

GARMIN™

eTrex® H

中文操作手冊



www.garmin.com.tw

特別聲明

本中文操作說明書版權屬台灣國際航電股份有限公司所有，任何人（及單位）未經其正式之書面授權允許，不得私自將本說明書內容，以全部或分割部份方式（包含文字與圖片），進行轉載、轉印、影印拷貝、更改內容、掃描儲存等行為，供他人使用或銷售。

台灣國際航電股份有限公司（Garmin Corporation）擁有更改或提升本產品功能的所有權利，且不需額外特別通知任何人及單位（包含已購買及尚未購買者），若有任何功能上的問題，可以注意本公司的文宣資訊或上網查詢（中文網站：www.garmin.com.tw）。

Garmin®、eTrex®、TracBack®、MapSource®、BlueChart®、AutoLocate™ 均經商標註冊登記，未經台灣國際航電股份有限公司（Garmin Corporation）正式授權許可，任何人（及單位）均不得私自使用。

GARMIN®

台灣國際航電股份有限公司

台北縣 221 汐止市樟樹二路 68 號 6 樓

電話：02-26428999 ex 6804,6807,6808

傳真：02-26429099

注意事項

全球衛星定位系統（Global Positioning System，GPS），是由美國國防部發展及管理，並負責該系統的正常運作及定位精度的控制，基於美國本身的政策考量或國防安全，美國有權在不預先通知或公告的狀況下，影響整個系統的功能或定位精度（Accuracy），另外在使用本產品時，由於使用的場合、環境及應用方式不同，使用者必須特別注意下列事項或說明：

- eTrex H 雖然已是一個精密的電子導航輔助儀器，但是仍然可能因為使用者錯誤的操作方式、外在干擾或故障因素等，而變得不安全，因此使用者需自行承擔風險。
- eTrex H 可以使用在多種的環境及活動中，使用者在安裝時，需自行考慮安裝位置的安全性：汽車安全氣囊、容易因事故衝擊到駕駛或乘客的位置等，均不適合放置，另外行進間的操作使用，也需自行注意及承擔安全責任，Garmin 不承擔任何之責任。
- eTrex H 屬於一般導航級接收機，並不適用於做精密測量（Precise Measurement）及高速航空飛行器尋找地面最近點之用途。
- eTrex H 符合美國 FCC 法規第 15 條中，關於 Class B 級數位設備的條件，使用時仍可能會有溫和的無線通訊輻射。使用者需自行調整使用位置，避免被其他設備干擾，導致信號接收與運作不正常；另外，也需注意接收機是否會影響到其他通訊設備之正常工作。上述之干擾狀態並不在本產品之保證事項內，若無法克服則可諮詢 Garmin 正式授權之經銷商。
- 本中文操作說明書僅適用於 eTrex H 中文繁體版使用，若內容及步驟與原接收機本身功能有所相異之處，則以接收機為準，台灣國際航電股份有限公司將不另外通知，若有疑問，歡迎來電或詢問正式授權之經銷商。

特別說明：本說明書乃是中文版 eTrex H 說明書，特此說明。

目 錄

特別聲明.....	1	第五章 航點及導航功能 (WAYPOINTS)	
注意事項.....	2	5-1 航點標定(MARK).....	25
目 錄.....	3	5-2 手動輸入航點.....	27
第一章 基本原理介紹		5-3 航點清除及航點表.....	30
1-1 定位原理簡介.....	4	5-4 航點導航(GOTO) ...	31
1-2 使用環境限制.....	5	5-5 狩獵/釣魚最佳時間估 算.....	32
1-3 導航之基本原理.....	5	5-6 停止導航.....	33
1-4 其他相關應用.....	6	5-7 導航資料頁.....	34
第二章 功能說明		第六章 航線功能 (ROUTES)	
2-1 功能簡介.....	7	6-1 航線編輯.....	36
2-2 規 格.....	8	6-2 航線導航.....	38
2-3 台灣地區使用須知.....	10	6-3 停止航線導航.....	39
2-4 按鍵說明.....	12	6-4 航線清除.....	39
第三章 開機定位		第七章 航跡功能 (TRACK LOG)	
3-1 開機定位.....	13	7-1 航跡記錄.....	40
3-2 衛星狀態頁.....	16	7-2 更改航跡名稱.....	43
3-3 螢幕燈光開關.....	16	7-3 航跡清除.....	44
3-4 螢幕深淺對比調整.....	16	7-4 航跡顯示.....	46
3-5 關機.....	16	7-5 航跡功能.....	47
第四章 基本設定		7-6 航跡導航功能.....	48
4-1 時間顯示設定.....	17	附錄 A 介面說明.....	50
4-2 顯示設定.....	19	附錄 B 產品保證書.....	51
4-3 單位設定.....	20		
4-4 介面設定.....	22		
4-5 系統設定.....	23		

第一章 基本原理介紹

1-1 定位原理簡介

全球衛星定位系統（Global Positioning System, GPS）是由美國政府所發展，整個系統約分成下列三個部份：

- 1. 太空衛星部份：**由 24 顆繞極衛星所組成，分成六個軌道，運行於約 20200 公里的高空，繞行地球一周約 12 小時。每個衛星均持續著發射載有衛星軌道資料及時間的無線電波，提供地球上的各種接收機來應用。
- 2. 地面管制部份：**這是為了追蹤及控制上述衛星運轉，所設置的地面管制站，主要工作為負責修正與維護每個衛星能保持正常運轉的各項參數資料，以確保每個衛星都能提供正確的訊息給使用者接收機來接收。
- 3. 使用者接收機：**追蹤所有的 GPS 衛星，並即時地計算出接收機所在位置的座標、移動速度及時間，GARMIN GPS 即屬於此部份。

我們一般民間所能擁有及應用的，就是第三部份。計算原理為：每個太空衛星在運行時，任一時刻都有一個座標值來代表其位置所在（已知值），接收機所在的位置座標為未知值，而太空衛星的訊息在傳送過程中，所需耗費的時間，可經由比對衛星時鐘與接收機內的時鐘計算之，將此時間差值乘以電波傳送速度（一般定為光速），就可計算出太空衛星與使用者接收機間的距離，如此就可依三角向量關係來列出一個相關的方程式。一般我們使用的接收機就是依上述原理來計算出所在位置的座標資料，每接收到一顆衛星就可列出一個相關的方程式，因此在至少收到三衛星後，即可計算出平面座標（經緯度）值，收到四顆則加上高程值，五顆以上更可提高準確度，這就是 GPS

的基本定位原理。一般來說，使用者接收機每一秒鐘的座標資料都是最新的，也就是說接收機會自動不斷地接收衛星訊息，並即時地計算其所在位置的座標資料，如此使用者便不需擔心是否接收機顯示的資料太舊或是不準確了。

1-2 使用環境限制

由於衛星是處在相當高的運行軌道上，其傳送的訊號是相當的微弱，因此它不像一般通訊無線電或大哥大等可在室內使用或收到訊號，在使用時需注意下列事項：

1. 需在室外及天空開闊度較佳之地方才能使用，否則若大部份之衛星信號被建築物、金屬遮蓋物、濃密樹林等所阻擋，接收機將無法獲得足夠的衛星訊息來計算出所在位置之座標。
2. 請勿在具 1.57 GHz 左右之強電波環境下使用，因此環境易將衛星訊息遮蓋掉，造成接收機無法獲得足夠的衛星訊息來計算出所在位置之座標，尤其是**高壓電塔**下方。
3. 單純 GPS 所計算出的高程值，並非是我們一般所說的海拔高度及氣壓計量測的飛行高度，原因在於所使用的海平面基準點不同，因此在使用時請務必注意此點。

1-3 導航之基本原理(Waypoint & Route定義)

GPS 的基本應用就是導航與定位，定位方面在上文已描述過，而導航方面就是利用所求出的定位資料來計算。接收機所計算出的任何時刻座標資料，在GPS 裏我們都稱為一個**航點(WAYPOINT)**，也就是說每個航點所表示的就是一個座標值，比較重要的航點，我們就可把它儲存在接收機內，並編上一個名字，讓我們可以辨別。

由於在地球表面上的任何位置，都以不同的座標值來表示，因此只要知道兩個不同航點的座標資料，接收機就可馬上計算出兩個航點

第二章 功能說明

2-1 eTrex H 功能簡介

全功能衛星定位儀：具有高感度接收晶片可以記錄及顯示航點（Waypoint）、航線（Route）及航跡（Track Log）等功能。

導航資料記錄：最佳的導航訊息顯示與記錄工具。

記錄方面：可以儲存航點（平面座標及高度）、航跡（平面座標）、編輯航線等資料。

顯示方面：航點、航跡、航線、目前移動速度、平均速度、最大速度、行進方向、相對方位、相對距離，高度、日出日落時間、累計旅程及時間。

2-2 eTrex H 規格

規格表

操作介面	繁體中文
航點總數	3000 點
最近航點顯示	有
警示航點編輯	無
航線總數	20 條
每條可編輯的航點數	125 點
航跡記錄	10000 點
可分段記錄總數	20 條(750 點)
時間間隔記錄方式	距離,時間,自動三各選項
自動記錄方式	有
大地座標系統	100 種以上
虎子山系統	有
WGS84	有
WGS72、使用者自行定義	有
座標顯示格式	15 種以上
台灣區二度分帶方格座標	有
經緯度	有
UTM/UPS	有
MGRS、使用者自行定義	有
接收頻道	高敏感度接收晶片
預留差分定位 DGPS 功能	有
定位時間	
冷機狀態	39 秒
暖機狀態	33 秒
重新自動定位	2 分鐘
資料更新速率	每秒一次
定位準確度	
無 S/A 干擾下	10 公尺(RMS)
使用 DGPS 校正下	3 公尺(靜態,RMS)
速度準確度	0.1Knot(穩定狀態,RMS)
動態加速衛星追蹤能力	2g's
天線	內藏式天線
外接天線功能	無
電源	
使用 3 號鹼性電池	有, 2 顆
使用時間	關閉背光下, 全功能開啓約 17 小時以上
使用點煙器電源	有, 需使用專用電源線

介面	
具 RS232 介面，可接電腦	有
NMEA0183 V2.0 輸出功能	有
RTCM SC-104 輸入功能	有
體積	11.2×5.1×3.0 cm
重量	150 公克(含電池)
顯示幕大小	5.4×2.7 cm
防水功能	水深 1 米，30 分鐘內防水
操作溫度限制	-15°C~70°C
資料儲存電力需求	不需使用鋰電池
標準配備	
接收機主機	有
腕繩	有
說明書	有
選購配備	
攜行帶	可選購
電腦連接線(二頭)	可選購
電腦/點煙器連接線(三頭)	可選購
點煙器電源線	可選購
資料傳輸線(裸線)	可選購
自行車裝置架	可選購
汽車用旋轉固定座	可選購
MapSource 電腦軟體	可選購

注意：基於美國本身的政策考量或國防安全，美國有權在不預先通知或公告的狀況下，影響整個系統的功能或定位精度（ACC-URACY），則本機定位準確度將有可能降至 100 公尺以上。

注意：本中文說明書，適用於 eTrex H 主機軟體 Ver 2.00 版以上，若功能有所更改，請隨時注意本公司之訊息公佈或來電詢問，台灣國際航電股份有限公司不另外回收及更換原有之說明書。

2-3 台灣地區使用須知

GPS 在全世界任一地區均能使用，但是由於每個地區或國家幅員大小差異極大，加上測繪地圖的年代基準不一，所以在不同地區或國家，您拿到的地圖需注意下列兩項標識：

- 1.大地座標系統 (MAP DATUM)
- 2.座標顯示方式 (COORDINATE)

針對上述兩項，GPS 接收機出廠時，一般的內定值一般如下：

- 1.大地座標系統：WGS84 — 1984年所定的大地座標系統。
- 2.座標顯示方式：經緯度。

由於台灣地區目前所正式公告使用的大地座標系統有兩種：

- 第一種為1967年所定，一般稱為TWD67舊虎子山系統。
- 第二種為1997年所定，一般稱為TWD97新虎子山系統。

在同一地點位置進行定位時，TWD67與TWD97兩系統所得到的座標值，會相差近900公尺，所以在使用 GPS 時，請注意這項設定！

說明：目前大部份的山區經建版地形圖仍是使用TWD67舊虎子山系統，只有較新版之像片基本圖才使用TWD97新虎子山系統，基本上TWD97系統 與 WGS84 系統相近，只在用於精密測量時才有影響。

台灣地區適用之一般設定：

操作模式：正常模式NORMAL。

時差校正：加 8 小時+08:00。

座標表示：Hddd . mm.mmm'

經緯度一度分表示法

Hddd . mm'ss.s"

經緯度一度分秒表示法

TAIWAN GRID

台灣區二度分帶表示法

座標系統(DATUM)：HU-TZU-SHAN 台灣虎子山座標系統

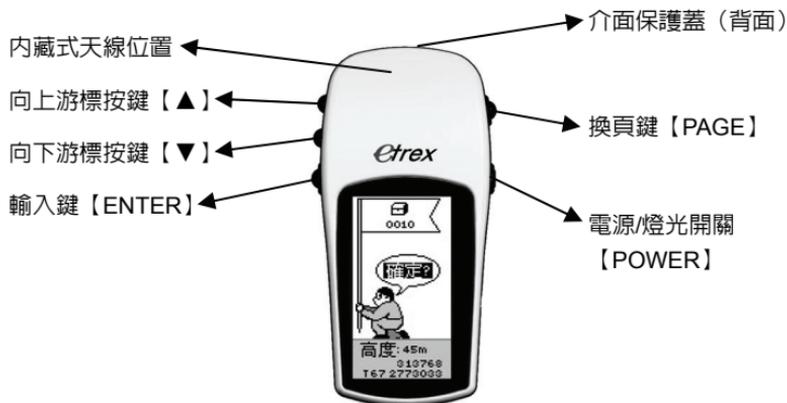
單位(UNIT)：公制(METRIC)或海哩(NAUTICAL)。

依上述基本設定後，在使用本機時所得到的定位資料才能與台灣區的地圖吻合，請注意！

注意事項

1. GPS 所計算出的高程值是把地球當正橢球體所得來的，與一般所定的海拔高標準不同，兩者間會有一些差值，因此在未經修正時，使用者需注意所獲得的高程(ALTITUDE)準確度。
2. 本節所敘述的設定，是以在台灣本島陸地為準，大洋上一般仍以WGS-84為準，至於航空用之基準，則請查閱 AIP 飛航指南之說明。
3. eTrex H僅是一台功能卓越的導航輔助儀器，雖能增進使用者在野外活動的安全性，但並不能完全取代傳統的任何定位定向工具（例如指北針、羅盤、地圖等），請使用者注意。
4. 外在環境的溫度高低、接收機功能變換操作頻率、電池的品質等都會影響電池的使用壽命，請使用者注意。

2-4 eTrex H 按鍵說明



游標鍵：調整螢幕深淺對比、功能選項、航跡圖放大縮小。

確認鍵：選項確認、輸入或更改資料確認、標定航點。

換頁鍵：畫面更換。

電源/燈光鍵：電源及燈光開關。

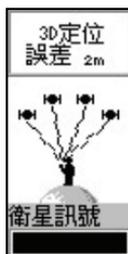
換頁鍵【PAGE】，共有五個循環畫面，分別具有不同的功能：

衛星狀態頁：顯示衛星信號接收強度、估計誤差值等資料。

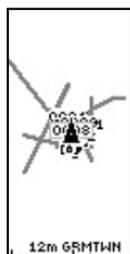
航跡顯示頁：顯示航跡、航點、航線等相對位置資料。

導航資料頁：顯示目前所面對的方位角度、與目標點間的相對方位角度、與目標點間的直線距離、目前移動速度、累計里程、累計時程、日出日落時間、目前位置之座標、高度、最大速度、平均速度等資料。

主功能頁：顯示本機各種功能設定的項目。



衛星狀態頁
(第三章)



航跡顯示頁
(第七章)



導航資料頁
(第五第六章)



主功能頁
(第三四章)

第三章 開機定位

3-1 開機定位

本接收機在每次開機後，均會以上次關機位置座標為參考點，並利用已經儲存在機器內部的衛星軌道資料做推估，藉以推算目前所在位置的上空，應會有那些衛星，並優先接收這些衛星信號，進行快速定位，而不需每次都從第一號衛星開始搜尋，浪費第一次定位的時間。因此您會遇到下列兩種狀況，並請依圖例及指示操作：

(1)、開機後第一次定位時間，約需 33-39 秒鐘：(一般)

說明：大多數使用者均屬此項。因此時本機可直接利用記憶體內的衛星軌道資料及上次關機位置的座標，進行快速的接收及計算，以求出目前所在地的座標值。

操作：請依第一類操作模式。

(2)、開機後第一次定位時間，需要 45 秒鐘：(特殊)

說明：A.購買後第一次使用。

B.已持續超過三個月以上未使用本機。

C.您目前所在地，距離您上次使用時的關機位置，超過 800 公里以上。

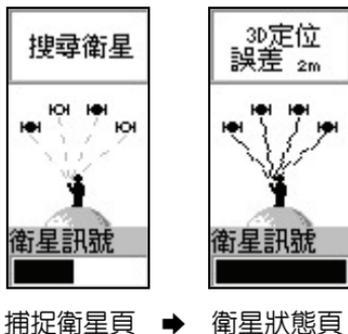
在這三種狀況下 eTrex H 均需重新更新記憶體內的衛星軌道資料，也就是從第一號衛星開始搜尋，執行本機的 AutoLocate™ 功能。

操作：凡屬上述三種條件之一，請依第二類操作模式。

操作說明

第一類：開機後第一次定位時間，約需 33-39 秒鐘：（一般）

【POWER】：開機後，進入（捕捉衛星頁），約 39 秒鐘即完成第一次定位動作，進入（衛星狀態頁），此時在螢幕最上一行會顯示 **3D 定位**，即表示本機已是在定位狀態。其中各項資料請參考下頁說明。



第二類：開機後第一次定位時間，需要 2 分鐘：（特殊）

➡ 您目前所在地，距離您上次使用時的關機位置，超過 800 公里以上時，依下列方式操作。

【電源開關】：開機後，進入（捕捉衛星頁）。

【▲】：2 分鐘後，進入（環境確認頁），移動游標選擇“否”。

【輸入鍵】：按此鍵確認，進入（地點確認頁）。

【▼】：若您現在位置離上次關機地點超過 800 公里以上，則移動游標並選擇‘是’。

【輸入鍵】：按此鍵確認，重新進入（捕捉衛星頁），再約 2 分鐘後，即會完成定位工作，進入（衛星狀態頁）。此時在螢幕最上一行會顯示 **3D 定位**，即表示本機已是在定位狀態。



捕捉衛星頁 ➔ 環境確認頁 ➔ 地點確認頁 ➔ 捕捉衛星頁 ➔ 衛星狀態頁

➤ **第一次使用或是超過三個月以上未使用本機，依下列方式操作。**

【POWER】：開機後，進入（捕捉衛星頁）。

【▲】：約 2 分鐘後，進入（環境確認頁），移動游標選擇‘否’。

【ENTER】：按此鍵確認，進入（地點確認頁）。

【▲】：若您現在位置離上次關機地點未超過 800 公里以上，則移動游標並選擇‘否’。

【ENTER】：按此鍵確認，進入（時間確認頁）。

【▲ ▼】：若畫面所顯示的時間正確，則移動游標至‘是’，若不正確則移動游標至‘否’。

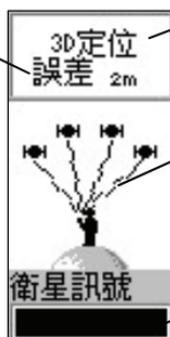
【ENTER】：按此鍵確認，重新進入（捕捉衛星頁）。再約 2 分鐘後，即會完成定位工作，進入（衛星狀態頁）。此時在螢幕最上一行會顯示‘3D 定位’，即表示本機已是在定位狀態。



環境衛星頁 ➔ 地點確認頁 ➔ 時間確認頁 ➔ 捕捉衛星頁 ➔ 衛星狀態頁

3-2 衛星狀態頁

誤差：目前本機依接收狀況所估計的誤差值（參考用）。



2D/3D 定位：表示目前已完成 2D 或 3D 定位。

衛星信號

衛星訊號強度
(至少超過一半以上才會定位)

注意：當剛出現 3D 定位時，此時本機僅是在 2D 位狀態下，誤差值較大，約再等 10 秒鐘左右，即會變成 3D 定位（若天空開闊度條件許可），誤差值也會降低，這時的座標值才較為準確。

3-3 螢幕燈光開關

【POWER】：第一次為開機。

【POWER】：開機後，再按本鍵即為開燈，第三次即為關燈。

3-4 螢幕深淺對比快速調整（此法只能在捕捉衛星頁及衛星狀態頁）

【▲ ▼】：開機後，在捕捉衛星頁及衛星狀態頁畫面下，持續按住向上游標，會使畫面深淺對比變深，反之則變淺。

3-5 關機

【POWER】：開機後，持續按本鍵直到螢幕消失為止，即為關機動作。

第四章 基本設定

本章所說明之基本設定條件，均是以在台灣本島（不包括金門及馬祖地區）的使用環境及習性，做為範例標準，若使用者需至其他地區使用，可配合當地地圖資料依法類推。

4-1 基本設定

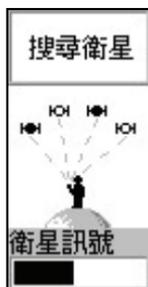
本機具有突破性的功能設計，內部不使用充電式鋰電池，因此所設定完成及儲存資料的保存時限，均不會因鋰電池電力不足而遺失。請先依下列步驟操作，使畫面進入（基本設定頁）：

【POWER】：開機。

【PAGE】：連續按此鍵，直到出現（主功能頁－目錄）。

【▼】：移動游標至最下一行‘設定’處。

【ENTER】：按此鍵即進入（基本設定頁－設定）。



當本機出現電力不足時，表示只剩十分鐘左右的電力可使用，請使用者準備更換電池。

開機 ➔ 主功能頁 ➔ 基本設定頁

1. 時間設定：可設定顯示地方時間，而非格林威治時間。
2. 顯示設定：燈光及螢幕深淺對比調整。
3. 單位設定：座標系統、格式、長度單位及方位設定。
4. 介面設定：連接電腦或資料輸出、輸入控制設定。
5. 系統設定：GPS 功能開關及模擬功能開關。

時間顯示設定 (TIME)：設定本機顯示地方時間

共有四個部份：

1.時間格式：24 或 12 小時 (AM/PM 制)。

2.時差修正：台灣地區請選擇 + 08:00。

【▲】：在基本設定頁上，移動游標至‘時間’處。

【ENTER】：按此鍵進入。

【▲】：移動游標至‘時間格式’。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示 12/24 HOUR。

【▼】：移動游標，選擇 24 HOUR。

【ENTER】：按此鍵後，完成時間顯示格式設定。

【▼】：移動游標至‘時差修正’。

【ENTER】：按此鍵後，請選擇 + 08:00。



基本設定頁



24 HOUR 制



台灣地區時差

4-2 顯示設定

共有二個部份：

1. 背光時間控制：分成五種時間選擇。

2. 螢幕深淺對比調整。

【▼】：在基本設定頁上，移動游標至‘顯示’處。

【ENTER】：按此鍵進入。

【▲】：移動游標至‘背光時間’。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示五種選項：

0：開燈後，不會自動熄燈，需使用者自行關燈。

15 或 30 秒：開燈後，經上列時間後，本機自動熄燈。

1 或 2 分鐘：開燈後，經上列時間後，本機自動熄燈。

【▲ ▼】：移動游標，選擇合適之項目，內定值為 **30 秒**。

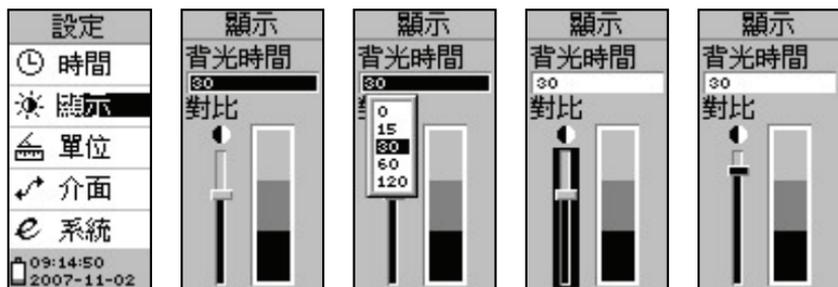
【ENTER】：按此鍵後，完成燈光時間控制設定。

【▼】：移動游標至‘對比’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會出現調整桿。

【▲ ▼】：移動上下游標至適當處。

【ENTER】：按此鍵後，完成螢幕設定。



基本設定頁 ➡ 螢幕設定 ➡ 30 秒 ➡ 深淺對比調整 ➡ 完成設定

4-3 單位設定：非常重要之項目（共有四個部份）

1. 座標格式：

內含至少 28 種之世界各地區較常用之座標顯示

格式，在台灣地區較常用之種類為：

經緯度（ $hddd^{\circ} mm.mmm'$ ，度分表示）

經緯度（ $hddd^{\circ} mm'ss.s''$ ，度分秒表示）

二度分帶方格座標（Taiwan Grid）

六度分帶方格座標（UTM/UPS）。

2. 座標系統：

含至少 100 個全球各地區使用之大地座標系統，

台灣本島地區應設定為虎子山系統

（Hu-Tzu-Shan），方能配合使用地圖。

3. 單位：(分成三種)

海 哩：航海用。

公制單位：台灣地區陸上通用。

英制單位：英哩、英尺等。

碼：國際慣用單位。

4. 出廠值：恢復成本機出廠時之設定值。

eTrex H 單位設定

【▼】：在基本設定頁上，移動游標至‘單位’處。

【ENTER】：按此鍵進入（單位設定頁）。

【▲】：移動游標至‘座標格式’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示 28 種選項。

【▼】：移動游標，在台灣地區使用時：

陸地上建議選擇 Taiwan Grid。

海上則建議選擇 $hddd^{\circ} mm'ss.s''$ 。

【ENTER】：按此鍵後，完成座標顯示格式設定。

【▼】：移動游標至‘座標系統’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會出現大地座標系統列表。

【▼】：移動游標至‘Hu-Tzu-Shan’處（限台灣本島使用）。

【ENTER】：按此鍵後，完成台灣地區大地座標系統的修正。

【▼】：移動游標至‘單位’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示海裡/英制/公制/碼。

【▲ ▼】：移動游標選擇‘公制’。

【ENTER】：按此鍵後，完成長度及里程單位設定。

若想恢復到本機出廠時之初始設定，則依下列步驟即可：

【▼】：移動游標至‘出廠值’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面即會自動恢復至初始值。



基本設定頁 → 單位設定頁 → Taiwan Grid → Hu-Tzu-Shan →



公制單位 → 初始值

4-4 介面設定：可參考附錄 A

eTrex H 共有八種選項

1. GARMIN：此為內定值，用於 GARMIN 產品間的資料傳輸。
2. GARMIN DGPS：僅供 GARMIN Beacon Receiver 使用，應用於差分定位（DGPS）功能。
3. NMEA OUT：提供 NMEA0183 V2.00 之資料輸出功能。
4. TEXT OUT：提供一般 ASCII 輸出格式。
5. RTCM IN：接收標準 RTCM SC104 DGPS 訊息，做差分定位。
6. RTCM/NMEA：同時做 DGPS 功能及 NMEA0183 輸出功能。
7. RTCM/TEXT：同時做 DGPS 功能及 ASCII 格式輸出功能。
8. NONE：關閉本機輸出、入介面功能。

【▼】：在基本設定頁上，移動游標至“介面”處。

【ENTER】：按此鍵進入（介面設定頁）。

【▲】：移動游標至‘串列傳輸’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示八種選擇。

【▲ ▼】：移動游標，建議選擇‘GARMIN’。

【ENTER】：按此鍵後，完成 GPS 操作模式設定。



基本設定頁 ➔ 介面設定 ➔ GARMIN ➔ 完成設定

4-5 系統設定

eTrex H 顯示的操作模式：如下說明

正常模式：最佳接收模式，建議使用本操作模式。

WAAS：差分定位模式。

模擬模式：此為假接收狀態，以提供學習操作之用。

注意：本機 eTrex H 具有以 GPS 所計算出來的高程值高度計算模式。

另一種即是由氣壓式高度計所得到的海拔高度值，eTrex H 無此裝置，其他機種上則有此裝置，兩者特點為：

1. **GPS** 的高程值準確度，不會受到大氣壓力的影響，也不會隨著海拔高度不同，而累進誤差值；缺點是若在狹谷谷底或濃密林區內，則可能因衛星接收不足，而影響定位的準確度，甚至無法定位，另外 **GPS** 的高程值乃是橢球高而非一般的海拔高度值，兩者之間有所差異。因此若結合氣壓式高度計的輔助，本機即能在任一時刻及地點計算出準確度高的海拔高度值。
2. 氣壓式高度計是利用一個感測器，能因大氣壓力的變化而推算出海拔高度的變化值，優點是不受地形地物的影響，缺點是極容易受到氣候的變化，而使得誤差值大大提高，因此使用時只要有正確的海拔資料，就要立即做校正，以提高精度。

eTrex H 操作系統設定

【▼】：在基本設定頁上，移動游標至‘系統’處。

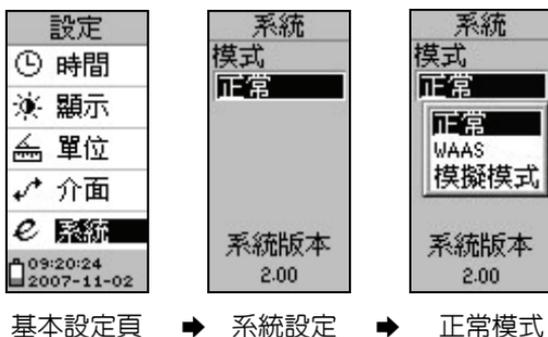
【ENTER】：按此鍵進入（系統設定頁）。

【▲】：移動游標至‘模式’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會顯示四種選擇。

【▲ ▼】：移動游標，建議選擇‘正常’。

【ENTER】：按此鍵後，完成 GPS 操作模式設定。



第五章 航點與導航

5-1 航點標定

eTrex H 當開機定位後，使用者要儲存目前位置的座標資料時，可依下列不同方式操作。

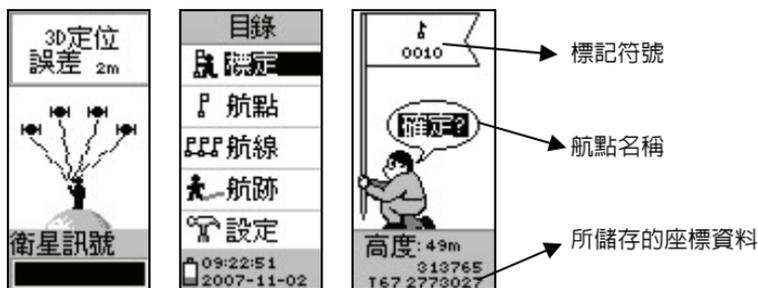
不想更改標記符號及航點名稱

【PAGE】：連續按此鍵，直到畫面至（主功能頁－目錄）。

【▲ ▼】：移動游標至‘標定’處。

【ENTER】：按此鍵即會標定目前位置座標，並會自動編輯航點編號，GPS 會自動從 001 開始編號，並內定標記符號為‘旗子’，使用者若不更改上述點名及標記符號，則將游標移至‘確定’處。

【ENTER】：按本鍵即完成儲存工作。



開機定位 → 選擇 MARK → 確認儲存

更改標記符號

eTrex H 若要更改標記符號，則依下列步驟：

【PAGE】：連續按此鍵，直到畫面至（主功能頁－目錄）。

【▲ ▼】：移動游標至‘標定’處。

【ENTER】：按此鍵即會標定目前位置座標。

【▲ ▼】：將游標移至‘旗子’處。

【ENTER】：按本鍵即會顯示出多種標記符號，供使用者選擇。

【▲ ▼】：移動游標至所要選定的符號處。

【ENTER】：按此鍵做確認。

【▲ ▼】：將游標移至‘確定’處。

【ENTER】：按此鍵後，完成儲存航點工作。



主功能頁 → 標定座標 → 改變標記 → 選擇新標記 → 完成設定

更改航點名稱

eTrex H 更改航點名稱的方式及步驟如同更改標記符號一樣，航點名稱可用六位數字或英文字母編輯。



標定座標 → 改變航點名稱 → 輸入新名稱 → 輸入完成 → 完成設定

5-2 手動輸入航點

有兩種狀況會使用到手動編輯航點：

1. 做行程規劃時，利用紙張地圖預先標定座標，然後將這些點位資料，逐點編輯及輸入本機內，做為活動路線的參考點。
2. 推估座標，當我們行程中，有些地方可能因為道路阻礙、地形限制而導致無法到達及進行定位工作，此時我們就可以利用本機的電子羅盤得到目標點與目前位置的相對方位角度，再以目視方式推算相對距離，有了相對方位及距離，本機就可以利用目前位置的座標，推算出目標點的座標了，此種推估的方式稱為**投影航點法 (Projection)**。

eTrex H 座標輸入法

【PAGE】：開機，連續按此鍵，直到畫面至（主功能頁—目錄）。

【▲ ▼】：移動游標至‘標定’處。

【ENTER】：按此鍵（不需等定位完成），即會轉換至座標標定頁。

【▲ ▼】：將游標移至‘旗子’處。

【ENTER】：按本鍵即會顯示出多種標記符號，供使用者選擇。

【▲ ▼】：移動游標至所要選定的符號處。

【ENTER】：按此鍵做確認。

【▲ ▼】：將游標移至‘航點名稱’處。

【ENTER】：按此鍵，同依上述方式及步驟完成航點名稱編輯。

【▲ ▼】：完成後，再將游標移最下面之‘座標資料欄’處。

【ENTER】：按此鍵，同依上述方式及步驟完成座標編輯。

【▲ ▼】：將游標移至‘確定’處。

【ENTER】：按此鍵，即完成一個航點的座標輸入程序。



選擇 MARK → 標定座標頁 → 移至標記處 → 選定標記 → 編輯完成 →



編輯航點 → 編輯完成 → 移至座標處 → 輸入座標 → 移至高度值 →



輸入高度值 → 完成設定

eTrex H 投影航點法

【PAGE】：開機後，連續按此鍵，直到畫面至（主功能頁－目錄）。

【▲ ▼】：移動游標至‘航點’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至航點列表。

【ENTER】：進入航點內容。

【▲ ▼】：移動游標至‘投影航點’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至（投影航點頁），游標並停留在距離欄位‘0.0Km’處。

【ENTER】：按此鍵，準備輸入距離值（最小距離為 100 公尺）。

【▲ ▼】：利用游標及 ENTER 鍵，輸入目測距離值。

【ENTER】：按此鍵，完成距離輸入，此時游標在‘確定’處。

【▲ ▼】：利用游標及 ENTER 鍵，輸入角度值。

【ENTER】：按此鍵，完成角度輸入，此時游標在‘確定’處。

【ENTER】：按此鍵，完成座標編輯，畫面跳回（投影航點頁）。

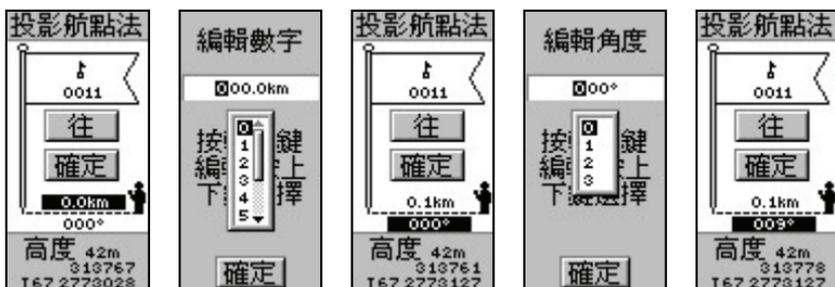
【▲]】：移動游標至‘確定’處。

【ENTER】：按此鍵完成設定。

eTrex H 座標投影法操作畫面



選擇航點 → 分類區 → 選擇投影航點 → 投影航點頁 →



移至距離處 → 輸入距離 → 移至角度處 → 輸入角度 → 完成編輯

5-3 航點清除及航點表 (WAYPOINT LIST)

當要觀看或讀取已存入的航點時，請依下列方式：

【PAGE】：開機後，連續按此鍵，直到畫面至(主功能頁-目錄)。

【▲ ▼】：移動游標至‘航點’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至航點列表。

【▲ ▼】：在分類區移動游標尋找所要讀出的航點名稱。

【ENTER】：按本鍵後即會使游標移至航點名稱區。

【▲ ▼】：移動游標至所要選定的航點。

【ENTER】：按此鍵做確認，就會讀出該點的點位資料。

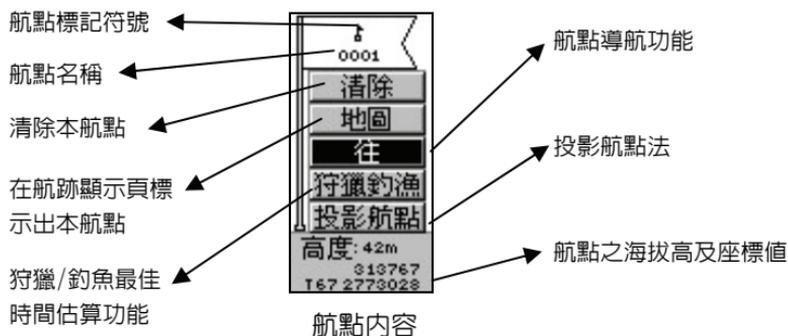
eTrex H 航點清除及航點表操作畫面



注意：最近點，可以自動列出九個最接近目前位置的航點資料。

清除全部，使用此功能，將一次清除所有的航點資料。

eTrex H 航點內容



注意：清除，選此項即能清除本航點(單點清除)。

地圖，選此項即能將本航點在航跡顯示頁上標示出來。

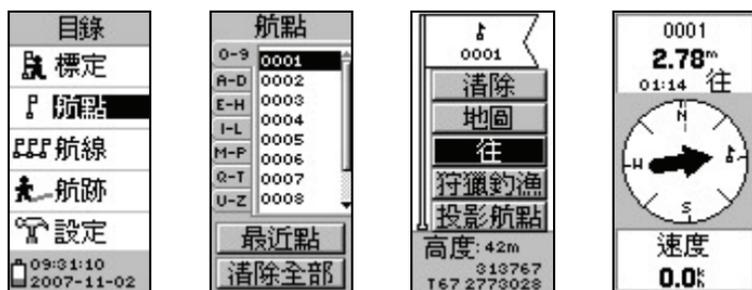
5-4 航點導航 (GOTO)

eTrex H 共有三種導航功能：航點、航線及航跡等三種模式，本節介紹航點導航模式。

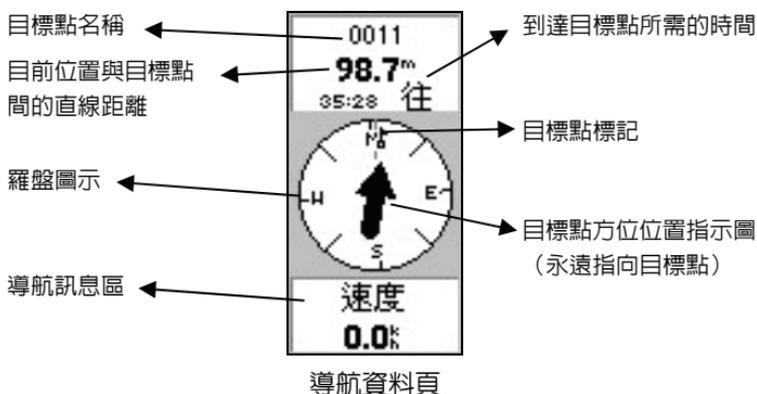
在開機定位後，如上節方式選擇目標點名稱，進入航點（航點內容）：

【▲ ▼】：移動游標，選擇往。

【ENTER】：按此鍵即開始該航點的導航功能，進入(導航資料頁)。



主功能頁 ➔ 選擇航點 ➔ 選擇 GOTO ➔ 導航資料頁



5-5 狩獵/釣魚最佳時間估算 (HUNT/FISH)

eTrex H 另外還擁有一項功能那就是狩獵/釣魚的最佳時間估算功能，觀看某個航點中某一天之狩獵/釣魚最佳時間為何，也可查詢此航點中某一天之日昇月落之時刻。

【PAGE】：開機後，連續按此鍵，直到畫面至(主功能頁-目錄)。

【▲ ▼】：移動游標至‘航點’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至航點列表。

【▲ ▼】：在分類區移動游標尋找所要讀出的航點名稱。

【ENTER】：按本鍵後即會使游標移至航點名稱區。

【▲ ▼】：移動游標至所要選定的航點。

【ENTER】：按此鍵做確認，就會進入航點內容。

【▲ ▼】：移動游標至‘狩獵釣魚’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至狩獵/釣魚最佳時間估算功能頁。

【▲ ▼】：在分類區移動游標至日期處更改日期。

【ENTER】：按本鍵後即會自動計算狩獵/釣魚之最佳時間。

【▲ ▼】：移動游標至‘日月天文’處。

【ENTER】：按此鍵，畫面即會轉換至航點日昇月落之時刻表。

【▲ ▼】：在分類區移動游標至日期處更改日期。

【ENTER】：按本鍵後即會自動計算航點之日昇月落估算時間。



主功能頁 ➡ 航點 ➡ 分類區 ➡ 航點名稱 ➡ 航點內容 ➡



狩獵釣魚 → 更改日期 → 最佳時間估算 → 日月天文 → 更改日期 →



日昇月落
估算時間

5-6 停止導航

eTrex H 若要停止航點導航功能，則在此導航資料頁下：

【ENTER】：按此鍵後，即會出現多個選項。

【▲ ▼】：移動游標至最下一行‘停止導航’。

【ENTER】：按此鍵後，即停止往單點導航功能。



導航資料頁 → 選擇停止導航 → 停止導航

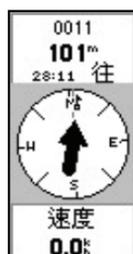
5-7 導航資料頁

eTrex H 的本資料頁可以藉由游標來選擇不同的導航資料。

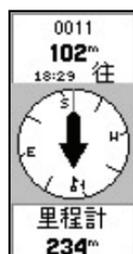
【PAGE】：按本鍵直到（導航資料頁）出現。

【▲ ▼】：按上下游標，在畫面下半部導航訊息區即會出現不同的航行資訊供使用者參考。

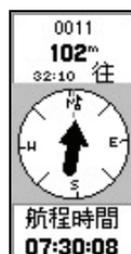
說明：導航訊息共有十一項



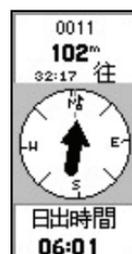
目前航速



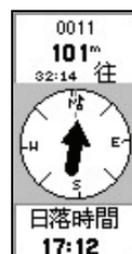
累計總里程



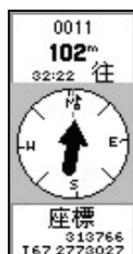
累計旅程時間



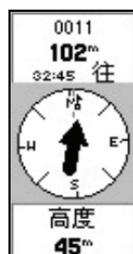
日出時間



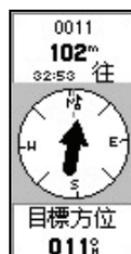
日落時間



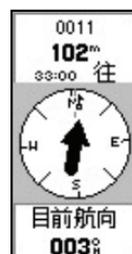
目前位置
座標



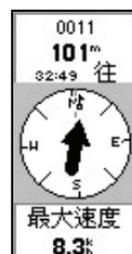
目前位置
海拔高度



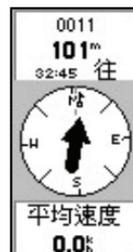
目標點與現
在位置之相
對方位角



方位基準
設定



累計最大
航速



目前累計的
平均速度

注意：在導航狀態時，當畫面出現‘接近終點’，表示以目前行進速度計算，約剩一分鐘的時間即可到達目標點，若是出現‘到達終點’，表示約 15 秒後到達。

資料歸零 (RESET) 設定

eTrex H 若要將一些導航資料歸零 (如：累計里程、最大航速...)，則可依下列方式操作：

[ENTER]：在**(導航資料頁)**下，按此鍵後，即會出現三個選項

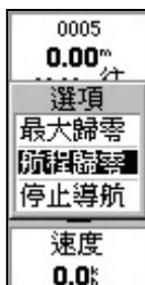
最大歸零：將原有記錄之**最大航速值歸零**。

航程歸零：將原有記錄之**累計里程計歸零**。

停止導航：若正在執行航點導航，選擇此功能，即能立刻停止導航工作。



最大速度歸零



里程計歸零



停止導航

第六章 航線 (ROUTE) 功能

eTrex H 提供一條航線編輯的功能 (航線的用途可參考第一章之說明)，每條航線內，最少需放入 2 個，最多放入 125 個航點，供使用者做導航功能，而這些航點均由航點資料庫所選出，所以使用者若需使用本功能，就需預先建立一些航點 (WAYPOINT)。

6-1 航線編輯

eTrex H 在已預先完成航點的建立程序後，即可開始編輯航線。

【PAGE】：按此鍵，直到畫面轉換至 (主功能頁)。

【▲ ▼】：移動游標至 '航線' 處。

【ENTER】：按此鍵，即進入 (航線編輯頁)，此時畫面之游標反白，即停留在本航線之第一點處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面即會自動轉換至 (航點列表)。

【▲ ▼】：移動游標，在分類區中尋找出所要編入的航點。

【ENTER】：確認後，按此鍵，使游標移入 (航點名稱區) 中。

【▲ ▼】：移動游標至該航點。

【ENTER】：按此鍵，即將此航點編入航線內，畫面並自動轉回 (航線編輯頁)，且顯示出所輸入的第一點航點名稱，反白處並已移至第二欄。

重覆上述步驟，依使用者所要行經這些航點的順序輸入，直到使用者不再編輯或已到達 125 點極限為止。



主功能頁 → 選'航線' → 航線編輯頁 → 航點列表 →



航點名稱區 → 編入'005' → 選擇'001' → 編入'001' → 完成編輯

注意：若要在已經編輯完成之航線中，在某個航點前再插入一個航點，則將游標移至該航點位置，並按【ENTER】鍵，畫面就會出現兩個選項，（插入）及（移除）。



航線編輯區 → 選擇航點 → 插入 → 選欲加入航點 → 完成

6-2 航線導航

當 eTrex H 的航線編輯完成時，即可進行航線導航等功能，步驟如下：

【PAGE】：當 eTrex H 已經定位後，按此鍵直到畫面轉換至(主功能頁)。

【▲ ▼】：移動游標至‘航線’處。

【ENTER】：按此鍵，即進入(航線列表頁)。

【▲ ▼】：移動游標至要進行航線導航的航線名稱上。

【ENTER】：按此鍵，畫面會轉換至該航線的(航線編輯頁)。

【▲ ▼】：移動游標至最下一行‘導航’處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面即會出現兩行‘到：航點名稱’，其中
第一行表示要回到第一點，也就是逆向或回程導航。
第二行表示要到終點，也就是正向導航。

【▲ ▼】：移動游標，選擇正向或回程導航。

【ENTER】：確認後，按此鍵，即開始自動進行航線導航功能，並在此航線前端留下‘→’符號做註解，畫面也會轉換至(導航資料頁)。



主功能頁 → 選‘航線’ → 選‘導航’ → 選‘回程’或‘正向’ → 開始導航

6-3 停止航線導航

eTrex H 要停止航線導航功能，則依下列步驟：

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（導航資料頁）。

【ENTER】：按此鍵，畫面出現多個選項。

【▲ ▼】：移動游標至最下一行‘停止導航’。

【ENTER】：按此鍵即停止導航功能。



6-4 航線清除

eTrex H 要清除航線功能，則依下列步驟：

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

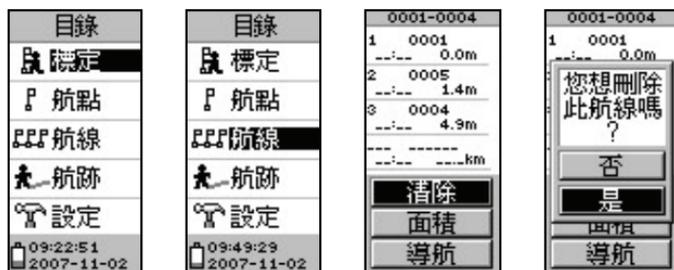
【▲ ▼】：移動游標選擇‘航線’。

【ENTER】：按此鍵後，進入（航線列表頁）。

【▲ ▼】：移動游標至畫面下方‘清除’處。

【ENTER】：按此鍵後，會詢問是否確定要清除？

【ENTER】：選擇‘是’，並按此鍵即完成清除工作。



第七章 航跡功能 (TRACK LOG)

7-1 航跡記錄

eTrex H 的航跡記錄方式只有‘自動記錄’一種，也就是當本機已完成 3D 定位後，即自動開始記錄航跡，但是此時資料只是暫存在記憶體上，並未存檔（也就是並未佔據到 20 條航跡功能的空間）；而在記錄航跡的過程期間，若有關機、衛星信號中斷等狀況，使得航跡記錄產生分段現象，本機均會記錄下每段的起始時間，供使用者在完成一個行程後，自行進行存檔（SAVE）選擇的動作。

在完成存檔的步驟後，即可清除原有的暫存資料，才不會在行走新的路程時，與上回的路線混合在一起。



目前已經使用到約 1% 的航跡記憶體（此為暫時儲存的航跡資料，並無佔用到 20 條航跡記錄的功能），當顯示到 99% 時，表示記憶體已滿，需進行下面‘儲存’的工作。

上述約 1% 的航跡資料，需經此‘儲存’的動作，才會存檔在 20 條航跡記錄內。

航跡設定頁

已經儲存的航跡記錄檔案，最多可以建立 20 條。

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

【▲ ▼】：移動游標選擇‘航跡’。

【ENTER】：按此鍵後，進入(航跡設定頁)。

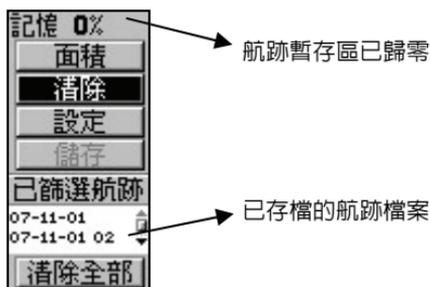
【▲ ▼】：移動游標至畫面上方‘清除’處。

【ENTER】：按此鍵後，會詢問是否確定要清除？

【ENTER】：選擇‘是’，並按此鍵即完成清除工作，此時畫面上方的百分比數字會歸‘零’，表示暫存資料已清除。



主功能頁 → 選'航跡' → 航跡設定頁 → 選'清除' → 選'是' →



清除完成

等 eTrex H 已在 3D 定位狀態下，使用者即可開始移動，本機即會自動開始記錄使用者行進的軌跡。當使用者走完一段行程後，或是記憶體快要用完（畫面上方的百分比數字，已顯示 99% 的時候），使用者就必須做儲存的動作，步驟如下：

【▲ ▼】：在（航跡設定頁）下，移動游標至‘儲存’。

【ENTER】：按此鍵後，畫面會出現‘存回’字樣，並

且列出如下選擇（視使用狀況，而有如下選項）：

起始時間：當天的航跡有分段現象，時間代表每段的起始時間，使用者需自行選擇要記錄那一段航跡。

ENTIRE LOG：不管分段狀況，將目前記憶體內的航跡資料儲存成一個檔案。

MIDNIGHT：在目前記憶體內，有跨越午夜十二時的航跡分段資料，將該分段資料儲存成一個檔案。

YESTERDAY：前一日的航跡記錄（將前一日已使用的航跡資料，存檔成一個檔案）。

NOON：在目前記憶體內，有跨越正午十二時的航跡分段資料，將該分段資料儲存成一個檔案。

【▲ ▼】：移動游標至所要選擇的項目。

【ENTER】：按此鍵後，會詢問是否確定要儲存？

【ENTER】：再按此鍵即完成儲存工作。



選'航跡' ➔ 選'儲存' ➔ 選擇項目 ➔ 完成儲存

說明：航跡線的名稱，會以日期自動編輯，若使用者要自行設定，可依下面步驟進行。

7-2 更改航跡名稱

eTrex H 若要更改航跡記錄的名稱，則依下列步驟：

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

【▲ ▼】：在移動游標選擇‘航跡’。

【ENTER】：按此鍵後，進入（航跡設定頁）。

【▲ ▼】：移動游標至所要改名的航跡線名稱處。

【ENTER】：畫面會轉換至（航跡顯示頁）。

【▲ ▼】：移動游標至最上一行航跡線名稱處。

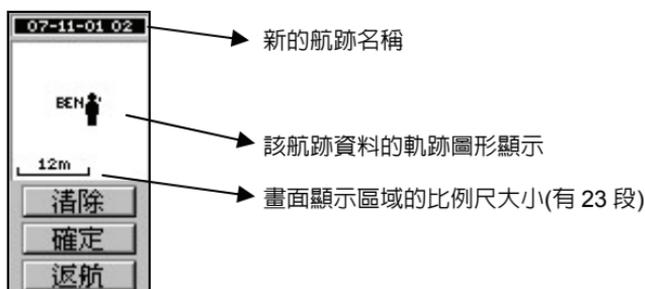
【ENTER】：按此鍵後，會轉換至‘編輯航跡名’頁。

【ENTER】：出現下拉式畫面。

重覆以【ENTER】及【▲ ▼】等按鍵順序編輯，共有十欄可供輸入英文字或 0~9 的數字，直到編輯完成。



主功能頁 → 選‘航跡’ → 選‘儲存’ → 移至名稱處 → 更改名稱 →



完成

7-3 航跡清除

eTrex H 因為本機航跡功能最多可儲存 20 條航跡，因此在清除時可分成逐條清除或全部一起清除兩種：

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

【▲ ▼】：移動游標選擇‘航跡’。

【ENTER】：按此鍵後，進入(航跡設定頁)。

【▲ ▼】：移動游標至所要清除的航跡線名稱處。

【ENTER】：會出現四種選項，移動游標選擇‘清除’。

【ENTER】：按此鍵後，會詢問是否確定要清除？

【ENTER】：選擇‘YES’，並按此鍵即完成清除工作。



主功能頁 → 選‘航跡’ → 航跡設定頁 → 選‘航跡名稱’ → 選‘清除’



選‘是’

若要全部清除則是依下列步驟：

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

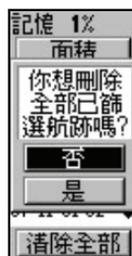
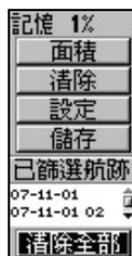
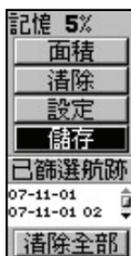
[▲ ▼]: 移動游標選擇'航跡'。

[ENTER]: 按此鍵後，進入(航跡設定頁)。

[▲ ▼]: 移動游標至畫面下方'清除'處。

[ENTER]: 按此鍵後，會詢問是否確定要清除？

[ENTER]: 選擇'YES'，並按此鍵即完成全部清除工作。



主功能頁 ➡ 選'航跡' ➡ 航跡設定頁 ➡ 選最下一行 ➡ 選'是'

7-4 航跡顯示頁

本節將介紹 eTrex H 航跡顯示頁的各項功能，由於 eTrex H 可以儲存 20 條航跡線，因此在航跡顯示頁中，每次就只能單獨觀看其中的一條航跡線，同樣地也只能在海拔資料頁中觀看該條航跡線的海拔變化。

【PAGE】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

【▲ ▼】：移動游標選擇‘航跡’。

【ENTER】：按此鍵後，進入（航跡設定頁）。

【▲ ▼】：移動游標至所要選擇的航跡線名稱處。

【ENTER】：按此鍵後，畫面即會轉換至航跡顯示頁，並顯示出該航跡的完整記錄。

【ENTER】：再按此鍵，畫面即跳回原‘航跡設定頁’，而原先所選擇出來觀看的航跡線即關閉，並不會留在‘航跡顯示頁’中。



選‘航跡’ ➔ 航跡設定頁 ➔ 選‘航跡名稱’ ➔ 顯示

7-5 航跡功能

eTrex H 若要執行航跡記錄的回程導航功能，則依下列步驟：

【▲ ▼】：按上下游標鍵，則畫面會有放大、縮小的功能，共有 1200km – 50m 等 **23 段 Zoom In、Zoom Out 功能**，顯示在畫面左下角處。

【ENTER】：按此鍵，**畫面即會出現五個選項**，說明如下：

第一行：**上為北**：選擇此項，則將畫面的正上方設定成北方，當使用者在行進時，由向北轉至向東時，在航跡記錄的軌跡上，就會看到向畫面右方轉向的效果。

上為航向：選擇此項，則將畫面上方設定成航跡向，當使用者在行進時，不管是往那個方向行走，在航跡記錄的畫面上，都是往螢幕的上方移動。

第二行：**手動縮放**：畫面不會隨著航跡記錄的資料增加（軌跡變長，超出螢幕）而自動縮小。

自動縮放：畫面會隨著航跡記錄的資料增加（軌跡變長，超出螢幕）而自動縮小。

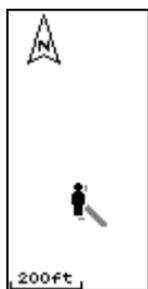
第三行：**隱藏航點**：在航跡顯示頁中，不出現航點、航點名稱及標記，以減少畫面複雜度。

顯示航點：在航跡顯示頁中，顯示航點、航點名稱及標記。

第四行：**顯示方位**：選擇此選項，可以看到現在所在航點到目的地航點的路徑。

顯示航線：選擇此選項，可以看到從始點至目的地航點的路徑。

第五行：**停止導航**：若本機有在執行導航功能（航點、航線及航跡導航等），則選擇此項即能立即停止導航功能。



航跡顯示頁



上方朝北



上方為航跡向

7-6 航跡導航功能

eTrex H 若要執行航跡記錄的回程導航功能，則依下列步驟：

【 PAGE 】：按此鍵直到畫面轉換至（主功能頁）。

【 ▲ ▼ 】：移動游標選擇‘航跡’。

【 ENTER 】：按此鍵後，進入（航跡設定頁）。

【 ▲ ▼ 】：移動游標至所要選擇的航跡線名稱處。

【 ENTER 】：移動游標選擇‘返航’。

【 ENTER 】：按此鍵後，畫面即會轉換至航跡顯示頁，並顯示出兩個選項：

起點：表示要從目前位置，利用此航跡，原路導航回到出發點，即回程導航（一般狀況）。

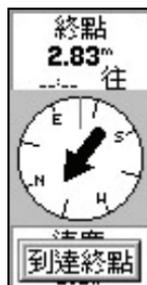
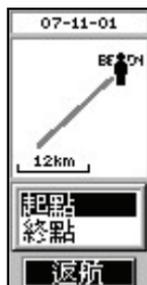
終點：表示要從目前位置，回到到該航跡的終點。

【 ▲ ▼ 】：移動游標選擇上述選項。

【 ENTER 】：按此鍵確認後，畫面即進入（導航資料頁）。



主功能頁 → 選'航跡' → 航跡設定頁 → 選擇航跡名稱 → 返航 →

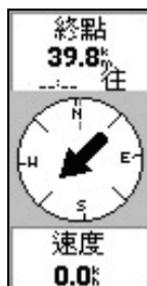


選'起點' → 開始導航

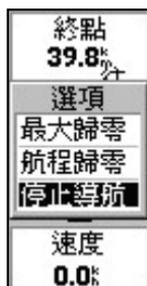
若要停止導航，則只要在（導航資料頁）中，按 'ENTER' 鍵：

【ENTER】：會出現三種選項，移動游標選擇 '停止導航'。

【ENTER】：按此鍵後，即停止導航功能。



【PAGE】 →

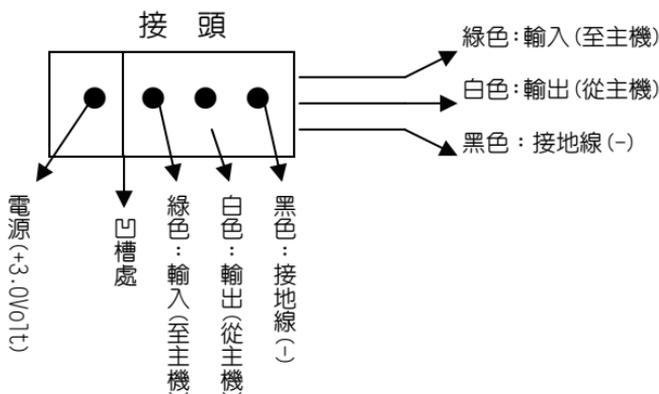


【ENTER】 →

→ 【ENTER】

附錄 A

eTrex H 的介面為一般 RS232 模式，共留有一組輸出/輸入 (Input/Output) 功能，而其接腳之順序及所對應之配件 (資料/電源線：010-10206-00) 線材顏色如下：



說明： eTrex H 所輸出之 NMEA0183 V2.0--V2.03 之資料為 GPGGA、GPGLL、GPGSA、GPGSV、GPRMB、GPRMC、GPRTE、GPWPL、GPBOD 等，其輸出格式請參照 National Marine Electronic Association 所公佈之 NMEA 0183 V2.0--V2.03 正式文件。

說明： 本機另外提供 GARMIN 之自有格式輸出資料為：PGRME (估計誤差)、PGRMM (大地座標系統)、PGRMZ (高程值)、PSLIB (信標台接收機 Beacon Receiver 控制指令) 等，詳細規範請詢問本公司或正式認可之經銷商。

說明： 本機之即時性差分定位功能 (Real-Time DGPS)，是依照 'Radio Technical Commission for Maritime Services' 所公佈之 RTCM SC-104 V2.0 標準協定所訂定。

附 錄 B

產 品 保 證 書

台灣國際航電股份有限公司以自有品牌 ” GARMIN “ ，自行生產行銷全球衛星定位系統接收機，產品面涵蓋航空、航海、資源調查、個人攜帶、陸上及應用系統等。

本公司已通過 TS16949 品質管理認證之要求，所有產品在出廠時，均經過嚴格之品質檢測合格，並負責產品之售後服務工作。若本產品在客戶正常使用情形下發生故障，經鑑定為產品本身之問題，在保證期限內，本公司負免費維修之責任，保固期限為一年。

注意事項：本產品若屬在下列八種狀況下，導致故障問題發生，則不在本公司保證範圍內，請注意：

- 1.天災、火災、地震等不可抗力之災害及人為處理上之疏忽。
- 2.對零配件等加以不當修理及改造或調整。
- 3.使用本公司指定的消耗品以外之物時。
- 4.零配件與消耗品之自然損耗。
- 5.購買後因運送移動、掉落所產生之故障或損害。
- 6.保證期過後之故障或損害。
- 7.塗改本保證書之字句。

另外，產品送回台灣國際航電股份有限公司的運費，由使用者自行承擔；回送使用者的部份，則由台灣國際航電股份有限公司負責。請您仔細填寫、並寄回下頁之客戶資料與問卷調查（已付郵資），我們將會妥善保存及建檔，做為產品的保固依據，您的寶貴意見，將是我們未來開發新產品的重要訊息與方向。謝謝您的協助與支持。

請自行填寫下列資料保存：

產品型號：

購買日期：

產品序號：

購買地點：



© 2007 Garmin Ltd. or its subsidiaries

台北縣 221 汐止市樟樹二路 68 號

www.garmin.com.tw

Part Number: 190-00818-21 Rev. A