



vykreslená šedou linkou na čiernom podklade. Hrúbka tejto linky v pomere k celkovej hĺbke naznačuje, aká je hrúbka nánosu blata. Keď som na 5 m hĺbke (prístroj meria hĺbku až po tvrdé dno) a je tam 0,5 m vrstva blata, blato bude vykreslené odtieňmi šedej podľa jeho hustoty - čím redšie, tým bledšie.

Vrstva blata a kalov má vždy jemný, hladký povrch. Keď je dno vykreslené odtieňom šedej, ale jeho priebeh nie je hladký - sú tam rastliny. Rastliny zvyknú byť vykreslené tmavším odtieňom šedej ako mäkké dno - flakaté škrvny väčšinou spojené s dnom. Taká istá flakatá škrvna vyššie od dna je

obr. 3



najpravdepodobnejšie zhluk malých rýb. Tu na rozoznanie, najmä začiatočníkom, značne pomôže funkcia prístroja - „ID rýb = vykresľovanie symbolov rýb“. Dobrý - citlivý prístroj spoľahlivo rozozná, či ide o ryby. Tretie na obrázku je zobrazenie „biela línia“. Je to podobné zobrazovanie dna ako „ID štruktúry“. Tu najsilnejší odraz od tvrdého dna je zvýraznený bledou čiarou. Zobrazenie nad touto bledou čiarou treba chápať ako pri zobrazení „ID štruktúry“ - (čím mäkkšie, tým bledšie) a zobrazenia pod touto bledou čiarou netreba vnímať.

Vyhľadávanie rýb ležiacich na dne, alebo tesne pri dne (napr. veľký sumec)

Takému vyhľadávaniu už hovorím špeciálna práca a na ňu potrebujem aj špeciálne zariadenie. Prístroj by mal mať minimálne 240x240 pixelov a 8 odtieňov šedej. Začiatok hľadania je veľmi rýchly. Najskôr maximálnou možnou rýchlosťou člna hľadám jamy, koryto, veľké prekážky, či podmyté brehy. Potrebujem sa len zhruba orientovať na vode. Ja používam prístroj 640x320 pixelov s 12 odtieňmi šedej a s pripojenou GPS satelitnou navigáciou. Všetky nájdené zaujímavé miesta si označím na vytváraní GPS mapy. Ak GPS nemáte, treba si pripraviť dostatok bójok. Keď už mám vodu takto zhruba zmapovanú, začnem jednotlivé označené miesta prehľadávať pomaly v rovnobežných trasách. Tu sa už snažím získať čo najviac informácií o prekážke a zároveň o výskyte rýb. Záleží však od toho, čo je schopný váš sonar vykresliť.

Údaje pri zapnutej "ID rýb"

obr. 4

1. hĺbka ryby
2. poloha ryby
3. meraný reál - oblúčik
4. veľkosť ryby aj podľa veľkosti symbolu ryby



Môj sonar vykreslí o nájdenej rybe naraz štyri informácie - takže môžem mať zapnutú funkciu „ID rýb“. Na prístrojoch, ktoré takto nevykresľujú, musíte funkciu ID rýb vypnúť, lebo by ste prišli o znázornenie tieňovania (oblúčiky, vranky, meraný reál). Pri hľadaní veľkého sumca je tento meraný reál - tieňovanie - veľmi dôležité. Pracovať len pomocou tieňovania bez zapnutej ID rýb vyžaduje venovať veľkú pozornosť sonaru a určitú prax. Rybu v stĺpci vody (aspoň 20 cm od dna) nie je problém identifikovať - je vykreslená tmavšími odtieňmi šedej s hladkým ohraničením. Rybu ležiacu na dne je nájsť ťažšie a na dne s tvrdším, hustým blatom, takmer nemožné. Na tvrdom štrkovom, alebo pieskovom dne je viditeľná najlepšie - je tu vykreslená ako tmavšie šedý hrb na čiernom podklade. Pri takomto pomalom detailnom vyhľadávaní potrebujem používať aj detailné zobrazovanie. Je viac funkcií v prístroji, ktoré na to používam. Ak sa hĺbka vody na prehľadávanom priestore veľmi mení, používam „automatické približovanie“. Automatické približovanie zabezpečuje automatickú zmenu hĺbky zväčšovaného priestoru tesne pri dne. Približovaný priestor mi tak automaticky kopíruje dno. Ak sa hĺbka vody v priestore veľmi nemení používam vymedzenie horného a dolného rozsahu merania - čiže displej mi zobrazuje len vymedzený priestor hĺbky, napr. od 12 m do 17 m. Pri vyhľadávaní rýb ležiacich na dne je dobré upraviť aj ďalšie nastavenia prístroja:

* Citlivosť - celkovú citlivosť sonaru nastaviť na maximálnu únosnú mieru tak, aby ešte bol čistý obraz.

* Citlivosť na ryby - keďže hľadám veľkú rybu, túto funkciu nastaviť na minimum.

* Filter šumu - zapnúť, zabezpečí čistý obraz aj pri nastavenej vysokej citlivosti.

Pokračovanie v budúcom čísle.

obr. 5



Rovníkova ul.
040 12 Košice tel.: 055 72 92 792

Weekend dome

