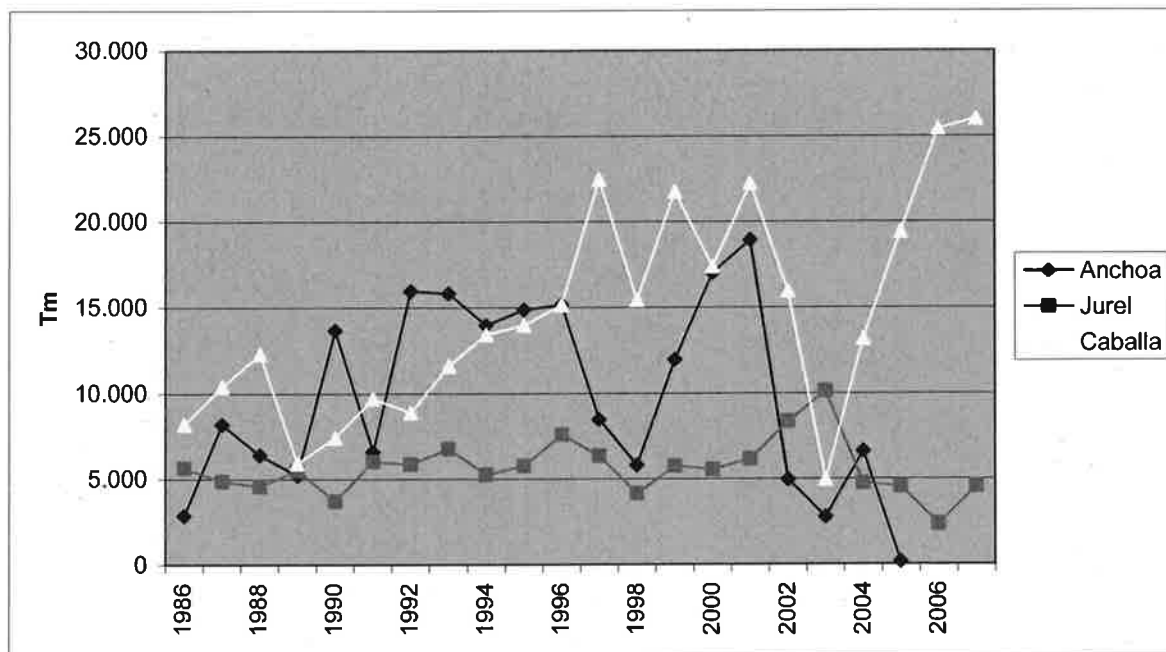
4.1. Especies pelágicas

Tradicionalmente los pequeños pelágicos han sido una pesquería importante para el País Vasco. No obstante, en los últimos años su importancia se ha reducido. La anchoa (*Engraulis encrasicolus*) y la caballa o verdel (*Scomber scombrus*) representan la mayor parte de las capturas de pequeños pelágicos. También se realizaban capturas significativas de jurel o chicharro (*Trachurus trachurus*) y sardina (*Sardina pilchardus*).

La mayor parte de las capturas son realizadas por la flota de cerco en las Zonas CIEM VIIIc y VIIIb. Además, las flotas de arrastre y palangre también capturan jureles, y los buques equipados con líneas de mano capturan ciertas cantidades de caballa.

Las poblaciones pelágicas de aguas europeas se encuentran en mejor estado que los recursos de especies demersales. Sin embargo, las poblaciones de anchoa en el Golfo de Vizcaya se han deteriorado tanto que ha sido necesario llegar al cierre de la pesquería en 2006. Por otra parte, los stocks de jurel y caballa están sobreexplotados.

Por otra parte, se han producido problemas coyunturales. Por ejemplo, las capturas de sardina y caballa se redujeron considerablemente en 2003, como consecuencia de la marea negra provocada por el naufragio del Prestige.

Gráfico 5: Pesca de bajura. Desembarques de especies pelágicas.

Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

Tras cinco años de cierre de la pesquería de anchoa del golfo de Vizcaya, se volverá a abrir en 2010. No obstante, los volúmenes de capturas autorizados (5 400 toneladas para España y 1.600 toneladas para Francia) son muy reducidos. Teniendo en cuenta que alrededor del 25% de las capturas se dedican al consumo en fresco, la industria conservera deberá seguir abasteciéndose en parte con anchoas procedentes de fuera del Cantábrico.

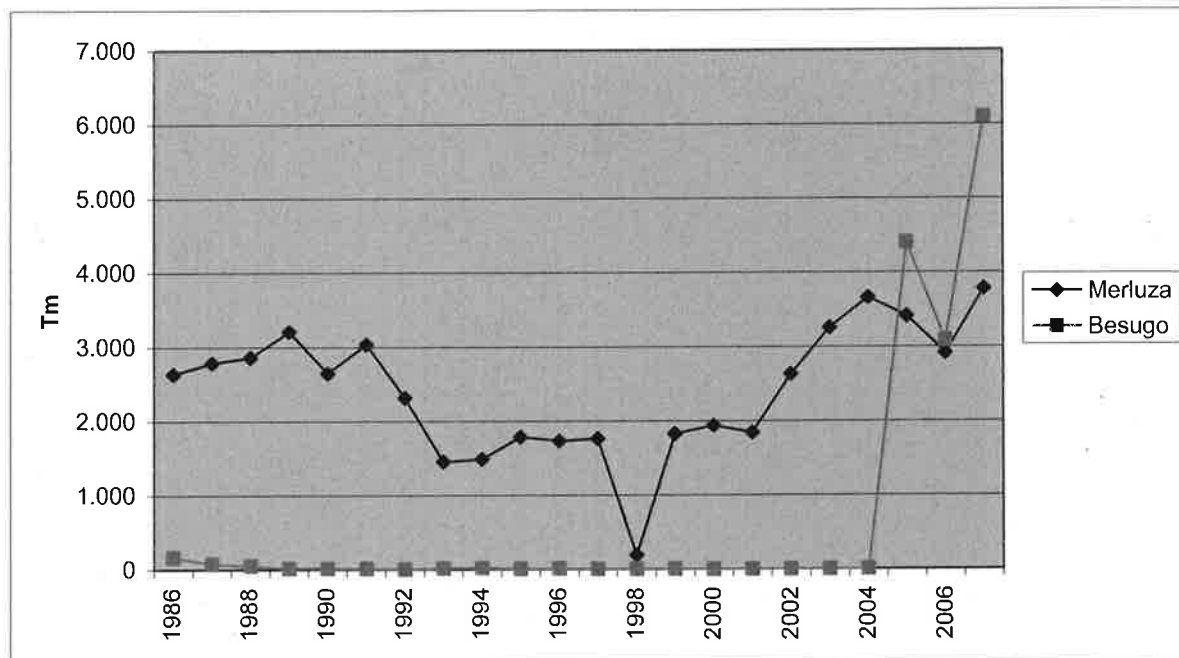
4.2. Especies demersales

La mayor parte de las capturas de especies demersales, sean peces, crustáceos o cefalópodos son realizadas por la flota de altura, en aguas del Cantábrico o en aguas comunitarias más lejanas. Alrededor de un 60% de las capturas de especies demersales se realiza en aguas comunitarias y un 40% en aguas de Svalbard.

Tradicionalmente, estas pesquerías eran típicamente costeras. Posteriormente, la flota vasca comenzó a faenar en aguas más lejanas, llegando a los bancos de Gran Sol y mar Céltico, banco de Porcupine y aguas del oeste de Irlanda, aguas del noroeste de Escocia e incluso banco de Rockall. El acceso a dichos caladeros hizo que estas pesquerías fueran denominadas como «de altura al fresco», ya que las capturas se desembarcan refrigeradas.

La principal especie objetivo es la merluza (*Merluccius merluccius*) y es la más importante en cuanto a volumen de capturas y valor económico. No obstante, se trata de pesquerías mixtas en las que también son relevantes las capturas de cigalas (*Nephrops norvegicus*), rapes (*Lophius piscatorius*) y gallos (*Lepidorhombus spp*). Hay otras capturas accesorias como ciertos cefalópodos, o algunas especies de aguas profundas.

Varias de las especies objetivo demersales se encuentran en mal estado de conservación. En particular, la merluza y cigala, están sometidos a un largo plan de recuperación. Por su parte, la merluza del norte se encuentra en franca recuperación.

Gráfico 6: Pesca de bajura. Desembarques de merluza.

Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

La flota pesquera dedicada a la captura de especies demersales se ha reducido en un 60% en los últimos quince años. Esta flota emplea diversas artes: arrastre, líneas o enmalle y cada una de ellas se manifiesta bajo distintas modalidades.

Ciertas modalidades tradicionales de **arrastre** como los «bous» o «bakas» se están reconvirtiendo en favor de las redes gemelas (para peces planos o rapes) o la pareja de arrastre con redes de gran apertura vertical. Aún se mantiene un número de arrastre con «bakas», con capturas multiespecíficas. El uso del **palangre** también está sujeto a reconversión y sólo se mantiene fuera del golfo de Vizcaya. Parte de los buques que utilizaban palangres se han reorientado hacia la utilización de redes de gran apertura vertical, pero también de volantas. Se mantiene un cierto uso del palangre en algunas pesquerías costeras. El uso de las redes de **enmalle** ha sido tradicionalmente característico de la pesca costera artesanal. No obstante, algunos palangreros han pasado a utilizarlas para pescar merluzas.

Dentro de las especies demersales el **bacalao y especies asociadas** merecen una mención aparte por las especificidades e historia de la flota bacaladera. Además del bacalao (*Gadus morhua*), la flota bacaladera también captura fletán negro (*Reinhardtius hippoglossoides*) y eglefino (*Melanogrammus aeglefinus*). La flota bacaladera vasca está radicada en el puerto de Pasajes.

Tradicionalmente, esta flota faenaba en el caladero de Terranova (área OPANO). Precisamente, los mayores problemas de conservación de los recursos se dan en las aguas de Terranova, ya que las tres poblaciones de bacalao accesibles para la flota bacaladera vasca están en colapso y están sujetas a moratoria de capturas.

Tras las dificultades observadas en este caladero, la flota bacaladera se ha reducido hasta llegar a sólo tres buques. Además, una parte de la actividad se ha desplazado hacia el

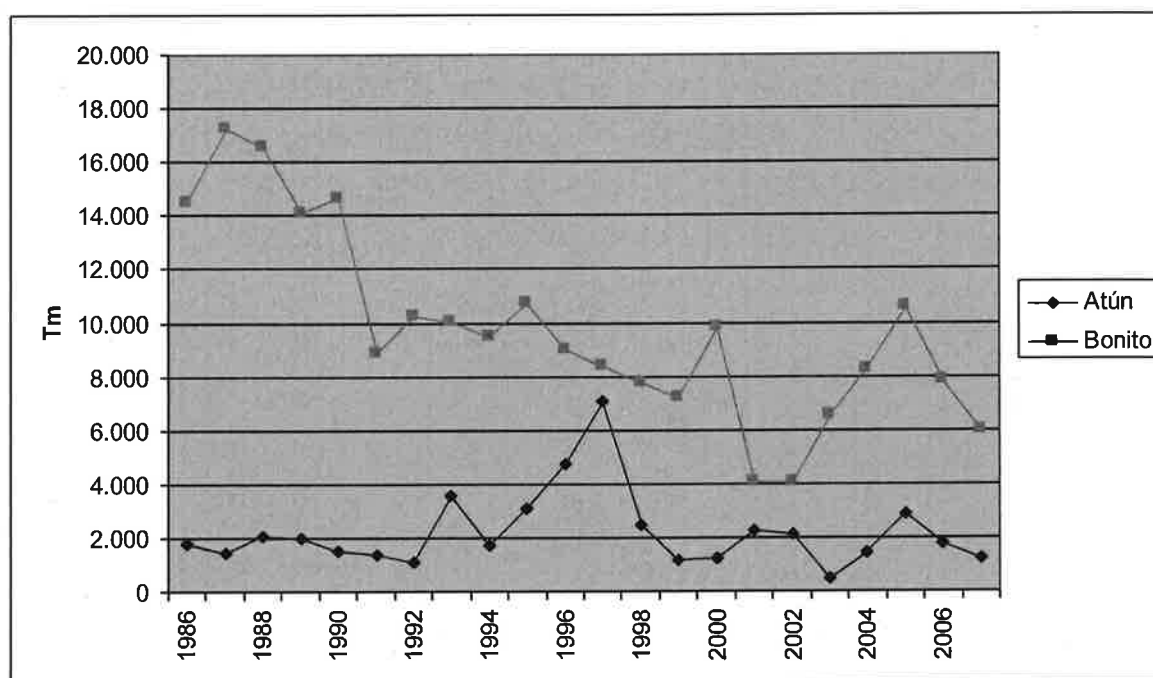
Ártico nordeste, y, en particular a Svalbard (División IIB del área CIEM) y a la costa noruega. De hecho, la flota vasca ya operaba en esta zona, aunque de modo estacional. Dadas las dificultades de acceso a los caladeros del Atlántico noroeste y a la mala situación de los recursos, la flota bacaladera vasca se va desplazando progresivamente a la zona de Svalbard, principalmente en verano, para pescar sus cuotas de bacalao y eglefino ártico.

4.3. Túnidos

Los túnidos son capturados tanto por la flota de bajura como por la de atuneros congeladores. La flota de bajura captura especies de aguas templadas en el golfo de Vizcaya y congeladores faenan en zonas tropicales de los océanos Atlántico, Índico y Pacífico. Un 68% de las capturas de túnidos se realizan en aguas tropicales del Océano Índico, un 26% en aguas tropicales del Océano Atlántico y un 6% en aguas templadas

La flota de bajura tiene como especies objetivo al atún blanco o bonito del norte (*Thunnus alalunga*) y el atún rojo o cimarrón (*Thunnus thynnus*). El atún blanco es una de las especies de mayor interés comercial para la flota vasca de bajura. El atún blanco se captura con cebo vivo o con curricán en aguas del golfo de Vizcaya y sus proximidades. Fuera de la temporada de la costera, una parte de la flota se desplaza hacia el centro del Atlántico central o hacia el Mediterráneo. Los recursos de atún blanco no se encuentran en una situación tan dramática como la del atún rojo, pero sus capturas se están reduciendo progresivamente.

Gráfico 7: Pesca de bajura. Desembarques de túnidos.



Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

Tradicionalmente el atún rojo es capturado empleando cebo vivo por buques de Fuenterrabía, y, en menor medida por barcos de Guetaria. Las capturas proceden del stock oriental (Atlántico oriental y Mediterráneo). Esta población se encuentra cercana al colapso y sus cuotas son objeto de intensas negociaciones en el seno de la Comisión Internacional para la Conservación del Atún Atlántico (CICAA).

Las especies objetivo de los atuneros congeladores son el listado (*Katsuwonus pelamis*), el rabil (*Thunnus albacares*) y el patudo (*Thunnus obesus*). El 46% de las capturas de túnidos tropicales realizadas por la flota vasca corresponden al listado cuyo recurso está subexplotado. El rabil también representa un 46% de las capturas. Los patudos del Atlántico e Índico, están sobreexplotados, pero sólo representan un 8% de las capturas.

Algunas de estas poblaciones se han deteriorado por efecto de la utilización de Dispositivos Concentradores de Pescado (DCP) en la década de 1990. Estos objetos artificiales flotantes atraen el pescado en sus proximidades e incrementan tanto la capacidad de pesca como las capturas de juveniles. Las flotas palangreras asiáticas también han incrementado su esfuerzo sobre el stock reproductor, sobre todo en el caso del patudo.

Desde 1997, las tres organizaciones europeas de armadores de buques atuneros congeladores llegaron al acuerdo de establecer zonas de protección utilizando objetos flotantes en ciertas épocas. Esta medida ha sido adoptada desde 1999 por la CICA para su aplicación en el Atlántico tropical.

5. ACUICULTURA

La acuicultura en el País Vasco está muy poco desarrollada por la falta de espacios idóneos. Apenas hay especies acuícolas adaptadas a las fuertes corrientes, el oleaje y la temperatura del mar Cantábrico. Además, las condiciones meteorológicas e hidrográficas dificultan si no imposibilitan la acuicultura en mar abierto.

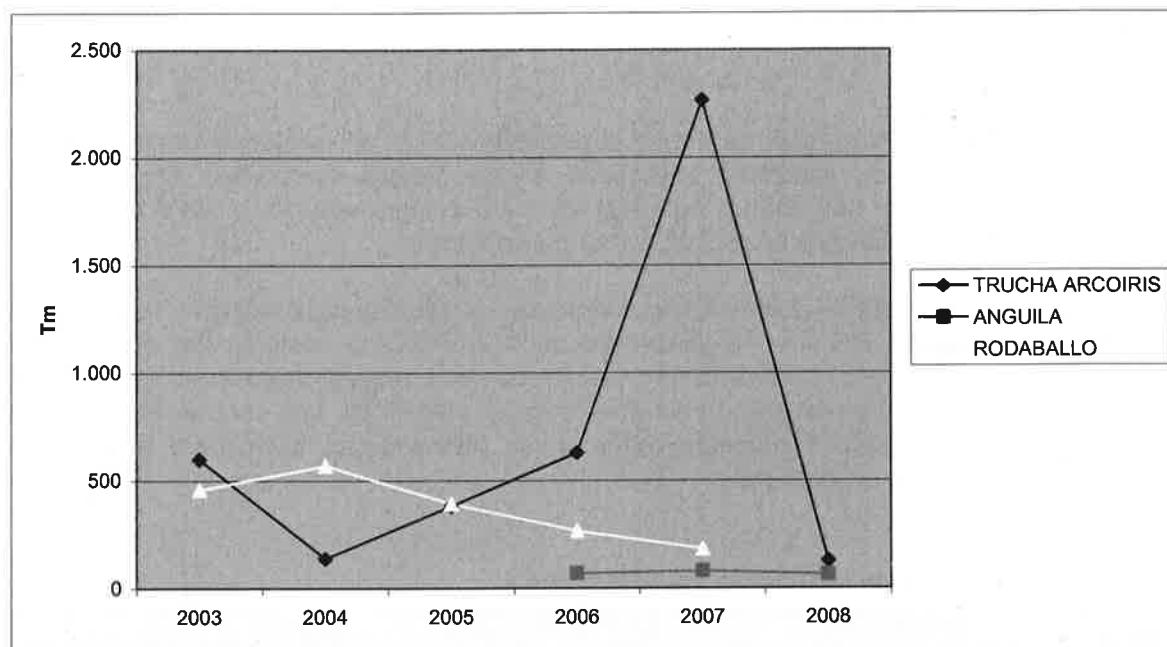
Por otra parte, la costa es demasiado accidentada. La extensa rasa mareal y la ausencia de rías amplias limpias dificultan el desarrollo de la acuicultura costera. Por otra parte, la competencia de usos en el litoral (conservación, turismo, playas, urbanismo, etc.) o la baja disponibilidad de suelo litoral también son factores limitantes. Los centros de producción existentes utilizan mayoritariamente tanques con recirculación, tanto para la acuicultura marina como para la de agua dulce.

Tabla 5: Empresas productoras de acuicultura

Provincia	Empresa	Municipio	Especies Cultivadas
Guipúzcoa	Acuivas	Usurbil	Anguila europea
Guipúzcoa	Orrua Itxasondo Arraiak, S.A.	Guetaria	Rodaballo
Guipúzcoa	Piscifactoría de Irún (Diputación Foral de Guipúzcoa)	Irún	Salmón del Atlántico, Trucha marina
Guipúzcoa	Piscifactoria de Rodaballo Culmanor, S.A.	San Sebastián	Rodaballo
Guipúzcoa	Sociedad de Pesca de Tolosa (Diputación Foral De Guipúzcoa)	Tolosa	Salmón del Atlántico, Trucha marina
Vizcaya	Diputación Foral de Vizcaya	Bilbao	Salmón del Atlántico, Trucha marina
Álava	Nuestra Señora de Ibernalo (NUSI)	Campezo	Trucha Arco Iris, Truchas nep

En estas condiciones, son muy escasas las empresas de acuicultura marina y continental. Ha habido iniciativas de cría de almeja y de otras especies (pulpo, bogavante, lubina, etc.), aunque siempre a pequeña escala y con carácter de investigación. Las diputaciones forales de Guipúzcoa y Vizcaya disponen de centros de producción de especies de agua dulce y hay una escuela de acuicultura en Motrico.

Gráfico 8: Producción de la acuicultura en el País Vasco



Fuente: EUSTAT. Elaboración propia

La producción de rodaballo ha desaparecido debido a la falta de rentabilidad tras la entrada en producción de las piscifactorías gallegas. Además, la temperatura del agua del Cantábrico en verano no es la más adecuada para el desarrollo del rodaballo.

La piscifactoría Orrua, hasta ahora dedicada exclusivamente al cultivo de rodaballo, pretende iniciar de bacalao. A partir de febrero de 2010 comenzará a criar alevines de bacalao, siendo la primera experiencia de este tipo que se lleve a cabo en el sur de Europa. La iniciativa se desarrollaría en Guetaria, con el apoyo del Centro Tecnológico del Mar y los Alimentos (AZTI-Tecnalia) y una empresa noruega.

6. COMERCIALIZACIÓN

En la comercialización intervienen las lonjas de pescado como lugar de primera venta, los mayoristas exportadores, los mercados centrales, los detallistas y las grandes superficies. Los puertos pesqueros con lonjas de subasta son Bermeo, Lequeitio, Ondárroa, Motrico, Guetaria, San Sebastián, Pasajes y Fuenterrabía. Los puertos con mayor número de compradores son Ondárroa (60 compradores grandes y medianos) y Pasajes (40), con mucha menor importancia de Bermeo (6), Guetaria (4) y Fuenterrabía (3).

Las mejoras e innovaciones realizadas en la flota de bajura no se han visto acompañadas por la mejora de las infraestructuras portuarias para la gestión y manipulación del pescado capturado. La modernización de los puertos pesqueros de la CAPV es inferior a la realizada en puertos de Galicia, Cantabria o en Francia, con menores costes de manipulación. Por ello, es cada vez más frecuente que la flota vasca realice sus desembarques en otros puertos. Por esta razón, y por la progresiva reducción de las capturas, los volúmenes comercializados en las lonjas están disminuyendo.

En las lonjas se comercializan tanto los desembarques en el puerto como el pescado de otras procedencias que llega en camiones. El progresivo incremento de las importaciones de pescado, que en algunas especies supera el 50% del total les da un papel predominante en la formación de los precios.

Las lonjas se limitan a comercializar pescado fresco. No aportan valor añadido con una primera transformación. Esto resta competitividad a la producción indígena con respecto a los productos importados, que suelen llegar limpios y fileteados.

Los distintos segmentos de la flota, y, en particular, la bajura y altura al fresco funcionan independientemente y sin coordinación. La oferta procedente de las capturas de la pesca de bajura está poco agrupada y se enfrenta a problemas de competencia frente a una distribución cada vez más concentrada.

El sector comercializador está atomizado y tienen dificultades para hacer frente a una distribución cada vez más concentrada. Las instalaciones de los mayoristas que operan en los puertos no son suficientes para dar salida a los desembarques en los picos de producción. En ocasiones, la distancia entre el muelle y las instalaciones de los mayoristas incrementa el coste del transporte y alarga el proceso de manipulación.

MERCABILBAO es un importante mercado mayorista. Las capturas realizadas en la CAPV rondan el 25% del volumen de pescado fresco comercializado en MERCABILBAO. El pescado congelado procedente de la CAPV supera ligeramente el 1% del total.

En el País Vasco hay algo más de trescientos establecimientos de comercialización de pescado que emplean más de 1 500 empleos. Por el momento, los hogares se abastecen preferentemente en establecimientos tradicionales, y, en segundo lugar aparecen los supermercados y a distancia, los hipermercados. No obstante, tanto los supermercados como los hipermercados están incrementando sus cuotas de mercado.

La comercialización está cambiando por efecto de la combinación de procesos de naturaleza muy diferente:

- aumento del consumo en el canal de la restauración,
- desajuste entre el volumen de capturas locales y el crecimiento en la demanda,

- estancamiento de la oferta local y
- aumento de la relevancia de la distribución en grandes superficies frente al canal tradicional.

7. INDUSTRIA DE TRANSFORMACIÓN

La industria de transformación en el País Vasco se enfrenta a un exceso de capacidad productiva. Esta se generó con el recurso de importantes inversiones que obtuvieron la financiación del IFOP. El incremento de la capacidad coincidió con el agotamiento de los caladeros tradicionales, obligando a utilizar materias primas de otras procedencias. Otro elemento que afecta negativamente a la industria de transformación es la presión a la baja de los precios que es ejercida por las importaciones de productos procedentes de países terceros con menores costes producción.

La industria conservera absorbe alrededor del 75% de las capturas y genera tres cuartas partes del empleo del sector de la transformación. También es relevante la producción de congelados y hay cierta producción de ahumados.

En la Comunidad Autónoma del País Vasco hay 70 empresas dedicadas a la transformación de pescado. Hay una mayor concentración de empresas en Guipúzcoa. La mayor concentración se da en el municipio de Bermeo. También hay otro núcleo de industrias en Ondárroa y sus municipios adyacentes, Motrico y Berriatúa.

Atendiendo al empleo, predominan las empresas pequeñas o muy pequeñas, aunque aún quedan diez empresas de tamaño mediano a grande.

Tabla 6: Principales indicadores de la industria de transformación de pescado en el País Vasco. 2007

Personas ocupadas	1 954
Ventas de producto (Miles de €)	473 088
Consumo de materias primas (Miles de €)	273 525
Inversiones en activos materiales (Miles de €)	25 288
Venta neta producto/Persona ocupada (Miles de €)	242,1
Gastos personal/Venta neta producto (%)	10,5%
Consumo materias primas/Venta neta producto (%)	57,8%
Valor añadido/Persona ocupada (Miles de €) (*)	46,3
Excedente de explotación (Millones €) (**)	40,9
Margen Bruto (%) (***)	8,7%

(*) Valor Añadido/Persona Ocupada = Productividad

(**) Excedente de explotación = Valor añadido -gastos de Personal

(***) Margen Bruto de explotación = (Excedente de explotación/ Ventas netas producto)*100

Fuente: D. G. de Industria y Mercados Alimentarios del Ministerio de Medio Ambiente y Medio Rural y Marino

La industria conservera se ha desarrollado a partir del bonito y la anchoa y es muy dependiente de un número reducido de especies (bonito, anchoa, caballa y jurel). Las capturas de algunas de estas especies se concentran en las épocas de costeras de bajura. En consecuencia, esta estacionalidad se traslada a la carga de trabajo de la industria conservera.

El sector está sometido a una intensa reestructuración. De hecho, en los últimos diez años han desaparecido catorce empresas, que se dedicaban fundamentalmente a la producción de congelados. Sin embargo, la producción de la industria de transformación se ha incrementado.

8. ASOCIACIONES

Hay cuatro organizaciones de productores radicadas en la Comunidad Autónoma del País Vasco.

Tabla 7: Organizaciones de productores de pesca radicadas en el País Vasco

Provincia	Localidad	Organización de Productores	Nº OP	Fecha reconocim.	Actividad
GUIPUZCOA	San Sebastián	Organización de productores de pesca de bajura de Guipuzcoa (OPEGUI)	OPP-5	07/07/1986	Pesca de bajura y altura
VIZCAYA	Bermeo	Organización de productores de túnidos congelados (OPTUC)	OPP-2	07/07/1986	Pesca de alta mar
VIZCAYA	Bilbao	Organización de productores de pesca de bajura de Vizcaya (OPESCAYA)	OPP-6	07/07/1986	Pesca de bajura y altura
VIZCAYA	Ondárroa	Organización de Productores de Pesca de Altura del Puerto de Ondárroa (OPPAO)	OPP-52	04/05/2001	Pesca de altura

Fuente: DOCE (98/C 92/03 de 27/3/98). Elaboración propia

Tres de ellas fueron reconocidas en el momento de la adhesión de España a las Comunidades Europeas. Sólo la Organización de Productores de Pesca de Altura del Puerto de Ondárroa (OPPAO) ha obtenido el reconocimiento con posterioridad, en 2001.

Además, algunas empresas pesqueras del País Vasco están integradas en organizaciones de productores radicadas en otras comunidades autónomas. Por ejemplo, en la **Organización de productores asociados de grandes atuneros congeladores (OPAGAC)**, radicada en Madrid, están asociadas empresas como Aitzugana (Mundaca, Vizcaya), Igorre, S.L. (Mundaca, Vizcaya) o Nicra 7 (Bermeo, Vizcaya). Dos de los buques de estas empresas faenan en el Atlántico y dos en el Pacífico.

Tanto **OPAGAC** como **OPTUC** están integradas en una **asociación interprofesional, INTERATUN**, junto con asociaciones de la industria de transformación y comercialización, como Asociación Nacional de Fabricantes de Conservas de Pescados Y Mariscos (ANFACO) y la Federación Nacional de Asociaciones de Fabricantes de Conservas.

También hay empresas pesqueras del País Vasco asociadas en otras asociaciones, como la Asociación de Empresas de Pesca de Bacalao, Especies Afines y Asociadas (ARBAC).

Los arrastreros al fresco están asociados en la **Asociación de Medianos y Pequeños Pesqueros al Fresco Norte y Noroeste de España (NORPESC)**. Hace unos años existían otras dos organizaciones que se han integrado en organizaciones de productores.

Las **cofradías de pescadores** son corporaciones de derecho público dotadas de personalidad jurídica. Se constituyen legalmente como cauce de participación y colaboración del sector pesquero con las administraciones públicas en defensa del interés del sector, y de la organización y comercialización de sus productos.

Las cofradías de Pescadores están reguladas por la Ley 16/1998 de 25 de junio, de Cofradías de Pescadores y el Decreto 115/2005, de 17 de mayo, del Registro de Cofradías de Pescadores y Federaciones de Cofradías del País Vasco y régimen de comunicaciones.

Todas las cofradías de pescadores de la Comunidad Autónoma del País Vasco, así como sus Federaciones se encuentran inscritas en un Registro adscrito a la Dirección de Pesca y Acuicultura. La inscripción en el registro es un requisito necesario para su existencia y validez jurídica.

Actualmente, las cofradías de pescadores del País Vasco están agrupadas en dos federaciones provinciales. Sólo están reconocidas oficialmente individualmente las cofradías de ocho puertos de la provincia de Vizcaya (Ondárroa, Bermeo, Lekeitio, Armintza, Elanchove, Mundaca, Santurce y Ciérvana) y seis de la provincia de Guipúzcoa (Guetaria, Pasajes, Fuenterrabía, San Sebastián, Motrico y Orio).

Las cofradías de pescadores están constituidas por los armadores y por el personal laboral que ejercen la actividad pesquera y que se encuentren embarcados en los buques de pesca con puerto base en el ámbito territorial de la cofradía. Asimismo, pueden formar parte de las cofradías como socios colaboradores con voz pero sin voto las personas que hayan pertenecido a las mismas durante los últimos cinco años de su actividad profesional y se encuentren en situación de invalidez absoluta o jubilación.

9. INVESTIGACIÓN

La gestión integrada de los recursos marinos y su posterior transformación en productos alimenticios, requiere un conocimiento científico amplio y especializado. Tanto las administraciones públicas, para su toma de decisiones de gestión, como instituciones y empresas relacionadas con el medio marino, demandan información, innovación y desarrollo tecnológico permanentes.

La **Fundación AZTI**, es un centro tecnológico especializado en la investigación marina, pesquera y alimentaria. Su personalidad jurídica es una fundación privada sin ánimo de lucro. Su objetivo es el desarrollo social y la mejora de la competitividad en la pesca y actividades asociadas, mediante la investigación y la innovación tecnológica. Desarrolla proyectos específicos e integrales en la gestión del medio ambiente marino, la pesca sostenible y la industria alimentaria asociada. Cuenta con más de 200 empleados, y en 2008 su facturación ascendió a 17 millones de euros.

AZTI-Tecnalia trabaja en el estudio de los recursos marinos y su transformación en productos de calidad para contribuir al desarrollo sostenible del entorno. Asimismo, investiga para fomentar la sostenibilidad de la actividad pesquera, la competitividad económica de la flota económicamente competitiva, la utilización de prácticas de pesca responsable y para incrementar la calidad y el valor añadido de los productos de la pesca.

AZTI-Tecnalia mantiene seis líneas de investigación y desarrollo:

- Gestión Pesquera,
- Tecnología Marina,
- Innovación en tecnologías acuícolas,
- Tecnologías de los Alimentos,
- Gestión Integral de la Zona Costera y
- Oceanografía Operacional.

ÁREAS DE INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO

Gestión Pesquera	
Evaluación de los Recursos Pesqueros y Marisqueros	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de modelos de gestión para la simulación de distintos escenarios de gestión y capturas utilizando herramientas de evaluación espacio temporal, de aplicación a pesquerías multiespecíficas y a distintas flotas. ➤ Investigación de nuevos métodos de evaluación de stocks a través de campañas directas utilizando métodos ictioplanctónicos, acústicos y ópticos y CUFES (<i>Continuous, Underway Fish Egg Sampler</i>).
Biología Pesquera	Estudio de los parámetros biológicos (genética, crecimiento, reproducción, patologías y parasitación) y de comportamiento (distribución y migración) en las distintas especies comerciales.
Ecosistemas Marinos	Investigación sobre el efecto de la variabilidad natural y el cambio climático en la productividad biológica, dinámica del plancton, reclutamiento de recursos, acoplamiento de modelos biológicos y físicos, etc.
Socioeconomía de la Pesca	Desarrollo de nuevos modelos de investigación pesquera incluyendo la variable socioeconómica para una nueva gestión de pesquerías.

Tecnología Marina	
Innovación de artes y operativa pesquera	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de prototipos de artes y equipamientos pesqueros. ➤ Investigación del comportamiento de las especies ante las artes, aparejos, sistemas de detección y atracción (acústicos, cebos artificiales, etc.). ➤ Mejora del diseño de las artes y aparejos de pesca mediante modelización y monitorización visual y acústica. ➤ Desarrollo de elementos de seguridad y confort laboral a bordo de embarcaciones pesqueras. ➤ Aplicación de las tecnologías de la información y la comunicación en la operativa pesquera.
Desarrollo de nuevas tecnologías de observación marinas	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de plataformas volantes no tripuladas (UAVs), boyas balizas instrumentadas incluyendo evaluación del medio marino, sensores robustos para medidas contaminantes in situ. ➤ Desarrollo de nuevas marcas específicas para el estudio de especies marinas (<i>tags</i>). ➤ Aplicación de software para procesamiento de datos e interfaz-usuario ad-hoc.

Innovación en tecnologías acuícolas
<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de equipos para la telemonitorización de instalaciones de acuicultura mediante técnicas acústicas y ópticas. ➤ Desarrollo de tecnología para la producción de alevines en instalaciones de incubación. ➤ Mejora de las instalaciones de cultivo en jaulas de mar abierto

Tecnologías de los Alimentos	
Nuevos Productos	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de productos semielaborados y elaborados basados en pescado. ➤ Desarrollo de productos pesqueros con propiedades funcionales. ➤ Desarrollo de nuevos formatos y envases. ➤ Caracterización de biomoléculas e ingredientes presentes en el pescado.
Seguridad y Calidad Alimentaria	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de sistemas de detección. ➤ Desarrollo de modelos de validación que garanticen la seguridad y origen de los productos. ➤ Prevención de riesgos alimentarios.
Desarrollo de nuevas tecnologías para la conservación, descontaminación y clasificación del pescado.	
Desarrollo de procedimientos para el aprovechamiento y valorización de subproductos .	

Gestión Integral de la Zona Costera	
Gestión ambiental del medio marino	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Investigación de la evolución de la calidad ambiental en la zona litoral. ➤ Desarrollo de nuevos indicadores ambientales (AMBI ©).
Impacto ambiental	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de modelos y métodos de evaluación de presiones e impactos antropogénicos sobre el medio natural.
Protección y recuperación del medio marino y estuárico	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Desarrollo de modelos de explotación. ➤ Realización de estudios para la declaración de reservas marinas, y sobre especies marinas amenazadas.

Oceanografía Operacional	
Desarrollo y mejora de los modelos predictivos	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Investigación en nuevos modelos biofísicos y en su optimización para la asimilación de datos. ➤ Desarrollo de modelos de predicción de oleaje y de turbulencias para mejorar el conocimiento de la interrelación atmósfera-océano y el comportamiento de las corrientes marinas.
Observación del medio marino	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Aplicación de las tecnologías existentes y emergentes. ➤ Desarrollo de sistemas de información de variables ambientales a partir de información satelitaria de alta resolución espacial. ➤ Implementación de tecnologías emergentes para la observación costera (video vigilancia, sonda multihaz, estaciones océano-meteorológicas, SAR - <i>Synthetic Aperture Radar</i> -, LIDAR - <i>Light Detection And Ranging</i>-, etc.)

NOTAS