

感谢您选用 Magellan 公司出品的个人全球卫星定位 (GPS) 导航仪 : GPS315/320。以下简称导航仪。

注意事项

- 这是一个优秀的导航产品,但不可代替其它越野识途比赛的所需产品,也不可做比赛公证。为了您的安全,请不要将其视为导航的唯一设备。
- 全球定位系统 (GPS) 由美国政府控制,它单独负责系统的精度和维护。现有的定位精度为不大于 10 米。
- 应配套使用 Magellan 公司提供的专用电缆和天线,用其它电缆和天线可能会导致定位精度下降、导航仪损坏,由此造成的后果不在产品保修之列。
- 无需每次使用都进行初始化设置,只有当导航仪在第一次使用、卫星星历丢失,或在关闭的情况下移动了 300 公里以上的时候才需要初始化;严禁浸泡。
- 请务必认真阅读本手册,以免由于使用不当,给您的安全带来威胁。对于专业用户,手册的某些部分可能需要与英文手册配合使用,请注意参考。

版权声明

- 1、导航仪配有通用用户手册及软件,只允许终端用户个人复制使用,或在集团内部使用。
 - 2、产品产权归 Magellan 公司和它的供应商,已在美国注册,向全球出售,其版权受到合法保护。
 - 3、未经许可,不得使用、复制、转让。
 - 4、未经 Magellan 公司允许,不得以任何手段传递用户手册及软件,包括照片、录音。
- Magellan 公司对以上声明保留解释权。

保修条款

所有 Magellan 公司出品的导航仪无意替代其它导航设备。在使用该产品前,请仔细阅读用户说明。

1、保修

在产品出售一年内, Magellan 公司对其产品及选件的材料和工艺故障实地免费维修。这一

保证只对产品的最初购买者。

产品出现故障，Magellan 公司会根据情况自行安排修理或更换。修理或更换的产品将在回运 90 天内实行担保，或履行原始保修时间，从两者之间选择时间较长之一。

2、赔偿

购买者享受额外赔偿，Magellan 公司根据情况，对本保证中确定的导航仪及选件进行有限的维修和更换，此项工作由授权的 Magellan 服务中心负责。

3、购买者支付

要得到产品及选件的保修，购买者都必须支付运费，以此证明保修起始时间，并将用户保修单寄回至 Magellan 服务中心。

Magellan 公司对产品在运输途中的丢失和损坏概不负责，一律托保。

4、保修单的限制

除本节第 1 条款提到的保修内容，其他服务要求均属无效。

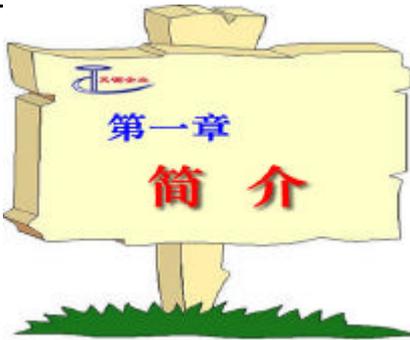
5、不在服务之列的项目

- 安装及安装不当造成的后果
- 电池
- 意外事故，卫星不能发射精密的信息，由不精密信息引发的一系列问题
- 由运输、干扰、使用不当等原因引起的问题
- 将产品交由和计划交由非 Magellan 公司服务中心授权的单位进行服务
- 试图通过修正导航仪，来改变全球定位系统（GPS）的精度。（所有 Magellan 出品的导航仪都是利用 GPS 获得定位、速度、时间等信息。GPS 由美国政府操作，它单独负责系统精度和维护，用户无法改变。）

非 Magellan 公司服务中心授权的任何人不得擅自拆开机身，由此产生的一切后果不在 Magellan 维护范围。

6、协定

购买者都必须完全认同 Magellan 公司对于导航仪的保修条款，此条款记录了 Magellan 公司应担负的全部责任。



欢迎选用麦哲伦(Magellan)公司出品的个人全球卫星定位(GPS)导航仪：**GPS315/320**。以下简称导航仪。自1989年开发出第一个导航仪以来，麦哲伦公司在定位和导航方面一直领导着GPS技术革新的潮流！现在，您所购买的麦哲伦导航仪将充分体现出易学易用性。

这本手册是GPS315和GPS320的使用手册。它们的区别是：GPS315只有世界上主要的大、中、小型城市的坐标数据库，GPS320除了具有以上数据库以外，还有灯塔、航标、浮标等航海助航数据库。其中GPS320的城市数据库分为三个区域（北/中/南美洲、欧洲和非洲、澳大利亚和亚洲），依据不同的城市数据库，销往不同国家和地区。在中国地区销售的GPS320仅包括亚洲和澳大利亚的城市数据库，如需其它区域的数据请与天测企业或当地的分销商联络。

GPS 知识介绍

一、GPS 定位系统构成

GPS是Global Positioning System的缩写，即全球卫星定位系统。它是由空间站、地面站和用户三部分组成。

- 1、空间站由美国发射的24颗GPS专用卫星组成，它们位于地球上空201832公里轨道，均匀分布在6条倾斜角地球同步圆形轨道上，连续发射GPS信号。
- 2、地面站由一个主控站和五个监控站组成，用来对GPS卫星进行监视、遥测、跟踪和控制，以纠正卫星轨道、姿态和工作特性的变化。
- 3、用户部分只适用于各种用途的GPS接收机。

二、 GPS 精度

根据用户工作区域卫星状态的影响，在卫星分布、运行良好的情况下，GPS 单机定位精度在 15 米范围之内。

三、 GPS 定位中的误差主要来自于星历误差、卫星钟误差和接收机误差这三部分。

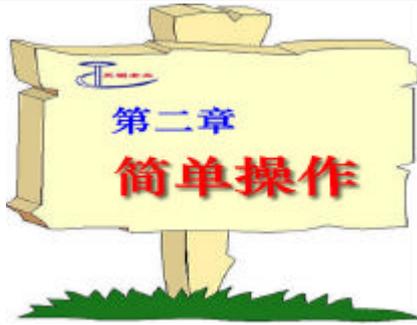
四、提高定位精度的方法

建立差分基准站，接收并解算出高精度定位数据，通过通信链，传递到所需的设备上。



315/320 导航仪结构参考图





一、按键详解

QUIT

撤消：主要功能是取消当前的操作，或者向后撤消一步现在的操作，另外还可以逆向翻转画面

ENTER

确认：主要功能是确认当前操作，或者保存现在的设置。

NAV

翻页：主要功能是按下此键可以循环顺时翻动画面，试一试!

GOTO

导航：主要功能是可以通过它选择一个目标点，这时所有有关信息都会显示在各个画面。

MARK

存点：主要功能是（GPS 定位后）在目标点，按下该键即可定点，连续按两次可快速保存。

MENU

菜单：主要功能是可以显示当前画面所具备的功能，并配合其它键进行操作。



背光：主要功能是可以反复开关背景光，以便于夜间使用，注意使用，比较耗电！

PWR

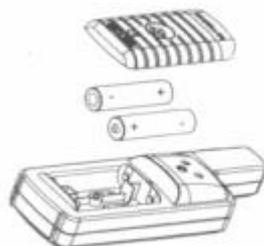
电源：主要功能是可以反复开关 GPS，在开机状态下，连续按两次可快速关机。



方向移动：主要功能是，左右可以移动光标的位置；上下可以选择菜单中功能，在命名时可以 选择（0-9）数字和（A-Z）字母。

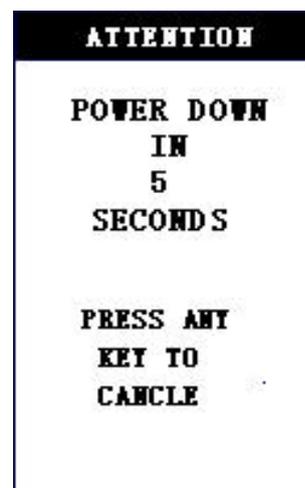
二、安装电池

导航仪使用两节五号碱性电池。拧开导航仪背部的圆环，即可打开电池盒盖。



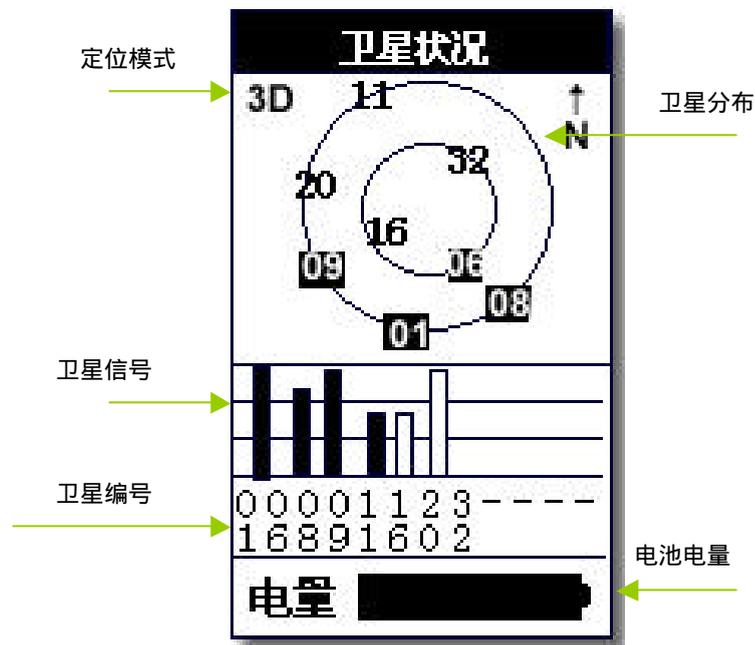
三、电源开关

卫星定位导航仪上的 **PWR** 键为电源开关。按下后导航仪启动（如图），按 **ENTER** 键确认进入系统，再次按下 **PWR** 键，导航仪将在 5 秒内关闭。





1、卫星状况图



开机后导航仪将显示这个画面，卫星状况图提供当前天空 GPS 卫星方位、信号接收情况和导航仪电量显示。

定位模式：当锁定足够多的卫星时，将会显示出定位的状态，即二维（2D）模式或三维（3D）模式，否则，这里什么也不会显示。最佳状态为三维模式

卫星分布：卫星在天空中分布的相对位置，外圈表示平行于地平线，内圈位置与地平线呈 45° 夹角，中心表示垂直地平线。

卫星编号：导航仪可自动识别卫星编号

卫星信号：卫星被锁定后，呈黑色柱条。黑色柱条越高，表示信号越强。

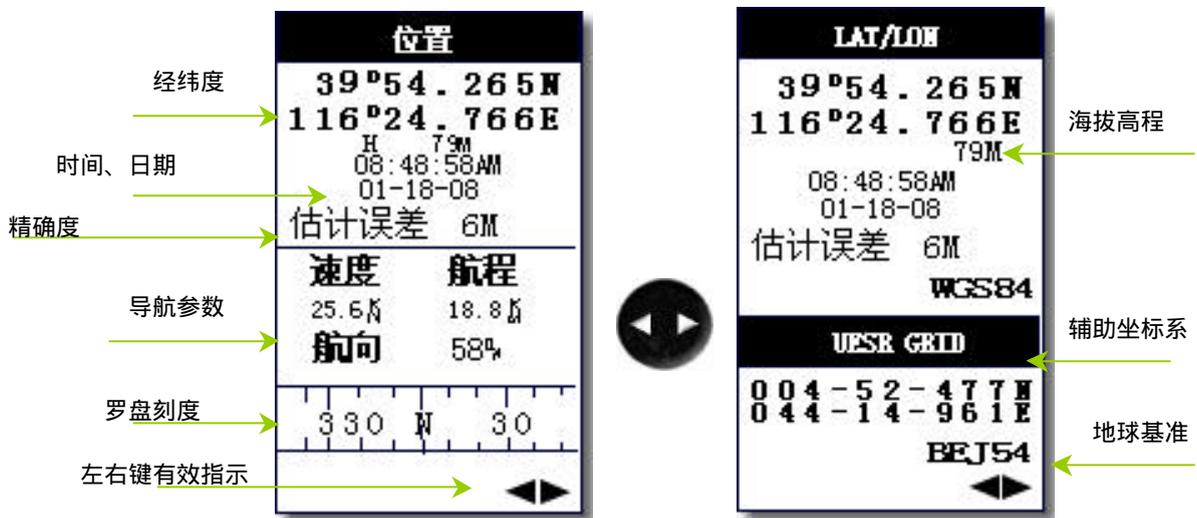
电量显示：显示导航仪电量，当电量严重不足时，系统会以菜单方式提醒更换电池

在开阔地带开机后，可以看到导航仪搜星的过程直至定位，这时画面会自动转到位置画面。



2、位置画面

位置画面显示当前位置的经纬度、。



位置画面有两个画面可供使用, 如图所示按左右键可进行来回切换, 位置画面的主要功能有:

经纬度: 可以显示当前位置的坐标值(导航仪需定位)

精确度: 当在运动状态时, 导航仪会自动估算出一个误差值, 以供参考; 在静止状态时, 导航仪会自动进入求平均模式, 以降低误差; 如果连接了信标接收装置, 导航仪会进入“DGPS”状态

导航参数: 导航仪在导航状态下, 会显示出一些相关信息

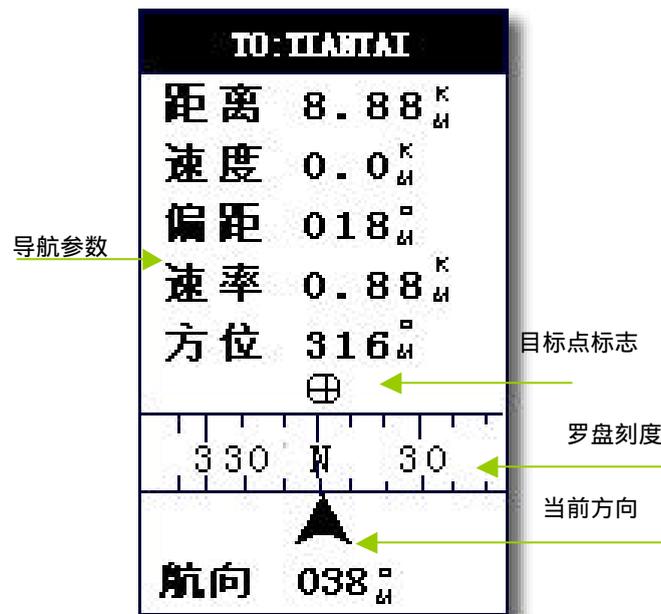
罗盘刻度: 在运动状态下, 该罗盘会水平滑动, 以显示当前的运动方向

辅助坐标系: 该机型提供一个画面显示两种坐标模式, 可根据实际应用进行更改

该画面提供了主要的定位参数, 以下画面均为导航画面

3、导航画面 1

导航画面 1 包括四个导航参数和一个罗盘方向参数，引导您向目标点行进。



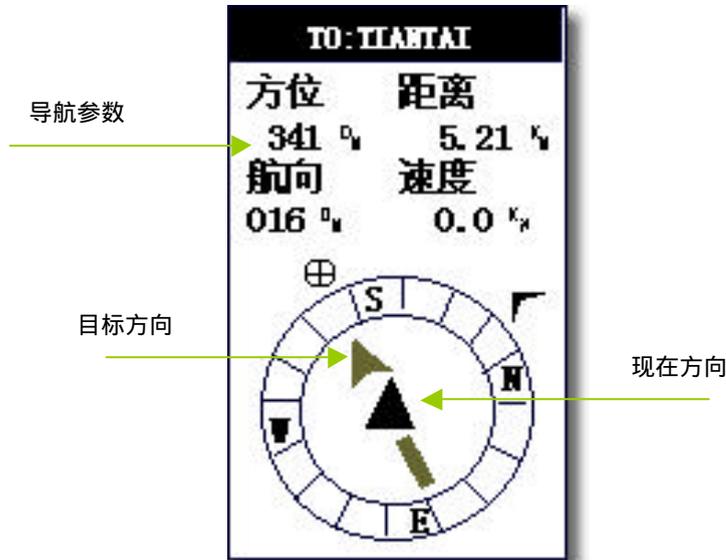
导航参数：可以改变这四个导航参数，参数可从距离、速度、偏距、速率、方位、航向、到达、剩余、转角、海拔、时间、空白中选择。

目标点标志：标记目的地的方向



4、罗盘画面

与导航参数一样，罗盘画面提供方向指示，帮助您到达目的地。



目标方向：指示应该运行的方向

现在方向：现在正在行进的方向

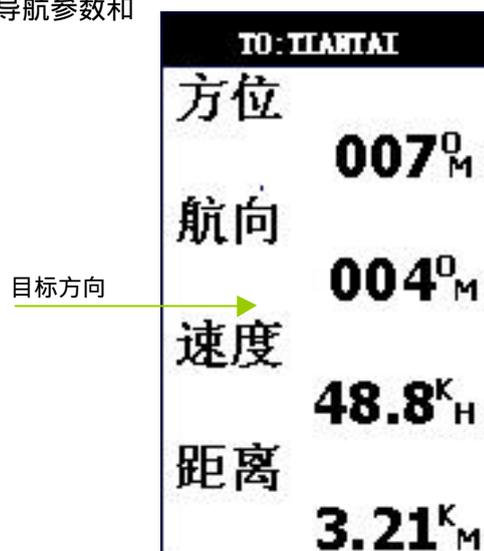


当现在方向与目标方向重合时。说明目前行进的方向正确。

5、导航画面 2

NAV2 提供 4 个导航参数和

方便查看的大屏幕显示。

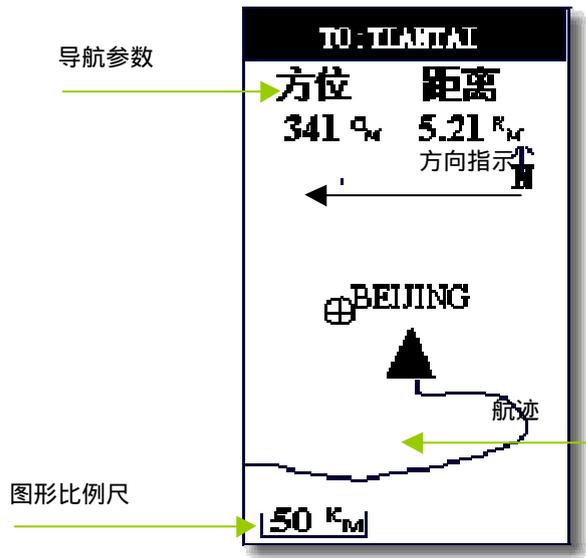


导航参数：可以改变这四个导航参数，参数可从距离、速度、偏距、速率、方位、航向、

到达、剩余、转角、海拔、时间、空白中选择。

6、航迹画面

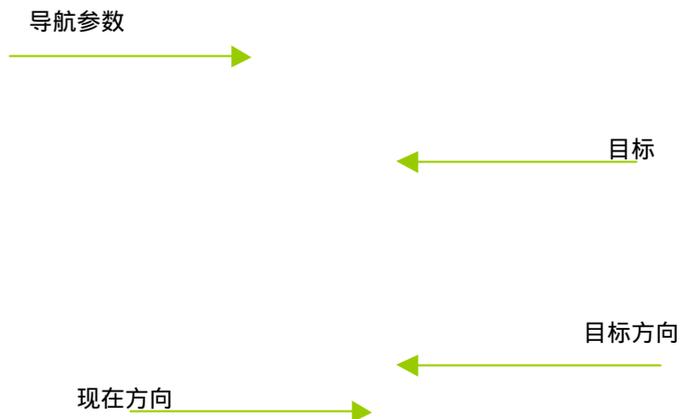
航迹画面显示走过的路线和现在位置。如果您的导航仪带有求面积功能，则会在画面的左下角显示“面积”两个字，具体操作请参阅以后的说明



图形比例尺：用左右箭头可以改变比例。试试！

7、公路导航画面

公路导航画面向您提供一条模拟公路，在画面上方显示 4 个导航参数。



导航参数：参数可从距离、速度、偏航、速率、方位、航向、空白中选择。



当公路中间的黑色三角与公路的方向在同一条线上时，说明行进的方向是正确的。

8、速度画面

此画面采用速度图表的形式，表示您的运动速度，同时提供累计里程表和运动航线里程表。



速度盘：表上的数字的大小可以用左右箭头进行调整，试试！

9、时间导航画面

此画面向您提供相关时间信息。





本章向您介绍如何使用导航仪帮助您完成导航工作。您在阅读完前一章基本操作后，将通过本章学习如何建立航点，航线以及其他一些辅助功能。

导航应用

使用航点 b

航点分为两类，一类是用户航点，一类是非用户航点。导航仪可存储 500 个用户航点，可以任意对这些航点进行存储、编辑、删除、投影、改变显示方式等操作。非用户航点则不允许用户对其进行编辑和删除。

GPS315 提供的非用户航点包括世界范围内的超大型城市、大、中、小型城市，GPS320 的非用户航点则包括世界范围的超大型城市，一定区域内的大、中型城市，一定区域内的海上灯塔、浮标、港口。

建立用户航点

您最多可以存贮 500 个用户航点，用于导航和组成航线。

操作 1： **MARK** — **MARK**

操作 2： **MARK** — 改变航点信息(详见编辑航点示例) — **ENTER**

编辑用户航点

可对航点的名称、标志、经纬值和属性进行修改（该修过程改也适用于建立航点时对航点进行编辑）

操作：任意导航画面 — **MENU** — **菜单**
航点 — **ENTER** — **菜单**
目标点 — **ENTER** — 选择要编辑的航点 — **MENU** — **菜单**
编辑航点 — **ENTER** — 编辑航点(详见示例)
ENTER

建立/编辑/删除用户航点的信息

- 建立用户航点信息

操作：在目标点库中选择航点后—**MENU**—**菜单**
编辑航点—**ENTER**—**编辑航点**
创建信息—**ENTER**

删除用户航点信息

操作：选择航点后—**菜单**
编辑航点—**ENTER**—**编辑航点**
清除信息—**ENTER**

- 存贮改变后的用户航点信息

操作：航点修改后—**编辑航点**
保存编辑—**ENTER**

设计航点

在实际操作中，我们常需要将已知点输入导航仪进行导航。

操作：任意导航画面—**MARK**—对弹出的画面进行编辑(详见编辑航点示例)—**MARK**

航点分类

用户航点

用户航点分类

为了方便地观察航点情况，可对其分类显示。

操作：任意导航画面—**MENU**—**菜单**
航点—**ENTER**—**菜单**
目标点—**ENTER**
ENTER **MENU**—**菜单**
航点排序—选择排序类型(如图)—**ENTER**

该操作提供三种航点类型：

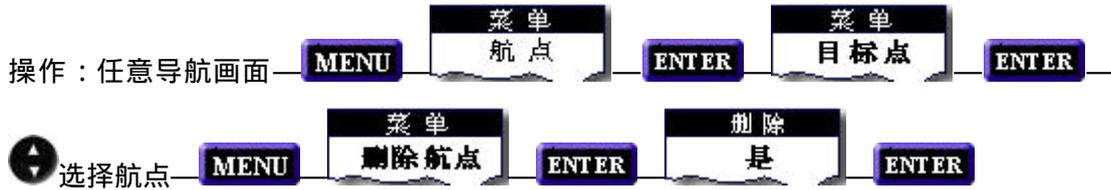
- A 按照字母排序
- B 按照距当前位置最近排序
- C 按照图标/名称排序

SORT LKKS
ALPHABET IC
NEAREST
ICON/NAME

A、B 两种排序同样适用与非用户航点

删除用户航点

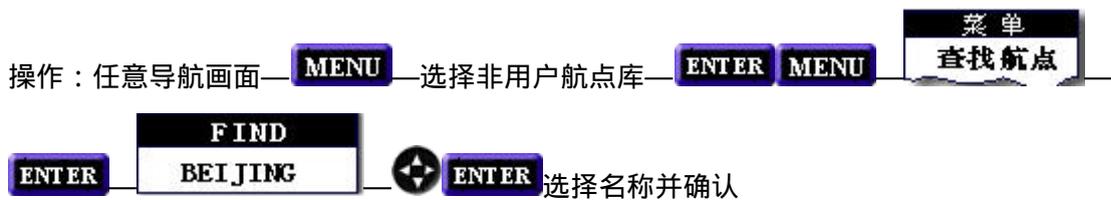
所创建的用户航点对您不再有帮助时，可将它删除。



被删除的航点将无法恢复

查找非用户航点

导航仪内置的非用户航点坐标库可进行快速查找。

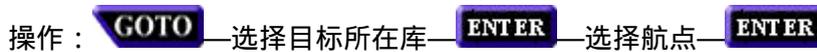


使用航线

- 建立和清除路线指向

在已存的航点选择您的目标点，路线指向 (GOTO) 功能可以引导您从当前位置到达此点。例如：您可以事先确定出发点的位置并存入导航仪，无论您进行到何地，都可以利用路线指向作为导航方式，返回出发点。

- 建立航点导航



- 清除路线指向



如果您尚未建立过路线指向，在“清除目的地”在菜单中不存在

在图形画面导航方式中建立路线指向



光标与画面航点重合时，屏幕上方会提示航点名称。

建立快速航线

MOB 是用于快速导航的路线类型。路线由当前位置点连接最后一个定位点而成。



MOB 航点的命名规则是 MOB001、MOB002...，可用当前的 MOB 航点更替原有的航点。

● 清除 MOB 路线



建立返航路线

在导航仪中存贮历史路线，利用“返航路线”功能，可以得到它的逆向路线，您可延此路回到出发点。



可逆路线以 BXXPxx 命名，其中 XX (01-21) 表示路线编号，xx (01-31) 表示路线中的航点编号。航点列表中也显示可逆路线所包含的航点。

建立多路段路线

可以选择已存的航点建立导航路线。例如：从家到宿营地，再到各个目的地，可建立多路段路线，便于在行进的过程中导航。



上述操作完成后，所建立的路线上即有一个航点，添加其他航点，可以反复操作：**ENTER**



确认所有的目的地都已全部输入后，将光标移至“保存航线”，再按 **ENTER**

或操作：**MENU** **创建**
保存航线 **ENTER**

注意：由于世界范围内存在相同名称的港口，所以在选择港口位置点时要尤其细心。

显示和编辑航线

操作：**MENU** **菜单**
航线 **ENTER** **选择航线** **MENU** **菜单**
查看/编辑 **ENTER**

插入航点

在已经建立的航线上插入航点。

操作：进入显示编辑画面—选择航点插入位置—**MENU** **菜单**
插入航点 **ENTER** **选择航点所在位置** **ENTER**—选择插入航点—**ENTER**

● 更换航点

在已经建立的航线上更换航点。

操作 1：进入显示编辑画面—选择被更换航点—**ENTER**—选择航点所在位置—**ENTER**—选择更换航点—**ENTER**

操作 2：进入显示编辑画面—选择被更换航点—**MENU** **菜单**
替换航点 **ENTER**—选择航点所在位置—**ENTER**—选择更换航点—**ENTER**

● 增加航点

在已经建立的航线后增加新的航点。

操作：进入显示编辑画面—将背光移至第一行空白标志线—**ENTER**—选择航点所在位置—**ENTER**—选择插入航点—**ENTER**

● 删除航点

删除组成航线的某个航点。

操作：进入显示编辑画面—选择删除航点—**MENU** **菜单**
删除航点 **ENTER**

● 存储航线

重新存储被更改的航线。完成航点编辑后，将光标移至“保存航线”，再按 **ENTER** ；

或者操作：

进入显示编辑画面 — **MENU** — **查看/编辑
保存航线** — **ENTER**

- 打开/关闭航线导航

选择航线，运用其导航。

操作：任意画面 — **MENU** — **菜单
航线** — 选择航线 — **MENU** — **菜单
打开航线** — **ENTER**

关闭航线。

操作：任意画面 — **MENU** — **菜单
航线** — 选择航线 — **MENU** — **菜单
关闭航线** — **ENTER**

- 翻转航线

导航航线可以做翻转编辑，得到逆向路线

操作：任意画面 — **MENU** — **菜单
航线** — 选择航线 — **MENU** — **菜单
反向航线** — **ENTER**

- 航线的图形显示

可以选择图形显示方式，显示航线。

操作：任意画面 — **MENU** — **菜单
航线** — 选择航线 — **MENU** — **菜单
查看图形** — **ENTER**

- 删除航线

操作：任意画面 — **MENU** — **菜单
航线** — 选择航线 — **MENU** — **菜单
删除航线** — **ENTER**



运行“太阳/月亮”和“捕鱼/狩猎”

“太阳/月亮”显示太阳和月亮的升落时间；“捕鱼/狩猎”则显示捕鱼和狩猎的最佳时间。除了正在打开航点菜单和正在显示航点信息两种状态，您可以在任何开机状态下得到这两个功能的服务；改变屏幕上 AT 和 ON 的数值，还可以得到在不同方位点和日期条件下的服务。

- 太阳/月亮 的使用

目的 1：得到在当前位置，太阳、月亮的升落信息

操作 1：任意导航画面 — **MENU** —  — **ENTER**

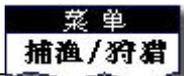
目的 2：得到在指定位置，太阳、月亮的升落信息

操作 2：接操作 1

— **ENTER** — 选择指定点 — **ENTER** —  — 设定日期 — **ENTER**

- 捕鱼/狩猎的使用

目的 1：得到在当前位置，捕鱼和狩猎的最佳时间

操作 1：任意导航画面 — **MENU** —  — **ENTER**

目的 2：得到在指定位置，捕鱼和狩猎的最佳时间

操作 2：接操作 1

— **ENTER** — 选择指定点 — **ENTER** —  — 设定日期 — **ENTER**

运行模拟运行模式

模拟运行包括自动模拟模式和用户自定义模拟模式。选定所需的定位导航模式，即可对模拟即将进行的活动。在菜单中选择“关闭”，也可以关机再启动，该项功能将被关闭。

“自动模拟”和“用户自定义模拟”模式均采用自动生成路线，其中前者自动提供 40 公

里/小时的速度和方位的道路跟踪。

- “模拟运行”的使用

目的：选择模拟方式



设置“屏幕亮度”

您也许希望将导航仪的调节屏幕亮度。

- 屏幕亮度的使用

目的：改变屏幕亮度



设置警报/信息

进入警报/信息

您可以设置预警，导航仪提供五种类型的警报方式：停泊警报、到达警报、偏移航线警报、靠近警报、GPS 故障警报。

- 警报/信息的使用

目的：设置预警



选择停泊警报

停泊警报可告知您已从停止的位置起航。

如果不希望启用此功能，请选择“OFF”(关闭)。

- 停泊警报的使用

目的：设置停泊警报



选择到达警报

到达警报可告知您已接近指定目标点。

如果不希望启用此功能，请在菜单中选择“OFF”(关闭)。

- 到达警报的使用

目的：设置到达警报

操作：设置预警状态  **ENTER**  选择有效距离 **ENTER**

选择偏移航线警报

偏移航线警报可提醒您已经偏移了设置的行进轨迹。

您可以设置行进轨迹与目的轨迹之间允许偏移的最大距离，一旦大于这个距离，导航仪会发出警报，只有达到此距离内或关掉警报，报警声才会停止。

如果不希望启用此功能，请在菜单中选择“OFF”(关闭)。

- 偏移航线警报 的使用

目的：设置偏移航线警报

操作：设置预警状态  **ENTER**  选择有效距离 **ENTER**

选择靠近警报

当您靠近任意所存航点时，无论它与您选择的航线有无关系，导航仪都会发出警报。

您可以设置行进航点与所存航点之间的最大距离，当行进到这个范围内，导航仪会出现提示窗口，并发出警报。提示窗口会显示两点间的距离，如果您曾经对所存航点进行信息编辑，还能得到这些信息。这时只有关掉警报，报警声才会停止。

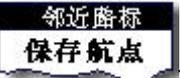
只有当您选择的航点范围是用户自定义时，屏幕才会显示“删除”和“替代”。

如果不希望启用此功能，请在菜单中选择“OFF”(关闭)。

- 靠近警报的使用

目的：设置靠近警报

操作：设置预警状态  **ENTER**  选择有效距离 **ENTER** 选择设定点

ENTER 选择航点 **ENTER**  **ENTER**

选择 GPS 故障警报

GPS 故障警报包括接收不到 GPS 星历和 GPS 关闭两种信息，这两种情况下导航仪都会发出警报。

如果不希望启用此功能，请在菜单中选择“OFF”(关闭)。

- GPS 故障警报 的使用

目的：设置 GPS 故障警报

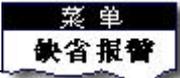
操作：设置预警状态   选择开/关状态 

选择警报缺省值

清理内存后，您可以将警报设置恢复为缺省值。

- 警报缺省值的使用

目的：恢复警报缺省值设置

操作：设置预警状态     

清除信息

缓冲器会被各种信息占用，您可以用“清除信息”删除。

- 清除信息的使用

目的：清除信息

操作：设置预警状态     



系统初始化

“设置”功能向您提供系统参数优先设置权。

- 设置的使用

目的：系统初始化

操作：任何导航画面—**MENU**——**ENTER**

位置初始化

您可以对导航仪进行位置初始化，有区域限定地接收空中星历信号。当您离开所有存贮航迹 420 公里以上，导航仪将无法及时提供定位信息，重新进行位置初始化，会加快再次定位的速度。

首次开机进行位置初始化是您应遵守的规范。

- 初始化的使用

目的：位置初始化

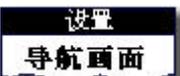
操作：进入系统初始化——**ENTER** (详见示例)

选择使用导航画面

您也许会感觉，在导航仪所提供的 10 个导航画面中，有一个或更多的画面是您不需要使用的，除了必备的“卫星状况”和“位置”两画面，您有权选择使用部分导航画面。

- 导航界面的使用

目的：选择导航画面

操作：进入系统初始化——**ENTER**——依次选择导航画面的开关—**ENTER**

选择坐标系

从导航仪所提供的十几种坐标系中，您可以选择一个主要坐标系，显示您的定位信息，其它的做为次要。常用的坐标系是 LAT/LON（经纬度坐标表示）。

选定坐标系后，会出现数位表示窗口，如“度.分.分”、“度.分.秒”，再次选择。

第一坐标系的省缺值为 Lat/Lon，第二坐标系的省缺值为 54 直角坐标。



您所选择的定位坐标应与您使用的地图具有相同的地理基准面

- 坐标系的使用

目的：选择标位格式

操作：进入系统初始化———选择坐标系——选择数字显示格式—

注意：当您在选用中国 54 平面坐标系时，需先输入导航仪所在区域的中央子午线，以确定定位精度。

北京 54 坐标系设置

详见附北京 54 设置

选择地理基准面

您可以选择导航仪提供的地理基准面，用以计算定位坐标。如果您希望得到的数据与地图可参照，请使用与地图相同的地理基准面。

地理基准面的缺省值：WGS84

- 地球基准面 M 的使用

目的：选择地理基准面（坐标系的选择）

操作：进入系统初始化———选择地理基准面—

选择空间定位模式

空间定位模式分为 2D（二维，即投影定位）和 3D（三维，即高程定位），如果您已知自己所处高度且不会改变，可以应用 2D。导航仪只在 3D 设置下计算定位高度。

如果您选择 3D，设置后画面将返回“设置”，如果选择 2D，则请输入高度值。

缺省设置：3D

- 定位模式的使用

目的：选择空间定位模式

操作：进入系统初始化——ENTER—选择空间定位模式——ENTER

选择时间初始化

您有权改变时间初始值。

如果您选择 UTC，设置后画面将返回“设置”，如果选择“LOCAL 24HR”或“LOCAL AM/PM”，则会出现编辑窗口，请输入正确的时间。

缺省设置：Local AM/PM

- 时间设置的使用

目的：时间初始化

操作：进入系统初始化——ENTER—选择时间格式——ENTER—输入时间——ENTER

选择里程单位

您可以选择导航仪的里程度量单位。

缺省设置是为美国用户使用的“MILES/MPH”（英里/节）。美国以外国家的用户可选用“KM/KPH”（公里，公里/小时）；海上用户可使用“NM/KNOTS”。

- 里程单位的使用

目的：选择里程单位

操作：进入系统初始化——ENTER—选择里程单位——ENTER

选择参照方向

所有定位计算的参照方向都是磁北，如果您手中有地图，您可以将它改为真北，如果您手中是指南针，您可以将它改为磁南。

缺省设置：MAGNETIC（磁北）

- 参照方向的使用

目的：选择参照方向

操作：进入系统初始化——ENTER—选择参照方向——ENTER

选择亮灯时间

灯光管理起节电的作用，可控制导航仪的背景灯自动关闭。

缺省设置：ALWAYS ON（手动关灯）

- 亮灯时间的使用

目的：控制背景灯的开关时间

操作：进入系统初始化——ENTER—选择亮灯时间——ENTER

选择声音控制

您可以选择导航仪发声的条件。

缺省设置：KEYS/ALARM（按键/报警）

- 声音的使用

目的：控制发声条件

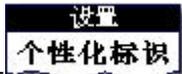
操作：进入系统初始化——ENTER—选择发声条件——ENTER

个性化操作

您可以用个性化功能向导航仪输入姓名。

- 个性化标识的使用

目的：导航仪个性化

操作：进入系统初始化——ENTER—选择“ON” ——ENTER—输入个性化标识——ENTER

PERSONALIZE
OFF
ON

清除内存

为了重新设置省缺值，您需要清理内存中的各类信息：历史航迹、航点和航线。小心使用“清理内存”，被删除的数据将无法恢复。



如果您清除了所有内存数据，导航仪会自动关闭

- 清除内存的使用

目的：清除内存

操作：进入系统初始化——ENTER—选择清除范围—ENTER

NMEA 数据格式

导航仪可以将 GPS 数据输出到计算机。

缺省设置：OFF（关）

- 数据格式的使用

目的：选择传输所用数据格式

操作：进入系统初始化——ENTER—选择格式—ENTER

传输速率

导航仪在接收数据输入和进行数据输出时，需要与外接设备保持相同的数据传输速率。

缺省设置：4800baud（波特率）

- 比特率的使用

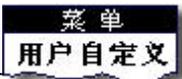
目的：选择传输速率

操作：进入系统初始化——选择速率—ENTER

导航画面参数设置

设置导航画面 1 中的参数

NAV1 中的导航参数可根据需要重新设置。

操作：NAV1 画面—MENU——ENTER—选择需改变的参数—ENTER—选择参数—ENTER—QUIT

设置罗盘参数

罗盘画面中的导航参数可以按照需要改变。

操作：罗盘画面—**MENU**—**菜单**—**用户自定义**—**ENTER**—选择需改变的参数—**ENTER**—选择参数—**ENTER**—**QUIT**

设置 NAV2 画面中的参数

NAV2 中的导航参数可以依需要改变。

操作：进入 NAV2 画面—**MENU**—**菜单**—**用户自定义**—**ENTER**—选择需改变的参数—**ENTER**—选择参数—**ENTER**—**QUIT**

选择历史轨迹

通过运行“平移轨迹图”，根据它提供的航点、航线和轨迹，可以看到您行驶过的记录。

操作：进入图形画面—**MENU**—**菜单**—**平移轨迹图**—**ENTER**

用箭头键移动光标，当光标与某一航点重合时，按下 **MENU**，可以在 **菜单**—**航点信息** 中得到该航点的所有信息。在屏幕上任意移动光标，可得到光标所在点与已知航点之间的方向角和距离。

设置历史轨迹

激活历史轨迹记录功能，从您起程开始自动存贮您的运行路线，以备返航时参考。

操作：进入图形画面—**MENU**—**菜单**—**设置历史轨迹**—**ENTER**—选择记录方式—**ENTER**

清除历史轨迹

操作：进入图形画面—**MENU**—**菜单**—**清除历史轨迹**—**ENTER**—**WARNING**—**是**—**ENTER**

设置图形

利用此功能，您可以改变参照方向、选择是否采用环环状态、建立未来路线投影和图形比

例尺。

- 设置参照方向



- 设置环形状态

打开“Plot Ring”，画面将出现均匀的环状标志，这个环状以当前位置点为中心，环状半径范围可选，有效半径内将显示定位点。



- 建立路线投影

如果您希望预知在不改变现有速度和方向的情况下，短时间内会到达的位置，可以采用这个功能。



操作完成后，画面中将出现一条黑色实线，表示您在未来时间内的运动轨迹。

- 建立图形比例尺

您可以通过图形比例尺的变化查看不同范围的位置点。



您可以选择“OFF”，关闭对该范围内位置点的显示，还可以选择“仅显示标记”(ICONS ONLY)和“标记/名称”(ICONS/NAMES)，图形画面会依您的方式显示位置点。

设置数据隐藏和显示

选用此功能，可以隐藏当前画面的导航数据。

操作：进入图形画面—**MENU**—**菜单**—**隐藏数据**—**ENTER**（隐藏数据）

操作：进入图形画面—**MENU**—**菜单**—**隐藏数据**—**ENTER**（显示数据）

设置公路画面的导航参数

公路导航画面的导航参数可以依需要重新设置。

操作：进入公路导航画面—**MENU**—**菜单**—**用户自定义**—**ENTER**—选择需改变的参数—**ENTER**—选择参数—**ENTER**—**QUIT**

里程表清零

这一操作可以使里程表清零。

操作：速度画面—**MENU**—**菜单**—**重设里程表**—**ENTER**—**警告**—**是**—**ENTER**

航程表清零

这一操作可使航程表清零。

操作：进入画面速度—**MENU**—**菜单**—**重设航程表**—**ENTER**—**警告**—**是**—**ENTER**

设定平均速度

这一操作可以设定计算平均速度的时间范围。

操作：进入速度画面—**MENU**—**菜单**—**设定平均速度**—**ENTER**—选择计算时间—**ENTER**

时间格式化

这一操作可设置正确时间和所需时间格式。

操作：进入时间画面—**MENU**—**菜单**—**时间格式**—**ENTER**—选择时间格式—**ENTER**—时间修正—**ENTER**

注意：如果选择 UTM 时间格式，则不必修正时间。

重新设置已行驶的时间

这一操作将已行驶的时间清零。

操作：进入时间画面—  

与 DGPS 连接

对于有 DB9 连接器的 DBR(差分信标卫星定位导航仪)，各个引脚的功能如下：

2 脚：数据输出

3 脚：数据输入

5 脚：地线

为了使用 PC 机的接口电缆来连接 GPS 卫星定位导航仪和 DBR-2 和 DBR-3 信标，您需要两个转换接头将数据的输入输出和接口方式转换过来。这是因为这两种 DB9 接口都针对 PC 机。



- 卫星定位导航仪不能打开

- 1、检查电池是否安装正确。
- 2、换两节电池试一试。

- 需要 10 多分钟才能定位

- 1、如果本地有障碍物，移到一个新的地方。
- 2、确认天线朝上，能直接看到天空，天线距身体有合适的距离。
- 3、查看卫星状态信息。
- 4、确认是否需要重新初始化

- 电池寿命比正常要短

- 1、确认是否使用五号两节高能电池。
- 2、是否因为使用夜光，不需夜光可以关掉。

- 卫星定位导航仪上的位置和地图中的不符

- 1、确认卫星定位导航仪用的数据格式和地图数据格式一致。
- 2、确认您使用的经纬度（LAT/LON）格式与地图一致。

- 是否每次开机都要进行初始化设置？

您无需在每次开机时都进行初始化，只有当机器是第一次使用、卫星星历丢失，或在关闭的情况下移动了 300 公里以上时才需初始化。

- 其它

遇有其它使用问题，可与当地经销商联系。



性能：

接收：	12 通道
启动时间	
冷启动	小于 1 分钟
热启动	15 秒
刷新速率：	1 秒
精度：	<10 米
速度：	0.1 节
限制：	速度 951 英里/时



高度 17500 米

外观

尺寸：15.75cmX5.08cmX3.30cm

重量：198.45 克

屏幕：5.59cmX3.38cm 高对比度 LCD

(液晶显示器)

温度范围：工作温度-10°C——60°C

保存温度-40°C——70°C

电源

电压：2 节 5 号碱性电池或者 9-35V 电源

电池寿命：大于 15 小时



数据线

该线可以将计算机和导航仪连接起来,将导航仪的数据下载到计算机,或者将计算机上的数据上传到导航仪,适用于需要保留数据的用户

随该线免费赠送数据传输软件



导航仪支架



该支架可用于车载、上下载数据时固定手持机使用,该支架可配合数据线使用,方便工作

附：中央子午线设定

目前国内许多行业使用的地图均为北京-54 地图,在使用中如何确定当地中央子午线中出现问题较多,现以举例的方式将平时常用的六度带和三度带作以解释,以供参考

子午线的计算方法,用当地经度的度分位上的值除带号,如果不能整除,则在所得值的基础上加 1,然后再乘以代号(六度带需要减 3),即可得到.

例:现有在某个位置打开导航仪,定位后显示该点的经纬度为:

39 ° 55.327N

116 ° 24.787E 那么

六度带

$116 \div 6 = 19.3$ (有余数加 1) 即为 20

则中央子午线= $20 \times 6 - 3 = 117(^{\circ})$

三度带

$116 \div 3 = 38.6$ 即为 39

则中央子午线= $39 \times 3 = 117(^{\circ})$